## Signali i sustavi

## Zadaci za vježbu – 8. tjedan

- T. Petković, B. Jeren i ostali: Zbirka riješenih zadataka iz signala i sustava:
  - 5. poglavlje. Linearne diferencijalne jednadžbe, str. 42. -55.

Primjeri 5.1. - 5.7.

Zadaci 5.1. – 5.10.

13. poglavlje. Linearne jednadžbe diferencija, str 142. – 159.

Primjeri 13.1. – 13.13.

Zadaci 13.1. – 13.4.

1. Naći impulsni odziv kauzalnog, LTI vremenski diskretnog sustava:

$$y(n) - \frac{1}{2}y(n-2) = 2u(n) - u(n-2)$$
.

Rješenje:

Impulsni odziv h(n) je jednostavno naći metodom korak po korak, počevši od zadane

jednadžbe: 
$$h(n) = \frac{1}{2}h(n-2) + 2\delta(n) - \delta(n-2)$$
, uz početne uvjete  $h(-2) = 0$  i  $h(-1) = 0$ 

$$h(0) = \frac{1}{2}h(-2) + 2\delta(0) - \delta(-2) = 2\delta(0) = 2$$

$$h(1) = \frac{1}{2}h(-1) + 2\delta(1) - \delta(-1) = 0$$

$$h(2) = \frac{1}{2}h(0) + 2\delta(2) - \delta(0) = \frac{1}{2} \cdot 2 - 1 = 0$$

$$h(3) = \frac{1}{2}h(1) + 2\delta(3) - \delta(1) = 0$$

Stoga je  $h(n) = 2\delta(n)$ .

2. Nađite odziv vremenski diskretnog sustava

$$y(n) - \frac{1}{2}y(n-1) = \left(\frac{1}{3}\right)^n \mu(n)$$
.

Rješenje: 
$$y(n) = 6 \left[ \left( \frac{1}{2} \right)^{n+1} - \left( \frac{1}{3} \right)^{n+1} \right] \mu(n)$$

3. Zadan je vremenski kontinuirani sustav

$$\frac{dy(t)}{dt} + ay(t) = u(t),$$

gdje je u(t) ulaz, y(t) izlaz, a a konstanta. Početni uvjet y(0)=0.

- a) Naći impulsni odziv zadanog sustava.
- b) Naći odziv na jedinični skok, bez korištenja poznatog impulsnog odziva
- c) Naći odziv na jedinični skok, uz poznati impulsni odziv iz a) dijela zadatka.
- d) Naći odziv na impuls, uz poznati odziv na jedinični skok iz b) dijela zadatka.

#### Rješenje:

a) Za početak je potrebno odrediti koeficijent  $b_0=0$ , te redove N=1 i M=0. Rješava se prvi podsustav:

$$h_A'(t) + ah_A(t) = \delta(t)$$
,

odnosno homogena jednadžba

$$h_{A}'(t) + ah_{A}(t) = 0,$$

uz početni uvjet  $h_A(0^+) = 1$  (izvod početnih uvjeta – vidi predavanje).

Rješenje ove jednadžbe je  $h_A(t) = Ce^{-at}$ .

Konstanta C se dobiva iz početnog uvjeta i iznosi:  $h_A(0^+) = Ce^{-at} = C = 1$ .

Pa je  $h_A(t) = e^{-at}$ .

Kako je  $b_0$ =0 i M=0 automatski proizlazi da je ukupni impulsni odziv zadanog sustava

$$h(t) = e^{-at} \mu(t) .$$

b) Potrebno je riješiti jednadžbu  $y_{\mu}'(t) + ay_{\mu}(t) = \mu(t)$ .

Na temelju 11. predavanja, prikaznica 19.-29. određuje se početni uvjet  $y(0^+)=0$ . Prvo se rješava homogena jednadžba:

$$y_{\mu h}'(t) + a y_{\mu h}(t) = 0 \implies s + a = 0 \implies s = -a \implies y_{\mu h} = C e^{-at}$$
.

Partikularno rješenje se pretpostavi iz dane pobude:

$$y_{\mu p}(t) = K\mu(t) \rightarrow aK = 1 \rightarrow K = \frac{1}{a}$$
.

