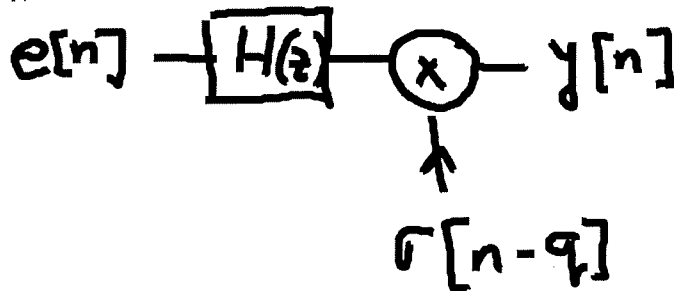


Concurs profesional "Tudor Tănăsescu"/SCS, faza locală 2007

1. (1.5p) Se consideră sistemul



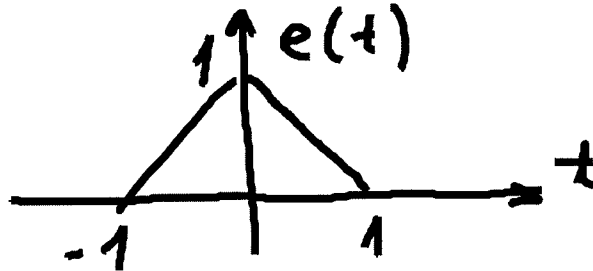
unde $H(z) = \frac{z}{z-a}$ și $e[n] = \sigma[n] - A\sigma[n-p] + (A-1)\sigma[n-q]$ $1 < p < q$

Să se determine condiția ca răspunsul sistemului, $y[n]$ să fie nul.

2. (1.5p) Se consideră sistemul algebric descris de relația $y = a_0 + a_1 e + a_2 e^2 + \dots + a_k e^k$

Să se determine frecvența de eșantionare minimă necesară pentru refacerea semnalului $y(t)$ din eșantioanele sale dacă $e(t)$ este un semnal de bandă limitată Ω_0 .

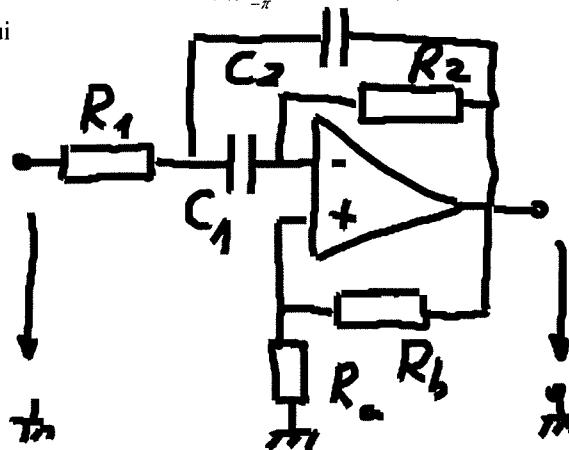
3. (1.5p) Să se determine răspunsul sistemului cu fdt $H(s) = \frac{\alpha}{s+\alpha}$ la semnalul



4. (1.5p) Să se determine valoarea integralei $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{\sin^2 at}{t^2} dt$

5. (1.5p) Arătați că dacă $F(e^{j\omega}) = \sum_0^{\infty} f[n]e^{-jn\omega}$ atunci $F(z) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} F(e^{j\omega}) \frac{z}{z-e^{j\omega}} d\omega$ $|z| > 1$

6. (1.5p) Determinați funcția de transfer a circuitului



1 punct din oficiu

1. Discutați corectitudinea sau incorectitudinea afirmațiilor

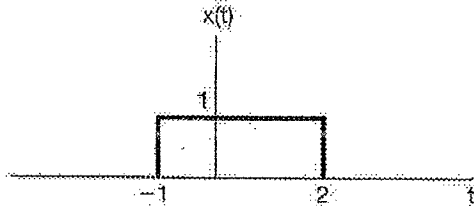
- Dacă $x[n]=0$ pentru $n < N_1$ și $h[n]=0$ pentru $n < N_2$ atunci $x[n]*h[n]=0$ pentru $n < N_1+N_2$.
- Dacă $y[n]=x[n]*h[n]$ atunci $y[n-1]=x[n-1]*h[n-1]$
- Dacă $y(t)=x(t)*h(t)$ atunci $y(-t)=x(-t)*h(-t)$.

Precizați răspunsurile corecte.

2. Fie sistemul liniar și invariant în timp descris de relația

$$y(t) = \int_{-\infty}^t e^{-(t-\tau)} x(\tau - 2) d\tau.$$

Determinați funcția pondere (răspunsul la impuls) a sistemului și răspunsul la excitația



3. Fie un sistem discret liniar descris de răspunsul la impuls

$$h[n] = (n+1)\alpha^n u[n],$$

unde $|\alpha| < 1$. Determinați răspunsul indicial (la treapta unitate) al sistemului.

4. Fie sistemul liniar descris de ecuația diferențială

$$a_1 \frac{dy(t)}{dt} + a_0 y(t) = b_0 x(t) + b_1 \frac{dx(t)}{dt}.$$

Arătați că

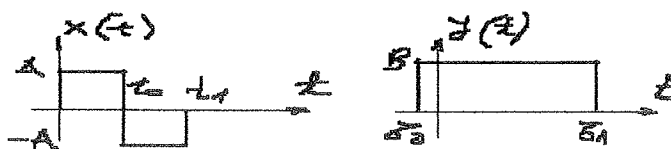
$$y(t) = A \int_{-\infty}^t y(\tau) d\tau + B x(t) + C \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau,$$

și determinați constantele A, B și C.

Arătați că sistemul poate fi reprezentat ca o conexiune în cascadă a două sisteme și determinați relațiile intrare-ieșire ale acestora în domeniul timp.

