

# Tentamen SSY080 \*

## Transformer, Signaler och System, D3

Examinator: Ants R. Silberberg

28 Augusti 2019 kl. 14.00-18.00 sal: M

Förfrågningar: Ants Silberberg, tel. 1808  
Resultat: Rapporteras in i Ladok  
Granskning: Torsdag 12 September kl. 12.00 - 13.00 , rum 3311 på plan 3 i ED-huset (Lunnerummet), korridor parallell med Hörsalsvägen.  
Bedömning: Del A: Rätt svar ger 1p.  
Del B: En korrekt och välmotiverad lösning med ett tydligt angivet svar ger full poäng.

Hjälpmedel

- Typgodkänd miniräknare
- Beta Mathematics Handbook
- Fyra sidor med egna anteckningar. Endast egenproducerade och handskrivna anteckningar. Inga kopior eller 'maskin(dator)skriven' text.

Krav för godkänt.

Del A	5 p	av tot 10 p
Del B	7 p	av tot 15 p

Betygsgränser.

<i>Poäng</i>	12-15	16-20	21-25
<i>Betyg</i>	3	4	5

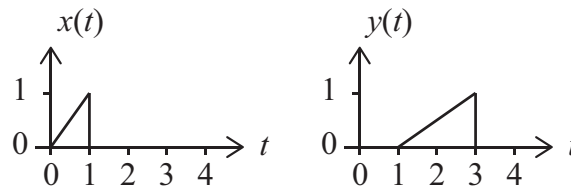
Lycka till!

---

\* korrigerad version, se uppg. A3

**Del A.** En poäng (1p) per A-uppgift. **Ange endast svar.** Flera del A svar kan ges på samma blad. Inga uträkningar eller motsvarande kommer att beaktas.

- A1. Studera signalerna i figur 1. Signalen  $y(t)$  kan få genom manipulering av  $x(t)$  enligt  $y(t) = x(at + b)$ . Bestäm de reella konstanterna  $a$  och  $b$ .



Figur 1: Två signaler,  $x(t)$  och  $y(t)$

- A2. Bestäm den fundamentala perioden  $N = N_o$  för den diskreta signalen

$$x[n] = e^{jn\Omega_o} \quad \text{med} \quad \Omega_o = \frac{5\pi}{13} .$$

- A3. Ett diskret system med impulssvaret  $h[n]$  är i vila <sup>1</sup> innan det påverkas av insignalen  $x[n]$ . Hur många värden hos utsignalen  $y[n]$  kommer att bli skilda från noll ( $\neq 0$ ).

$x[n]$  och  $h[n]$  ofullständigt angivna i originaltesen. Uppgiften utgår.

- A4. Beräkna Fouriertransformen till signalen

$$x(t) = \cos(t) \cdot \delta\left(t - \frac{\pi}{4}\right) .$$

---

<sup>1</sup>Utsignalen  $y[n] = 0$  för  $n < 0$ .

A5. Ett kontinuerligt och idealt lågpasfilter har ett impulssvar enligt

$$h(t) = \frac{\sin(\omega_b t)}{\pi t}, \forall t \quad \text{där} \quad \omega_b = \frac{16\pi}{3T}.$$

Vilken/vilka av följande tre insignaler passerar igenom filtret?

$$\begin{aligned} x_1(t) &= 5 \cos\left(\frac{2\pi}{T}t\right) & x_2(t) &= 8 \sin\left(\frac{220}{4\pi T}t\right) \\ x_3(t) &= -4 \cos\left(\frac{3\pi^2}{2T}t\right) \end{aligned}$$

Beskrivningen av  $x_{1,2,3}(t)$  gäller  $\forall t^2$ .

A6. Ett diskret LTI-system har överföringsfunktionen

$$H(z) = \frac{z}{(z-2)(z-1)}$$

Bestäm utsignalen då insignalen är

$$x[n] = \begin{cases} 1, & n = 0 \\ -3, & n = 1 \\ 2, & n = 2 \\ 0, & \text{för övriga } n \end{cases}$$

A7. Varför används ett *anti-aliasingfilter* i samband med sampling? Jo, man vill begränsa signalens

(i) Effekt (ii) Medelvärde (iii) Bandbredd (iv) Amplitud.

