

Jelek és rendszerek 3. házi

Kriván Bálint CBVOEN

Gyakorlat vezető: Farkasvölgyi Andrea

2014. április 26.

3.1 (a)

A feladat által adott impulzusválaszok:

$$\begin{aligned} h(t) &= 4\delta(t) + \varepsilon(t)\{6e^{-0,2t} + (-4) \cdot e^{-0,3t}\} \\ h[k] &= 4\varepsilon[k](0,5)^k \cos(0,3k + (-0,5)) \end{aligned}$$

Kezdjük az FI-vel, mert annak mindegyik tagjának a transzformáltja ismert:

$$\begin{aligned} H(s) &= 4 + \frac{6}{s+0,2} - \frac{4}{s+0,3} = \frac{4(s+0,2)(s+0,3) + 6(s+0,3) - 4(s+0,2)}{(s+0,2)(s+0,3)} = \\ &= \boxed{\frac{4(s^2 + s + 0,31)}{(s+0,2)(s+0,3)}} \end{aligned}$$

A DI rendszert előtte egy kicsit alakítani kell:

$$\begin{aligned} h[k] &= 4\varepsilon[k](0,5)^k \cos(0,3k + (-0,5)) = \\ &= 4\varepsilon[k](0,5)^k \left(\cos(-0,5) \cos(0,3k) - \sin(-0,5) \sin(0,3k) \right) \end{aligned}$$

Ezt pedig már könnyen transzformálhatjuk:

$$\begin{aligned} H(z) &= 4 \cos(0,5) \mathcal{Z}\{\varepsilon[k](0,5)^k \cos(0,3k)\} + 4 \sin(0,5) \mathcal{Z}\{\varepsilon[k](0,5)^k \sin(0,3k)\} = \\ &= 4 \cos(0,5) \frac{\left(\frac{z}{0,5}\right)^2 - \cos(0,3) \left(\frac{z}{0,5}\right)}{\left(\frac{z}{0,5}\right)^2 - 2 \cos(0,3) \left(\frac{z}{0,5}\right) + 1} + 4 \sin(0,5) \frac{\sin(0,3) \left(\frac{z}{0,5}\right)}{\left(\frac{z}{0,5}\right)^2 - 2 \cos(0,3) \left(\frac{z}{0,5}\right) + 1} = \\ &= \frac{(4 \cos(0,5))(4z^2 - 2 \cos(0,3) \cdot z) + (4 \sin(0,5))(2 \sin(0,3) \cdot z)}{4z^2 - 4 \cos(0,3) \cdot z + 1} = \\ &= \frac{(14,0413z^2 - 6,7071z) + (1,1334z)}{4z^2 - 3,8213z + 1} = \boxed{\frac{14,0413z^2 - 5,5737z}{4z^2 - 3,8213z + 1}} \end{aligned}$$

3.1 (b)

Kezdjük az FI rendszerrel, először a bemeneti jel Laplace-transzformáltját határozzuk meg:

$$u(t) = 9\{\varepsilon(t) - \varepsilon(t-1, 6)\} \Rightarrow U(s) = 9\left(\frac{1}{s} - \frac{e^{-1,6s}}{s}\right)$$

Ezután beszorozzuk az impulzusválasz transzformáltjával:

$$\begin{aligned} Y(s) &= U(s)H(s) = 9\left(\frac{1}{s} - \frac{e^{-1,6s}}{s}\right) \left(\frac{4(s^2 + s + 0, 31)}{(s + 0, 2)(s + 0, 3)}\right) = \\ &= (1 - e^{-1,6s}) \left(\frac{36(s^2 + s + 0, 31)}{s(s + 0, 2)(s + 0, 3)}\right) \end{aligned}$$

Bontsuk rész törtrekre a jobb oldali tagot:

$$\begin{aligned} \frac{36(s^2 + s + 0, 31)}{s(s + 0, 2)(s + 0, 3)} &= \frac{A}{s} + \frac{B}{s + 0, 2} + \frac{C}{s + 0, 3} \\ 36(s^2 + s + 0, 31) &= A(s + 0, 2)(s + 0, 3) + B(s)(s + 0, 3) + C(s)(s + 0, 2) \\ A + B + C &= 36 \\ 0, 5A + 0, 3B + 0, 2C &= 36 \\ 0, 06A &= 11, 16 \end{aligned}$$

