Tentamen ssy080 Transformer, Signaler och System, D3

Examinator: Ants R. Silberberg

19oktober 2011 kl. 08.30-12.30 sal: Hörsalsvägen

Förfrågningar: Ants Silberberg, tel. 1808

Lösningar: Anslås torsdag 20 oktober på institutionens

anslagstavla, plan 5.

Resultat: Rapporteras in i Ladok

Granskning: Torsdag 3 nov kl. 12.15 - 13.20, rum 3340 (Landahls-

rummet) på plan 3, korridor parallell med Hörsalsvägen.

Bedömning: En korrekt och välmotiverad lösning med ett tydligt an-

givet svar ger full poäng.

Hjälpmedel

- Typgodkänd miniräknare
- Beta Mathematics Handbook
- Fyra sidor med egna anteckningar

Betygsgränser

Poäng	0-10	11-15	16-20	21-25
Betyg	U	3	4	5

Lycka till!

SSY080 2011-10-19

1. a) Ett system modifierar amplitudnivån på insignalen x(t) och genererar utsignalen y(t) enligt sambandet

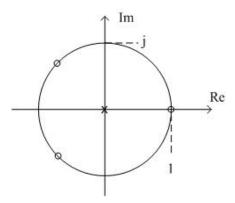
$$y(t) = 2x(t) + 2$$

Är systemet linjärt? Tydlig motivering krävs. (2p)

b) Ett diskret LTI-system har ett pol- nollställediagram enligt figur 1. En av dessa fyra insignaler kommer att släckas ut av systemet. Vilken? Klar motivering krävs.

(3p)

$$x_1[n] = 1 + \cos(\frac{\pi n}{3})$$
 $x_2[n] = \sin(\frac{\pi n}{4})$ $x_3[n] = \sin(\frac{3\pi n}{4})$ $x_4[n] = (-1)^n$



Figur 1: Pol- nollställe digram.

2. Sambandet mellan insignal x(t) och utsignal y(t) hos ett kausalt och kontinuerligt LTI-system beskrivs med följande differentialekvation

$$\frac{d^2y(t)}{dt^2} + 6\frac{dy(t)}{dt} + 8y(t) = x(t)$$

Beräkna systemets utsignal y(t) för insignalen

$$x(t) = e^{-2t}u(t) (5p)$$

SSY080 2011-10-19

3. Ett diskret LTI-system har stegsvaret $y_s[n]$ enligt

$$y_s[n] = \left[\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\left(\frac{1}{3}\right)^n - \left(\frac{1}{2}\right)^n\right]u[n]$$

Beräkna systemets impulssvar.

(5p)

- 4. En teknolog spelar in ljud från sin gitarr med en mikrofon och samplar ljudet i sin dator med samplingsintervallet $T_s = 0.5$ ms. Antalet insamlade sampelvärden är $N = 2^{11}$ vid varje samplingstillfälle. Ett antal diskreta signaler erhålls $(x[n], n = 0, 1, 2, \dots, N 1)$. Ett försök görs att kontrollera stämningen av gitarrens tre tunnaste strängar som skall motsvara tonerna E (330 Hz), H (247 Hz) och G (196 Hz). Frekvenserna uppskattas genom att beräkna Diskret Fouriertransform 1 av de insamlade datasekvenserna, $X[k] = DFT\{x[n]\}$.
 - (a) Vid vilket index k förväntas |X[k]| ha sitt största värde hos de tre tonerna E, H och G? (4p)
 - (b) Vilken frekvensskillnad i Hz motsvarar två intilliggande värden i signalens DFT (alltså mellan X[k] och X[k+1])? (1p)

$$X[k] = \sum_{n=0}^{N-1} x[n]e^{-j\frac{2\pi}{N}kn}, \quad k = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

Utifrån signalens DFT kan signalen återskapas enligt

$$x[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X[k] e^{j\frac{2\pi}{N}kn}, \quad n = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

