

# Tentamen ssy040/041

## Sensorer, Signaler och System, del A, Z2

Examinator: Ants R. Silberberg

25 augusti 2008 kl. 14.00-18.00 sal V

Förfrågningar: Ants Silberberg , tel. 1808  
Lösningar: Anslås tisdagen den 26 augusti på institutionens anslagstavla, plan 5.  
Resultat: Anslås måndagen den 8 september kl. 15 på institutionens anslagstavla, plan 5.  
Granskning: Onsdag 10 sept. kl. 13.15 - 15.00 , rum 5430.  
Bedömning: En korrekt och välmotiverad lösning med ett tydligt angivet svar ger full poäng.

Hjälpmedel

- Typgodkänd miniräknare
- Beta Mathematics Handbook
- Två sidor med egna anteckningar

Betygsgränser (ej slutbetyg)

<i>Poäng</i>	0-10	11-15	16-20	21-25
<i>Betyg</i>	U	3	4	5

OBS! Skriv namn och personnummer på varje sida. Lycka till!

1. a) Är den kontinuerliga signalen  $x_1(t)$  periodisk?  
Ange i så fall signalens periodtid. (1p)

$$x_1(t) = u(t) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$

- b) Är den diskreta signalen  $x_2[n]$  periodisk?  
Ange i så fall signalens period. (2p)

$$x_2[n] = 4 \cos(\pi n - 2), \quad \forall n$$

- c) Ett diskret system definieras av differensekvationen  $y[n] = x[2n]$ .  
Är systemet linjärt? Motivera! (2p)

2. a) Ett diskret LTI-system har impulssvaret  $h[n]$  och insignalen  $x[n]$ .  
Beräkna systemets utsignal. (2p)

$$\begin{aligned} h[n] &= \delta[n-1] + \delta[n-2] + \delta[n-3] + \delta[n-4] \\ x[n] &= \delta[n] + 4\delta[n-1] + 8\delta[n-2] + 2\delta[n-3] \end{aligned}$$

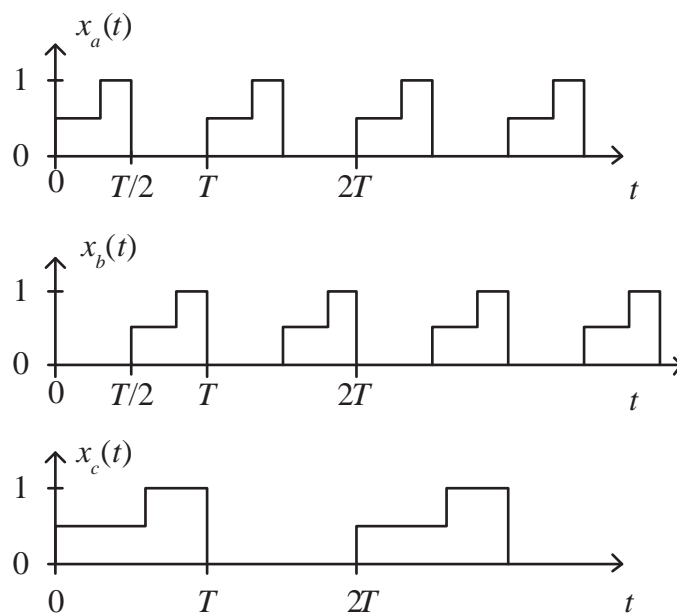
- b) Ett diskret LTI-system har impulssvaret  $h[n]$  och insignalen  $x[n]$ .  
Beräkna systemets utsignal. För full poäng skall den diskreta faltningssumman användas. (3p)

$$\begin{aligned} h[n] &= 2(0.5)^n u[n] \\ x[n] &= u[n-1] \end{aligned}$$

3. En kontinuerlig och periodisk signal  $x(t)$  kan beskrivas med en Fourier-serie enligt

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k e^{jk\omega_0 t} .$$

Några representativa delar av tre kontinuerliga och periodiska signaler  $x_a(t)$ ,  $x_b(t)$  och  $x_c(t)$  visas i figur 1 där  $T = 1.0$  ms.