Innen $A = 186$, $B = -270$ és $C = 120$. Tehát:

$$\begin{aligned} Y(s) &= (1 - e^{-1,6s}) \left(\frac{186}{s} + \frac{-270}{s + 0, 2} + \frac{120}{s + 0, 3}\right) = \\ &= \left(\frac{186}{s} + \frac{-270}{s + 0, 2} + \frac{120}{s + 0, 3}\right) - e^{-1,6s} \left(\frac{186}{s} + \frac{-270}{s + 0, 2} + \frac{120}{s + 0, 3}\right) \end{aligned}$$

Ennek kell az inverz Laplace-transzformáltját kiszámolni, kezdjük az első taggal:

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{186}{s} + \frac{-270}{s + 0, 2} + \frac{120}{s + 0, 3} \right\} = 186\varepsilon(t) - 270\varepsilon(t)e^{-0,2t} + 120\varepsilon(t)e^{-0,3t}$$

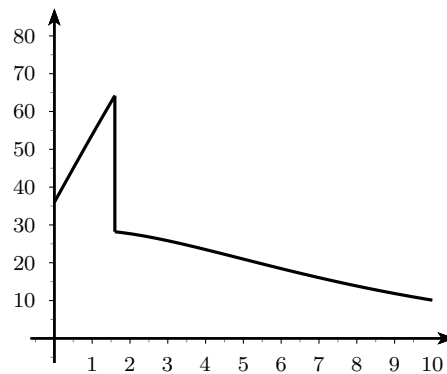
A második tag pedig hasonló ehhez, csak egy eltolást kap:

$$\begin{aligned} \mathcal{L}^{-1} \left\{ -e^{-1,6s} \cdot \left(\frac{186}{s} + \frac{-270}{s + 0, 2} + \frac{120}{s + 0, 3}\right) \right\} &= \\ = -186\varepsilon(t-1, 6) + 270\varepsilon(t-1, 6)e^{-0,2(t-1,6)} - 120\varepsilon(t-1, 6)e^{-0,3(t-1,6)} \end{aligned}$$

Tehát:

$$\begin{aligned} y(t) &= \varepsilon(t) (186 - 270e^{-0,2t} + 120e^{-0,3t}) + \\ &+ \varepsilon(t-1, 6) (-186 + 270e^{-0,2(t-1,6)} - 120e^{-0,3(t-1,6)}) = \\ &= \boxed{\varepsilon(t) (186 - 270e^{-0,2t} + 120e^{-0,3t}) + \varepsilon(t-1, 6) (-186 + 371, 824e^{-0,2t} - 193, 929e^{-0,3t})} \end{aligned}$$

A válasz az 1. ábrán van ábrázolva.



1. ábra. FI rendszer válasza

Nézzük a DI rendszert, először transzformáljuk a bemeneti jelet:

$$u[k] = \varepsilon[k] \{7 + (-8) \cdot (0,5)^k\} \Rightarrow U(z) = \frac{7z}{z-1} - \frac{8z}{z-0,5} = z \left(\frac{7}{z-1} - \frac{8}{z-0,5} \right)$$

Ezután beszorozzuk az impulzusválasz transzformáltjával:

$$\begin{aligned} Y(z) &= U(z)H(z) = z \left(\frac{7}{z-1} - \frac{8}{z-0,5} \right) \left(\frac{14,0413z^2 - 5,5737z}{4z^2 - 3,8213z + 1} \right) = \\ &= z \left(\frac{50,2869}{z-1} - \frac{64,7767}{z-0,5} + \frac{43,918z - 79,2664}{4z^2 - 3,8213z + 1} \right) = \\ &= \frac{50,2869z}{z-1} - \frac{64,7767z}{z-0,5} + z \cdot \frac{43,918z - 79,2664}{4z^2 - 3,8213z + 1} \end{aligned}$$

Az utolsó tagot egy kis algebrával szintén szétbonthatjuk, de már komplex számokkal kell dolgoznunk.

$$\begin{aligned} \frac{43,918z - 79,2664}{4z^2 - 3,8213z + 1} &= \frac{10,9795z - 19,8166}{(z - 0,478 + 0,148i)(z - 0,478 - 0,148i)} = \\ &= \frac{A}{z - 0,478 + 0,148i} + \frac{B}{z - 0,478 - 0,148i} \end{aligned}$$

Innen:

$$A(z - 0,478 - 0,148i) + B(z - 0,478 + 0,148i) = 10,9795z - 19,8166$$

Látszik, hogy $\text{Re}\{A\} = \text{Re}\{B\}$, így $\text{Re}\{A\} = \text{Re}\{B\} = 5,48975$, illetve $\text{Im}\{A\} = c = -\text{Im}\{B\}$, tehát:

