## **ØV2** — DISKRET-TID- SIGNALER OG SYSTEMER

Klaudia M. Pawlak (KLAUDIAP)

27.08.2020

## Oppgave 1

Vi har sekvensene

$$x_1(n) = \{3, -1, -2, 5, 0, 4, -1\}$$

Og

$$x_2(n) = \{2, -1, -3, \overset{-2}{\uparrow}, 0\}$$

a.

$$y_1(n) = x_1(n) + x_2(n)$$

$$= \{3 + 5, -1 + (-1), -2 + (-3), 5 - 2, 0 + 0, 4, -1\}$$

$$= \{8, -2, -5, 3, 0, 4, -1\}$$

b.

$$y_{2}(n) = \frac{1}{3}x_{1}(n) - \frac{2}{3}x_{2}(n)$$

$$= \left\{1, -\frac{1}{3}, -\frac{2}{3}, \frac{5}{3}, 0, \frac{4}{3}, -\frac{1}{3}\right\} - \left\{\frac{4}{3}, -\frac{2}{3}, -2, -\frac{4}{3}, 0\right\}$$

$$= \left\{1 - \frac{4}{3}, -\frac{1}{3} + \frac{2}{3}, -\frac{2}{3} + 2, \frac{5}{3} + \frac{4}{3}, 0 - 0, \frac{4}{3} - 0, -\frac{1}{3} - 0\right\}$$

$$= \left\{-\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{4}{3}, \frac{7}{3}, 0, \frac{4}{3}, -\frac{1}{3}\right\}$$

c.

$$y_1(n) = x_1(n) x_2(n)$$

$$= \{3 \cdot 5, -1(-1), -2(-3), 5 \cdot 2, 0, 0, 0\}$$

$$= \{15, 1, 6, 10, 0, 0, 0\}$$

## Oppgave 2 - Oppgave 3.2 fra Ambardar: Systemklassifikasjon

a. Gitt system y[n] - y[n-1] = x[n]:

$$y[n] = x[n] + y[n-1]$$

Videre skriver vi y[n]som en lineær kombinasjon. Vi får

$$y_1[n] = y_1[n-1] + x_1[n] \leftrightarrow a_1 y_1[n] = a_1 y_1[n-1] + a_1 x_1[n]$$

$$y_2[n] = y_2[n-1] + x_2[n] \leftrightarrow a_2 y_2[n] = a_2 y_2[n-1] + a_2 x_2[n]$$

$$y_3[n] = y_3[n-1] + a_1 x_1[n] + a_2 x_2[n]$$

Videre adderer vi sammen  $a_1y_1[n]$  og  $a_2y_2[n]$ 

$$a_1y_1[n] + a_2y_2[n] =$$

$$= a_1y_1[n-1] + a_1x_1[n] + a_2y_2[n-1] + a_2x_2[n]$$

$$= a_1y_1[n-1] + a_2y_2[n-1] + a_1x_1[n] + a_2x_2[n]$$

Som er det samme som  $y_3[n]$  og derfor **lineær**.

Systemet er **tidsinvariant** siden ligningen mellom y[n] og x[n] ikke avhenger av tidsindeksen n.

Systemer er **kausalt og dynamisk** siden output avhenger av nåværende verdien og tidligere verdien til input.

b. Gitt system y[n] + y[n+1] = nx[n]:

$$v[n] = nx[n] - v[n+1]$$

Videre skriver vi y[n] som en lineær kombinasjon. Vi får

$$y_1[n] = nx_1[n] - y_1[n+1] \leftrightarrow a_1y_1[n] = na_1x_1[n] - a_1y_1[n+1]$$

$$y_2[n] = nx_2[n] - y_2[n+1] \leftrightarrow a_2y_2[n] = na_2x_2[n] - a_2y_2[n+1]$$

$$y_3[n] = -y_3[n+1] + na_1x_1[n] + na_2x_2[n]$$

Videre adderer vi sammen  $a_1y_1[n]$  og  $a_2y_2[n]$ 

$$a_1y_1[n] + a_2y_2[n] =$$

$$= na_1x_1[n] - a_1y_1[n+1] + na_2x_2[n] - a_2y_2[n+1]$$

$$= -a_1y_1[n+1] - a_2y_2[n+1] + na_1x_1[n] + na_2x_2[n]$$

Som er det samme som  $y_3[n]$  og derfor **lineær**.

Systemet er **ikke tidsinvariant** siden ligningen mellom y[n] og x[n] avhenger av tidsindeksen n.

Systemer er **kausalt og dynamisk** siden output avhenger av nåværende verdien og fremtidige verdien til input.

c. Gitt system  $y[n] + y[n-3] = x^2[n] + x[n+6]$ :

$$y[n] = x^2[n] + x[n+6] - y[n-3]$$

Videre skriver vi y[n]som en lineær kombinasjon. Vi får

$$y_1[n] = x_1^2[n] + x_1[n+6] - y_1[n-3] \leftrightarrow a_1 y_1[n]$$
  
=  $a_1 x_1^2[n] + a_1 x_1[n+6] - a_1 y_1[n-3]$ 

$$y_2[n] = x_2^2[n] + x_2[n+6] - y_2[n-3] \leftrightarrow a_2 y_2[n]$$

$$= a_2 x_2^2[n] + a_2 x_2[n+6] - a_2 y_2[n-3]$$

$$y_3[n] = -y_3[n-3] + a_1^2 x_1^2[n] + a_1 x_1[n+6] + a_2^2 x_2^2[n] + a_2 x_2[n+6]$$

Videre adderer vi sammen  $a_1y_1[n]$  og  $a_2y_2[n]$ 

$$a_1y_1[n] + a_2y_2[n] = = -a_1y_1[n-3] - a_2y_2[n-3] + a_1x_1^2[n] + a_1x_1[n+6] + a_2x_2^2[n] + a_2x_2[n+6]$$

Som er ikke det samme som  $y_3[n]$  og derfor ikke lineær.

Systemet er **tidsinvariant** siden ligningen mellom y[n] og x[n] ikke avhenger av tidsindeksen n.

Systemer er **ikke kausalt og dynamisk** siden output avhenger av tidligere, nåværende og fremtidige verdien til input.

d. Gitt system  $y[n] - 2^n y[n] = x[n]$ :

$$y[n] = x[n] + 2^n y[n]$$

Videre skriver vi y[n]som en lineær kombinasjon. Vi får

$$y_1[n] = x_1[n] + 2^n y_1[n] \leftrightarrow a_1 x_1[n] + a_1 2^n y_1[n]$$

$$y_2[n] = x_2[n] + 2^n y_2[n] \leftrightarrow a_2 x_2[n] + a_2 2^n y_2[n]$$

$$y_3[n] = 2^n y_3[n] + a_1 x_1[n] + a_1 2^n y_1[n] + a_2 x_2[n] + a_2 2^n y_2[n]$$

Videre adderer vi sammen  $a_1y_1[n]$  og  $a_2y_2[n]$ 

$$a_1 y_1[n] + a_2 y_2[n] =$$

$$= a_1 x_1[n] + a_1 2^n y_1[n] + a_2 x_2[n] + a_2 2^n y_2[n]$$

Som er det samme som  $y_3[n]$  og derfor **lineær**.

Systemet er **tidsinvariant** siden ligningen mellom y[n] og x[n] ikke avhenger av tidsindeksen n.

Systemer er **kausalt og ikke dynamisk** siden output avhenger kun av nåværende verdier til input.