

2.1. Un semnal discret $x[u]$ este definit:

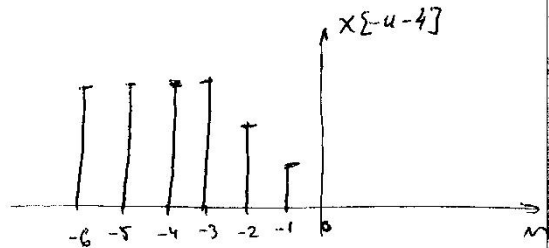
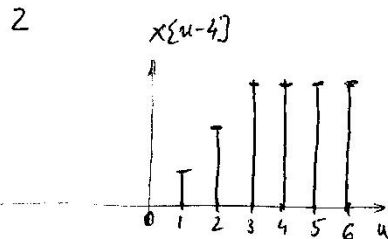
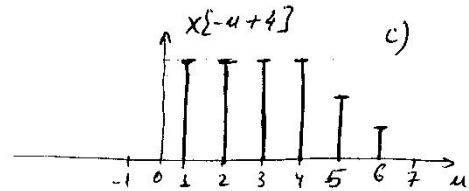
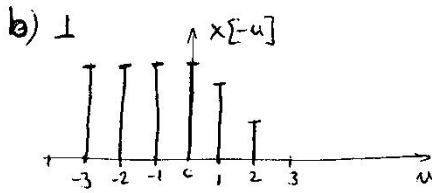
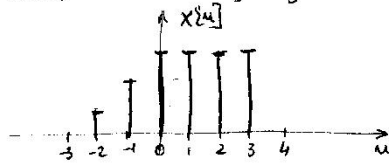
$$x[u] = \begin{cases} 1 + u/3 & -3 \leq u \leq -1 \\ 1 & 0 \leq u \leq 3 \\ 0 & \text{în rest} \end{cases}$$

- a) determinați valorile lui $x[u]$ și reprezentați semnalul;
 b) reprezentați semnalul rezultat dacă:
 1 întâi se reflectă $x[u]$ iar apoi se întârzie rezultatul cu 4 eșantioane
 2 se întârzie semnalul cu 4 eșantioane și apoi se reflectă.
 c) să se reprezinte semnalul $x[-u+4]$
 d) comparați b cu c. Cum se obține $x[-u+4]$ din $x[u]$?
 e) Expuneți $x[u]$ cu ajutorul semnalelor $\delta[u]$ și $u\delta[u]$.

a)

u	-4	-3	-2	-1	0	1	2	3	4
$x[u]$	0	0	$\frac{1}{3}$	$\frac{2}{3}$	1	1	1	1	0

 $x[u] = \{ \dots, 0, \frac{1}{3}, \frac{2}{3}, 1, 1, 1, 1, 0, \dots \}$



Obs.: reflectarea și întârzierea nu sunt comutative

d) $x[-u+k]$ se obține prin reflectarea lui $x[u]$ și apoi întoarcerea cu k unități

$$e) x[u] = \frac{1}{3} \delta[u+2] + \frac{2}{3} \delta[u+1] + u[u] - u[u-4]$$

$$\text{sau } x[u] = \frac{1}{3} \delta[u+2] + \frac{2}{3} \delta[u+1] + \sum_{k=0}^3 \delta[u-k]$$

$$\text{sau } x[u] = \frac{1}{3}(u+3) \{ u[u+2] - u[u] \} + u[u-1] - u[u-4]$$

2.2. Un semnal discret $x[u]$ este reprezentat în figura de mai jos. Să se calculeze și să se reprezinte fiecare din următoarele semnale:

