

Solutionnaire 2016 Mini-test 2

jeudi le 24 novembre 2016; durée: 08h30 à 09h20; aucune documentation permise; 7.5% de note finale

Problème 1 (20 points sur 100)

A. Est-ce que ces systèmes sont linéaires et invariant en temps?

| | | |
|-----------------------------------|-----|-----|
| $y(t) = \cos(x(t))$ | | NON |
| $y(t) = \int_{-\infty}^t x(z) dz$ | OUI | |
| $y(t) = x(t-1) + x(t+1)$ | OUI | |

B. En supposant que ces systèmes sont linéaire et invariants en temps avec une réponse en fréquence de $H(\omega)$,

| | | |
|---|--|------|
| $\frac{d}{dt}(f * g) = \frac{df}{dt} * \frac{dg}{dt}$ | | FAUX |
| Ce système linéaire et invariant en temps (SLIT) est CAUSAL $x(t) \xrightarrow[\text{Tri}(\omega-J)]{\text{SLIT } H(\omega)} y(t)$ | | FAUX |
| $f(t) \Leftrightarrow F(\omega)$ $f(t) = 0$ pour $ t > \frac{2\pi}{\omega_0}$ ET $F(\omega) = 0$ pour $ \omega > \omega_0$ | | FAUX |

Solutionnaire 2016 Mini-test 2

Problème 2 (30 points sur 100)

- A. (12 points) Trouvez la réponse en fréquence pour le système linéaire et invariant en temps décrit par l'équation différentielle suivante

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + 5 \frac{dy}{dt} + 6y = \frac{dx}{dt} + 2x$$

$$P_1(D)x(t) = (D+2)x(t) \quad P_2(D)y(t) = (D^2 + 5D + 6)y(t)$$

$$H(\omega) = \frac{P_1(j\omega)}{P_2(j\omega)} = \frac{(j\omega) + 2}{(j\omega)^2 + 5(j\omega) + 6} = \frac{2 + j\omega}{(j\omega + 3)(j\omega + 2)} = \frac{1}{j\omega + 3}$$

- B. (15 points) Trouvez la réponse impulsionnelle pour le système avec réponse en fréquence

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

Dans le table de transformées fourni

| | |
|-------------------------------|-----------------------------|
| $e^{-\beta t} \mathcal{U}(t)$ | $\frac{1}{\beta + j\omega}$ |
|-------------------------------|-----------------------------|

En identifiant $\beta = 1/2$, nous avons

$$h(t) = \frac{1}{2} e^{-t/2}$$

- C. (10 points) Trouvez la sortie du système de la partie B pour l'entrée $x(t) = \cos(.5t)$.

La sortie d'un filtre pour un cosinus est encore un cosinus avec un gain et déphasage :

$$|H(.5)| \cos(.5t + \arg[H(.5)]) \quad H(.5) = \frac{1}{1 + 2 \cdot j \cdot 0.5} = \frac{1}{1 + j}$$

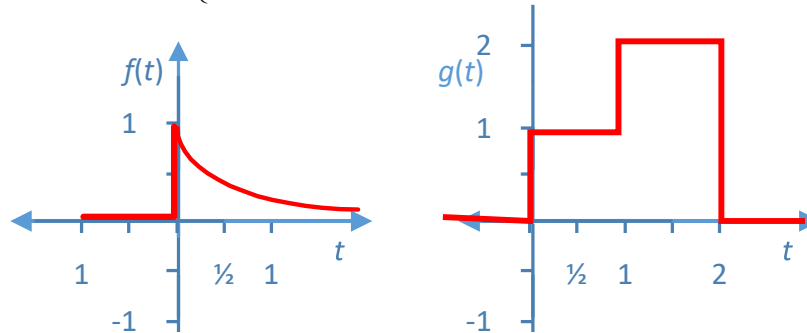
La sortie est donc

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \cos\left(.5t + \arctan\left[\frac{-1}{1}\right]\right) = \frac{1}{\sqrt{2}} \cos\left(.5t - \frac{\pi}{4}\right)$$

Solutionnaire 2016 Mini-test 2

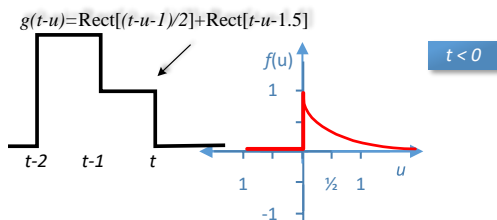
Problème 3 (50 points sur 100) Trouvez la convolution de