 $^{^1\}mathrm{Diskret}$ Fouriertransform (DFT) X[k]av signalen x[n]beräknas som

SSY080 2011-10-19

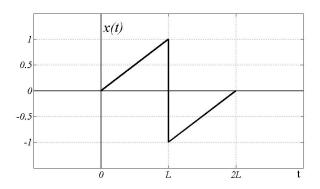
5. Enligt en tabell kan den periodiska signalen $\boldsymbol{x}(t)$ tecknas med Fourierserien

$$x(t) = \frac{2}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} \sin\left(\frac{n\pi t}{L}\right)$$

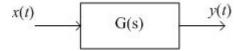
En period $(0 \le t < 2L)$ av signalen visas i figur 2. $L = \pi \cdot 10^{-2}$ s. Signalen x(t) utgör insignal till det kontinuerliga systemet med överföringsfunktionen

$$G(s) = \frac{50s}{s^2 + 50s + 40000} \ .$$

enligt figur 3 Beräkna amplituden hos de tre sinusformade signalerna med lägst frekvens som ingår i systemets utsignal y(t). (5p)



Figur 2: För $0 \le t < 2L$ visas en period av x(t).



Figur 3: Systemet G(s).

Tentamen ssy080 Transformer, Signaler och System, D3

Examinator: Ants R. Silberberg

10 januari 2012 kl. 14.00-18.00 sal: V

Förfrågningar: Ants Silberberg, tel. 1808

Lösningar: Anslås onsdag 11 januari på institutionens anslagstavla,

plan 5.

Resultat: Rapporteras in i Ladok

Granskning: Onsdag 25 jan kl. 12.00 - 13.00, rum 3340 (Landahls-

rummet) på plan 3, korridor parallell med Hörsalsvägen.

Bedömning: En korrekt och välmotiverad lösning med ett tydligt an-

givet svar ger full poäng.

Hjälpmedel

- Typgodkänd miniräknare
- Beta Mathematics Handbook
- Fyra sidor med egna anteckningar

Betygsgränser

Poäng	0-10	11-15	16-20	21-25
Betyg	U	3	4	5

Lycka till!

1. (a) Är den kontinuerliga signalen $x_1(t)$ periodisk? Ange i så fall signalens periodtid. (1p)

$$x_1(t) = u(t - 2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

(b) Är den diskreta signalen $x_2[n]$ periodisk? Ange i så fall signalens period. (2p)

$$x_2[n] = 3\cos\left(\frac{n\pi}{3} - 7\right), \quad \forall n$$

- (c) Ett diskret system definieras med ekvationen y[n] = x[7n]. Är systemet linjärt? Motivera! (2p)
- 2. I en elektrisk RLC-krets kan relationen mellan insignalen (spänningen v(t)) och utsignalen (spänningen $v_c(t)$ över en kapacitans C) beskrivas med differentialekvationen

$$LC\frac{d^2v_c(t)}{dt^2} + RC\frac{dv_c(t)}{dt} + v_c(t) = v(t)$$

med numeriska värden $\frac{R}{L}=139$ och $\frac{1}{LC}=9680~$.

- (a) Betrakta den elektriska kretsen som ett system och beräkna dess överföringsfunktion. (2p)
- (b) Beräkna överföringsfunktionens poler och nollställen. (1p)
- (c) Beräkna systemets impulssvar. (2p)

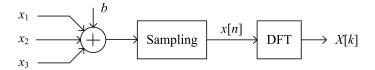
De ingående numeriska värden som anger kretselementens storlek är angivna i Ohm (R), Farad (C) och Henry (L).