a) $x[u-2]$

b) $x[4-u]$

c) $x[u+2]$

d) $x[u]u[2-u]$

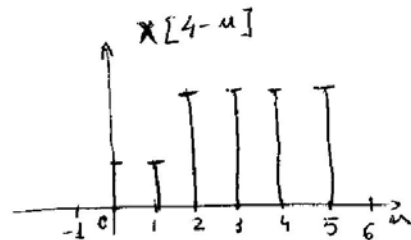
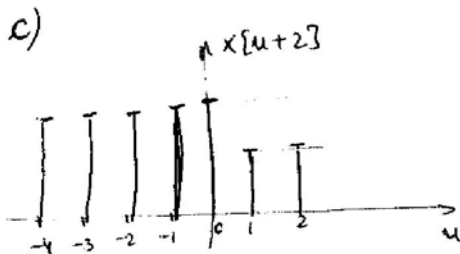
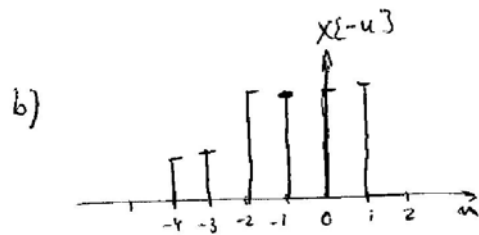
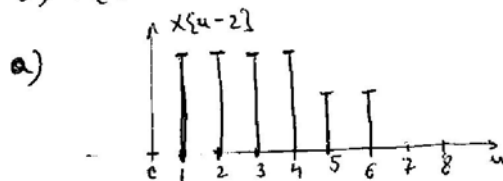
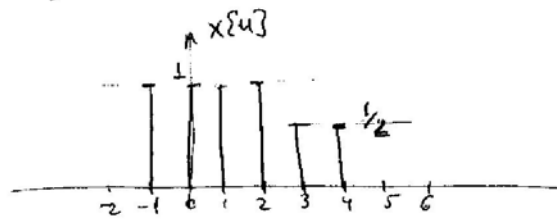
e) $x[u-1]\delta[u-3]$

f) $x[u^2]$

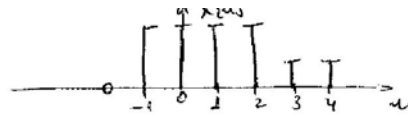
g) partea pară a lui $x[u]$

h) partea impară a lui $x[u]$

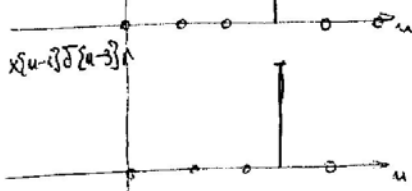
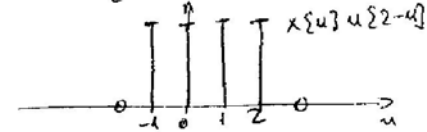
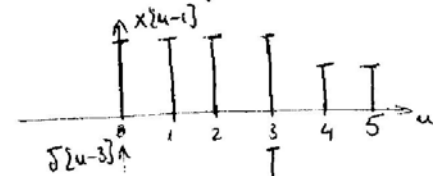
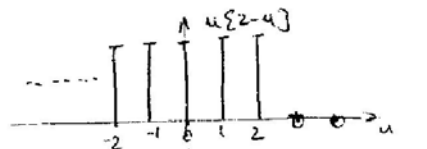
i) $x_e[u] + x_o[u]$



d)
$$u[2-u] = \begin{cases} 1 & \text{dacă } 2-u \geq 0 \text{ și } u \leq 2 \\ 0 & \text{în rest} \end{cases}$$



e)
$$\delta[u-3] = \begin{cases} 1 & u=3 \\ 0 & \text{în rest} \end{cases}$$



g)
$$x_e[u] = \frac{1}{2}(x[u] + x[-u])$$

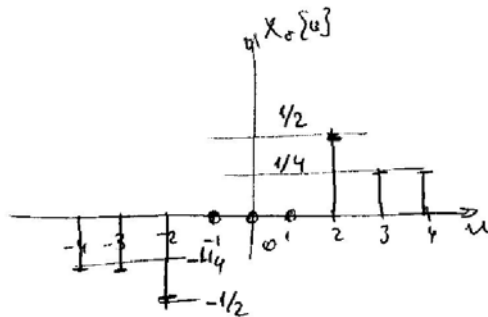
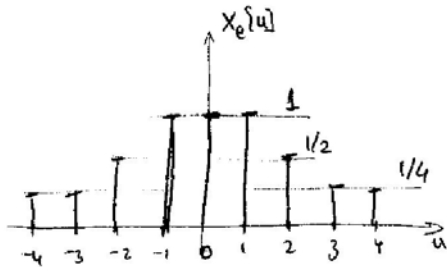
u	-4	-3	-2	-1	0	1	2	3	4
$x[u]$	0	0	0	1	1	1	1	1/2	1/2
$x[-u]$	1/2	1/2	1	1	1	1	0	0	0
$x_e[u]$	1/4	1/4	1/2	1	1	1	1/2	1/4	1/4
$x_o[u]$	-1/4	-1/4	-1/2	0	0	0	1/2	1/4	1/4

f)

u	-3	-2	-1	0	1	2	3
$x[u^2]$	0	1/2	1	1	1	1/2	0

h)
$$x_o[u] = \frac{1}{2}(x[u] - x[-u])$$

i)
$$x_e[u] + x_o[u] = \begin{cases} 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1/2 & 1/2 & 0 \dots \end{cases} = x[u]$$