Determinați grafurile de semnal ale celor două sisteme precum și grafurile conexiunilor în cascadă ale celor două subsisteme.

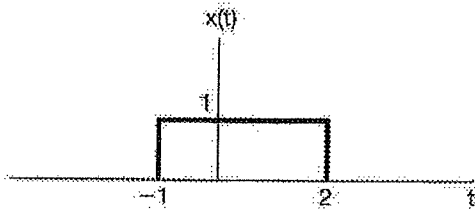
5. Semnalele $x(t)$ și $y(t)$ sunt înmulțite cu semnalul $m(t)$ care satisface condiția $m(t-t_0)=m(t+t_0)$. În ce condiții transformatele Fourier ale semnalelor $m(t)x(t)$ și $m(t)y(t)$ sunt ortogonale?



2. Fie sistemul linear și invariant în timp descries de relația

$$y(t) = \int_{-\infty}^t e^{-(t-\tau)} x(\tau-2) d\tau.$$

Determinați funcția pondere (răspunsul la impuls) a sistemului și răspunsul la excitația



(a) Note that

$$y(t) = \int_{-\infty}^t e^{-(t-\tau)} x(\tau-2) d\tau = \int_{-\infty}^{t-2} e^{-(t-2-\tau')} x(\tau') d\tau'.$$

Therefore,

$$h(t) = e^{-(t-2)} u(t-2).$$

(b) We have

$$\begin{aligned} y(t) &= \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) x(t-\tau) d\tau \\ &= \int_2^{\infty} e^{-(\tau-2)} [u(t-\tau+1) - u(t-\tau-2)] d\tau \end{aligned}$$

$h(\tau)$ and $x(t-\tau)$ are as shown in the figure below.

Using this figure, we may write

$$y(t) = \begin{cases} 0, & t < 1 \\ \int_2^{t+1} e^{-(\tau-2)} d\tau = 1 - e^{-(t-1)}, & 1 < t < 4 \\ \int_{t-2}^{t+1} e^{-(\tau-2)} d\tau = e^{-(t-4)} [1 - e^{-3}], & t > 4 \end{cases}$$

3. Fie un sistem discret linear descris de răspunsul la impuls

$$h[n] = (n+1)\alpha^n u[n],$$

unde $|\alpha| < 1$. Determinați răspunsul indicial (la treapta unitate) al sistemului.

2.52. We get

$$s[n] = h[n] * u[n] = \begin{cases} \sum_{k=0}^n (k+1)\alpha^k, & n \geq 0 \\ 0, & \text{otherwise.} \end{cases}$$

Noting that

$$\sum_{k=0}^n (k+1)\alpha^k = \frac{d}{d\alpha} \sum_{k=0}^{n+1} \alpha^k = \frac{d}{d\alpha} \left[\frac{1 - \alpha^{n+2}}{1 - \alpha} \right],$$

we get

$$\begin{aligned} s[n] &= \left[\frac{1 - (n+2)\alpha^{n+1}}{1 - \alpha} + \frac{1 - \alpha^{n+2}}{(1 - \alpha)^2} \right] u[n] \\ &= \left[\frac{1}{(1 - \alpha)^2} - \frac{2\alpha}{(1 - \alpha)^2} \alpha^n + \frac{\alpha}{1 - \alpha} (n+1)\alpha^n \right] u[n]. \end{aligned}$$

4. Fie sistemul liniar descris de ecuația diferențială

$$a_1 \frac{dy(t)}{dt} + a_0 y(t) = b_0 x(t) + b_1 \frac{dx(t)}{dt}.$$

Arătați că

$$y(t) = A \int_{-\infty}^t y(\tau) d\tau + Bx(t) + C \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau,$$

și determinați constantele A, B și C.

Arătați că sistemul poate fi reprezentat ca o conexiune în cascadă a două sisteme și determinați relațiile intrare-ieșire ale acestora în domeniul timp.

Determinați grafurile de semnal ale celor două sisteme precum și grafurile conexiunilor în cascadă ale celor două subsisteme.

(a) Integrating the given differential equation once and simplifying, we get

$$y(t) = -\frac{a_0}{a_1} \int_{-\infty}^t y(\tau) d\tau + \frac{b_0}{a_1} \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau + \frac{b_1}{a_1} x(t).$$

Therefore, $A = -a_0/a_1$, $B = b_1/a_1$, $C = b_0/a_1$.

(b) Realizing that $x_2(t) = y_1(t)$, we may eliminate these from the two given integral equations. This would give us

$$y_2(t) = A \int_{-\infty}^t y_2(\tau) d\tau + B \int_{-\infty}^t x_1(\tau) d\tau + C x_1(t).$$

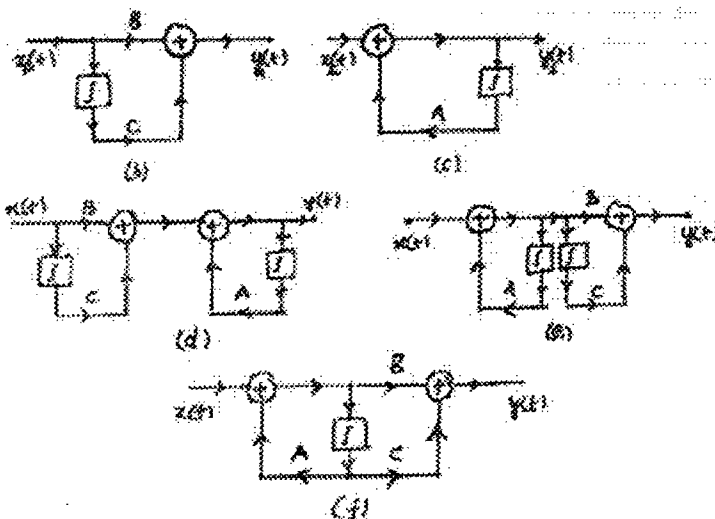
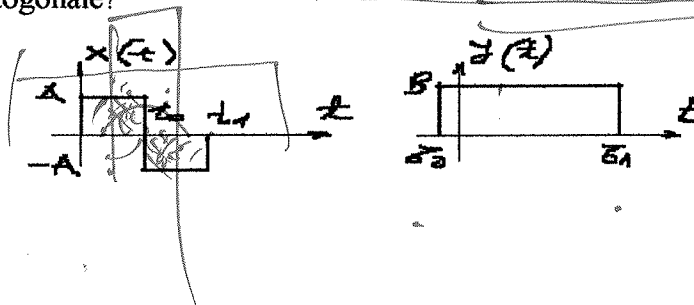


