Tentamen ssy080 Transformer, Signaler och System, D3

Examinator: Ants R. Silberberg

5 januari 2016 kl. 14.00-18.00 sal: M

Förfrågningar: Ants Silberberg, tel. 1808

Lösningar: Anslås på institutionens anslagstavla, plan 5.

Resultat: Rapporteras in i Ladok

Granskning: Onsdag 20 jan. kl. 11.45 - 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. Endast egenproducerade och handskrivna anteckningar. Inga kopior eller 'maskin(dator)skriven' text.

Betygsgränser.

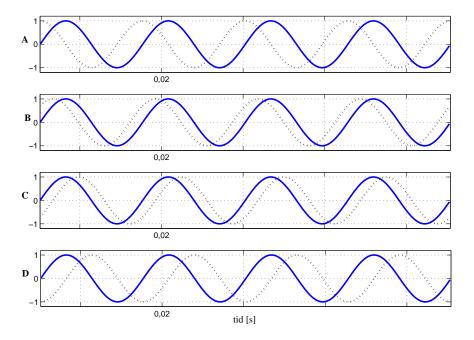
$Po\ddot{a}ng$	0-10	11-15	16-20	21-25
Betyg	U	3	4	5

Lycka till!

1. a) En kontinuerlig sinusformad signal med vinkelfrekvensen $\omega=1000$ rad/s utgör insignal till tre olika system $(H_1,\ H_2\ {\rm och}\ H_3)$ där

$$H_1(s) = \frac{\sqrt{2} \cdot 1000}{s + 1000}, \quad H_2(s) = \frac{\sqrt{2} s}{s + 1000} \text{ och } H_3(s) = \frac{1000 - s}{s + 1000}.$$

Insignal (heldragen) och utsignal (streckad) plottas i samma figur. (Alla eventuella insvängningsförlopp har klingat av). Vilken av plottarna i figur 1 (A,B, C eller D) hör ihop med respektive system? (Ett av alternativen ska bort). Motivera svaren väl. (3p)



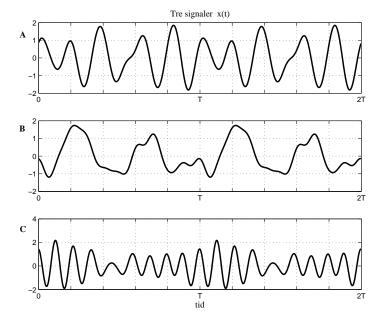
Figur 1: Fyra olika insignal-utsignal par.

b) Den kontinuerligta signalen $x(t) = \sin(\omega_1 t)$ har Fouriertransformen $X(j\omega) = \frac{\pi}{j} [\delta(\omega - \omega_1) - \delta(\omega + \omega_1)]$. Signalen samplas med samplingsintervallet $T = \frac{32 \pi}{23 \omega_1}$ s. (Antag ideal sampling; multiplikation med ett impulståg, $x_p(t) = x(t)p(t)$ där $p(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - kT)$).

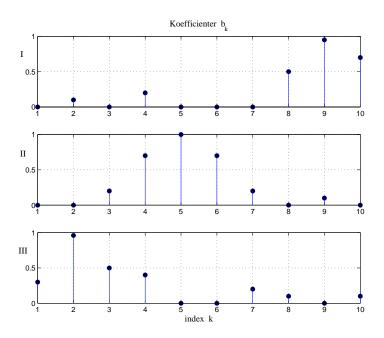
- (i) Skissa absolutbeloppet av den samplade signalens Fourier-transform, $|X_p(j\omega)|$. (1p)
- (ii) Har vi ett fall med aliasing (vikning)? Motivera! (1p)
- 2. a) En kontinuerlig signal x(t) byggs upp som summan av sinusformade signaler enligt

$$x(t) = \sum_{k=1}^{10} b_k \sin(\omega_o kt + \phi_k)$$
, $\omega_o = \frac{2\pi}{T}$.