3. Ett diskret och kausalt system har följande impulssvar

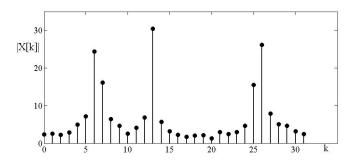
$$h[n] = \left(\frac{1}{3}\right)^n u[n] + 4\left(\frac{1}{2}\right)^n u[n-1].$$

- (a) Beräkna systemets överföringsfunktion. (2p)
- (b) Ta fram den differensekvation som beskriver systemet. (2p)
- (c) $\ddot{A}r$ systemet stabilt? (1p)

4. En vetgirig teknolog undersöker hur den Diskreta Fouriertransformen (DFT) 1 ser ut för olika signaler. En lab-uppkoppling enligt figur 1 används. Signalerna $x_1(t)$, $x_2(t)$ och $x_3(t)$ är tre kontinuerliga sinusformade signaler med samma amplitud men med olika frekvens. De tre signalerna adderas ihop med ett svagt brus b(t). Summan av dessa fyra signaler samplas och genererar den diskrea signalen x[n]. Sampelintervallet T=6.25 ms och N=64 sampel tas vid varje försök. DFT beräknas av den samplade signalen $(X[k]=DFT\{x[n]\})$ och därefter studeras plottar av |X[k]| för $0 \le k \le \frac{N}{2} - 1$. Frekvensen hos signalerna $x_i(t)$ var alltid olika och varierades mellan följande nio värden: $\{16, 32, 48, 64, 80, 96, 112, 128, 144\}$ Hz. Ange vilka av dessa frekvenser som möjligen kan utgöra en av insignalerna till den samplade signal vars |X[k]| visas i figur 2. God motivering krävs!



Figur 1: Lab-uppkoppling.



Figur 2: |X[k]| från en signal x[n].

$$X[k] = \sum_{n=0}^{N-1} x[n]e^{-j\frac{2\pi}{N}kn}, \quad k = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

$$x[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X[k] e^{j\frac{2\pi}{N}kn}, \quad n = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

¹Diskret Fouriertransform (DFT) X[k] av signalen x[n]

5. Fourierserien för en periodisk och kontinuerlig signal $\hat{x}(t)$ kan tecknas på följande välbekanta form

$$\hat{x}(t) = A_0 + \sum_{n=1}^{\infty} \left(A_n \cos(n\omega_0 t) + B_n \sin(n\omega_0 t) \right) .$$

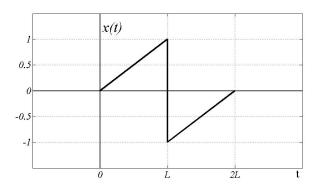
Enligt tabell kan Fourierserien för en viss periodisk signal $\boldsymbol{x}(t)$ tecknas som

$$x(t) = \frac{2}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} \sin\left(\frac{n\pi t}{L}\right) .$$

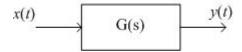
En period $(0 \le t < 2L)$ av signalen visas i figur 3. $L = \frac{\pi}{10}$ s. Signalen x(t) utgör insignal till ett kontinuerligt system med överföringsfunktionen

$$G(s) = \frac{400}{(s+20)^2}$$

enligt figur 4. Beräkna amplituden hos de tre sinusformade signalerna med lägst frekvens som ingår i systemets utsignal y(t). (5p)



Figur 3: För $0 \le t < 2L$ visas en period av x(t).



Figur 4: Systemet G(s).

Tentamen ssy080 Transformer, Signaler och System, D3

Examinator: Ants R. Silberberg

29 augusti 2012 kl. 08.30-12.30 sal: M

Förfrågningar: Ants Silberberg, tel. 1808

Lösningar: Anslås torsdag 30 aug. på institutionens anslagstavla,

plan 5.

Resultat: Rapporteras in i Ladok

Granskning: Onsdag 19 sept. kl. 12.00 - 13.00, rum 3311.

Plan 3 i ED-huset (Lunnerummet), korridor parallell med Hörsalsvägen.

Bedömning: En korrekt och välmotiverad lösning med ett tydligt an-

givet svar ger full poäng.

Hjälpmedel

- Typgodkänd miniräknare
- Beta Mathematics Handbook
- Fyra sidor med egna anteckningar

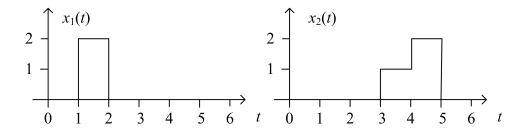
Betygsgränser

$Po\ddot{a}ng$	0-10	11-15	16-20	21-25
Betyg	U	3	4	5

Lycka till!

