

1. En viss periodisk signal $x(t)$ definieras som $x(t) = \begin{cases} e^{0.4t}; & 0 \leq t < 5 \\ x(t+5); & \text{för alla } t \end{cases}$,

dvs. den kan uttryckas som $x(t) = e^{0.4t}$ i intervallet $0 \leq t < 5$ och har periodtid $T_0 = 5$ sek.

a) Hur stor andel av den totala signaleffekten utgör grundtonens effekt? (5 p)

b) Signalen $x(t)$ utgör insignal till ett stabilt tidskontinuerligt LTI-system med

systemfunktion $H(s) = \frac{s}{s+1}$. Utsignalen $y(t)$ är då periodisk och har de komplexa fourierseriekoefficienterna \hat{D}_n .

Beräkna det analytiska uttrycket för utsignalens amplitudspektrum $|\hat{D}_n|$. (4 p)

2. Ett visst stabilt tidskontinuerligt LTI-system har systemfunktionen $H(s) = \frac{3}{2-s-s^2}$.

a) Bestäm systemets stegsvar $g(t)$. (4 p)

b) Beräkna systemets utsignal $y(t)$ för insignalen $x(t) = 2 \cos\left(2t + \frac{\pi}{3}\right)$. (4 p)

3.

a) Ett energifritt kausalt tidskontinuerligt LTI-system med insignal $x(t)$ och utsignal $y(t)$

beskrivs av differentialekvationen $5 \frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 10 \frac{dy(t)}{dt} + 25 y(t) = 8x(t)$.

Beräkna systemets utsignal $y(t)$ då insignalen är $x(t) = 5e^{-(t-3)}u(t-3)$. (4 p)

b) Ett annat energifritt tidskontinuerligt LTI-system, med impulssvar $h_2(t) = 3e^{-2t}u(t)$,

har *samma insignal* som det första systemet, dvs. $x(t) = 5e^{-(t-3)}u(t-3)$.

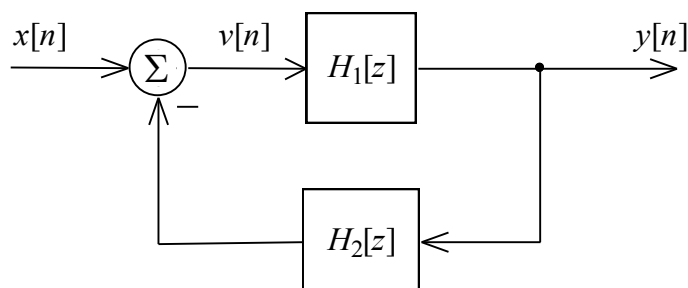
Beräkna detta systems utsignal $v(t)$ i tidsdomänen. (4 p)

4. Ett tidsdiskret LTI-system H_1 matas med insignalen $v[n] = \delta[n] + 2\delta[n-1]$ och genererar då utsignalen $y[n] = 2^n u[n-1]$.

a) Beräkna LTI-systemets systemfunktion $H_1[z]$. (3 p)

- b) Återkoppla systemet H_1 med LTI-systemet H_2 enligt nedanstående figur,

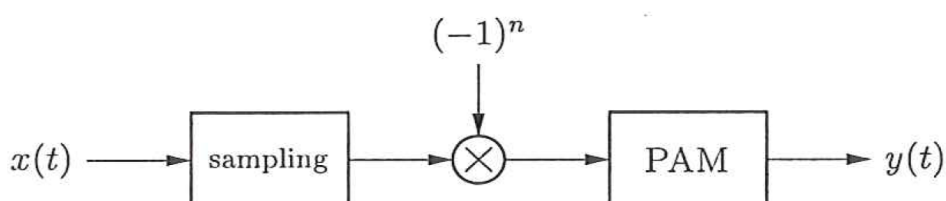
där återkopplingssystemets systemfunktion är $H_2[z] = \frac{K}{z}$.



För vilka värden på nivåkonstanten K blir det totala återkopplade systemet (externt) stabilt?

(6 p)

5. Betrakta nedanstående kaskadkopplade system, bestående av likformig sampling av $x(t)$ följt av en multiplikation av den samplade signalen $x[n]$ med $(-1)^n$, samt ideal rekonstruktion genom pulsamplitudmodulering (PAM). Sampelfrekvensen är $f_s = 8$ kHz.



Insignalen $x(t)$ har frekvensspektrumet $X(\omega) = \begin{cases} 1 - \frac{|\omega|}{8\pi \cdot 10^3}; & |\omega| < 8\pi \text{ krad/s} \\ 0; & \text{f.ö.} \end{cases}$

Rita frekvensspektrumen $X[\Omega]$, $Y[\Omega]$ och $Y(\omega)$.

Motivera dina grafer analytiskt och vid behov även i ord!

(7 p)

Anm: Många studenter brukar ofta hoppa över samplingsuppgifter på tentan. Gör inte det – det här är en relativt enkel uppgift med få beräkningar!

6. Ett visst tidsdiskret kausalt LTI-system kan beskrivas med hjälp av differensekvationen $y[n+1] + 2y[n] = x[n+1]$, där $x[n] = e^{-n}u[n]$ är systemets insignal och $y[n]$ är dess utsignal. Systemets initialtillstånd är $y[-1] = 10$.

a) Beräkna systemets impulssvar $h[n]$. (3 p)

b) Beräkna systemets tvingade svängning ("zero-state response") $y_{zs}[n]$. (4 p)

c) Beräkna systemets totala utsignal $y[n]$ för $n \geq 0$.

Anm: Det är ok att bl.a. svara i termer av beräknad $y_{zs}[n]$ i deluppgift b. (2 p)