Tre varianter av signalen x(t) visas i figur 2. Tidsaxlarna har lika gradering. De tio reella koefficienterna b_k som hör till respektive signal visas i figur 3 men delfigurerna ligger i blandad ordning. ϕ_k är en okänd fas. Para ihop signal (A,B,C) med rätt uppsättning koefficienter (I, II, III). Tydlig motivering krävs. (3p)



Figur 2: Tre olika signaler, x(t).



Figur 3: Tre uppsättningar av koefficienterna b_k .

- b) Teckna ett uttryck för effekten hos signalen x(t) i uppgift a) ovan. Effekten skall uttryckas med hjälp av koeficienterna b_k . (2p)
- 3. Insignalen till ett kontinuerligt LTI-system är

$$x(t) = \left(e^{-4t}\cos(8t)\right)u(t).$$

Systemet beskrivs genom dess differentialekvation

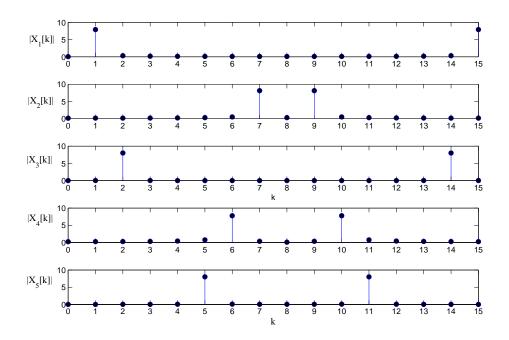
$$y(t) + \frac{1}{8} \cdot \frac{dy(t)}{dt} = x(t)$$

där x(t) är systemets insignal och y(t) dess utsignal. Beräkna systemets utsignal y(t). Systemet har inga begynnelseenergier. (5p)

4. Fem olika sinusformade signaler med olika vinkelfrekvens ω samplas med olika sampelintervall T. Resultatet blir 5 stycken diskreta signaler med 16 stycken sampelvärden vardera. DFT (X[k]) beräknas för varje diskret signal och dess belopp visas i figur 4. Para ihop signalerna ifrån tabell 1 med plottarna av |X[k]| i figur 4. Tydlig motivering krävs. (5p)

Signal	Vinkelfrekvens	Sampelintervall	Antal sampel
	$\omega \; [\mathrm{rad/s}]$	T [ms]	N
A	280	2.8	16
В	560	3.5	16
С	390	7.1	16
D	430	9.2	16
E	525	11.2	16

Tabell 1: Sammanfattning av signalernas uppkomst



Figur 4: Absolutbelopp av DFT, |X[k]|

5. Impulssvaret till ett diskret LTI-system är

$$h[n] = [(0.5)^n + (-0.4)^n] u[n]$$
.

(a) Beräkna systemets överföringsfunktion. (2p)

(b) Beräkna systemets utsignal för insignalen (3p)

 $x[n] = 3(0.2)^n u[n]$

.

1. a Studera frekvenssvar (s=jw),

$$H_{1}(i\omega) = \frac{\sqrt{2} \cos 0}{|\omega + 1000|} = \frac{\sqrt{2}}{|+|\omega|}$$

$$|H_{1}(i\omega)| = \frac{\sqrt{2}}{|+|\omega|} = -\frac{\sqrt{2}}{|\omega|} = -\frac{\sqrt{2}}{|\omega|} = 1$$

$$arg \{H_{1}(i\omega)\} = -arc [arc \{i\omega\}]^{2} = \{\omega = 1000\} = -450$$

$$H_{2}(i\omega) = \frac{\sqrt{2} i\omega}{j\omega + 1000} = \frac{\sqrt{2}}{1 + \frac{1000}{j\omega}}$$

$$|H_{2}(i\omega)| = \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{1 + \frac{1000}{j\omega}}} = \int_{\omega} \omega = 1000 \int_{z} = \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{2}} = 1$$

$$avq \int_{z} H_{2}(i\omega) f = avq \int_{z} \sqrt{2} \omega f - avq \int_{z} \frac{\omega}{1000} f = \int_{\omega} \omega = 1000 \int_{z} = 90^{\circ} - 45^{\circ} = 45^{\circ}$$

$$H_3(i\omega) = \frac{1000 - i\omega}{1000 + i\omega}$$

$$|H_3(i\omega)| = \sqrt{\frac{1000^2 + \omega^2}{1000^2 + \omega^2}} = 1$$

$$arg H_3(i\omega) = arctan \left(\frac{-\omega}{1000} \right) - arctan \left(\frac{\omega}{1000} \right) = \left(\frac{\omega}{1000} \right) = 0$$

$$= -45^\circ - 45^\circ = -90^\circ$$

Alla $|H|(\omega)| = 1$ vid $\omega = 1000$ Frain figur | Fasforstyum.