1. Två signaler, $x_1(t)$ och $x_2(t)$, som finns beskrivna i figur 1 faltas med varandra och bildar en ny signal enligt $y(t) = x_1(t) \star x_2(t)$.

- (a) För vilka värden på t är $y(t) \neq 0$? (2p)
- (b) För vilket/vilka värden på t når y(t) sitt största värde? (2p)
- (c) Vilket är största värdet på signalen y(t)? (1p)



Figur 1: Två kontinuerliga signaler.

2. En kontinuerlig och periodisk signal x(t) utgör insignal till ett linjärt system H. Systemets frekvenssvar kan tecknas

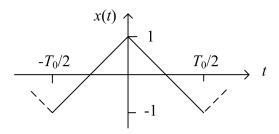
$$H(j\omega) = \frac{j\omega T_0/2\pi}{(j\omega T_0/2\pi)^2 + j\omega T_0/2\pi + 1}.$$

Systemets utsignal kan tecknas som en Fourierserie på amplitud-fas form enligt

$$y(t) = \sum_{k=0}^{\infty} A_k \cos(k\omega_0 t + \theta_k).$$

Beräkna amplituderna A_k och fasvinklarna θ_k för de tre första nollskiljda termerna i utsignalens Fourierserie. Insignalen är en triangelvåg enligt figur 2 med Fourierserien (5p)

$$x(t) = \sum_{k=1,3,5,\dots}^{\infty} \frac{8}{(k\pi)^2} \cos(k\omega_0 t).$$

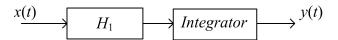


Figur 2: Signal x(t).

3. Den kontinuerliga insignalen x(t) passerar två system enligt figur 3. System H_1 beskrivs med differentialekvationen

$$\frac{d^2y_1(t)}{dt^2} + 3\frac{dy_1(t)}{dt} + 2y_1(t) = 3x(t) + \frac{dx(t)}{dt}$$

där x(t) betecknar insignal och $y_1(t)$ utsignal till H_1 . Systemet som är betecknat med Integrator är en ideal integrator. Det systemet integrerar insignalen över tiden. Beräkna det seriekopplade systemets impulssvar. (5p)



Figur 3: Två seriekopplade system.

4. Ett diskret och kausalt system beskrivs med följande differensekvation (där y[n] är utsignal och x[n] insignal).

$$y[n] + \frac{1}{3}y[n-1] = 2x[n] + x[n-1].$$

Beräkna systemets utsignal y[n] för insignalen

$$x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u[n-1].$$
 (5p)

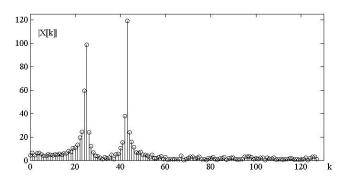
5. En tonvalstelefon avger sk. DTFM (Dual Tone Multiple-Frequency) signaler för varje knapp. Signalen består av två sinusar med frekvenser enligt nedanstående tabell. En knapptryckning genererar alltså signalen

$$x(t) = A\sin(2\pi f_1 t) + A\sin(2\pi f_2 t).$$

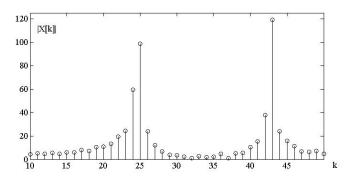
För tex. knapp 9 är $f_1 = 852$ Hz och $f_2 = 1477$ Hz. En D-teknolog har konstruerat en detektor som samplar den mottagna signalen med samplingsfrekvensen 8000 Hz. Därefter beräknas en 256-punkters DFT som beteknas X[k]. Utifrån beloppet av X[k] bestäms sedan vilket knapp som tryckts ner. Figur 4 visar resultatet från en knapptryckning. Figur 5 visar samma X[k] men något inzoomad. Vilken knapp har tryckts ner? Svaret skall motiveras väl för full poäng. (5p)

Hz	1209	1336	1477
697	1	2	3
770	4	5	6
852	7	8	9
941	*	0	#

Tabell 1: DTMF frekvenser.



