

Svar på lektionsuppgifterna – TSDD18/84 Signaler & System

Lektion 2

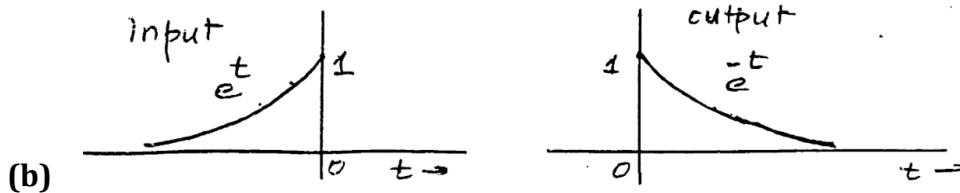
2.4-11 Zero-state-lösningar i (a)-(c):

(a) $y_a(t) = (e^{-t} - e^{-2t})u(t)$

(b) $y_b(t) = e^6 y_a(t) = e^6 (e^{-t} - e^{-2t})u(t)$

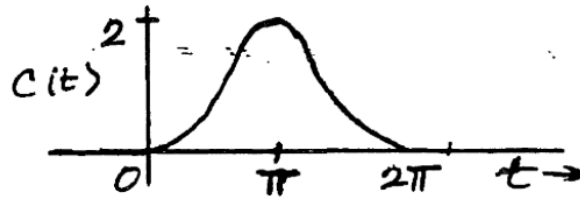
(c) $y_c(t) = e^{-6} y_a(t-3) = e^{-6} (e^{-(t-3)} - e^{-2(t-3)})u(t-3)$

2.4-12 (a) $y_{zs}(t) = e^{-t}u(t)$



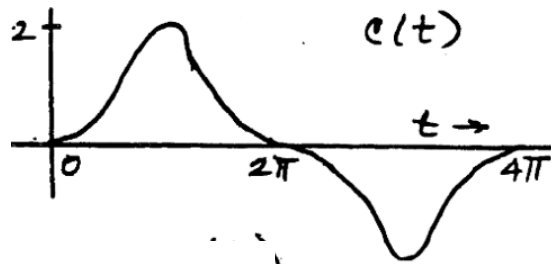
2.4-16

$$c(t) = \begin{cases} 0; & t < 0 \\ 1 - \cos(t); & 0 \leq t \leq 2\pi \\ 0; & t > 2\pi \end{cases}$$



2.4-17

$$c(t) = \begin{cases} 0; & t < 0 \\ 1 - \cos(t); & 0 \leq t < 2\pi \\ \cos(t) - 1; & 2\pi \leq t < 4\pi \\ 0; & t \geq 4\pi \end{cases}$$



2.6-5 (b) Systemet är stabilt och icke-kausalt.

2.6-3 (c) Systemet är inte stabilt, det är dock marginellt stabilt.

2.6-7 (a) Systemet är kausalt (b) Systemet är stabilt

6.1-7

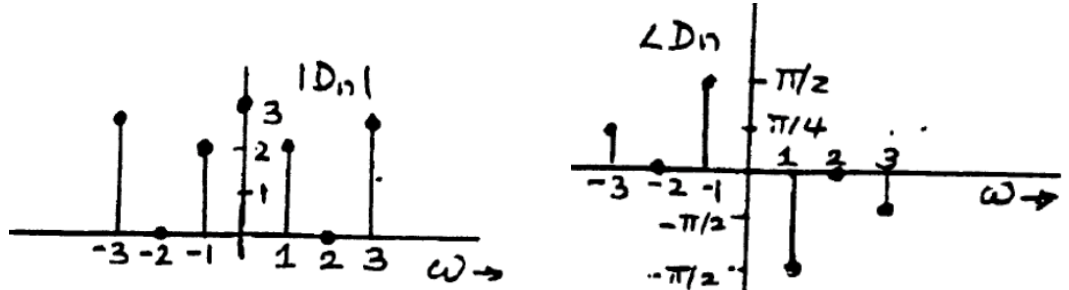
	a	b	c	d	e	f	g	h	i
periodic ?	yes	yes	no	yes	no	yes	yes	yes	yes
ω_0	1	1		π		$\frac{1}{70}$	$\frac{3}{4}$	1	2
period	2π	2π		2		140π	$\frac{8\pi}{3}$	2π	π

6.3-1 (a) $D_{n>0} = \frac{2}{\pi n} \sin\left(\frac{n\pi}{2}\right) = \text{sinc}_N\left(\frac{n}{2}\right), D_0 = 0$

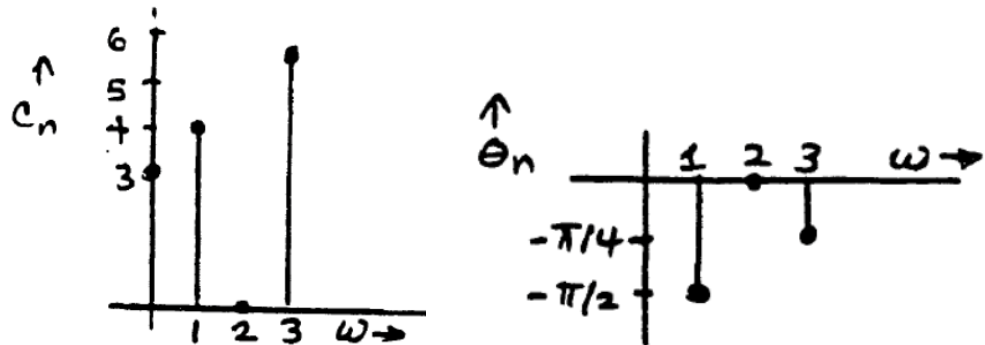
(b) $D_n = \frac{1}{\pi n} \sin\left(\frac{n\pi}{5}\right) = \frac{1}{5} \text{sinc}_N\left(\frac{n}{5}\right), D_0 = \frac{1}{5}$

