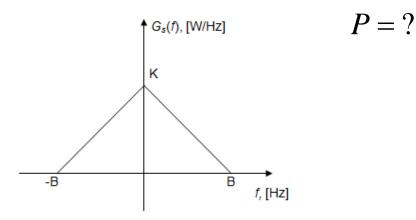
4.9. Na slici je predočena spektralna gustoća snage signala s(t). Odredite srednju snagu signala.



$$P = E[X^{2}(t)] = R_{X}(0) = \int_{-\infty}^{\infty} S_{X}(f) df$$

$$P = \int_{-\infty}^{\infty} G_s(f) \, df$$

Rješenje integrala je ekvivalentno površini ispod linije funkcije. Površina se sastoji od dva pravokutna trokuta.

$$P_{\Delta} = \frac{A \cdot B}{2}$$

$$P = \frac{K \cdot B}{2} + \frac{K \cdot B}{2} = K \cdot B \quad W$$

4.10. Promatrajmo slučajni proces X(t) zadan kao $X(t) = A\cos 2\pi f t$

Gdje je f konstanta, a A slučajna varijabla sa jednolikom razdiobom na [0,1]. Odredite autokovarijancu i autokorelaciju danog slučajnog procesa.

$$\begin{split} R_x &= P[X(t_1)X(t_2)] \\ R_x &= E[A\cos 2\pi f t_1 \cdot A\cos 2\pi f t_2] \\ R_x &= E[A^2\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2] \\ R_x &= E[A^2]\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2 \\ E[A^2] &= \int_0^1 A^2 f(A) dA = \frac{A^3}{3} = \frac{1}{3} \\ R_x &= \frac{1}{3}\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2 \\ E(A) &= \frac{1}{3}\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2 \\ C_x &= P(X) \\ C_x &= P(X) \\ C_x &= P(X) \\ E(X) &= E[A\cos 2\pi f t] = E[A]\cos 2\pi f t \\ E[A] &= \int_0^1 Af(A) dA = \frac{A^2}{2} = \frac{1}{2} \\ E[X(t_1)] &= \frac{1}{2}\cos 2\pi f t_1 \\ E[X(t_2)] &= \frac{1}{2}\cos 2\pi f t_2 \\ C_x &= R_x - E[X(t_1)] E[X(t_2)] \\ C_x &= R_x - E[X(t_1)] E[X(t_2)] \\ C_x &= \frac{1}{3}\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2 - \frac{1}{4}\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2 \\ C_x &= \frac{1}{12}\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2 \\ C_x &= \frac{1}{12}\cos 2\pi f t_1 \cdot \cos 2\pi f t_2 \end{split}$$

4.11. Neka je X(t) Gaussov slučajni proces stacionaran u širem smislu s očekivanjem nula i autokorelacijskom funkcijom $R_X(\tau) = \mathrm{e}^{-|\tau|/2}$, neka je N(t) Gaussov bijeli šum sa spektralnom gustoćom snage $N_0/2$.

Odredite:

- a) srednju snagu P slučajnog signala modeliranog stacionarnim slučajnim procesom X(t),
- b) spektralnu gustoću snage $S_X(t)$ slučajnog signala modeliranog stacionarnim slučajnim procesom X(t),
- c) prijenosnu karakteristiku kanala čiji je ulaz N(t), dok se na izlazu pojavljuje signal čija je spektralna gustoća snage $S_X(t)$.

a)
$$P=?$$

Srednja snaga P slučajnog signala opisanog slučajnim procesom X(t): $P=R_{_{Y}}(0)$

$$R_X(\tau) = e^{-|\tau|/2}$$
 $P = e^{-|0|/2} = 1$

b)
$$S_{x}(f) = ?$$

Spektralna gustoća $S_X(t)$ slučajnog signala opisanog slučajnim procesom X(t):

$$\begin{split} S_X(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} R_X(\tau) \cdot e^{-j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f \cdot \tau} d\tau & R_X(\tau) = e^{-|\tau|/2} \\ S_X(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} R_X(\tau) \cdot e^{-j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f \cdot \tau} d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-|\tau|/2} \cdot e^{-j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f \cdot \tau} d\tau \\ &= \int_{-\infty}^{0} e^{\tau/2} \cdot e^{-j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f \cdot \tau} d\tau + \int_{0}^{+\infty} e^{-\tau/2} \cdot e^{-j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f \cdot \tau} d\tau \\ &= \int_{-\infty}^{0} e^{\tau \cdot (\frac{1}{2} - j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f)} d\tau + \int_{0}^{+\infty} e^{-\tau \cdot (\frac{1}{2} + j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f)} d\tau = \\ &= \frac{1}{\frac{1}{2} - j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f} + \frac{1}{\frac{1}{2} + j \cdot 2 \cdot \pi \cdot f} = \frac{4}{1 + 16 \cdot \pi^2 \cdot f^2} \end{split}$$

