SIGNALS AND SYSTEMS - QUIZ 9

Problem 1

Betragt systemet beskrevet ved ligningen

$$(D+1)^2 y(t) = D^2 x(t)$$

Hvad er overføringsfunktionen i Laplace-domanet?

1: overføringsfunktionen eksisterer ikke.

2:
$$H(s) = 1 - \frac{2}{s+1} + \frac{1}{(s+1)^2}$$

3:
$$H(s) = \frac{(s+1)^2}{s^2}$$

$$H(s) = \frac{s}{s+1}$$

$$(D+1)^{2}Y(t) = D^{2}X(t) \iff$$

$$(s+1)^2 Y(s) = s^2 X(s)$$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{s^2}{(s+1)^2}$$
 convert $H(s) = 1 - \frac{2}{s+1} + \frac{1}{(s+1)^2}$

Problem 2
Overføringsfunktionen for et LTIC system er

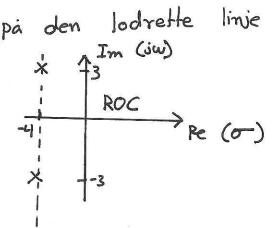
$$H(s) = \frac{s^2}{(s+4)^2+3^2} = \frac{s^2}{s^2+8s+25}$$

Hvad er konvergensområdet for H(s)?

Find polerne: solve(s2+8s+25=0,5) => 5=-4±13

For et system med impulsrespons med vendelig varighed (H(s) har mindst én pol), der i øvrigt er stabilt (alle poler ligger i venstre halvplan i s-domanet), så er konvergens-regionen til høire for den pol nærmest jw-aksen.

Begge poler ligger på den lodrette linie i 5=-4.



Så konvergensområdet er Re(s)>-4.

Givet $H(s) = \frac{s^2}{s^2 + 8s + 25}$, hvad er systemets respons til

en enhedstrinpavirkning x(t) = U(t).

(Find stepresponset).

1:
$$Y_{step}(t) = \left[e^{-ut} \cos(3t) - \frac{4}{3}e^{-3t} \sin(4t) \right] U(t)$$

2:
$$Y_{step}(t) = \left[\cos(3t) - \frac{4}{3}\sin(3t)\right]e^{-4t}u(t)$$

4:
$$Y_{step}(t) = [cos(ut) - sin(ut)] u(t)$$

Brug invlaplace.

$$u(t) \longleftrightarrow \frac{1}{s}$$

$$Y(s) = H(s) \cdot X(s)$$

With (interans):
invlaplace
$$\left(\frac{s^2}{s^2+8s+25}, \frac{1}{s}, s, t\right) \implies \frac{1}{s} \left[3\cos(3t) - 4\sin(3t)\right] U(t)$$

H(s) $x(s)$

$$Y_{\text{step}}(t) = \left[\cos(3t) - \frac{4}{3}\sin(3t)\right]e^{-4t} u(t)$$

Problem 4

En spole er i tidsdomanet beskrevet ved ligningen $\frac{di(t)}{dt} = \frac{1}{L} V(t).$

Hvad er udtrykket for strømmen gennem spolen i Laplace-domanet, nar begyndelsesbetingelsen ønskes medtaget?

1:
$$I(s) = \frac{1}{Ls} V(s) + \frac{i(o_{-})}{s}$$

$$2:I(s) = \frac{1}{Ls}V(s) + \frac{i(o^{\dagger})}{s}$$

$$3:I(s) = \frac{1}{Ls}V(s) + I(0)$$

$$4:I(s) = \frac{1}{Ls}V(s) + I(+\infty)$$

En spole i et kredsløb er LTIC, derfor anvendes begyndelsesbetingelserne til t=0-.

Laplace differentieringsteorem: $\frac{dx}{dt} = sX(s) - X(o_x)$

VIII)

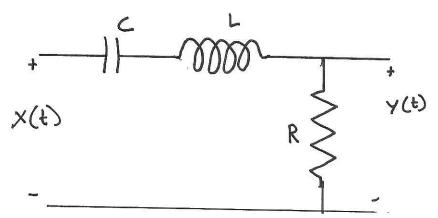
Anvendes dette pa di = L V(t) fas:

$$sI(s) - i(o_{-}) = \frac{1}{L}V(s) \Leftrightarrow$$

$$I(s) = \frac{1}{Ls}V(s) + \frac{i(o)}{s}$$

Problem 5

Et 2. ordens tilter er nedenunder. X(E) er input og Y(E) er output. Hvad er overføringstunktionen.



1:
$$H(s) = \frac{1}{Lcs^2 + Rcs + 1}$$

2:
$$H(s) = \frac{RCs}{LCs^2 + RCs + 1}$$

3:
$$H(s) = \frac{Lcs^2}{s^2Lc + Rcs + 1}$$

Sol
Maple:
$$SYS:=\left\{\frac{V-X}{\frac{1}{5c}+SL}+\frac{V}{R}=0\right\}$$

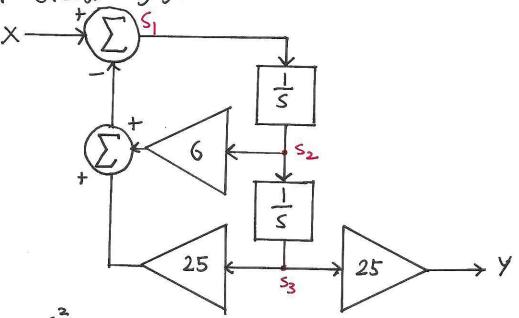
Solve(sys, {y})
$$\Rightarrow$$
 Y(s) = X(s). $\frac{RCs}{LCs^2 + RCs + 1}$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{R(s)}{L(s^2 + R(s + 1))}$$

SYar: 2

Problem 6

Hvad er overføringsfunktionen for blokdiagrammet:



1:
$$H(s) = \frac{s^2}{s^2 + 6s + 25}$$

2:
$$H(s) = \frac{s^2 - 6s + 25}{s^2 + 6s + 25}$$

3:
$$H(s) = \frac{25}{s^2 + 6s + 25}$$

Solve (sys,
$$\{s_1, s_2, s_3, y\}$$
) => ... $y = \frac{25 \times 1}{5^2 + 65 + 25}$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{25}{s^2 + 6s + 25}$$

Problem 7 Et LTIC-system har impulsresponset: h(t)=26(t)-4e-26 u(t). Hvad er systemets overføringsfunktion? 1: $H(s) = \frac{2s}{s+2}$ 2: $H(s) = \frac{s}{s+2}$

3:
$$H(s) = \frac{2}{s+2}$$

Sol with (inttrans):

 $|ap|ace(2. Dirac(t)-Hexp(-2.t). Heaviside(t), t, s) => H(s) = \frac{2s}{s+2}$ h(t)

svar: 1

Problem 8

Et filter har overføringsfunktionen $H(s) = \frac{s}{(s+1)(s+2)}$.

Hvad er impulsresponset umiddelbart efter t=0?

vardien af

$$4: h(0+) = 3$$

invlaplace
$$(\frac{s}{(s+1)(s+2)}, s, t) = h(t) = 2e^{-2t} - e^{-t}$$