Figur 4: |X[k]| för $0 \le k \le 128$.



Figur 5: |X[k]| för $10 \le k \le 50$.

la, lake linjart
b)
$$X_3 [n]$$
 slacks of $(D) = \pm \frac{3\pi}{4}$
 $2/\sqrt{100} = \frac{1}{(5+2)(5+4)}$, $Z(5) = \frac{1}{5+2}$

$$Y(s) = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{(s+2)^2} - \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{(s+2)} + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{(s+4)}$$

$$Y(t) = \frac{1}{2} \left((t - \frac{1}{2}) e^{-2t} + \frac{1}{2} e^{-4t} \right) U(t)$$

3/
$$Y_{S}(S) = \frac{Z}{Z-1} \cdot \frac{1}{Z} \left(1 + \frac{Z-1}{Z-\frac{1}{2}} - \frac{Z(Z-1)}{Z-\frac{1}{2}} \right)$$

 $Y_{S}(S) = \frac{Z}{Z-1} \cdot H(Z) \Rightarrow H(Z) = \frac{1}{6} \cdot \frac{Z}{(Z-\frac{1}{2})(Z-\frac{1}{3})}$
 $h[n] = \mathcal{L}^{-1} \left\{ H(Z) \right\} = \left[\left(\frac{1}{2} \right)^{n} - \left(\frac{1}{3} \right)^{n} \right] u[n]$

$$4/a$$
 k
 $N-k$
 b
 5
 6
 $17/0$
 6
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$
 $17/0$

5/
$$|\mathcal{B}_{1}^{Y}| = |\mathcal{B}_{1}^{X}| \cdot |\mathcal{G}(j\omega)|_{\omega = \omega_{0}} = \frac{Z}{\pi} \cdot 0.164$$

 $|\mathcal{B}_{2}^{Y}| = |\mathcal{B}_{2}^{X}| \cdot |\mathcal{G}(j\omega)|_{\omega = \omega_{0}} = \frac{1}{\pi} \cdot 1$
 $|\mathcal{B}_{3}^{Y}| = \frac{Z}{3\pi} \cdot 0.287$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t-2\pi) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

$$|a| \quad X_{i}(t) = u(t$$

by
$$X_2 [n+N] = 3 cos (\frac{(n+N)\#}{3} - 7) =$$

$$= 3 cos (\frac{n}{3} - 7 + \frac{N}{3})$$

$$= 3 cos (\frac{n}{3} - 7 + \frac{N}{3})$$

$$= 2 \pi k \implies N = 6 k (Låt k=1)$$

$$= 2 \pi k \implies N = 6 k (Låt k=1)$$

$$= 2 \pi k \implies N = 6 k (Låt k=1)$$

Insignal	Utsignal
x,[n]	X, [7n] = Y, [n]
Q, X, [n]	$a_{1}x_{1}$ [7n] = $a_{1}y_{1}$ [n]
Xz[n]	X2[7n] = Y2[n]
$a_2 \times_2 [n]$	$a_{2} \times 2[7n] = a_{2} \times 2[n]$
X3[n] =	
$= a_1 x_1 [n] + a_2 x_2 [n]$	$y_3[n] = x_3[7n] = a_1x_1[7n] + a_2x_2[7n] =$
. Leave the second seco	$= a_1 \times [n] + a_2 \times [n]$

Linjart? Ja!