Figur 1: Tre periodiska signaler

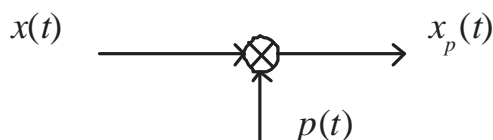
- Vilken grundvinkelfrekvens  $\omega_0$  har signal  $x_a(t)$  ? (1p)
- Fouriersseriekoefficienterna till signalen  $x_a(t)$  tecknas  $c_{ak}$ .  
Beräkna/uppskatta  $c_{ak}$  för  $k = 0$ . Låt figur 1 definiera signalen.  
(1p)
- Antag att alla Fouriersseriekoefficienter  $c_{ak}$  till signalen  $x_a(t)$  är kända. Ange värdena på Fouriersseriekoefficienterna  $c_{bk}$  till signalen  $x_b(t)$ . (1p)
- Ange värdena på Fouriersseriekoefficienterna  $c_{ck}$  till signalen  $x_c(t)$ . (2p)

4. En kontinuerlig signal  $x(t) = 2 + \cos(50\pi t)$  samplas genom multiplikation av ett impulståg  $p(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - kT)$  enligt figur 2. Den samplade signalen  $x_p(t)$  filtreras sedan i ett idealt rekonstruktionsfilter med frekvenssvaret

$$H(j\omega) = \begin{cases} T, & |\omega| < \omega_s/2 \\ 0, & \text{annars} \end{cases}$$

Samplingsintervallet  $T = 0.025$  s och  $\omega_s = 2\pi/T$ .

- Skissa och beskriv den samplade signalens Fouriertransform,  $X_s(j\omega) = FT\{x_p(t)\}$ .
- Skissa och beskriv den filtrerade signalens Fouriertransform. ( $x_p(t)$  filtrerad genom  $H(j\omega)$ ).



Figur 2: System för sampling

(5p)

5. Den kontinuerliga signalen  $x(t)$  har Fouriertransformen

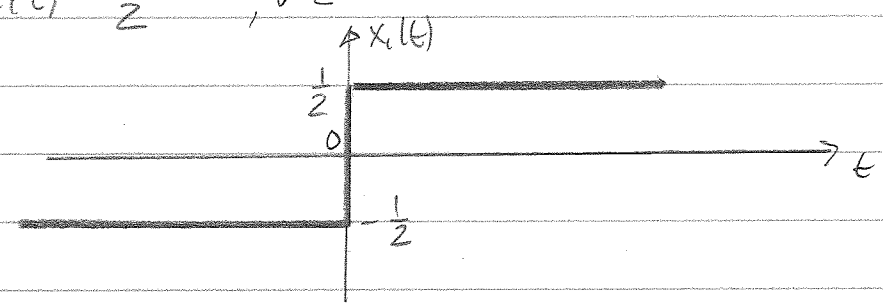
$$X(j\omega) = \text{sinc}^2\left(\frac{\omega - 20}{\pi}\right) + \text{sinc}^2\left(\frac{\omega + 20}{\pi}\right) .$$

Vilken är signalen  $x(t)$  ?

(5p)

4 a

$$x_1(t) = u(t) - \frac{1}{2}, \quad \forall t$$



Periodisk om  $x_1(t) = x_1(t+T)$  för något värde på  $T$

Svar: Ej periodisk

b,  $x_2[n] = 4 \cos(\pi n - 2), \quad \forall n$

$$\begin{aligned} x_2[n+N] &= 4 \cos(\pi(n+N) - 2) = 4 \cos(\pi n - 2 + N\pi) = \\ &= \{N=2\} = 4 \cos(\pi n - 2 + 2\pi) = 4 \cos(\pi n - 2) = x_2[n] \end{aligned}$$

Svar: Periodisk med  $N=2$

Signal	Utsignal
$x[n]$	$y[n] = x[2n]$
$x_1[n]$	$x_1[2n] = y_1[n]$
$x_2[n]$	$x_2[2n] = y_2[n]$
$a x_1[n]$	$a x_1[2n] = a y_1[n]$
$b x_2[n]$	$b x_2[2n] = y_2[n]$
$a x_1[n] + b x_2[n]$	$a x_1[2n] + b x_2[2n] = a y_1[n] + b y_2[n]$

Superposition!