c)
$$|H(f)| = ?$$

Spektralna gustoća snage odziva, $S_{izl}(f)$: $S_{izl}(f) = S_{ul}(f) \cdot |H(f)|^2$

$$S_{ul}(f) = N_0 / 2$$

$$S_{izl}(f) = S_X(f) = \frac{4}{1 + 16 \cdot \pi^2 \cdot f^2}$$

$$|H(f)|^{2} = \frac{S_{izl}(f)}{S_{ul}(f)} = \frac{\frac{4}{1+16\cdot\pi^{2}\cdot f^{2}}}{\frac{N_{0}}{2}} = \frac{8}{N_{0}\cdot(1+16\cdot\pi^{2}\cdot f^{2})}$$

$$|H(f)| = \sqrt{\frac{8}{N_0 \cdot (1 + 16 \cdot \pi^2 \cdot f^2)}}$$

4.12. Neka je primljen signal $r(t) = A_c \cos(2\pi f_c t) + n(t)$, gdje je n(t) aditivni

Gaussov bijeli šum sa spektralnom gustoćom snage $N_0/2$. Primljeni signal doveden je na ulaz RC filtra čija je širina prijenosnog pojasa B=1/(4RC). Odredite omjer srednje snage "korisnog" signala prema srednjoj snazi šuma uzimajući pritom da kosinusi signal prolazi kroz filtar nepromijenjen.

"Korisni" signal je kosinus dio primljenog signala. Kosinus je periodičan signal, a srednja snaga periodičnog signala računa se prema izrazu:

$$P = \frac{1}{T_0} \int_{0}^{T_0} r^2(t) dt$$

Kako RC filtar u potpunosti propušta kosinusni signal njegova srednja snaga iznosi: $P = \frac{A_c^2}{2}$

Srednja snaga aditivnog Gaussovog bijelog šuma unutar frekvencijskog pojasa $0 \leq |f| \leq B$

iznosi: $N = N_0 B$

Za konkretan primjer srednja snaga iznosi: $N=N_0 \frac{1}{4RC} = \frac{N_0}{4RC}$

Konačno omjer ovih srednjih snaga iznosi:

$$\frac{S}{N} = \frac{P}{N} = \frac{\frac{A_c^2}{2}}{\frac{N_0}{4RC}} = \frac{4A_c^2RC}{2N_0} = \frac{2A_c^2RC}{N_0}$$

4.13. Na ulazu niskopropusnog komunikacijskog kanala (širina prijenosnog pojasa B [Hz]), konstantnog amplitudnog odziva od 1 unutar pojasa propuštanja, dovodi se signal čija je autokorelacijska funkcija $R_v(\tau) = \delta(\tau)$.

Odredite autokorelacijsku funkciju signala na izlazu iz kanala. **Napomena:**

 $R_{\rm Y}(\tau) = ?$

Kanal se može promatrati kao linearan i vremenski nepromjenjiv

1) Spektralna gustoća snage signala na ulazu: $S_{X}(f) = ?$

$$\begin{split} R_X(\tau) &= \mathcal{S}(\tau) \\ S_X(f) &= \int\limits_{-\infty}^{\infty} R_X(\tau) \cdot e^{-j2\pi f \tau} d\tau \\ S_X(f) &= \int\limits_{-\infty}^{\infty} \mathcal{S}(\tau) \cdot e^{-j2\pi f \tau} d\tau = e^{-j2\pi f \cdot 0} = 1 \end{split}$$

2) Amplitudni odziv prijenosne funkcije:

$$|H(f)| = ?$$

$$|H(f)| = \begin{cases} 1, |f| < B \\ 0, |f| > B \end{cases}$$
$$|H(f)| = \operatorname{sgn}(f+B) - \operatorname{sgn}(f-B)$$

