

III čas računskih vježbi iz Signala i sistema

Zadatak 1. Grafički odrediti konvoluciju signala $x(t)$ i $h(t)$ definisanih sa:

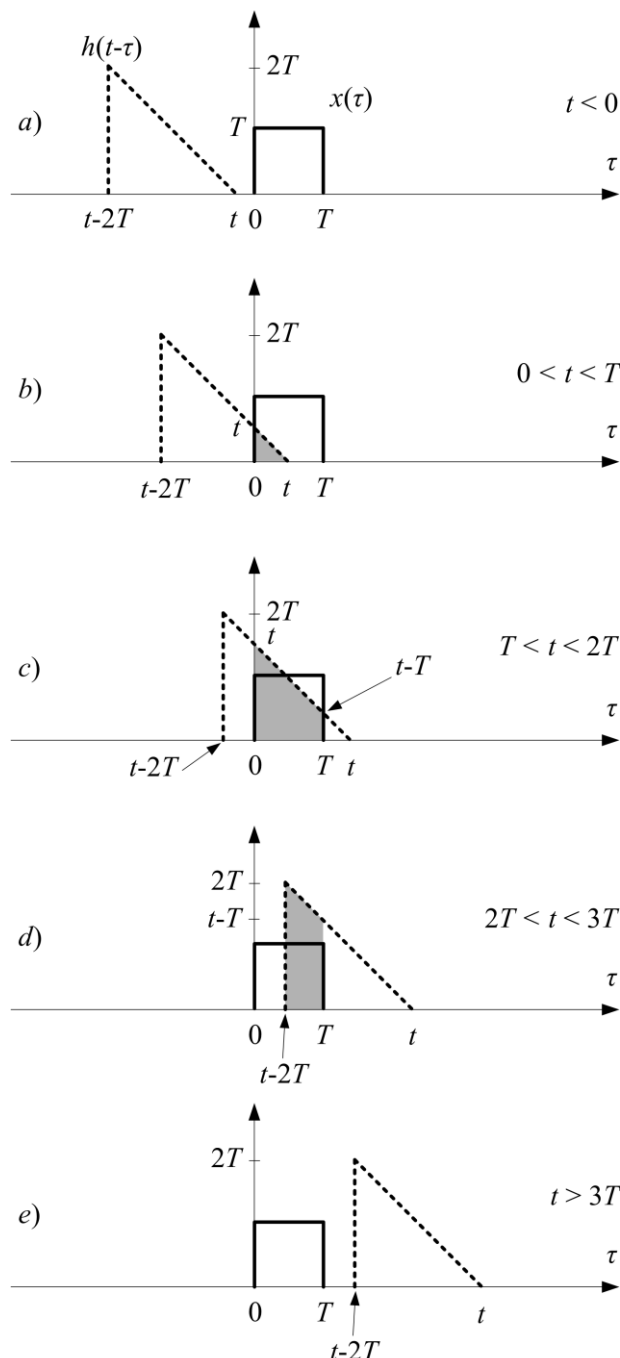
$$x(t) = \begin{cases} T, & 0 < t < T \\ 0, & \text{drugde} \end{cases} \quad \text{i} \quad h(t) = \begin{cases} t, & 0 < t < 2T \\ 0, & \text{drugde} \end{cases}$$

Rješenje:

Konvolucija signala $x(t)$ i $h(t)$, u oznaci $y(t)$, se definiše na sledeći način:

$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau$$

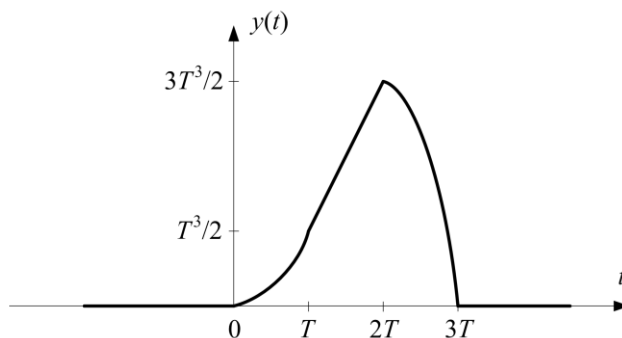
Grafičko određivanje konvolucije je pogodno uraditi podelom na odvojene intervale. Na sledećoj slici su prikazani intervale od interesovanja i položaj funkcije $h(t-\tau)$:



Na osnovu prethodnih slika, konvoluciju određujemo kao površinu osenčene oblasti i imamo:

$$y(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ \frac{T}{2}t^2, & 0 < t < T \\ T^2t - \frac{1}{2}T^3, & T < t < 2T \\ -\frac{T}{2}t^2 + T^2t + \frac{3}{2}T^3, & 2T < t < 3T \\ 0, & t > 3T \end{cases}$$

što je grafički prikazano na sledećoj slici:



Zadatak 2. Dat je linearni vremensko-invarijantni sistem sa impulsnim odzivom $h(t)=u(t)$ na čiji ulaz dolazi signal $x(t)=e^{-at}u(t)$ sa $a>0$. Odrediti vremenski oblik izlaznog signala $y(t)$ primenom:

- a) konvolucionog integrala;

Rješenje:

- a) Sada ćemo konvolucioni integral rešiti analitički:

$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-a\tau}u(\tau)u(t-\tau)d\tau$$

Pošto je $u(\tau)=0$ za $\tau<0$, onda je i $u(t-\tau)=0$ za $t<\tau$, pa je:

$$u(\tau)u(t-\tau) = \begin{cases} 1, & 0 < \tau < t \\ 0, & \text{drugde} \end{cases}$$

Dalje:

$$y(t) = \int_0^t e^{-a\tau}d\tau = \frac{1}{a}(1 - e^{-at})$$

Pošto je za $t<0$ proizvod $u(\tau)u(t-\tau)$ jednak 0 onda je konačan oblik izlaznog signala:

$$y(t) = \frac{1}{a}(1 - e^{-at})u(t).$$

Zadatak 3. Odrediti konvolucije:

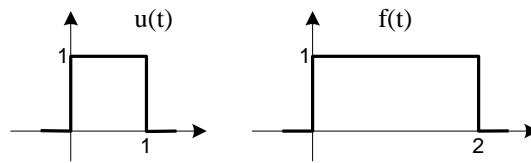
- a) $e^{-t^2} * \delta(t-3)$
- b) $h(t) * h(t)$

Rješenje:

a) $e^{-t^2} * \delta(t-3) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\tau^2} \delta(t-\tau-3)d\tau = e^{-(t-3)^2}$

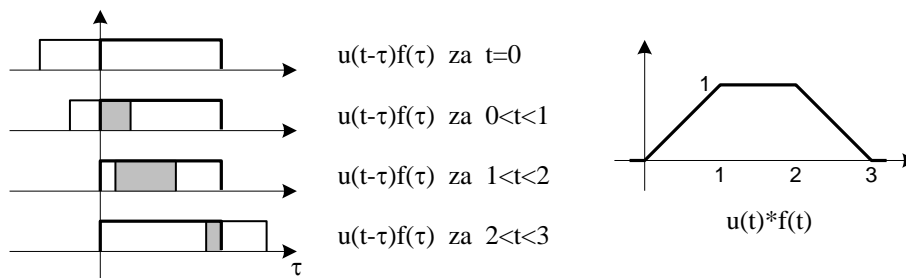
b) $h(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)h(t-\tau)d\tau = \int_0^t 1d\tau = t$ za $t > 0$ i $h(t) * h(t) = 0$ za $t < 0$, dakle $h(t) * h(t) = t h(t)$

Zadatak 4. Pobuda $f(t)$ i impulsni odziv $u(t)$ LTI sistema prikazani su na slici. Odrediti izlaz iz sistema. Da li je sistem kauzalan? Napomena: Konvoluciju odrediti grafičkim putem.



Rješenje:

Skiciramo grafik funkcije $u(-\tau)$. Ovu funkciju pomjeramo po τ osi za iznos t , množimo sa $f(\tau)$ i tražimo površinu ispod dobijene krive.



$$u(t) * f(t) = th(t) - (t-1)h(t-1) - (t-2)h(t-2) + (t-3)h(t-3)$$

S obzirom da je impulsni odziv sistema kauzalna funkcija to je i sistem kauzalan.

Zadatak 5. Odrediti konvoluciju signala $f(t) = h(t)e^{-t}$ i $g(t) = h(t) - h(t-1)$.

Rješenje:

$$f * g = \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)g(t-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)e^{-\tau} (h(t-\tau) - h(t-\tau-1))d\tau = \int_{t-1}^t h(\tau)e^{-\tau} d\tau$$

Posmatrajmo odvojeno slučajeve $t < 0$, $0 < t < 1$ i $t > 1$:

$$f * g = \begin{cases} 0 & \text{za } t < 0 \\ 1 - e^{-t} & \text{za } 0 \leq t \leq 1 \\ e^{-t}(e-1) & \text{za } t > 1 \end{cases}$$