Välj rätt alternativ.

A8. Ett enhetssteg ( $u(t)$ ) utgör insignal till ett kontinuerligt system (i vila)

med överföringsfunktionen  $H(s) = \frac{bs}{s+a}$  där  $a > 0$  och  $b > 0$ .

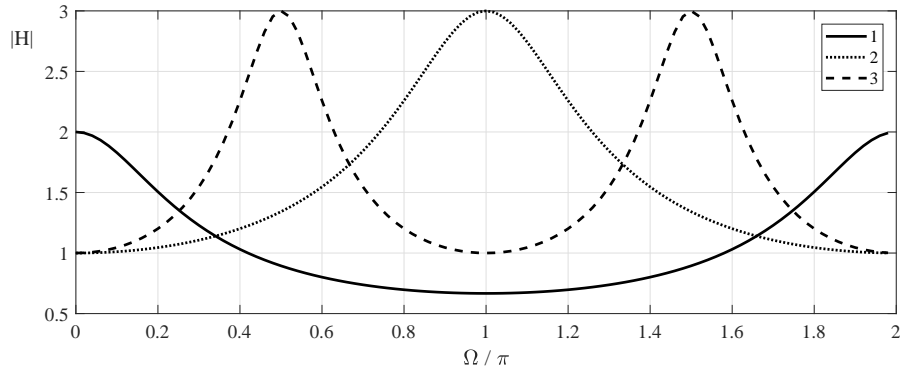
Vid vilken tidpunkt når utsignalen värdet  $\frac{b}{e}$ ?

---

<sup>2</sup>  $\forall t$  betyder: för alla  $t$

A9. Beloppen av frekvenssvaren till tre diskreta system visas i figur 2 i intervallet <sup>3</sup>  $0 < \Omega < 2\pi$ . Vilken av kurvorna {1,2,3} hör till systemet

$$y[n] + 0.5y[n-1] = 1.5x[n] \quad ?$$

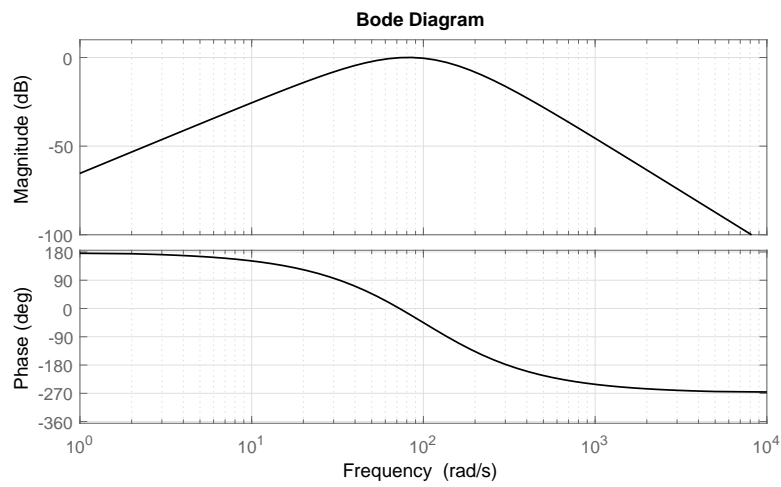


Figur 2: Beloppet av tre frekvenssvar  $H_{1,2,3}(e^{j\Omega})$

<sup>3</sup>Notera att frekvensaxeln är graderad som  $\Omega/\pi$

- A10. Ett kontinuerligt LTI-system med överföringsfunktionen  $H(s)$  har ett Bodediagram enligt figur 3. Ange värdet på heltalsparametern  $n$  i överföringsfunktionen som ges av