Figure S2.59

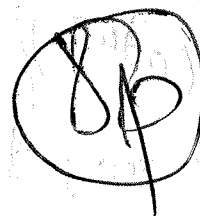
5. Semnalele $x(t)$ și $y(t)$ sunt înmulțite cu semnalul $m(t)$ care satisface condiția $m(t-t_0) = m(t+t_0)$. În ce condiții transformatele Fourier ale semnalelor $m(t)x(t)$ și $m(t)y(t)$ sunt ortogonale?



NICOLAE
An III gr 5306

Concurs T. Tănăsescu fază locală

1) Se consideră filtru caracterizat de ecuație în frecvență:

$$A(\omega) = \begin{cases} a + b \cos \frac{\pi \omega}{2} & |\omega| < 2 \\ 0 & |\omega| > 2 \end{cases}$$


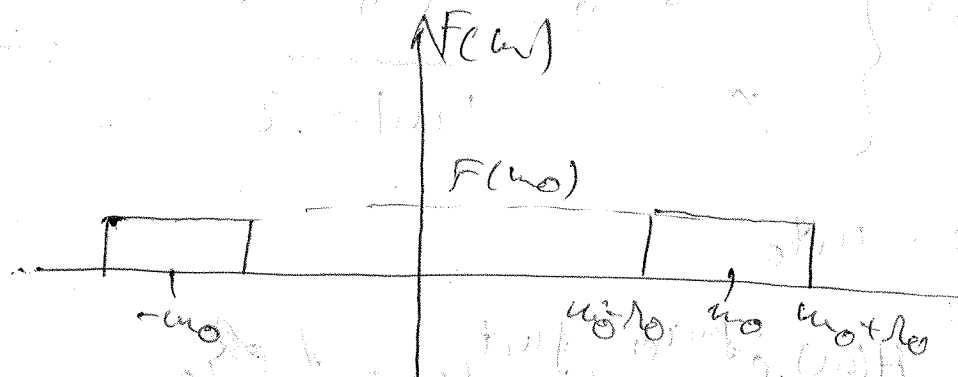
$$P(\omega) = -\omega t_0$$

a) Să se determine funcția de răspuns a filtrului $h(t)$.

b) Să se determine răspunsul filtrului la o excitație arbitrară și să se interpreteze rezultatul.

2) Se consideră semnal de bandă largă dat de spectrul din figură.

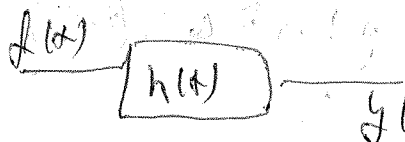
$F(\omega)$



Acest semnal se esantionează natural cu frecv. R și perioada $T = \frac{2\pi}{R}$.
c) Să se determine spectrul semnalului rezultat și să se reprezinte.

b) Să se corecteze spectrul obținut ca cel rezultat prin modulația cu reținer.

3) Se dă sistemul următor cu $h(t) = e^{-4t} t^2$ și se aplică semnalul $f(t)$.
Să se determine răspunsul în maximul de putere.



$$y(t) \simeq [F(2\alpha t) - \beta \alpha F''(2\alpha t)] e^{\frac{1}{2}\alpha t^2} \quad \alpha \ll 1$$

4) Se consideră un fenomen discret de tip Poisson

$(H(e^{j\omega T}))^2 = 1$. Se știe că este o polă și se cere să se scrie toate formele de canalizări posibile. $p_i = \frac{1}{z_i^*}$

b) De itareș anterior se știe că în realitate $x[n]$ și $y[n]$ sunt semnale discrete $\sum_0^{\infty} x^2[n] = \sum_0^{\infty} y^2[n]$

c) Se știe că $\sum_0^{\infty} x^2[n] > \sum_0^{\infty} y^2[n]$

$$1) A(\omega) = \begin{cases} a + b \cos \frac{n\pi \omega}{R} & |\omega| \leq R \\ 0 & |\omega| > R \end{cases}$$

$$C(\omega) \geq -\omega t_0$$

$$\begin{aligned} h(t) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} A(\omega) e^{-j\omega t_0} e^{j\omega t} d\omega = \frac{1}{2\pi} \int_{-R}^R \left(a + b \cos \frac{n\pi \omega}{R} \right) e^{j\omega(t-t_0)} d\omega \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{-R}^R a e^{j\omega(t-t_0)} d\omega + \frac{1}{2\pi} \int_{-R}^R b \cos \frac{n\pi \omega}{R} e^{j\omega(t-t_0)} d\omega = \\ &= \frac{1}{2\pi} \frac{a}{j(t-t_0)} \left(e^{jR(t-t_0)} - e^{-jR(t-t_0)} \right) + \frac{b}{2\pi} \left[\frac{2R \cdot R^2(t-t_0)^2}{R^2(t-t_0)^2 + n^2\pi^2} \cos n\pi \right] \\ &= \frac{a \sin R(t-t_0)}{j(t-t_0)} + \frac{2n\pi R^2(t-t_0)^2}{R^2(t-t_0)^2 + n^2\pi^2} \cdot \frac{1}{j^2 R(t-t_0)^2} \cdot \frac{n\pi \cos n\pi}{2} \end{aligned}$$