Totalni odziv:  $y_{\mu} = y_{\mu h} + y_{\mu p} = \left(Ce^{-at} + \frac{1}{a}\right)\mu(t)$ .

Konstanta C dolazi iz početnih uvjeta:  $y_{\mu}(0^{+}) = C + \frac{1}{a} = 0 \implies C = -\frac{1}{a}$ .

Odziv na jediničnu stepenicu iznosi:  $y_{\mu}(t) = \frac{1}{a} (1 - e^{-at}) \mu(t)$ .

c) Drugi način određivanja odziva ne jediničnu stepenicu je pomoću konvolucijskog integrala.

$$y_{\mu}(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)u(t-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} \left[e^{-a\tau}\mu(\tau)\right]u(t-\tau)d\tau =$$
$$= \left[\int_{0}^{t} e^{-a\tau}d\tau\right]\mu(t) = \frac{1}{a}\left(1 - e^{-at}\right)\mu(t)$$

Vidljivo je da je isto rješenje kao u b) dijelu zadatka.

d) Ako je poznat odziv na step, vrlo lako je naći odziv na impuls, jer je poznata relacija da je impuls derivacija stepa, pa je prema tome, i impulsni odziv derivacija odziva na step.

$$h(t) = y_{\mu}'(t) = \frac{d}{dt} \left[ \frac{1}{a} (1 - e^{-at}) \mu(t) \right] =$$

$$= e^{-at} \mu(t) + \frac{1}{a} (1 - e^{-at}) \mu'(t) = e^{-at} \mu(t) + \frac{1}{a} (1 - e^{-at}) \delta(t)$$

Svojstvo delta impulsa je da "izvlači" vrijednost funkcije u nuli, pa slijedi:

$$h(t) = e^{-at} \mu(t) + \frac{1}{a} (1 - e^{-at}) \delta(t) = e^{-at} \mu(t) + \frac{1}{a} (1 - 1) \delta(t) = e^{-at} \mu(t)$$

što je identično a) dijelu zadatka.

4. Naći impulsni odziv vremenski kontinuiranog sustava:  $\frac{dy(t)}{dt} + 2y(t) = u(t) + \frac{du(t)}{dt}$ .

Rješenje:  $h(t) = -e^{-2t} \mu(t) + \delta(t)$ .

#### Zadatak 1.

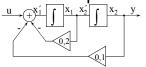
 Kontinuirani sustav zadan je modelom na slici. Odredite diferencijalnu jednadžbu koja opisuje ovaj sustav i izračunajte odziv na pobudu:

$$u(t) = U \cos(\omega_1 t)$$

$$u \mapsto x_1 \quad x_2 \quad x_2 \quad y$$

$$0.2 \quad 0.1$$

#### Parametri pobude?



- $y = x_2$
- $x_2' = y$
- $x_1' = u 0.2 x_1 0.1 x_2$
- $X_2'' = X_1$
- $x_2'' = u 0.2 x_1 0.1 x_2$
- $x_2'' = u 0.2 x_2' 0.1 x_2$
- $x_2'' + 0.2 x_2' + 0.1 x_2 = u$
- y'' + 0.2 y' + 0.1 y = u
- · Početni uvjeti neka su:
  - $\blacksquare$  y(0) = -10, y'(0) = -5.
- Parametri pobude neka su:
  - U = 3,  $\omega_1$  = 1,8.

#### Odziv sustava?

· A) Totalno ili ukupno rješenje:

$$y(t) = y_H(t) + y_P(t).$$

- Ukupno rješenje je suma rješenja homogene jednadžbe i partikularnog rješenja - to važi za sve linearne jednadžbe.
- A.1.) Homogena jednadžba:

$$y'' + 0.2 y' + 0.1 y = 0.$$

• Pretpostavimo rješenje oblika:

$$y_H(t) = A e^{st}$$
.

#### Rješavamo homogenu ...

- Uvrstimo pretpostavljeno rješenje u jednažbu:
- $s^2 A e^{st} + 0.2 s A e^{st} + 0.1 A e^{st} = 0$ . Pokratimo sa Aest (možemo, jer Aest  $\neq$  0).
- $s^2 + 0.2 s + 0.1 = 0$

se naziva karakteristična jednadžba sustava.