3) Spektralna gustoća snage signala na izlazu:

$$S_{\gamma}(f) = ?$$

$$S_{Y}(f) = S_{X}(f) \cdot |H(f)|^{2} = |H(f)|^{2} = H(f)^{2}$$

 $S_{Y}(f) = H(f)$

4) Autokorelacijska funkcija signala na izlazu:

$$R_{\scriptscriptstyle Y}(\tau) = ?$$

$$R_{Y}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} S_{Y}(f) \cdot e^{j2\pi f \tau} df$$

$$R_{Y}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} H(f) \cdot e^{j2\pi f \tau} df = \int_{-B}^{B} e^{j2\pi f \tau} df = \frac{e^{j2\pi f \tau}}{j2\pi \tau} \Big|_{-B}^{B}$$

$$R_{Y}(\tau) = \frac{e^{j2\pi B \tau}}{j2\pi \tau} - \frac{e^{-j2\pi B \tau}}{j2\pi \tau} = \frac{1}{\pi \tau} \cdot \frac{e^{j2\pi B \tau} - e^{-j2\pi B \tau}}{2j}$$

$$R_{Y}(\tau) = \frac{1}{\pi \tau} \sin(2\pi B \tau)$$

4.14. Odredite je li sustav definiran kao $y(t) = c \cdot t \cdot x(t) + d \cdot x(t-1)$

linearan i vremenski nepromjenjiv. **Napomena:** *c* i *d* su konstante.

Linearnost sustava?

Sustav je linearan ako je odziv na pobudu tj. na signal na ulazu sustava: $a \cdot \chi_1(t) + b \cdot \chi_2(t)$

jednak $a \cdot y_1(t) + b \cdot y_2(t)$ za svaki $a, b \in \mathbb{R}$.

 $y_1(t)$ – odziv na pobudu $x_1(t)$

 $y_2(t)$ – odziv na pobudu $x_2(t)$

U zadatku sustav je zadan kao: $y(t) = c \cdot t \cdot x(t) + d \cdot x(t-1)$

Za dvije različite pobude odziv glasi: $y_1(t) = c \cdot t \cdot x_1(t) + d \cdot x_2(t-1)$

$$y_2(t) = c \cdot t \cdot x_2(t) + d \cdot x_2(t-1)$$

Uvodimo zamjenu:

$$x(t) = a \cdot x_1(t) + b \cdot x_2(t)$$

$$\Rightarrow v(t) = c \cdot t \cdot [a \cdot x_1(t) + b \cdot x_2(t)] + d \cdot [a \cdot x_1(t-1) + b \cdot x_2(t-1)]$$

$$= c \cdot t \cdot a \cdot x_1(t) + c \cdot t \cdot b \cdot x_2(t) + d \cdot a \cdot x_1(t-1) + d \cdot b \cdot x_2(t-1)$$

$$= a \cdot [c \cdot t \cdot x_1(t) + d \cdot x_1(t-1)] + b \cdot [c \cdot t \cdot x_2(t) + d \cdot x_2(t-1)]$$

$$= a \cdot v_1(t) + b \cdot v_2(t)$$

Sustav je linearan.

Vremenska nepromjenjivost sustava?

Sustav je vremenski nepromjenjiv ako pomak pobude x(t) za t_0 sekundi rezultira isključivo vremenskim pomakom odziva y(t) za t_0 sekundi, odnosno ako je $x(t) \rightarrow v(t)$

onda
$$x(t-t_0) \rightarrow y(t-t_0)$$

Za
$$t \rightarrow t - t_0$$

Odziv ie:

$$y(t-t_0) = c \cdot (t-t_0) \cdot x(t-t_0) + d \cdot x(t-t_0-1)$$

Uz vremenski pomak pobude x(t) za t_0 sekundi

Dobivamo odziv:
$$y(t) = c \cdot t \cdot x(t - t_0) + d \cdot x(t - t_0 - 1)$$

$$x(t) \rightarrow x(t-t_0)$$

Ta dva odziva se razlikuju

$$y(t-t_0) \neq y(t)$$

Sustav nije vremenski nepromjenjiv.

Sustav je linearan i nije vremenski nepromjenjiv.

4.15. Dokažite da je sustav definiran kao
$$y(t) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{t-T}^{t} x(\tau) d\tau$$

linearan i vremenski nepromjenjiv. Također, odredite impulsni odziv danog sustava.