-3

$$\int_{-R}^R \frac{\cos n\pi u}{R} e^{j\omega(t-t_0)} du = \frac{\cos n\pi u}{f(t-t_0)} e^{j\omega(t-t_0)} \Big|_{-R}^R + \dots$$

$$+ \frac{n\pi}{f(t-t_0)} \int_{-R}^R \sin \frac{n\pi u}{R} e^{j\omega(t-t_0)} du = \frac{e^{j\omega(t-t_0)}}{f(t-t_0)} \cos n\pi$$

$$- \frac{e^{-j\omega(t-t_0)}}{f(t-t_0)} \cos n\pi + \frac{n\pi}{f(t-t_0)} \left[\frac{\sin \frac{n\pi u}{R}}{R} e^{j\omega(t-t_0)} \right]_{-R}^R$$

$$- \int \frac{n\pi}{f(t-t_0)} \cos \frac{n\pi u}{R} e^{j\omega(t-t_0)} du =$$

$$= \frac{2 \cos n\pi \sin R(t-t_0)}{t-t_0} + \frac{n\pi}{f(t-t_0)} \frac{\sin n\pi}{f(t-t_0)} e^{j\omega(t-t_0)} - \frac{n\pi}{f(t-t_0)} e^{-j\omega(t-t_0)}$$

$$= \frac{\sin -n\pi}{f(t-t_0)} e^{-j\omega(t-t_0)} - \frac{n^2 \pi^2}{f^2 R^2 (t-t_0)^2} \int \frac{\cos n\pi u}{R} e^{j\omega(t-t_0)} du$$

$$\left\{ 1 + \left[\frac{n\pi}{f(t-t_0)} \right]^2 \right\} I = \frac{2 \cos n\pi}{t-t_0} \sin R(t-t_0) + \frac{2n\pi}{f^2 R^2 (t-t_0)^2} \sin n\pi$$

$$\cos R(t-t_0) \Rightarrow I = \left[\frac{2 R \cos n\pi \sin R(t-t_0)}{f^2 R^2 (t-t_0)^2 - n^2 \pi^2} + \frac{2n\pi}{f^2 R^2 (t-t_0)^2} \sin n\pi \cos R(t-t_0) \right] \frac{1}{f^2 R^2 (t-t_0)^2}$$

$$\sin x = \frac{\sinh x}{x}$$

$$\approx 4 \approx$$

$$h(\tau) = \frac{aR}{\pi} \operatorname{sinc} R(\tau - \tau_0) + \frac{bR^3(\tau - \tau_0)^2}{\pi R^2(\tau - \tau_0)^2 + m^2\pi^3} \operatorname{sinc} R(\tau - \tau_0) + 0$$

$$\times \frac{2\pi\pi R^2(\tau - \tau_0)^2}{R^2}$$

$$h(\tau) = \left[\frac{aR}{\pi} + \frac{bR^3(\tau - \tau_0)^2}{\pi R^2(\tau - \tau_0)^2 + m^2\pi^3} (-1)^n \right] \operatorname{sinc} R(\tau - \tau_0)$$

$$\text{Dec } e(t) \text{ este excitatie } \Rightarrow y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} e(\tau) h(t - \tau) d\tau \Rightarrow$$

$$y(t) = e(t) * h(t)$$

Resultatul (răspunsul sistemului) este o combinație de două semnale sinusoidale și este multiplicat cu constanta K .

$$2^{\circ}) F(\omega) = \operatorname{Pro}(\omega - \omega_0) + \operatorname{Pro}(\omega + \omega_0)$$

$$\operatorname{Pro}(\omega) \leftrightarrow \pi \operatorname{sinc} \omega \tau$$

$$\operatorname{Pro}(\omega \pm \omega_0) \leftrightarrow \pi \operatorname{sinc} \omega \tau \pm j \omega \tau$$

Pentru ca să obținem rezultatul trebuie să înmulțim cu $\delta(\omega)$

și apoi rezultatul este în $F(\omega)$

$$\Rightarrow S_1(\omega) = F(\omega) * \delta(\omega)$$

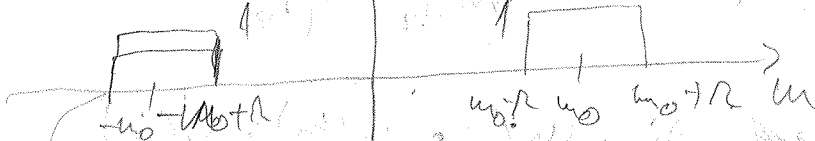
$$S_{miAN}(\omega) = [F(\omega) * \delta(\omega)] \cdot \operatorname{sinc} \omega \tau$$

$$S_1(\omega) = F(\omega) * \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - n\Omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} F(\omega - n\Omega)$$

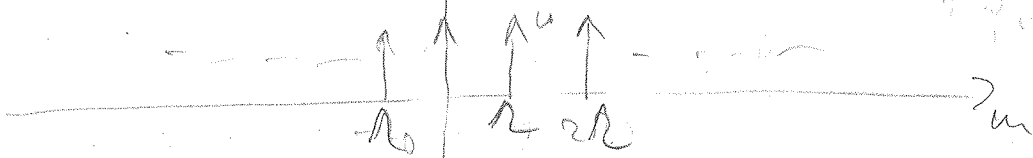
$$S_{miAN}(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} F(\omega - n\Omega) \cdot \operatorname{sinc} \omega \tau$$