Trouvez la convolution de $f(t) = \begin{cases} e^{-t} & t > 0 \\ 0 & \text{ailleurs} \end{cases}$ et $g(t) = \text{Rect}\left(\frac{t-1}{2}\right) + \text{Rect}(t-1.5)$

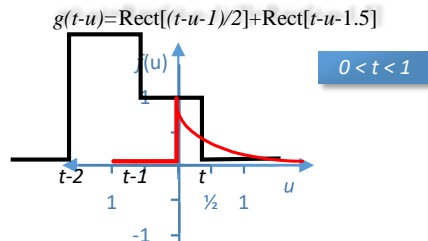


a. régions de définition de la convolution

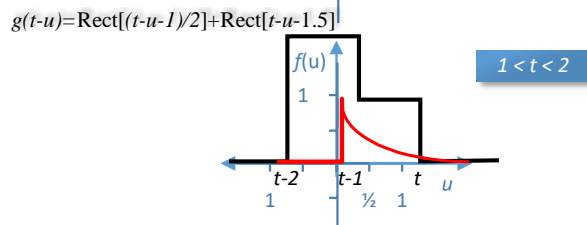
b. intégrales et bornes d'intégration



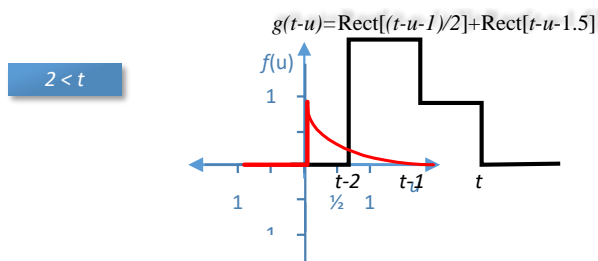
$$\int_{-\infty}^{\infty} f(u) g(t-u) du = 0$$



$$\int_{-\infty}^{\infty} f(u) g(t-u) du = \int_0^t e^{-u} \cdot 1 du$$



$$\int_{-\infty}^{\infty} f(u) g(t-u) du = \int_0^{t-1} e^{-u} \cdot 2 du + \int_{t-1}^t e^{-u} \cdot 1 du$$



$$\int_{-\infty}^{\infty} f(u) g(t-u) du = \int_{t-2}^{t-1} e^{-u} \cdot 2 du + \int_{t-1}^t e^{-u} \cdot 1 du$$

Solutionnaire 2016 Mini-test 2

- a. (15 points) Donnez les intégrales à évaluer pour chaque région de définition de la convolution; spécifiez clairement les bornes d'intégration pour chaque région.

| | Partie b | Partie c |
|-------------|---|---|
| $t < 0$ | zéro | 0 |
| $0 < t < 1$ | $\int_0^t e^{-u} \cdot 1 \, du$ | $\left[-e^{-u} \right]_0^t = 1 - e^{-t}$ |
| $1 < t < 2$ | $\int_0^{t-1} e^{-u} \cdot 2 \, du + \int_{t-1}^t e^{-u} \cdot 1 \, du$ | $\left[-2e^{-u} \right]_0^{t-1} + \left[-e^{-u} \right]_{t-1}^t = 2 - 2e^{-t+1} - e^{-t} + e^{-t+1}$ $= 2 - e^{-t+1} - e^{-t}$ |
| $2 < t$ | $\int_{t-2}^{t-1} e^{-u} \cdot 2 \, du + \int_{t-1}^t e^{-u} \cdot 1 \, du$ | $\left[-2e^{-u} \right]_{t-2}^{t-1} + \left[-e^{-u} \right]_{t-1}^t = 2e^{-t+2} - 2e^{-t+1} + e^{-t+1} - e^{-t}$ $= e^{-t} (2e^2 - e - 1)$ |

```

t1=linspace(-1,0,100);
t2=linspace(0,1,100);
t3=linspace(1,2,100);
t4=linspace(2,6,200);
O=ones(1,100);
A=1-exp(-t2);
B=2*O-exp(-t3+1)-exp(-t3);
C=exp(-t4)*(2*exp(2)-exp(1)-1);
plot(t1,0*t1,t2,A,t3,B,t4,C)

```