• Korijeni karakteristične jednadžbe su:

$$s_{1,2} = \frac{-0.2 \pm \sqrt{0.2^2 - 4 \cdot 0.1}}{2} = -0.1 \pm 0.3 j \ ,$$

#### Rješavamo homogenu ...

- pa je rješenje homogene:
- $y_H(t) = A_1 e^{(-0,1+0,3j)t} + A_2 e^{(-0,1-0,3j)t}$ =  $e^{-0,1t} (A_1 e^{0,3jt} + A_2 e^{-0,3jt})$ =  $e^{-0,1t} (A_1 \cos 0,3t + A_1 j \sin 0,3t + A_2 \cos 0,3t - A_2 j \sin 0,3t)$ .
- Uvedemo nove kompleksne konstante:
- $y_H(t) = e^{-0.1 t} (C_1 \cos 0.3 t + C_2 \sin 0.3 t)$
- gdje su  $C_1 = A_1 + A_2$  i  $C_2 = j (A_1 A_2)$ .

Određivanje homogenog riešenia

jednostruka realna vlastita frekvencija s	$y_h(t) = C_1 e^{st}$	
k-struka realna vlastita frekvencija s	$y_h(t) = e^{st} (C_1 + tC_2 + \dots + t^{k-1}C_k)$	
konjugirano-kompleksni par oblika $s=\alpha\pm j\beta$	$y_h(t) = e^{\alpha t} (A \cos(\beta t) + B \sin(\beta t))$	
k-struki konjugirano- kompleksni par oblika $s=lpha\pm jeta$	$\begin{vmatrix} y_h(t) = \\ e^{\alpha t} \cos(\beta t) (A_1 + tA_2 + \dots + t^{k-1}A_k) + \\ e^{\alpha t} \sin(\beta t) (B_1 + tB_2 + \dots + t^{k-1}B_k) \end{vmatrix}$	

6

#### Partikularno rješenje ...

- Partikularno rješenje ima oblik pobude:
- $y_p(t) = Y \cos(\omega_1 t + \varphi)$ .
- · Trebaju nam još i derivacije:
- $y_{P}'(t) = -\omega_{1}Y \sin(\omega_{1}t + \varphi),$
- $y_P''(t) = -\omega_1^2 Y \cos(\omega_1 t + \varphi)$ .
- · Sve to uvrstimo u diferencijalnu jednadžbu
- y'' + 0.2 y' + 0.1 y = u,
- $$\begin{split} \bullet & -\omega_1{}^2\,Y\,\cos\left(\omega_1t+\phi\right) 0.2\;\omega_1Y\,\sin\left(\omega_1t+\phi\right) \\ & + 0.1\;Y\,\cos\left(\omega_1t+\phi\right) = U\,\cos\,\omega_1t. \end{split} \label{eq:posterior}$$

### Partikularno rješenje ...

- · Prisjetimo se trigonometrijskih jednadžbi:
- $cos(\omega_1 t + \varphi) = cos(\omega_1 t \times cos(\varphi sin(\omega_1 t \times sin(\varphi)))$
- $sin(\omega_1 t + \varphi) = sin \omega_1 t \times cos \varphi + cos \omega_1 t \times sin \varphi$ .
- Nakon uvrštenja i grupiranja, naša diferencijalna jednadžba postaje:
- Y  $[-\omega_1^2 \cos \varphi 0.2 \ \omega_1 \sin \varphi + 0.1 \cos \varphi] \cos \omega_1 t$
- $\begin{array}{l} +\; Y\; [\,\omega_1{}^2\,sin\; \phi\; \text{--}\; 0,2\; \omega_1\;cos\; \phi\; \text{--}\; 0,1\;sin\; \phi\;\,]\;sin\; \omega_1 t\\ =\; U\;cos\; \omega_1 t. \end{array}$

### Partikularno rješenje ...

Metoda jednakih koeficijenata daje:

- Y  $[-\omega_1^2 \cos \varphi 0.2 \omega_1 \sin \varphi + 0.1 \cos \varphi] = U$ ,
- $Y [\omega_1^2 \sin \varphi 0.2 \omega_1 \cos \varphi 0.1 \sin \varphi] = 0. (Y \neq 0)$