Systemet är linjärt

2/ a) Använd superposition - för varje impuls i insignalen svarar systemet med ett impulssvar, summera bidragen

$x[n]$	$n$										
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
$\delta[n]$		1	1	1	1						
$4\delta[n-1]$			4	4	4	4					
$8\delta[n-2]$				8	8	8	8				
$2\delta[n-3]$					2	2	2	2			
$\Sigma \Rightarrow y[n]$	0	1	5	13	15	14	10	2			

$$y[n] = \delta[n-1] + 5\delta[n-2] + 13\delta[n-3] + 15\delta[n-4] + 14\delta[n-5] + 10\delta[n-6] + 2\delta[n-7]$$

$$b) y[n] = h[n] * x[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k] h[n-k] =$$

$$= \sum_{k=-\infty}^{\infty} u[k-1] \cdot 2(0,5)^{n-k} u[n-k] =$$

$$= \sum_{k=1}^n 2 \cdot (0,5)^{n-k} = 2 \cdot 0,5^n \sum_{k=1}^n 0,5^{-k} =$$

$$= 2 \cdot 0,5^n \sum_{k=1}^n 2^k = 2 \cdot 0,5^n \left( \sum_{k=0}^n 2^k - 1 \right) =$$

$$= 2 \cdot 0,5^n \left( \frac{1-2^{n+1}}{1-2} - 1 \right) = 2 \cdot 0,5^n \left( 2^{n+1} - 2 \right) =$$

$$= 2 \cdot 2^{-n} \left( 2^{n+1} - 2 \right) = 2 \left( 2 - 2^{-n} \cdot 2 \right) =$$

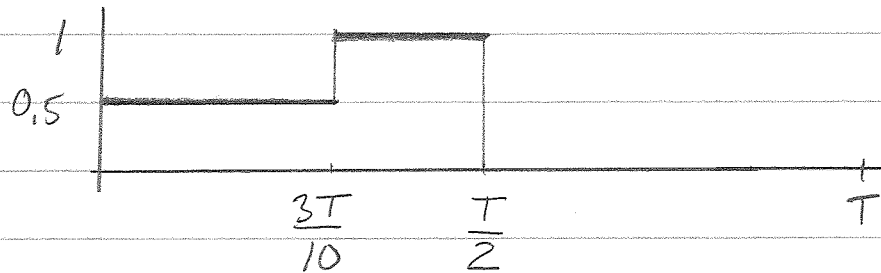
$$= 4 - 2^{-n+2} = 4 - 0,5^{n-2}, \quad n \geq 1$$

$$y[n] = 0, \quad n < 1$$

3/

$$a) \quad \omega_0 = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi}{10^{-3}} = 2\pi \cdot 10^3 \text{ v/s}$$

b) Enligt figuren skissar vi en period av signalen



$C_{ak}$  för  $k=0$  är signalens medelvärde

$$C_{a0} = \frac{1}{T} \int_0^T x_a(t) dt = \frac{1}{T} \left[ 0,5 \cdot \frac{3T}{10} + \frac{2T}{10} \right] =$$

$$= \frac{1,5}{10} + \frac{2}{10} = \frac{3,5}{10} = 0,35$$

$$c) \quad x_b(t) = x_a\left(t - \frac{T}{2}\right) \quad \text{Tidsfördröjning}$$

$$x_a(t) \xleftrightarrow{FS} C_{ak}$$

$$x_b(t) = x_a\left(t - \frac{T}{2}\right) \xleftrightarrow{FS} e^{-jk\omega_0 \frac{T}{2}} C_{ak}$$

$$\left\{ \omega_0 \frac{T}{2} = \frac{2\pi}{T} \cdot \frac{T}{2} = \pi \right\}$$

$$C_{bk} = e^{-jk\pi} \cdot C_{ak}$$

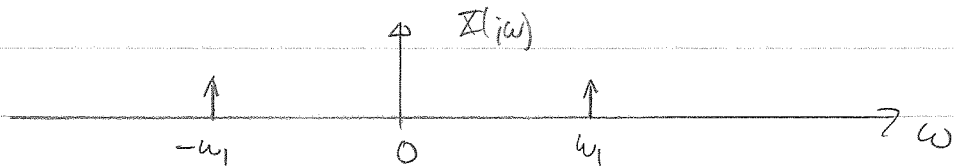
d) Samma signalform men annan periodtid

$$\text{Då är } C_{ck} = C_{ak} \quad \text{men med } \omega_0' = \frac{2\pi}{2T} = \frac{\omega_0}{2}$$

$$4) \quad x(t) = 2 + \cos(\omega_1 t) \quad \omega_1 = 50 \text{ rad/s}$$

Fouriertransformera!