$$H(s) = \frac{K s^2}{(s + 100)^n} , \quad K > 0$$



Figur 3: Bodediagram för  $H(s)$

---

**Del B.** Fem poäng (5p) per B-uppgift. Fullständiga lösningar skall redovisas.

B11. Ett kontinuerligt LTI-system har impulssvaret

$$h(t) = 10 e^{-10t} u(t) \quad .$$

Beräkna systemets utsignal,  $y(t)$ , för  $t > 0$  då insignalen är (5p)

$$x(t) = \cos(\omega_o t) u(t) \quad \text{där } \omega_o = 4\pi \text{ rad/s}$$

B12. Ett diskreta system beskrivs med differensekvationen

$$y[n] + 0.6 y[n-1] - 0.16 y[n-2] = x[n-1] + 0.5 x[n-2] \quad .$$

En kausal signal  $x[n]$ <sup>4</sup> utgör insignal till systemet som då är i vila. Resultatet blir utsignalen

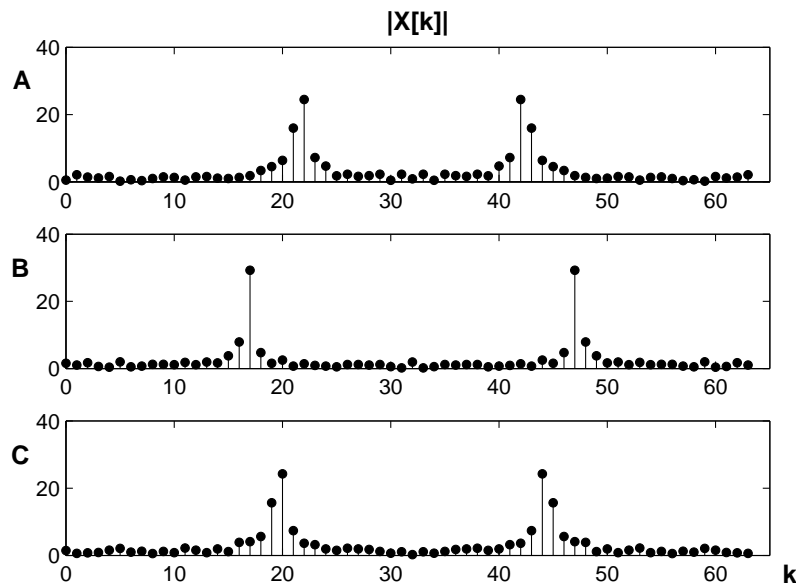
$$y[n] = (0.2^n - (-0.8)^n) u[n] \quad .$$

Beräkna insignalen  $x[n]$ . (5p)

---

<sup>4</sup>  $x[n] = 0$  för  $n < 0$

B13. Tre kontinuerliga signaler  $x_1(t)$ ,  $x_2(t)$  och  $x_3(t)$  samplas. Sampelintervallet (tid mellan två intilliggande sampelvärden) är fast och satt till 1.25 ms. Alla tre signalerna består av en sinusformad signal där även något brus adderats. Sinussignalen i  $x_1(t)$  har frekvensen 210 Hz. Sinussignalen i  $x_2(t)$  har frekvensen 270 Hz och i  $x_3(t)$  är den 555 Hz. 64 sampel tas från var och en av de tre signalerna. Därefter beräknas den Diskreta Fouriertransformen (DFT), som tecknas med  $X[k]$ , av de tre samplade signalerna. Absolutbeloppet av DFT-beräkningarna visas i figur 4 men i blandad ordning. Para ihop samplad signal med motsvarande  $|X[k]|$  plot i figuren. Tydlig motivering krävs. (5p)



Figur 4:  $|X[k]|$  från de tre samplade signalerna.

Diskret Fouriertransform (DFT)  $X[k]$  av signalen  $x[n]$  beräknas som

$$X[k] = \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j \frac{2\pi}{N} kn}, \quad k = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

Utifrån signalens DFT kan signalen återskapas enligt

$$x[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X[k] e^{j \frac{2\pi}{N} kn}, \quad n = 0, 1, 2, \dots, N-1$$