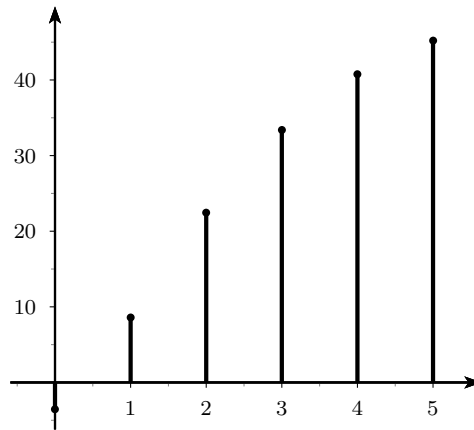
$$2c(0,148) - 2 \cdot 0,478 \cdot 5,48975 = -19,8166$$

Innen $c = -49,2176$, vagyis:

$$A = 5,48975 - 49,2176i \quad B = 5,48975 + 49,2176i$$

Ellenőrzésképpen:

$$(5,48975 - 49,2176i)(z - 0,478 - 0,148i) + (5,48975 + 49,2176i)(z - 0,478 + 0,148i) = 10,9795z - 19,8166$$



2. ábra. DI rendszer válasza

Tehát jól számoltunk. Így átalakítva $Y(z)$ -t:

$$\begin{aligned}
 Y(z) &= \frac{50,2869z}{z-1} - \frac{64,7767z}{z-0,5} + z \cdot \frac{5,48975 - 49,2176i}{z - 0,478 + 0,148i} + z \cdot \frac{5,48975 + 49,2176i}{z - 0,478 - 0,148i} = \\
 &= \underbrace{\frac{50,2869z}{z-1} - \frac{64,7767z}{z-0,5}}_{Y_1(z)} + \underbrace{z \cdot \frac{49,5228e^{-1,46i}}{z - 0,5e^{-0,3i}} + z \cdot \frac{49,5228e^{1,46i}}{z - 0,5e^{0,3i}}}_{Y_2(z)}
 \end{aligned}$$

Ezen már könnyen végrehajthatunk egy inverz Z-transzformációt.

$$\mathcal{Z}^{-1}\{Y_1(z)\} = 50,2869\varepsilon[k] - 64,7767\varepsilon[k](0,5)^k$$

$$\mathcal{Z}^{-1}\{Y_2(z)\} = 49,5228e^{-1,46i}\varepsilon[k](0,5e^{-0,3i})^k + 49,5228e^{1,46i}\varepsilon[k](0,5e^{0,3i})^k$$

Itt felhasználhatjuk, hogy egy szám és konjugáltjának az összege a valós rész kétszerese, tehát:

$$\mathcal{Z}^{-1}\{Y_2(z)\} = 2\operatorname{Re}\left(49,5228e^{-1,46i}(0,5e^{-0,3i})^k\right)\varepsilon[k] = 99,0456 \cdot (0,5)^k \cos(-0,3k - 1,46) \cdot \varepsilon[k]$$

Tehát:

$$\boxed{y[k] = \varepsilon[k] \left\{ 50,2869 - 64,7767(0,5)^k + 99,0456 \cdot (0,5)^k \cos(-0,3k - 1,46) \right\}}$$

Kiszámolva $k = 0$ -ra, $k = 1$ -re és $k = 2$ -re, ugyanazok jönnek ki, mint az első háziban, tehát jól számoltunk. A választ a 2. ábrán ábrázoltuk.

3.3 (a)

Az 1. házifeladatban már felírtuk az állapotváltozós normál alakot és ezt kaptuk:

$$\begin{aligned}
 \underline{x}'(t) &= \begin{bmatrix} 0,8 & -2 \\ 0,56 & -0,4 \end{bmatrix} \underline{x}(t) + \begin{bmatrix} -2 \\ -0,4 \end{bmatrix} u(t) \\
 y(t) &= \begin{bmatrix} 0,84 & 0,6 \end{bmatrix} \underline{x}(t) + 0,6u(t)
 \end{aligned}$$