2.
$$\int \frac{d^2 V_{c}(t)}{dt^2} + \frac{2}{L} \frac{dV_{c}(t)}{dt} + \frac{1}{L} \frac{V_{c}(t)}{dt} + \frac{1}{L} \frac{V_$$

$$\frac{3}{\sqrt[3]} h[n] = \frac{1}{3} h[n] + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2}\right)^{n} u[n] = \frac{1}{3} h[n] + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2}\right)^{n} u[n] + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2}\right)^{n} u[n] = \frac{1}{3} h[n] + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2}\right)^{n} u[n] + \frac{1}{2} \left(\frac{1}$$

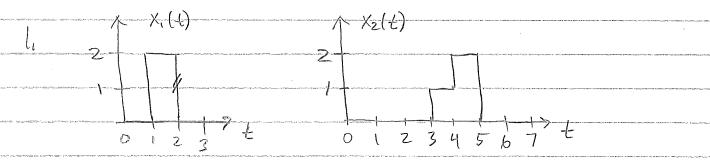
4.	Sampling	sintervall T=6.2	5 m s	
VI.	=> Sampl	sinferrall T=6,2 ingsfrekvers fs	= = 160 Hz	
	DFT) N = 64 punke	r Ilk],	06 K N-1
:	Index !	< motswar fre	kvenson $f = \frac{k}{N}$	-, fs
	Vilket	k-värde mots	svaror de argiv	na frekvenserna
	<u></u>	11 K "	"N-K"	I haur?
	+ [H2]	fs N		
	16	64)	57,6	Ja
	32	(12,8)	51,2	Ja
	48	19,2	44.8	Nej
	64 80	25,6	38,4 32 Nej	=fs/2 ei i fig wen tre loppour +fs/2 finns
	96	32 38,4	32 Nej (25,6)	men tre toppur #15/2 finns Ja
	112	44.8	19,2	Nei Vei
	128	51,2	(12,8)	Ja
	144	57,6	(6,4)	Ja
De	Frekven	ner med ett i	nringat "k"-va Lalen som san	rcle
Kon	n Ginnes	med i insign	raken som sær	uplas.
· V ()	d narmas	le heltalsvärd	le hill "k" han	(
de	; IXIE	Il ell hogt vo	irde (en "topp").

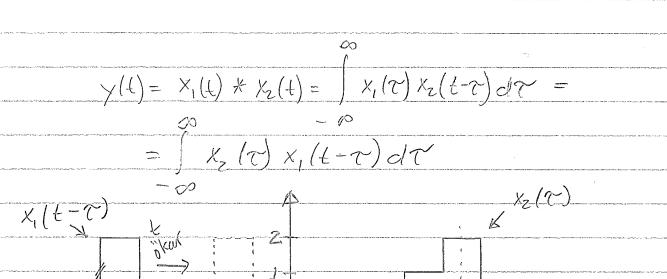
$$B_z^{\gamma} = |B_z| |G(j2\omega_0)| = \frac{1}{1!} \cdot \frac{400}{20^2 + 20^2} = \frac{1}{1!} \times 0.159$$

$$|n=3| \qquad \omega = 3\omega_0 = 30$$

$$|B_3| = |B_3| |G(j3\omega_0)| = \frac{2}{3\pi} \cdot \frac{400}{20^2 + 30^2} = \frac{2}{3\pi} \cdot \frac{4}{13} \approx 0.065$$

Transformer, Signalar & Syslem 45,4080 03 120829





Överlap börjar dä $T = -1 + t = 3 \Rightarrow t = 4$ Överlap avslulas dä $T = -2 + t = 5 \Rightarrow t = 7$ Överlap som ger mæx $X(t) * X_1(t) : T = -1 + t = 5 \Rightarrow t = 6$

 $Max \int X_{z}(t) X_{z}(t-\tau) d\tau = 2.2.1 = 4$ $-\infty$

Svan: ay 4<t<7 by t=6 cy 4

2.
$$H(j\omega) = \frac{j\omega}{2\pi} \frac{T_0}{2\pi}$$

$$\left(\frac{T_0}{2\pi}\right)^2 + j\omega \frac{T_0}{2\pi} + 1$$

Periodfid:

Grundvinkelhelm wo=

$$H(j\omega) = \frac{\omega}{1 - (\omega)^2 + j\omega}$$

$$X(t) = \sum_{k=1,3,5,...}^{\infty} \frac{8}{(k\pi)^2} \cos(k\omega_0 t) \qquad \text{ang} \{H_{ik}\omega_0 = q_0^{\circ} - \arctan\{\frac{k}{1-k^2}\}\}$$