(c) $D_n = \frac{j}{2\pi n}, D_0 = 0.5$

6.3-5 (a) $x(t) = (2\sqrt{2}e^{j\pi/4})e^{-j3t} + 2e^{j\pi/2}e^{-jt} + 3 + 2e^{-j\pi/2}e^{jt} + (2\sqrt{2}e^{-j\pi/4})e^{j3t}$



(b)

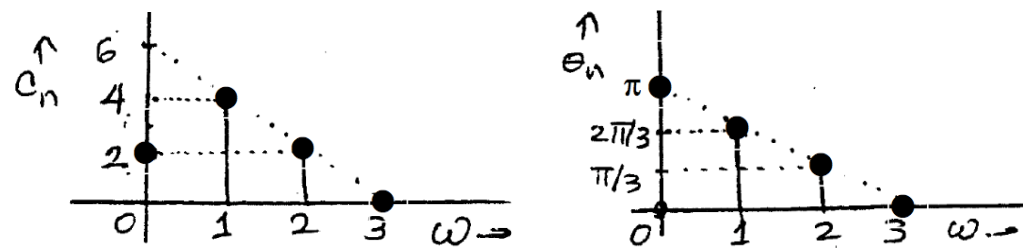


$$x(t) = 3 + 4 \cos\left(t - \frac{\pi}{2}\right) + 4\sqrt{2} \cos\left(3t - \frac{\pi}{4}\right)$$

(d) Signalens bandbredd är $(3-0)\omega_0 = 3 \text{ rad/s}$ (dvs. $\frac{3}{2\pi} \text{ Hz}$).

6.3-7 (a) $x(t) = -2 + 2e^{j2\pi/3}e^{jt} + 2e^{-j2\pi/3}e^{-jt} + e^{j\pi/3}e^{j2t} + e^{-j\pi/3}e^{-j2t}$

(b)



(c) $x(t) = -2 + 4 \cos\left(t + \frac{2\pi}{3}\right) + 2 \cos\left(2t + \frac{\pi}{3}\right)$

6.3-8 (a) $x(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} D_n e^{jn\omega_0 t}$, där $D_n = \begin{cases} \frac{4}{\pi^2 n^2}; & \text{udda } n \\ 0; & \text{jämna } n \end{cases}$, $\omega_0 = \frac{\pi}{4}$ rad/s.

(b) $\hat{x}(t) = x(t-2) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \hat{D}_n e^{jn\omega_0 t}$, där

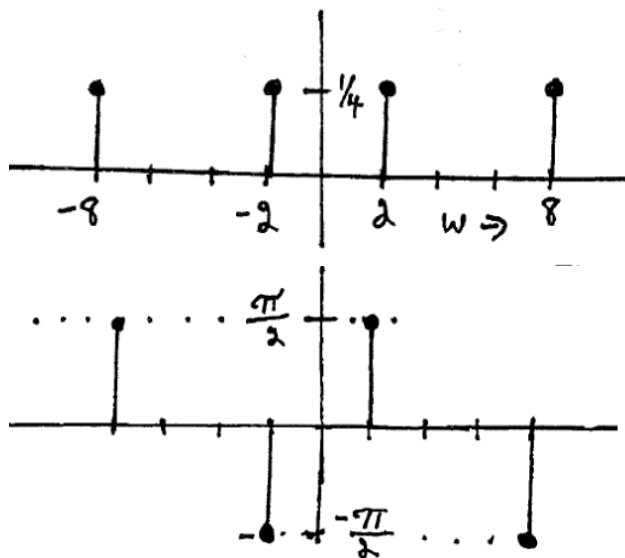
$$\hat{D}_n = D_n e^{-jn\pi/2} = \begin{cases} \frac{4}{\pi^2 n^2} e^{-jn\pi/2}; & \text{udda } n \\ 0; & \text{jämna } n \end{cases}, \quad \omega_0 = \frac{\pi}{4} \text{ rad/s.}$$

(c) $\tilde{x}(t) = x(2t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \tilde{D}_n e^{jn\tilde{\omega}_0 t}$, där

$$\tilde{D}_n = D_n = \begin{cases} \frac{4}{\pi^2 n^2}; & \text{udda } n \\ 0; & \text{jämna } n \end{cases}, \quad \tilde{\omega}_0 = 2\omega_0 = \frac{\pi}{2} \text{ rad/s.}$$

6.4-2 (a) $\cos(5t)\sin(3t) = \frac{1}{4} (e^{-j\pi/2} e^{j8t} + e^{j\pi/2} e^{-j8t} + e^{j\pi/2} e^{j2t} + e^{-j\pi/2} e^{-j2t})$

(b)



6.4-3 (a) $D_n = \frac{1 - e^{-1}}{1 + j2\pi n}$ (I bokförfattarens lösningsdokument anges ett svar som är onödigt

"otympligt" - där har bl.a. täljare och nämnare multiplicerats med nämnarens komplexkonjugat. Gör hellre som i Lasses alternativa lösning av 6.4-1 och 6.4-3 i dokumentet som finns länkat från lösningswebbsidan!)