

**1. Je dán signál**

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} g_n(t) \quad g_n(t) = [\sigma(t + P/2 + nP) - \sigma(t - P/2 + nP)] \frac{a}{P} \left( t + \frac{P}{2} + nP \right) \quad a > 0, P > 0$$

**(15b)**

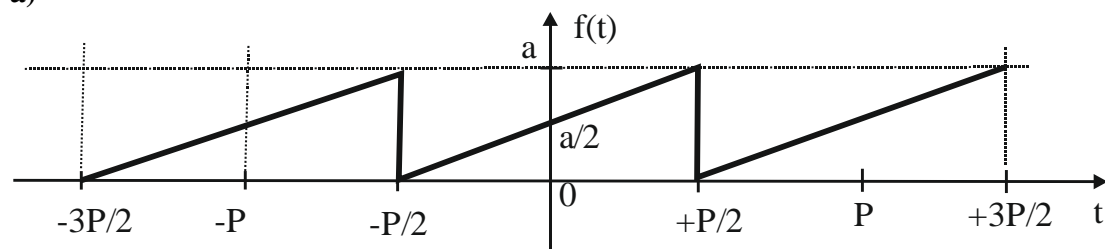
a) Načrtněte jeho průběh pro  $t \in (-3P/2, +3P/2)$ . Popište osy! **(5b)**

b) Určete stejnosměrnou složku signálu. **(5b)**

c) Určete výkon signálu. **(5b)**

**Řešení:**

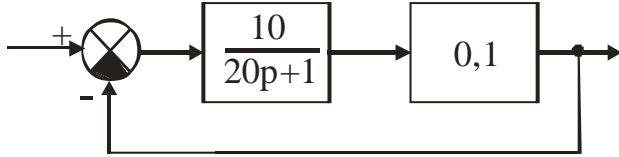
a)



$$\text{b) } c_0 = \frac{1}{P} \int_{-P/2}^{+P/2} \frac{a}{P} \left( t + \frac{P}{2} \right) dt = \left| \begin{array}{l} t + \frac{P}{2} = x \\ dt = dx \end{array} \right| = \frac{a}{P^2} \int_0^P x dx = \frac{a}{P^2} \left[ \frac{x^2}{2} \right]_0^P = \frac{a}{2}$$

$$\text{c) } P_W = \frac{1}{P} \int_{-P/2}^{+P/2} \left[ \frac{a}{P} \left( t + \frac{P}{2} \right) \right]^2 dt = \left| \begin{array}{l} t + \frac{P}{2} = x \\ dt = dx \end{array} \right| = \frac{a^2}{P^3} \int_0^P x^2 dx = \frac{a^2}{P^3} \left[ \frac{x^3}{3} \right]_0^P = \frac{a^2}{3}$$

**2. Blokové schéma spojitého systému je na následujícím obrázku. (20b)**



- a. Určete celkový přenos systému. (5b)  
 b. Rozhodněte o stabilitě systému. Zdůvodněte. (2b)  
 c. Načrtněte frekvenční charakteristiku v komplexní rovině. Ocejchujte osy! (5b)  
 d. Vypočítejte (5b) a načrtněte (3b) přechodovou charakteristiku. Ocejchujte osy!

**Řešení:**

- a. Celkový přenos systému

$$F(p) = \frac{\frac{10}{20p+1} \cdot 0,1}{1 + \frac{10}{20p+1} \cdot 0,1} = \frac{1}{20p+1+1} = \frac{1}{20p+2} = \frac{0,5}{10p+1}$$

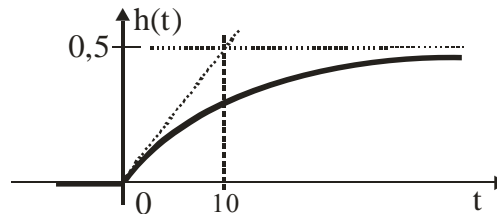
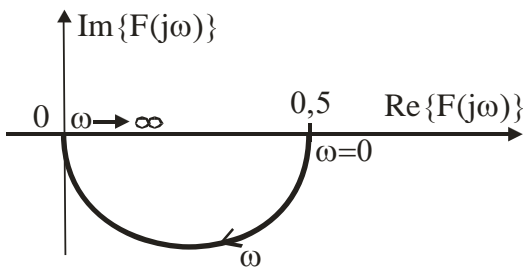
- b. Systém má jeden reálný pól  $p_1 = -0,1$  který leží v levé polorovině komplexní roviny a proto je systém stabilní. (2b)

- c. Frekvenční charakteristika v komplexní rovině. Pro frekvenční přenos platí

$$F(j\omega) = \frac{0,5}{\sqrt{100\omega^2 + 1}} e^{-j \arctan 10\omega} \quad |F(j\omega)| = \frac{0,5}{\sqrt{100\omega^2 + 1}} \quad \varphi(\omega) = -\arctan 10\omega$$

Pro velmi nízké frekvence  $\omega \rightarrow 0$  platí  $|F(j\omega)| = 0,5$   $\varphi(\omega) = 0$ .