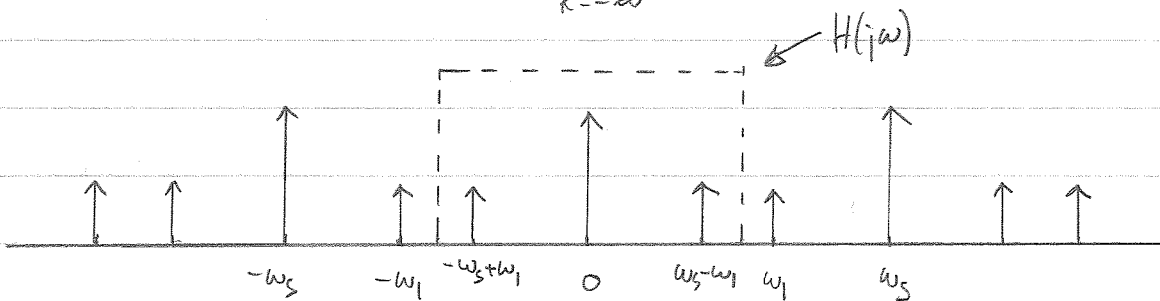
$$X(j\omega) = 4\pi \delta(\omega) + \pi \delta(\omega - \omega_1) + \pi \delta(\omega + \omega_1)$$



$$\text{Samplingstakvens } \omega_s = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi}{0,025} = 80 \text{ rad/s}$$

Samplade signalens Fouriertransform

$$X_p(j\omega) = \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} X(j(\omega - k\omega_s))$$



Efter filtrering erhålls  $Y(j\omega) = 4\pi \delta(\omega) + \pi \delta(\omega - (\omega_s - \omega_1)) + \pi \delta(\omega + (\omega_s - \omega_1))$

$$\omega_s - \omega_1 = 30 \text{ rad/s}$$

$$Y(j\omega) = 4\pi \delta(\omega) + \pi \delta(\omega - 30\text{rad/s}) + \pi \delta(\omega + 30\text{rad/s})$$

Inr. Fouriertransf. ger

$$y(t) = 2 + \cos(30\text{rad/s}t) \quad (\text{Aliasing!})$$



$$5/ \quad X(j\omega) = \text{sinc}^2\left(\frac{\omega-20}{\pi}\right) + \text{sinc}^2\left(\frac{\omega+20}{\pi}\right)$$

Trän kursbok

$$\text{tri}\left(\frac{t}{T}\right) \xleftrightarrow{FT} T \text{sinc}^2\left(\frac{T\omega}{2}\right)$$

$$\text{tri}\left(\frac{t}{T}\right) = \begin{cases} 1 - \frac{|t|}{T} & , |t| < T \\ 0 & , 0 \text{ annars} \end{cases}$$



Lat  $X_1(j\omega) = \text{sinc}^2\left(\frac{\omega}{\pi}\right)$  där  $\pi = \frac{2}{T}$

Invers Fouriertransform gör

$$\text{sinc}^2\left(\frac{T\omega}{2}\right) = \left\{ T = \frac{2}{\pi} \right\} = \text{sinc}^2\left(\frac{\omega}{\pi}\right) \text{ gör}$$

$$x_1(t) = \frac{1}{T} \text{tri}\left(\frac{t}{2/\pi}\right) = \frac{\pi}{2} \text{tri}\left(\frac{t}{2/\pi}\right)$$

Egenskap:  $f(t) e^{j\omega_0 t} \xleftrightarrow{FT} F(\omega - \omega_0)$

$$X(j\omega) = \text{sinc}^2\left(\frac{\omega-20}{\pi}\right) + \text{sinc}^2\left(\frac{\omega+20}{\pi}\right) \text{ gör}$$

$$x(t) = e^{j20t} x_1(t) + e^{-j20t} x_1(t) =$$

$$= 2 x_1(t) \cos(20t) \quad \text{med}$$

$$x_1(t) = \frac{\pi}{2} \text{tri}\left(\frac{t}{2/\pi}\right)$$