Tiltret (systemet) H paveokar amplifuel och fors hos

voije sinustoimed signal i XII) entist

 $y(t) = \sum_{k \neq 1}^{\infty} \frac{Ak}{|k|} \frac{\Theta k}{|k|}$ $y(t) = \sum_{k \neq 1}^{\infty} \frac{\{k\}^2 \cdot |H(jkw_0)\}}{|k|} \cos(kw_0 t + avg \cdot H(jkw_0))}$

k	W	Åk	θk
	Wo	8 8 42' 92	90° = ancham/" = 0
3	3 W ₀	$\frac{8}{92} \cdot \frac{1}{3^2} = \frac{8}{92} \cdot 0.039$	90°-arcton (-8) = -69,4°
<u></u>	5 w	8, 12 5 = 8, 87:10 4, 5 (1+5-5 #2 87:10)	90°-arctan (5-24)=-78,2°

3,
$$d_{X}(t) = 3 \frac{dy(t)}{dt} + 2y(t) = 3x(t) + dy(t)$$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t) + dy(t)$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t) + dy(t)$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t) + dy(t)$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t) + 2y(t) = 3x(t) + 3x(t)$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t) = 3x(t)$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t)$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t)$
 $d_{X}^{2}(t) = 3x(t)$
 $d_{X}^{2}(t)$

Alt: $h_1(t) = J^{-1} \left\{ H_1(s) \right\}$ $= \frac{t}{h(t)} = \int h_1(t) dt$

$$Y(2)(1+\frac{1}{3}2^{-1})=X(2)(2+2^{-1})$$

$$H(z) = \frac{V(z)}{Z(z)} = \frac{2+z^{-1}}{1+\frac{1}{2}z^{-1}} = \frac{2z+1}{z+\frac{1}{3}}$$

$$\times [n] = (\frac{1}{2})^{n-1} \times [n-1] \xrightarrow{Z} \times (2) = \frac{Z}{Z - \frac{1}{2}} = \frac{1}{Z - \frac{1}{2}}$$

$$Y(z) = H(z)X(z) = \frac{2z+1}{(z+\frac{1}{3})(z-\frac{1}{2})} = \frac{2z+1}{(z^2-\frac{1}{6}-\frac{1}{6})}$$

Teckna
$$\frac{Y(z)}{Z} = \frac{Zz+1}{Z(z+\frac{1}{2})(z-\frac{1}{2})}$$
 Partial brakes uppdelar

$$27 + 1 = A(2 - 2 \cdot 6 - 6) + B7(2 - 2) + C7(2 + \frac{1}{3})$$

$$2^{\circ}; 1 = A(-\frac{1}{6}) \Rightarrow A = -6$$

$$2^{\circ}; 2 = -\frac{1}{6}A - \frac{1}{2}B + \frac{1}{3}C$$

$$2^{\circ}; 0 = A + B + C$$

$$C = -A - B = 6 - B$$

$$C = 4.8$$

$$Y(2) = -6 + 1.2 \frac{2}{z+y_3} + 4.8 \frac{2}{z-\frac{1}{2}}$$

[nvers z -franof, $y[n] = -68[n] + [1.2(-\frac{1}{3}) + 4.8(\frac{1}{2})]$ U[n]

Samplings fretuens (= 8000 Hz 5. Ws = ZAFs r/s To = Ztr = 1 Sampelintervall DFT: N=256 punkler I[K], K=0,1,..,N-1 Index k motsvarar trekvensen Ur figurer ser vi att två k-värden ger höga IXIKI 25 = 25 (000 = 781 Hz f = 43 (8000 = 1344 Hz Frekvensupplösning i DFT: $\Delta f = \frac{4s}{kT} = 31.25 Hz$ Från tabellen ser vi att bästa överens-stämmelse fås för knapp "5", Stämmelse fås for knapp 781 ligger i intermellet 770 ± of 344 -u- - - u - 1336 ± Af