Pro velmi vysoké frekvence  $\omega \rightarrow \infty$  platí  $|F(j\omega)| = 0$   $\varphi(\omega) = -\pi/2$ .



- d. Přechodová charakteristika

$$h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} F(p) \right\} = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{0,5}{10p+1} \right\} = 0,5 L^{-1} \left\{ \frac{1}{p(10p+1)} \right\}$$

zlomky. Platí

$$\frac{1}{p(10p+1)} = \frac{A}{p} + \frac{B}{10p+1} = \frac{10Ap + A + Bp}{p(10p+1)} = \frac{p(10A+B) + A}{p(10p+1)} \Rightarrow A=1, B=-10. \text{ Potom}$$

$$h(t) = 0,5 L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} - \frac{10}{10p+1} \right\} = 0,5 L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} - \frac{1}{p+1/10} \right\} = 0,5 \left( 1 - e^{-\frac{t}{10}} \right) \quad \text{pro } t \geq 0$$

**3. Diskrétní signál nabývá hodnot  $f(-k) = k$  pro  $k = 0, 1, 2, 3$  a  $f(k) = 0$  pro  $k \neq 0, 1, 2, 3$ . (15b)**

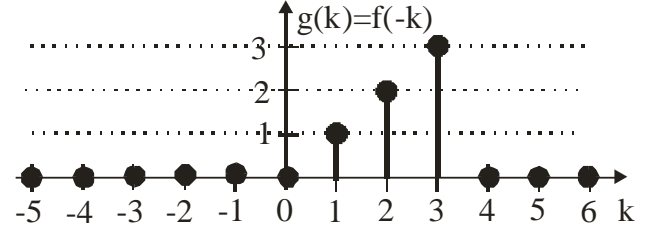
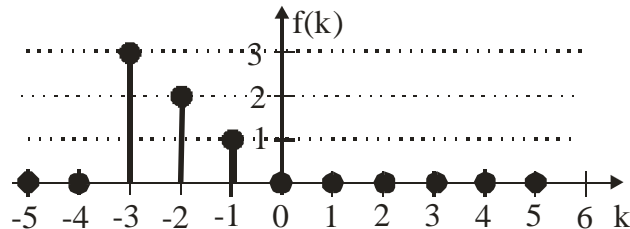
a) Nakreslete tento signál. Popište osy! (4b)

b) Vytvořte nový signál  $g(k) = f(-k)$  a nakreslete ho. Popište osy! (2b)

c) Vypočtěte spektrum signálu  $g(k)$ . (5b)

d) Nakreslete jeho amplitudové (2b) a fázové (2b) spektrum. Popište osy!

**Řešení:**



$$G(0) = \left[ g(0)e^{-j0\frac{2\pi}{4}} + g(1)e^{-j0\frac{2\pi}{4}} + g(2)e^{-j0\frac{2\pi}{4}} + g(3)e^{-j0\frac{2\pi}{4}} \right] = \left[ 0e^{-j0\frac{2\pi}{4}} + 1e^{-j0\frac{2\pi}{4}} + 2e^{-j0\frac{2\pi}{4}} + 3e^{-j0\frac{2\pi}{4}} \right]$$

$$G(0) = [1 + 2 + 3] = 6$$

$$G(1) = \left[ g(0)e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + g(1)e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + g(2)e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + g(3)e^{-j1\frac{2\pi}{4}} \right] = \left[ 0e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + 1e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + 2e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + 3e^{-j1\frac{2\pi}{4}} \right]$$

$$G(1) = \left[ 0e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + 1e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + 2e^{-j1\frac{2\pi}{4}} + 3e^{-j1\frac{2\pi}{4}} \right] = \left[ 1e^{-j\frac{\pi}{2}} + 2e^{-j\pi} + 3e^{-j\frac{3\pi}{2}} \right] = [-j - 2 + 3j] = -2 + 2j$$

$$G(2) = \left[ g(0)e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + g(1)e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + g(2)e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + g(3)e^{-j2\frac{2\pi}{4}} \right] = \left[ 0e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + 1e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + 2e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + 3e^{-j2\frac{2\pi}{4}} \right]$$

$$G(2) = \left[ 0e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + 3e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + 2e^{-j2\frac{2\pi}{4}} + 1e^{-j2\frac{2\pi}{4}} \right] = \left[ 1e^{-j\pi} + 2e^{-j2\pi} + 3e^{-j3\pi} \right] = [-1 + 2 - 3] = -2$$

$$G(3) = \left[ g(0)e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + g(1)e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + g(2)e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + g(3)e^{-j3\frac{2\pi}{4}} \right] = \left[ 0e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + 1e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + 2e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + 3e^{-j3\frac{2\pi}{4}} \right]$$