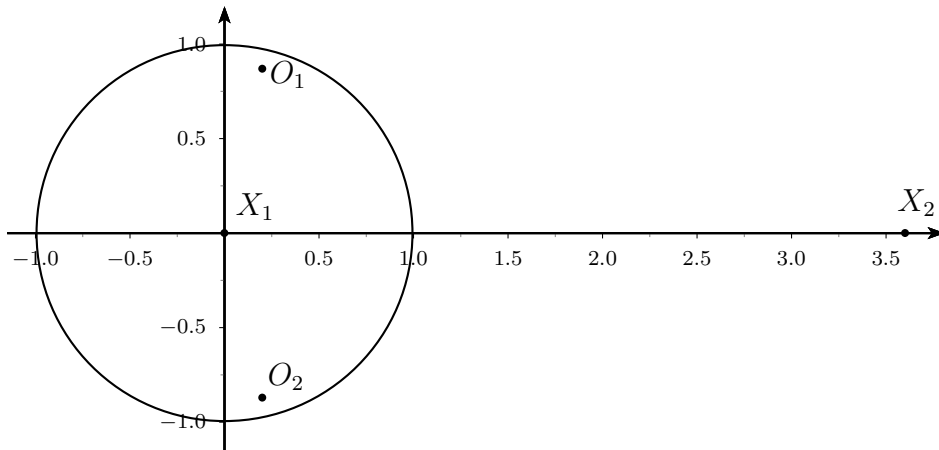
Ezt és azt, hogy $H(s) = \underline{C}^T [s\underline{I} - \underline{A}]^{-1} \underline{B} + D$ felhasználva meghatározhatjuk az átviteli függvényt:

$$\begin{aligned}
 H(s) &= [0,84 \quad 0,6] \begin{bmatrix} s-0,8 & 2 \\ -0,56 & s+0,4 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} -2 \\ -0,4 \end{bmatrix} + 0,6 = \\
 &= [0,84 \quad 0,6] \frac{0,04}{s^2 - 0,4s + 0,8} \begin{bmatrix} 25s + 10 & -50 \\ 14 & 25s - 20 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 \\ -0,4 \end{bmatrix} + 0,6 = \\
 &= \frac{0,04}{s^2 - 0,4s + 0,8} [21s + 16,8 \quad 15s - 54] \begin{bmatrix} -2 \\ -0,4 \end{bmatrix} + 0,6 = \\
 &= \frac{0,04}{s^2 - 0,4s + 0,8} \cdot (-48s - 12) + 0,6 = \frac{-1,92s - 0,48}{s^2 - 0,4s + 0,8} + 0,6 = \frac{0,6s^2 - 2,16s}{s^2 - 0,4s + 0,8}
 \end{aligned}$$

Formálisan DI-re ugyanezt kell csinálni, tehát:

$$H(z) = \frac{0,6z^2 - 2,16z}{z^2 - 0,4z + 0,8}$$

Így a zérusok $z_1 = s_1 = 0$ és $z_2 = s_2 = 3,6$, a pólusok pedig $p_{1,2} = q_{1,2} = 0,2 \pm 0,87178i$. A pólus-zérus elrendezést az alábbi ábrán láthatjuk:



Mivel minden pólus az egységkörön belül van, így a DI rendszer GV stabilis. Mivel van pólus a jobb félsíkon (mindkettő ott van), ezért az FI rendszer biztosan nem GV stabilis.

3.3 (b)

Egy FIR típusú rendszernek minden pólusa zérus. Mivel a kaszkád kapcsolásnál a két átviteli függvény összeszorozódik, ezért olyan hálózatot kell választani, aminek az átviteli függvénye az eredeti átviteli függvény minden pólusát „kiejtí”. A legegyszerűbb ilyen az alábbi:

$$H_K(z) = \frac{z^2 - 0,4z + 0,8}{z^2}$$

A kettőt összeszorozva:

$$H_{\text{FIR}}(z) = \frac{0,6z^2 - 2,16z}{z^2 - 0,4z + 0,8} \cdot \frac{z^2 - 0,4z + 0,8}{z^2} = \frac{0,6z^2 - 2,16z}{z^2} = 0,6 - \frac{2,16}{z}$$

Tehát akkor kiválasztott DI hálózatunk:

$$H_K(z) = \frac{z^2 - 0,4z + 0,8}{z^2} = \frac{1 - 0,4z^{-1} + 0,8z^{-2}}{1}$$

Tehát a rajzoláshoz szükséges paramétereink: $b_0 = 1$, $b_1 = -0,4$ és $b_2 = 0,8$ illetve az a paraméterek 0-ák, tehát egy lehetséges megvalósítás:

