

1. Laplacetransformering ger att

$$Y(s)(s^2 + 4s + 13) = (s + 2)W(s)s,$$

där  $Y = \mathcal{L}y$  och  $W = \mathcal{L}w$ . Överförningsfunktionen är

$$H(s) = \frac{Y(s)}{W(s)} = \frac{s + 2}{(s + 2)^2 + 9}.$$

Därför är impulssvaret

$$\mathcal{L}^{-1}(H(s)) = e^{-2t} \cos(3t) \theta(t).$$

Stegsvaret ges av

$$\mathcal{L}^{-1}\left(H(s)\frac{1}{s}\right) = \int_{-\infty}^t h(t) dt = \left(-\frac{2}{13}e^{-2t} \cos(3t) + \frac{3}{13}e^{-2t} \sin(3t) + \frac{2}{13}\right) \theta(t).$$

2. Förenkling ger

$$y'''(t) = -2\delta(t + 1) + 2\delta(t + 3).$$

Integrering ger

$$y''(t) = -2\theta(t + 1) + 2\theta(t + 3) + A$$

$$y'(t) = -2(t + 1)\theta(t + 1) + 2(t + 3)\theta(t + 3) + At + B$$

$$y(t) = -(t + 1)^2\theta(t + 1) + (t + 3)^2\theta(t + 3) + \frac{A}{2}t^2 + Bt + C.$$

$y'(0) = 4 \implies B = 0$ ,  $y(0) = 1 \implies C = 0$  och  $y(t)$  begränsad då  $t \rightarrow -\infty$  ger  $A = 0$ .

Alltså är  $y(t) = -(t + 1)^2\theta(t + 1) + (t + 3)^2\theta(t + 3)$ .

3. Vi har

$$2x' - y' = 3.$$

Ansätt  $z = 2x - y$  och  $z' = 3$ . Därför är  $2x - y = 3t + C$  och  $y = 2x - 3t + C$ . Insättning in i första differentialekvationen ger

$$x = \frac{3}{2}t^2 + 2t \quad y = 3t^2 + t$$

som partikulärlösning. Eftersom systemmatrisen har 0 som dubbelegenvärde ansätter vi för homogena lösning  $x = C_1t + C_2$  och  $y = C_3t + C_4$ . Därför är

$$x(t) = C_1t + C_2 + \frac{3}{2}t^2 + 2t \quad y(t) = 2C_1t + (2C_2 - C_1) + 3t^2 + t$$

den allmänna lösningen.

4. a) Vi noterar att om  $A$  har egenvärdena  $\lambda_l$  så har  $iA$  egenvärdena  $i\lambda_l$ . Båda tidsdiskreta systemen är stabila om

$$|\lambda_l| = |i\lambda_l| < 1 \quad l = 1, \dots, n.$$

**b)** Vi har  $\mathcal{R}e(i\lambda_l) = -\mathcal{I}m(\lambda_l)$ . Därför är båda kontinuerliga systemen stabila om

$$\mathcal{R}e(\lambda_l) < 0 \quad \text{och} \quad \mathcal{I}m(\lambda_l) > 0 \quad l = 1, \dots, n.$$

**c)** Egenvärdena till  $A$  är  $a \pm b \in \mathbb{R}$ . Det tidsdiskreta systemet är stabilt om

$$|a + b| < 1 \quad \text{och} \quad |a - b| < 1.$$

Det kontinuerliga systemet är stabilt om

$$a + b < 0 \quad \text{och} \quad a - b < 0.$$

**5. a)** Integralen är en faltning. Fouriertransformation ger

$$\hat{y}(w) \frac{2}{1 + w^2} = 2\pi i \delta'(w) + \frac{1}{1 + iw}.$$

Vi får (med förenkling)

$$\hat{y}(w) = \pi i (1 + w^2) \delta'(w) + \frac{1}{2} (1 - iw) = \pi i \delta'(w) + \frac{1}{2} (1 - iw).$$

Inverstransformering ger

$$y(t) = \frac{t}{2} + \frac{1}{2} \delta(t) - \frac{1}{2} \delta'(t).$$

**b)** Sätt  $e^{-|t|} = e^t(1 - \theta(t)) + e^{-t}\theta(t)$  och beräkna faltningsintegralen.

**6. a)** Vi ser att  $-\hat{f}(-w) = \overline{\hat{f}(w)}$ . Därför

$$\overline{f(t)} = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} e^{iwt} \overline{\hat{f}(w)} dw = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-iwt} \hat{f}(w) dw = -\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} e^{ist} \hat{f}(s) ds = -f(t),$$

(med variabelbyte  $s = -w$ ).

**b)** Vi ser att

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t) dt = \hat{f}(0) = i.$$

Med hjälp av Parsevals formel och a) får vi

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} f(t)^2 dt &= -\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} |\hat{f}(w)|^2 dw = -\frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{1 + 3w^2}{(1 + w + w^3)^2} dw \\ &= -\frac{1}{\pi} \int_1^{\infty} \frac{1}{z^2} dz = -\frac{1}{\pi}. \end{aligned}$$