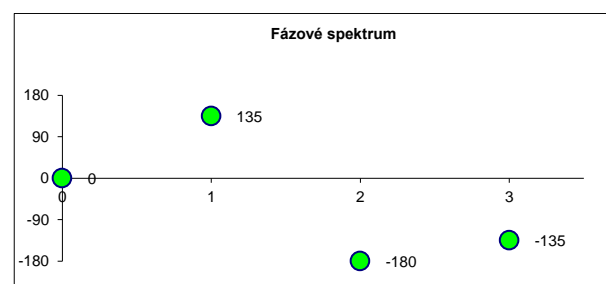
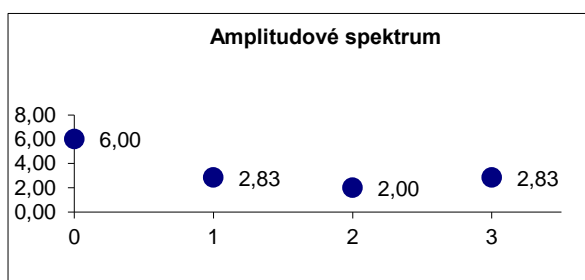
$$G(3) = \left[ 0e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + 1e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + 2e^{-j3\frac{2\pi}{4}} + 3e^{-j3\frac{2\pi}{4}} \right] = \left[ 1e^{-j\frac{6\pi}{4}} + 2e^{-j3\pi} + 3e^{-j\frac{9\pi}{4}} \right] = [j - 2 - 3j] = -2 - 2j$$

$$G(0) = 6 \quad |G(0)| = 6 \quad \arg(G(0)) = 0^\circ$$

$$G(1) = -2 + 2j \quad |G(1)| = \sqrt{8} = 2,83 \quad \arg(G(1)) = +135^\circ$$

$$G(2) = -2 \quad |G(2)| = 2 \quad \arg(G(2)) = -180^\circ$$

$$G(3) = -2 - 2j \quad |G(3)| = \sqrt{8} = 2,83 \quad \arg(G(3)) = -135^\circ$$



**4. Lineární diskrétní systém se vstupem  $u(k)$  a výstupem  $y(k)$  je popsán diferenční rovnicí**

$$y(k) + 0,9y(k-1) = 3u(k). \quad (20b)$$

- Určete Z přenos systému. (4b)
- Určete stabilitu systému a zdůvodněte. (4b)
- Určete impulsovou charakteristiku a načrtněte ji pro prvních 5 hodnot. (4b)
- K jakému spojitému systému **prvního řádu** lze vlastnosti tohoto systému přirovnat. (8b)

**Řešení:**

a.  $Y(z) + 0,9z^{-1}Y(z) = 3U(z)$

$$F(z) = \frac{Y(z)}{U(z)} = \frac{3}{1 + 0,9z^{-1}} = \frac{3z}{z + 0,9}$$

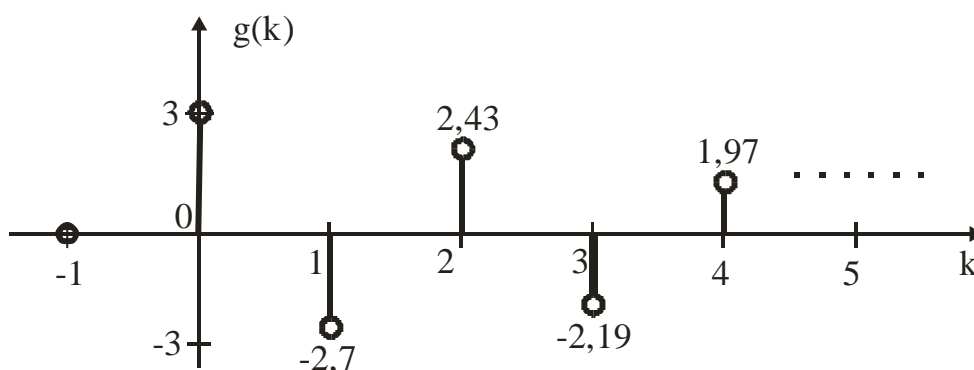
b. Systém má jeden pól  $z_1 = -0,9$  který leží uvnitř jednotkové kružnice a proto je stabilní.

c. Pro Z obraz impulsové charakteristiky platí

$$G(z) = F(z) = \frac{3}{1 + 0,9z^{-1}} = \frac{3}{1 - (-0,9)z^{-1}} = 3 \sum_{k=0}^{\infty} (-0,9)^k z^{-k} = \sum_{k=0}^{\infty} 3(-0,9)^k z^{-k}$$

a pro impulsovou charakteristiku tedy platí

$$g(k) = \begin{cases} 3(-0,9)^k & k \geq 0 \\ 0 & k < 0 \end{cases}$$



d. Systém je prvního řádu a přitom má kmitavou odezvu. Takový systém nemá obdobu u spojitéch systémů.