A $\approx +90^{\circ}$ B $\approx +95^{\circ}$ C $\approx -45^{\circ}$ D $\approx -90^{\circ}$ H₂

D

H₃

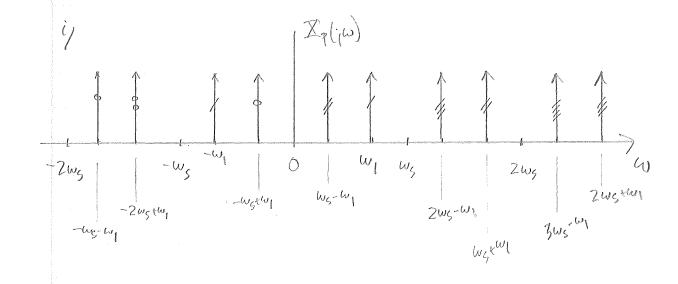
D

$$x(t) = \sin(w, t) \iff Z(i\omega) = \int_{-\omega_i}^{\pm} \left[\delta(\omega - \omega_i) - \delta(\omega + \omega_i) \right]$$

$$= \int_{-\omega_i}^{\pm} \left[\delta(\omega - \omega_i) - \delta(\omega + \omega_i) \right]$$

$$T = \frac{3247}{23\omega_1}$$
; $\omega_s = \frac{247}{7} = \frac{247.23\omega_1}{3247} = \frac{23}{16}\omega_1$

$$X_{p(i\omega)} = + Z_{(i(w-k\omega_s))}$$



2.
$$X(t) = \sum_{k=1}^{10} b_k \sin(k\omega t + \phi_k), \quad \omega_0 = \frac{2\pi}{T}$$

Y Frekvens kus ger k perioder sinusformed signal i intervallet [O,T]

by beståmmer amptitud på signal med breke ku

Figur 3: I b₈, b₉, b₁₀ dominerar
$$\Rightarrow$$
 hoga frekvenser

 $\omega_8, \omega_9, \omega_{10}$ dominerar

 $\omega_4, \omega_5, \omega_6$ dominerar

 $\omega_4, \omega_5, \omega_6$ dominerar

 $\omega_4, \omega_5, \omega_6$ dominerar

 ω_2, ω_3 dominerar

 ω_2, ω_3 dominerar

Parsevals formed ger
$$\overline{P} = \frac{1}{T} \int x^{2}(t) = \frac{1}{Z} \sum_{k=1}^{D} b_{k}^{2} \quad (Beka)$$

$$X(1) = \left[e^{-4t} \cos(8t) \right] u(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\longrightarrow} X(s) = \frac{s+4}{(s+4)^2 + 8^2}$$

$$5yslem: y(t) + \frac{1}{8} \frac{dy(t)}{dt} = x(t) \quad \text{Laplace brans} f,$$

$$Y(s) + \frac{1}{8} sY(s) = \overline{X}(s)$$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{1}{1 + \frac{5}{8}} = \frac{8}{s+8}$$

$$Y(5) = H(5), Y(5) = \frac{8}{5+8}, \frac{5+4}{5^2+85+80}$$
 $\frac{8(5+4)}{(5+8)(5^2+85+80)} = \frac{A}{5+8}, \frac{Bs+G}{5^2+85+80}$
 $\frac{8(5+4)}{5+8} = \frac{A}{5^2+85+80}$

$$Y(S) = -0.4 \cdot \frac{1}{5+8} + \frac{0.45+8}{5^2 + 85 + 80} =$$

$$= \frac{-0.4}{5+8} + 0.4 \cdot \frac{5+20}{(5+4)^2 + 8^2} =$$

$$= -\frac{0.4}{5+8} + 0.4 \cdot \left(\frac{5+4}{(5+4)^2 + 8^2} + \frac{16 \cdot 8}{8(5+4)^2 + 8^2}\right)$$

$$Y(t) = \int_{-1}^{1} Y(s) = 0.4 \cdot \left[\frac{-4t}{(5+4)^2 + 8^2} + \frac{16 \cdot 8}{8(5+4)^2 + 8^2}\right] \cdot \frac{-8t}{4t} = 0.4t$$

$$\frac{k}{N} = \frac{\omega}{\omega_s} \qquad ; \quad \omega_s = \frac{2\pi}{T}$$