⇒

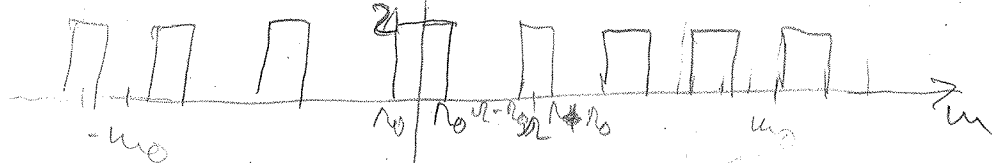
$$F(\omega) = 2\pi \cdot$$



$$d\chi(\omega)$$



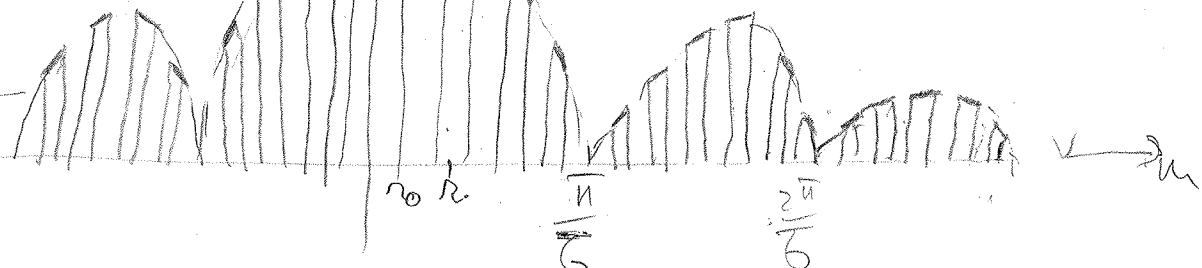
$$S_1$$



rich to



$$S_n A_n(\omega)$$



= 6 =

for m' A in set

$$P_0(t) * \delta_T(t) = S_1'(t)$$

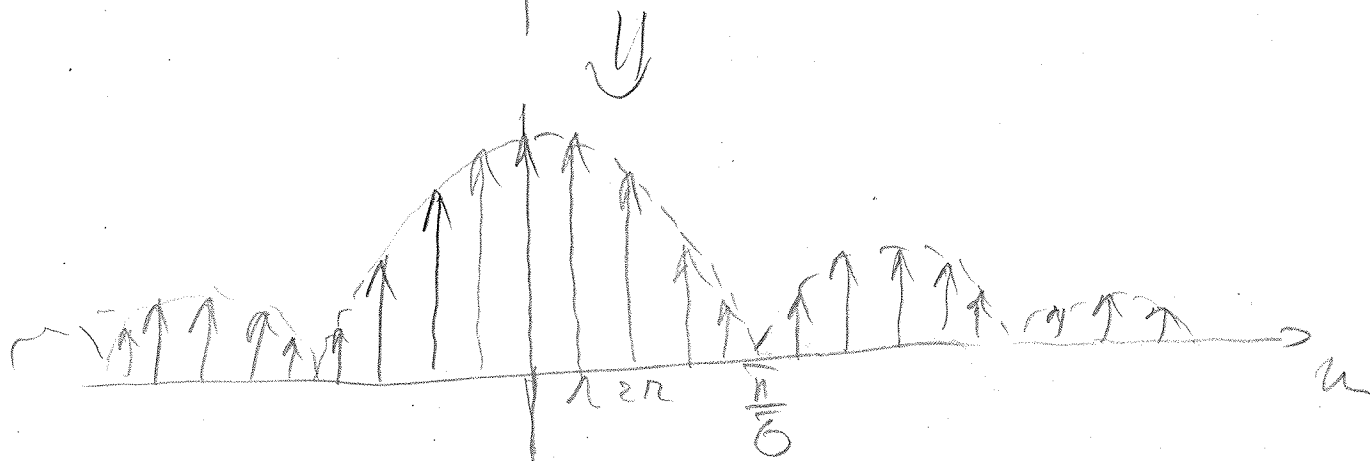
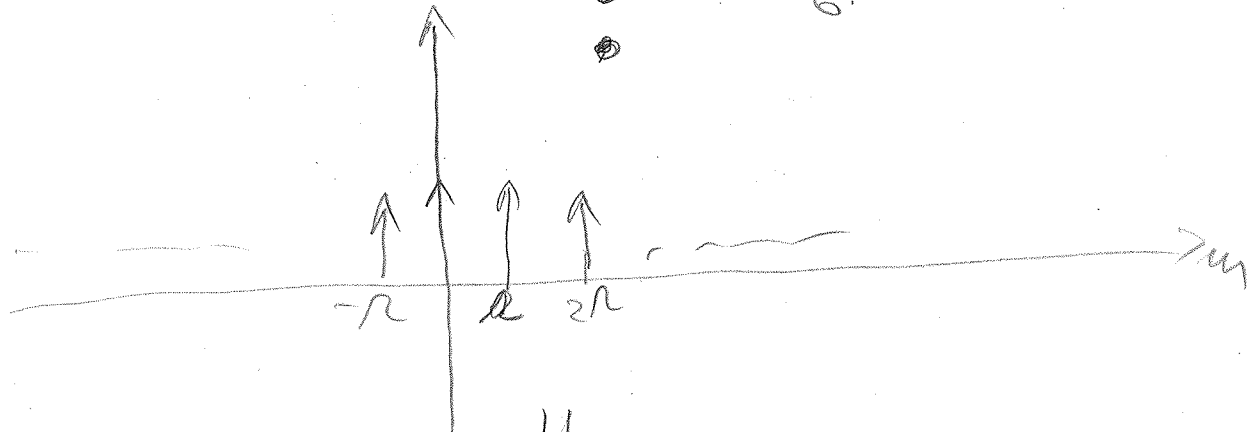
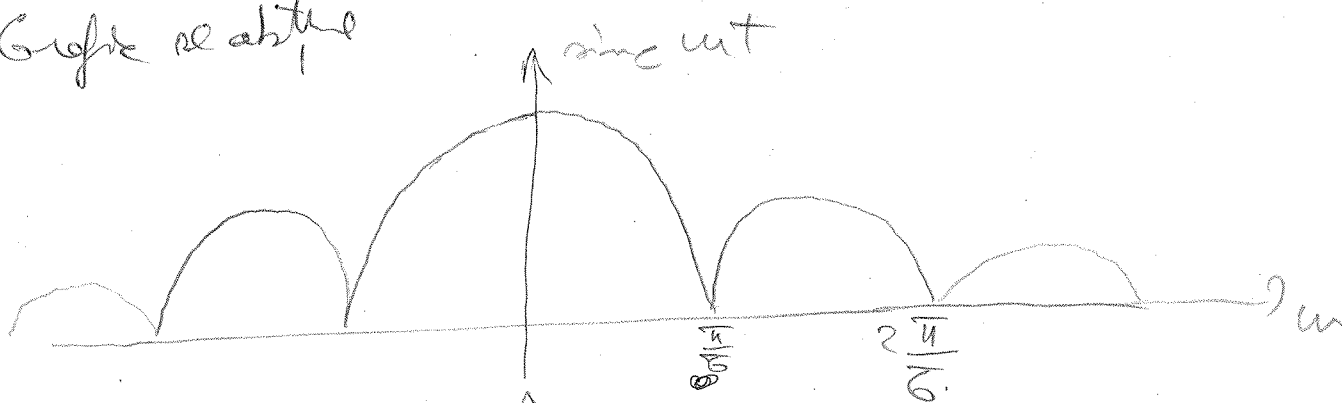
$$S_{m' A_2}(t) = (P_0(t) * \delta_T(t)) \cdot f(t)$$

→ 2 periods ~~of~~ $\sin \omega t \cdot \delta_2(\omega) = S_1'(\omega)$

$$S_{m' A_2}(\omega) = (\delta_2(\omega) \cdot \sin \omega t) * F(\omega) = \sum_{-\infty}^{\infty} \delta(\omega - n\Omega) \sin \omega t * F(\omega)$$

$$* F(\omega) = \sum_{-\infty}^{\infty} F(\omega - n\Omega) \sin \omega t$$

Graphs as above



$$y(x) = e^{j\alpha x^2} \left(F(2\alpha x) e^{j\alpha x^2} - 2j\alpha \int_{-\infty}^x F(2\alpha t) t e^{j\alpha t^2} dt \right)$$

$$y(x) = e^{j\alpha x^2} \int_{-\infty}^x f(t) e^{-j2\alpha x t} \cdot e^{j\alpha t^2} dt = e^{j\alpha x^2} F(2\alpha x) e^{j\alpha x^2} -$$

$$- e^{j\alpha x^2} 2j\alpha \int_{-\infty}^x F(2\alpha t) t e^{j\alpha t^2} dt =$$

$$= e^{j\alpha x^2} F(2\alpha x) e^{j\alpha x^2} - e^{j\alpha x^2} 2j\alpha \left[\frac{1}{2\alpha} e^{j\alpha t^2} F(2\alpha t) \right]_{-\infty}^x -$$

$$- \int_{-\infty}^x \frac{1}{2\alpha} e^{j\alpha t^2} F'(2\alpha t) dt = \text{integral in } dt \text{ can be replaced}$$

points $\Rightarrow y(x) = [F(2\alpha x) - j\alpha F''(2\alpha x)] e^{j\alpha x^2}$

4) $|H(e^{j\omega T})| = 1$

$$\text{Ex } H(z) = \frac{(z+z_1)(z+z_2)(z+z_3)\dots(z+z_m)}{(z+p_1)(z+p_2)(z+p_3)\dots(z+p_n)}$$

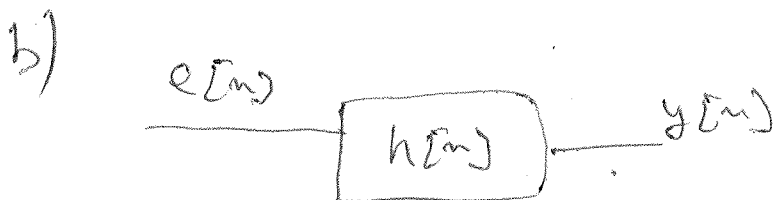
poles and zeros must be reciprocal of each other
 of poles $p_i, z_i \in \mathbb{C}$

$$|H(z)| = \frac{z^m + z^{m-1}(z_1+z_2+\dots+z_m) + z^{m-2}(z_1z_2+z_1z_3+\dots+z_mz_{m-1}) + \dots + z_1 \dots z_m}{z^n + z^{n-1}(p_1+p_2+\dots+p_n) + z^{n-2}(p_1p_2+\dots+p_n p_{n-1}) + \dots + p_1 \dots p_n}$$

$\lim_{z \rightarrow \infty} H(z) = 1$ do not stop here but $\lim_{z \rightarrow \infty} H(z) = 1$

$\lim_{z \rightarrow 0} H(z) = \frac{z_1 z_2 \dots z_m}{p_1 \dots p_n} = 1 \quad (1)$

Let us satisfy relation (1) $\Rightarrow$ $\forall p_i = \frac{1}{z_i^*}$ and $z_i = \frac{1}{p_i^*}$