2.3. Fie sistemul $y\{u\} = H\{x\{u\}\} = x\{u^2\}$

a) să se determine dacă este invariant în timp

b) se aplică sistemului semnalul:

$$x\{u\} = \begin{cases} 1 & 0 \leq u \leq 3 \\ 0 & \text{în rest} \end{cases}$$

1) să se reprezinte $x\{u\}$

2) să se determine și să se reprezinte $y\{u\} = H\{x\{u\}\}$

3) să se reprezinte $y_2\{u\} = y\{u-2\}$

4) să se determine și să se reprezinte $x_2\{u\} = x\{u-2\}$

5) să se determine și să se reprezinte semnalul $y_2\{u\} = H\{x_2\{u\}\}$

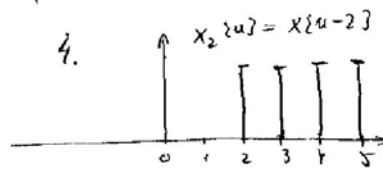
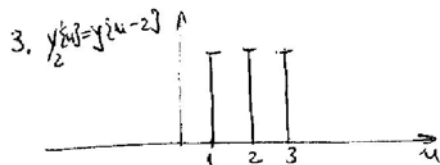
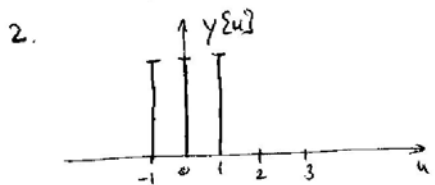
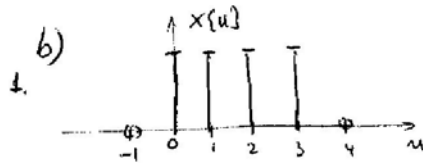
6) să se compare semnalele $y_2\{u\}$ cu $y\{u-2\}$. Ce concluzie rezultă

a) $H\{\}$ invariant în timp dacă $y\{u-k\} = H\{x\{u-k\}\} \quad \forall k \in \mathbb{Z}$

$$y\{u, k\} = H\{x\{u-k\}\} = x\{u^2 - k\}$$

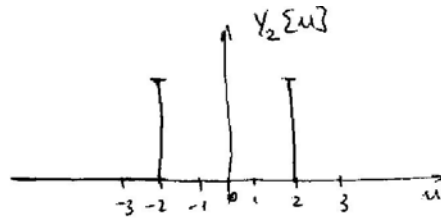
Sistemul este variat în timp

$$y\{u-k\} = x\{(u-k)^2\}$$



u	-4	-3	-2	-1	0	1	2	3	4	5
$x\{u\}$	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0
$y\{u\}$	0	0	0	1	1	1	0	0	0	0
$y_2\{u\}$	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0
$x_2\{u\} = x\{u-2\}$	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1
$H\{x_2\{u\}\}$	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0

5. $y_2\{u\} = H\{x_2\{u\}\}$ $y_2\{-3\} = x_2\{9\} = 0$ $y_2\{-2\} = x_2\{4\} = 1$ $y_2\{-1\} = x_2\{1\} = 0$
 $y_2\{0\} = x_2\{0\} = 0$ $y_2\{1\} = x_2\{1\} = 0$ $y_2\{2\} = x_2\{4\} = 1$ $y_2\{3\} = x_2\{9\} = 0$



6) Cele două semnale $y_1'[u]$ și $y_2[u]$ nu sunt identice.
Concluzia este că sistemul este variabil în timp

2.4. Pentru sistemul descris de: $y[u] = n x^2[u^2]$

stabilități:

- variabilitatea în timp
- liniaritatea
- cauzalitatea

a) pentru intrarea $x[u-k]$, ieșirea va fi:

$$y[u, k] = u x^2[u^2 - k]$$

$$\text{Dar } y[u-k] = (u-k) x^2[(u-k)^2]$$

Deoarece $y[u, k] \neq y[u-k] \Rightarrow$ sistemul este variabil în timp

b) $y_1[u] = u x_1^2[u^2]$ $y_2[u] = u x_2^2[u^2]$

$$y_3[u] = H\{a_1 x_1[u] + a_2 x_2[u]\} = u \{a_1 x_1[u^2] + a_2 x_2[u^2]\}^2 \neq$$

$$\neq a_1 y_1[u] + a_2 y_2[u] \Rightarrow \text{sistemul este neliniar}$$

c) $y[2] = 2 \cdot x^2[4] \Rightarrow$ sistemul este necauzal

2.5. Un semnal discret este definit de secvența:

$$x[u] = \{0, 4, 3, -1, 2, 3, -3, -7, -5, -2, 8, 7, 4, 5, 8, 4, 0, \dots\}$$

a) Calculați valoarea medie a acestui semnal:

b) Calculați valoarea pătratică medie pentru semnal.