• => 
$$(\omega_1^2 - 0.1) \sin \varphi = 0.2 \omega_1 \cos \varphi$$
  
 $tg \varphi = \frac{0.2\omega_1}{\omega_1^2 - 0.1}$ 

 $\varphi = arctg \, rac{0.2 \omega_1}{\omega_1^2 - 0.1} \,$  , a iz gornje jednadžbe slijedi:

$$Y = \frac{U}{(0.1 - \omega_1^2)\cos\varphi - 0.2\omega_1\sin\varphi}$$

#### Partikularno rješenje ...

- · Ako uvrstimo konkretne brojke, imamo:
- U = 3,  $\omega_1 = 1.8$  $\varphi = 0.114151267$
- Y = -0.949196
- $y_p = -0.949196 \cos (1.8t + 0.114151267)$  $-\cos x = \cos (x - \pi)$
- $y_p = 0.949196 \cos(1.8t 3.027441387)$

# Određivanje partikularnog rješenja

	J J -
pobuda je $Ae^{at}$ , $a$ nije korijen karakteristične jednadžbe	$y_p(t) = C_1 e^{at}$
pobuda je $Ae^{at}$ , $a$ je $k$ -struki korijen karakteristične jednadžbe	$y_p(t) = C_1 t^k e^{at}$
pobuda je polinom $k$ -tog stupnja	$y_p(t) = t^k C_k + t^{k-1} C_{k-1} + \dots + C_0$
pobuda je $A\sin(\omega t)$ i $j\omega$ nije korijen karakteristične jednadžbe	$y_p(t) = C_1 \sin(\omega t) + C_2 \cos(\omega t)$
pobuda je $A\sin(\omega t)$ i $j\omega$ je $k$ - struki korijen karakteristične jednadžbe	$y_p(t) = t^k (C_1 \sin(\omega t) + C_2 \cos(\omega t))$
	11

#### Konstante?

- y(0) = -10, početni uvjeti
- y'(0) = -5

### Konačno rješenje:

- y(0) = -10
- y'(0) = -5  $C_1 i C_2 \rightarrow \text{dvije jednadžbe s dvije nepoznanice}$ 
  - $y(t) = C_1 ... + C_2 ...$
  - $y'(t) = C_1 ... + C_2 ..., t = 0$
  - $C_1 = -9,057$ ,  $C_2 = -20,33$ .
  - $y(t) = (-9,057 \cos 0.3t 20,33 \sin 0.3t) e^{-0.1t} + 0.949 \cos (1.8t 3.02744).$

## B1 - Odziv nepobuđenog sustava

- $y_1(t) = ?$
- $y_1'' + 0.2y_1' + 0.1y_1 = 0$ ,
  - $\blacksquare y_1(0) = -10,$
  - $y_1'(0) = -5$ ,
- $y_1 = y_H = (A_1 cos 0.3t + A_2 sin 0.3t)e^{-0.1t}$ .

Iz početnih uvjeta slijedi:

- $\blacksquare$  A<sub>1</sub> = -10,
- $A_2$  = -20,
- $y_1 = (-10\cos 0.3t 20\sin 0.3t)e^{-0.1t}$ . vlastiti odziv uslijed početnih uvjeta

## B2 - Odziv pobuđenog mrtvog sustava

- $y_2'' + 0.2y_2' + 0.1y_2 = u$ , o  $y_2(0) = 0$ ,
  - o  $y_2(0) = 0$ ,
- $y_2(t) = (B_1 \cos 0.3t + B_2 \sin 0.3t) e^{-0.1t} + 0.949196 \cos (1.8t 3.02744).$ 
  - $y_2(0) = 0$   $y_2'(0) = 0$   $\Rightarrow$   $B_1 = 0.943018$  $B_2 = -0.33436$

## B2 - Odziv pobuđenog mrtvog sustava

- $y_2(t) = (0.943018 \cos 0.3t 0.33436 \sin 0.3t) e^{-0.1t}$  vlastito titranje uslijed pobude
  - + 0,949196 cos (1,8t 3,02744) stacionarno stanje
- $y = y_1 + y_2$  Ukupni odziv

Amplitude vlastitog titranja određene su neskladom početnog i stacionarnog stanja!