~~Let us consider the following example~~

$$y^2(z) = H^2(z) \cdot E^2(z) = E^2(z) \Rightarrow y^2(z) = E^2(z)$$

Let us consider the following example in discrete time.

$$\sum_{n=0}^{\infty} y^2[n] = \sum_{n=0}^{\infty} E^2[n]$$

c)

$$h[n] = \delta[n]$$

$$y[n] = \sum_{k=0}^{\infty} e[k] h[n-k] \quad \text{result of no ability to interest to derive}$$

or filter response is ~~to be~~ in order to

and the system is stable and final value is

system is stable and exclusion of monetary

$$\sum_{n=0}^{\infty} y^2[n] \leq \sum_{n=0}^{\infty} e^2[n]$$

Urei dp 3
Sakato dp 2

1/2 1/2 1/2 1/2

= 2 =

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2

1. Fie sistemul liniar ~~si~~ invariant in timp descris de relatie

$$y(t) = \int_{-\infty}^t e^{-(t-\tau)} x(\tau-3) d\tau$$

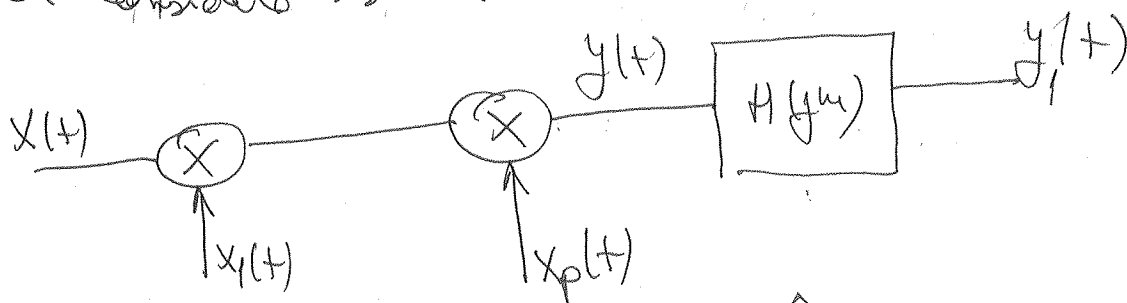
Determinați $h(t)$ și răspunsul la $e(t) = \sqrt{t+1} - \sqrt{t-3}$

2. Fie un sistem discret liniar descris de răspuns la impuls

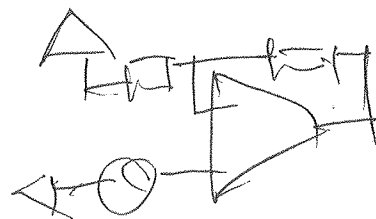
$$h[n] = (n+1) \alpha^n u[n] \quad \alpha < 1$$

Det. răspunsul sist. la $\sqrt[n]{n}$

3. Se consideră sistemul



$$x_p(t) = \begin{cases} 1 & t \in (0, \frac{T}{2}) \\ -1 & t \in (\frac{T}{2}, T) \end{cases}$$



$$x_1(t) = \sin(\omega_p t)$$

a) Se dă det. și se dă repl. grafic spectral $y(t)$ considerat

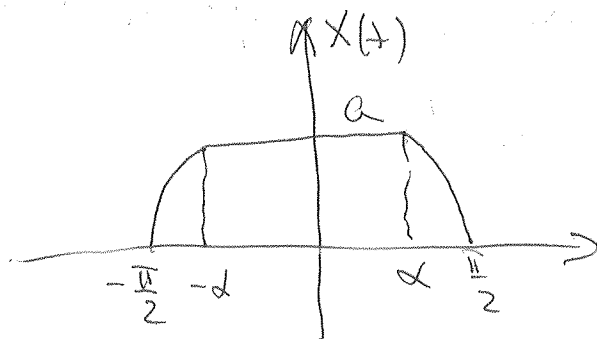
$$X(t) = \frac{\sin \frac{\omega_p t}{2}}{\frac{T}{2}}$$

b) Se dă expresia $H(y_u)$ astfel încât $y_1(t) = X(t)$

c) Care este $y_1(t)$ dacă $x_1(t) = \cos \omega_p t$ iar $H(y_u)$ este cel determinat la punctul b

4. Det. transf. Fourier pt. semnal

$$X(t) = \begin{cases} \cos(t) & -\frac{\pi}{2} < t < -\alpha \\ a & -\alpha \leq t \leq \alpha \\ \cos(t) & \alpha < t < \frac{\pi}{2} \end{cases}$$

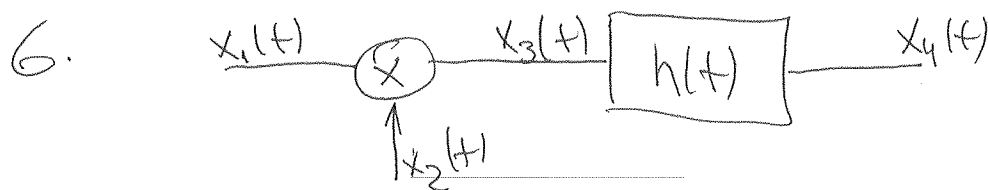


discontinuitate la α !!

$$a = \cos \alpha$$

5. Se consideră semnalul de esantionare $p(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - nT)$
 ptr. care $\delta(t) = \Gamma(t + \frac{T}{2}) - 2\Gamma(t) + \Gamma(t - \frac{T}{2})$ $\frac{T}{2} < T$