a) $\bar{x} = \frac{1}{N} \sum_{u=0}^{N-1} x[u] = \frac{1}{15} [4+3-1+2+3-3-7-5-2+8+7+4+5+8+4] = 2$

b) $\bar{x}^2 = \frac{1}{N} \sum_{u=0}^{N-1} |x(u)|^2 = \frac{1}{15} [3 \cdot 4^2 + 3 \cdot 3^2 + 1 + 2 \cdot 2^2 + 2 \cdot 7^2 + 2 \cdot 5^2 + 2 \cdot 8^2] = \frac{360}{15} = 24$

2.6. Fie sistemul discret descris de $y[n] = ay[n-1] + x[n]$.
 Să se exprime ieșirea $y[n]$ pt. n de la $-\infty$ la ∞ la
 semnalul de intrare $x[n] = k\delta[n]$, și $y[-1] = c$ și să se
 studieze stabilitatea sa.

pentru $n \geq 0$ $y[0] = ay[-1] + x[0] = a \cdot c + k$
 $y[1] = ay[0] + x[1] = a(ac+k) + 0 = a^2c + ak$

prin inducție
 $y[n] = a^{n+1} \cdot c + a^n k$

pentru $n < 0$
 $y[n-1] = a^{-1}(y[n] - x[n])$
 $y[-2] = a^{-1}(y[-1] - x[-1]) = a^{-1} \cdot c$
 $y[-3] = a^{-2} \cdot c$
 \vdots
 $y[-n] = a^{n+1} \cdot c \Rightarrow y[n] = a^{n+1} \cdot c$ pt. $n < -1$

Pt. $n \in (-\infty, \infty)$ $y[n] = a^{n+1} \cdot c + a^n k \cdot u[n]$

stabilitate: - pentru sistem causal ($y[n] \in M_y$ pt. $n \geq 0$) sistemul
 este stabil pentru $|a| < 1$.

- pentru sistem necausal ($y[n] \in M_y$ pt. $n < 0$) sistemul
 este stabil pentru $|a| > 1$

2.7. Să se determine și să se reprezinte convoluția $y[n]$ a semnalelor.

$$x[n] = \begin{cases} \frac{1}{3}n & 0 \leq n \leq 6 \\ 0 & \text{în rest} \end{cases} \quad h[n] = \begin{cases} 1 & -2 \leq n \leq 2 \\ 0 & \text{în rest} \end{cases}$$

~~Printr-un tabel și să se determine valoarea convoluției în puncte.~~

$$x[n] = \left\{ 0, \frac{1}{3}, \frac{2}{3}, 1, \frac{4}{3}, \frac{5}{3}, 2 \right\} \quad h[n] = \left\{ 1, 1, 1, 1, 1 \right\}$$

		↓	$\frac{1}{3}$	$\frac{2}{3}$	1	$\frac{4}{3}$	$\frac{5}{3}$	2	
$n \leftarrow n_2$	↓	1	1	1	1				$y[0] = \frac{1}{3} + \frac{2}{3} = 1$
1	1	1	1	1					$y[1] = \frac{1}{3} + \frac{2}{3} + 1 = 2$
	1	1	1	1	1				$y[2] = \frac{10}{3}$
		1	1	1	1	1			$y[3] = \frac{15}{3} = 5$
			1	1	1	1	1		$y[4] = \frac{20}{3}$
				1	1	1	1	1	$y[5] = 6$
					1	1	1	1	$y[6] = 5$
						1	1	1	$y[7] = \frac{11}{3}$
							1	1	$y[8] = 2$
								1	$y[9] = 0$
1	1	1	1	0					$y[-1] = \frac{1}{3}$
	1	1	1	0					$y[-2] = 0$
		1	1	0					$y[-3] = 0$

$y[n] = \left\{ 0, \frac{1}{3}, 1, 2, \frac{10}{3}, 5, \frac{20}{3}, 6, 5, \frac{11}{3}, 2, 0 \right\}$

2.8. Se se calculeze convoluția liniară și circulară ($N=4$ și $N=6$) pentru secvențele:

$$x[n] = \{ \overset{\downarrow}{1}, -1, 3 \} \quad h[n] = \{ \overset{\downarrow}{2}, 1, -1, 3 \}$$