Kanal je linearan ako vrijedi:

$$x_{1}(t) \longrightarrow kanal \longrightarrow y_{1}(t)$$

$$x_{2}(t) \longrightarrow kanal \longrightarrow y_{2}(t)$$

$$a \cdot x_{1}(t) + b \cdot x_{2}(t) \longrightarrow kanal \longrightarrow a \cdot y_{1}(t) + b \cdot y_{2}(t)$$

$$y_{1}(t) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{t-T}^{t} x_{1}(\tau) d\tau \qquad y_{2}(t) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{t-T}^{t} x_{2}(\tau) d\tau$$

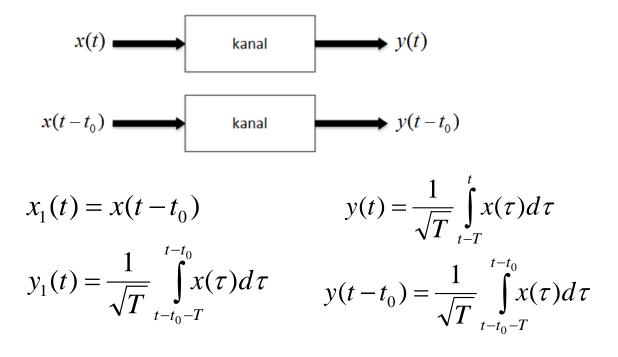
$$x(t) \longrightarrow a \cdot x_{1}(t) + b \cdot x_{2}(t)$$

$$y(t) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{t-T}^{t} [a \cdot x_{1}(\tau) + b \cdot x_{2}(\tau)] d\tau =$$

$$= \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{t-T}^{t} a \cdot x_{1}(\tau) d\tau + \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{t-T}^{t} b \cdot x_{2}(\tau) d\tau =$$

$$= a \cdot y_{1}(t) + b \cdot y_{2}(t)$$

Kanal je vremenski nepromjenjiv ako vrijedi:



$$y_1(t) = y(t - t_0)$$

$$h(t) = ?$$

Impulsni odziv je odziv na diracov impuls:
$$h(t) = \frac{1}{\sqrt{T}} \int_{t-T}^{t} \delta(\tau) d\tau$$

Da bi gornji integral bio različit od nule (imao vrijednost 1) mora vrijediti:

$$t - T < 0 \to t < T$$

$$t > 0$$

$$0 < t < T$$

$$h(t) = \begin{cases} \frac{1}{\sqrt{T}} & \text{za } 0 < t < T \\ 0 & \text{inačn} \end{cases}$$

4.16. Na ulazu LTI sustava djeluje signal obilježja stacionarnog slučajnog procesa X(t) čije je očekivanje nula i čija je autokorelacijska funkcija $R_{\chi}(\tau) = e^{-0.5|\tau|}$.

Na ulazu istog sustava djeluje bijeli Gaussov šum N(t) čija je spektralna gustoća snage $N_0/2$

Pretpostavimo da se na ulaz nekog niskopropusnog filtra prijenosne funkcije H(f) dovodi signal N(t) i da se na njegovom izlazu pojavljuje signal čija je spektralna gustoća snage $S_{\scriptscriptstyle X}(f)$

Odredite $|H(f)|^2$

LTI (linearni vremenski nepromjenjiv) sustav

$$X(t) \to R_X(\tau) = e^{-0.5|\tau|}$$

$$N(t) \to NPF \to S_W(f) = \frac{N_0}{2}$$

$$E(X) = 0$$

$$\begin{split} |H(f)|^2 &= ?\\ S_X(f) = \int_{-\infty}^{+\infty} R_X(\tau) \cdot e^{-2j\pi f \tau} d\tau\\ S_X(f) &= \int_{-\infty}^{0} e^{\tau(0.5 - 2j\pi f)} d\tau + \int_{0}^{+\infty} e^{-\tau(0.5 + 2j\pi f)} d\tau\\ S_X(f) &= \frac{1}{0.5 - 2j\pi f} \cdot e \Big|_{-\infty}^{0} + \frac{1}{-(0.5 + 2j\pi f)} \cdot e \Big|_{0}^{+\infty}\\ S_X(f) &= \frac{1}{0.5 - 2j\pi f} \cdot (e^0 - e^{-\infty}) + \frac{1}{-(0.5 + 2j\pi f)} \cdot (e^{-\infty} - e^0)\\ S_X(f) &= \frac{1}{0.5 - 2j\pi f} \cdot (1 - 0) + \frac{1}{-(0.5 + 2j\pi f)} \cdot (0 - 1)\\ S_X(f) &= \frac{1}{0.5 - 2j\pi f} + \frac{1}{0.5 + 2j\pi f} = \frac{4}{1 + 16\pi^2 f^2}\\ |H(f)|^2 &= \frac{S_X(f)}{S_W(f)}\\ |H(f)|^2 &= \frac{4}{1 + 16\pi^2 f^2} \qquad |H(f)|^2 = \frac{8}{N_0(1 + 16\pi^2 f^2)} \end{split}$$