N=16 woch T varierar enligt tabell
Berätena k. Reell sinusformach signal ger
DFT bidrag vid k och N-k,

$$k = \frac{280 \cdot 2.8 \cdot 16^{3}}{24}$$
, $16 \approx 2$ $N-k=14$
 $k = \frac{560 \cdot 3.5 \cdot 16^{3}}{24}$, $16 \approx 5$ $N-k=11$

C:
$$k = \frac{390.7.1.10^{3}.16}{2#} \approx 7$$
 $N-k=9$

D:
$$k = \frac{430.9 \cdot 2.10^3 \cdot 16}{24} \approx 10$$
 N-k=6

E:
$$k = \frac{525 \cdot 11.2 \cdot 10^3 \cdot 16}{Z t} \approx 15$$
 N-k=1

5.
$$h[n] = \left[(0,5)^{n} + (-0,4)^{n} \right] 0[n] \stackrel{Z}{\longleftarrow} H(z) = \frac{Z}{Z-0,5} + \frac{Z}{Z+0,4}$$

$$Q \quad H(z) = \frac{Z(Z+0,4) + Z(Z-0,5)}{(Z-0,5)(Z+0,4)} = \frac{Z(ZZ-0,1)}{Z^{2}+Z(-0,5+0,4)-0,2} = \frac{Z(ZZ-0,1)}{Z^{2}-0,1Z} = \frac{Z-0,1Z^{-1}}{1-0,1\cdot Z^{-1}-0,2\cdot Z^{-2}}$$

$$V[n] = \frac{Z(Z-0,1Z)}{Z^{2}-0,1Z} = \frac{Z-0,1Z^{-1}}{Z^{2}-0,2\cdot Z^{-2}}$$

$$V(z) = \frac{Z(Z-0,1Z)}{Z(Z-0,2)} = \frac{Z}{Z-0,2}$$

$$V(z) = \frac{Z(Z-0,1Z)}{(Z-0,2)(Z-0,5)(Z+0,4)}$$

$$V(z) = \frac{Z(Z-0,1Z)}{Z(Z-0,2)} = \frac{Z}{Z-0,2\cdot Z^{2}-0,5} = \frac{Z}{Z+0,4}$$

$$V(z) = \frac{Z}{Z-0,1Z} = \frac{Z}{Z-0,2\cdot Z^{2}-0,5} = \frac{Z}{Z+0,4}$$

$$Z = 0.2 : Z \cdot 0.2 - 0.1 \cdot 0.2 = A(0.2 - 0.5)(0.2 + 0.4) \Rightarrow A = \frac{0.06}{-0.18} = -\frac{1}{3}$$

$$Z = 0.5 : Z \cdot 0.5^{2} - 0.1 \cdot 0.5 = B(0.5 - 0.2)(0.5 + 0.4) \Rightarrow B = 0.45/0.27 = \frac{5}{3}$$

$$Z = -0.4 : Z(-0.4)^{2} + 0.1 \cdot 0.4 = C(-0.4 - 0.2)(-0.4 - 0.5) \Rightarrow C = 0.36/0.54 = \frac{2}{3}$$

 $2z^{2} - 0.1z = A(z-0.5)(z+0.4) + B(z-0.2)(z+0.4) + C(z-0.2)(z-0.5)$

$$Y(z) = \frac{3zA}{2-0.2} + \frac{3zB}{2-0.5} + \frac{3zC}{z+0.4} = -\frac{z}{2-0.2} + 5\frac{z}{2-0.5} + 2\frac{z}{2+0.4}$$