Să se găsească și să se reprezinte grafic spectrul semnalului
 rezultat $X_R(t)$ pentru $X(t) = \cos \omega_0 t$



$$X_1(t) = \frac{1}{2} + \sum_{n=1}^{10} \cos n\omega_0 t$$

$$X_2(t) = \frac{1}{2} \sum_{n=1}^5 \cos n\omega_0 t$$

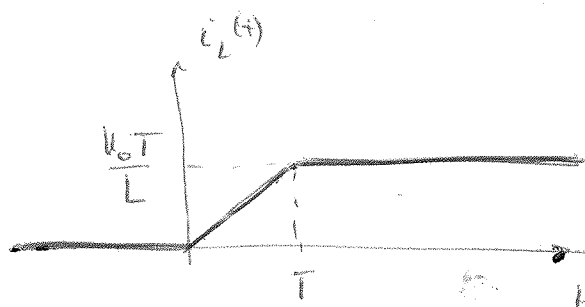
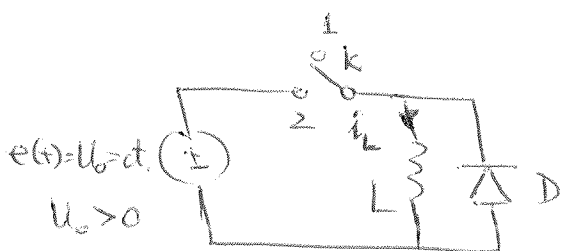
$$h(t) = \frac{\sin \frac{\omega_0 t}{2}}{\pi t}$$

a) Să se det. și să se reprez. grafic $X_3(t)$

b) Să se exprime $X_3(t)$ ca sumă de componente armonice

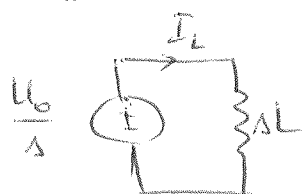
c) det. și să se reprez. grafic $X_4(t)$

Se are circuitul de figură. Comutatorul k este inițial pe poziția 1. La $t=0$, k trece pe poziția 2 unde stă un timp T și apoi trece din nou pe poziția 1. Să se afle forma curentului prin bobină presupunând dioda D ideală (fără rezistență internă și cu tensiune de deschidere zero).



Rezolvare

La închiderea comutatorului k , dioda D este polarizată invers, deci blocată. Schema echivalentă este:



$$I_L(s) = \frac{U_0}{s} \cdot \frac{1}{sL} = \frac{U_0}{s^2 L}$$

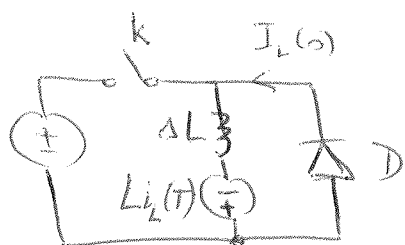
$$i_L(t) = \frac{U_0}{L} \cdot t \cdot \mathcal{U}(t) \quad t \in [0, T)$$

La momentul $t=T$, curentul prin bobină are valoarea

$$i_L(T) = \frac{U_0 T}{L}$$

La deschiderea comutatorului k are loc un nou fenomen tranzitoriu. Bobina L trebuie înlocuită în schema echivalentă cu o bobină în serie cu o sursă de tensiune având valoarea $L i_L(T)$ (în Laplace)

Schema echivalentă este:



Sursa de tensiune ce apare în serie cu bobina polarizează direct dioda D deschizând-o. Deoarece D este ideală, ea se va comporta ca un scurt-circuit.

$$I_L(s) = L \cdot i_L(T) \cdot \frac{1}{sL} = \frac{i_L(T)}{s}$$

$$t \in [T, \infty) \quad i_L(t) = i_L(T) \cdot \mathcal{U}(t) \quad \text{cu originea timpului mutată în } t=T$$

Forma de undă pt. $i_L(t)$ este în figură.

1°) Să se arate că ($\alpha < \infty$):

$$f(t) * e^{j\alpha t^2} \approx [F(2\alpha t) - j\alpha F''(2\alpha t)] e^{j\alpha t^2}$$

Soluție:

$$a) \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau) e^{j\alpha(t-\tau)^2} d\tau = e^{j\alpha t^2} \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau) e^{-j2\alpha\tau t} d\tau$$

$$e^{j\alpha t^2} \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau) e^{j\alpha\tau^2} e^{-j2\alpha\tau t} d\tau$$

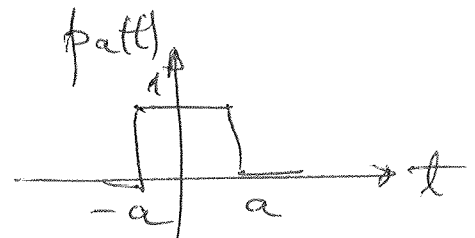
$$\begin{cases} e^{j\alpha\tau^2} \approx 1 + j\alpha\tau^2 \\ j\alpha t^2 f(t) \leftrightarrow -j\alpha F''(\omega) \end{cases}$$

b)

2°) Să se calculeze transformatele Fourier ale semnalelor $f_1(t)$ și $f_2(t)$. În ce condiții semnalele sunt identice?

$$f_1(t) = \delta_T(t) * [\phi_a(t) \cos \omega_0 t]$$

$$f_2(t) = [\delta_T(t) * \phi_a(t)] \cos \omega_0 t$$



3°) Se consideră un filtru ^{discret} trece-tot cu $|H(e^{j\omega T})| = 1, \forall \omega$.

a) Să se arate că, polii și zerourile sunt simetrice față de ceroul unitate, adică:

$$p_i = \frac{1}{z_i^*}$$

b) La intrarea sistemului se aplică un semnal causal $e[n]$.

Să se arate că: $\sum_{n=0}^{\infty} y^2[n] = \sum_{n=0}^{\infty} e^2[n]$.

c) Să se arate că: $\sum_{n=0}^{\infty} y^2[n] > \sum_{n=0}^{\infty} e^2[n]$.