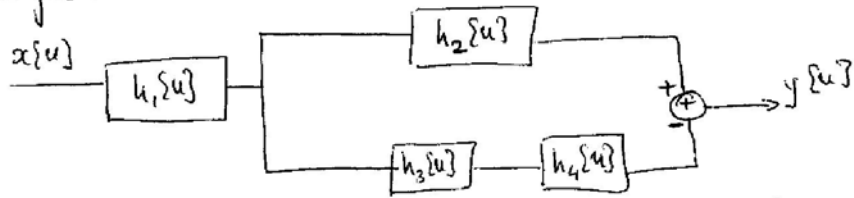
$$\begin{array}{c}
 3 \quad -1 \quad 1 \\
 3 \quad -1 \\
 3
 \end{array}
 \left| \begin{array}{c}
 1 \\
 2 \\
 1 \\
 -1 \\
 3
 \end{array} \right|
 \left| \begin{array}{c}
 -1 \\
 2 \\
 1 \\
 1 \\
 -1 \\
 3
 \end{array} \right|
 \left| \begin{array}{c}
 3 \\
 2 \\
 2 \\
 2 \\
 1 \quad 2 \\
 -1 \quad 1 \quad 2 \\
 -1 \quad 1 \quad 2
 \end{array} \right.
 \begin{array}{l}
 y[0] = 2 \\
 y[1] = -1 \\
 y[2] = 6 \\
 y[3] = 7 \\
 y[4] = -6 \\
 y[5] = 9 \\
 y[6] = 0
 \end{array}
 \quad y[-1] = 0$$

$$y = \{ \overset{\downarrow}{0}, 2, -1, 6, 7, -6, 9, 0 \}$$

$$N=4 \quad \begin{array}{c} \circ \\ \uparrow \\ \circ \\ \downarrow \\ \circ \end{array} \begin{array}{c} 2 \\ 1 \\ 3 \\ -1 \\ 3 \end{array} \quad y_c^4\{0\} = -4 \quad y_c^4\{1\} = 8 \quad y_c^4\{2\} = 4 \quad y_c^4\{3\} = 7$$

$$N=6 \quad \begin{array}{c} \circ \\ \uparrow \\ \circ \\ \downarrow \\ \circ \end{array} \begin{array}{c} 2 \\ 1 \\ 3 \\ -1 \\ 3 \\ 0 \end{array} \quad y_c^6\{0\} = 2 \quad y_c^6\{1\} = -1 \quad y_c^6\{2\} = 6 \\
 y_c^6\{3\} = 7 \quad y_c^6\{4\} = -6 \quad y_c^6\{5\} = 9$$

2.9. Se consideră SALT interconectate ca în figura de mai jos:



a) Să se exprime răspunsul la impuls a întregului sistem în funcție de $h_1[n]$, $h_2[n]$, $h_3[n]$, $h_4[n]$

b) Să se determine $h[n]$, dacă $h_1[n] = \left\{ \frac{1}{2}, \frac{1}{4}, \frac{1}{2} \right\}$, $h_2[n] = h_3[n] = (n+1)u[n]$, $h_4[n] = \delta[n-2]$

c) Să se determine răspunsul sistemului de la punctul b) dacă $x[n] = \delta[n+2] + 3\delta[n-1] - 4\delta[n-3]$

$$a) \quad h[n] = h_1[n] * (h_2[n] + h_3[n] * h_4[n])$$

$$b) \quad h_3[n] * h_4[n] = [(n+1)u[n]] * \delta[n-2] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[k-2] u[n-k] \cdot (n-k+1)$$

$$\delta[k-2] = \begin{cases} 1 & k=2 \\ 0 & \text{în rest} \end{cases} \quad \Bigg| \quad = u[n-k] \cdot (n-k+1) \Bigg|_{k=2} = (n-1)u[n-2]$$

$$h_T[n] = h_2[n] + h_3[n] * h_4[n] = (n+1)u[n] + (n-1)u[n-2] = \delta[n] + 2\delta[n-1] + (n+1)u[n-2] - (n-1)u[n-2] = \delta[n] + 2\delta[n-1] + 2u[n-2]$$

$$h_1[n] = \frac{1}{2}\delta[n] + \frac{1}{4}\delta[n-1] + \frac{1}{2}\delta[n-2]$$

$$\begin{aligned} h_1[n] * h_T[n] &= \frac{1}{2}h_T[n] + \frac{1}{4}h_T[n-1] + \frac{1}{2}h_T[n-2] = \\ &= \left[\delta[n] + 2\delta[n-1] + 2u[n-2] \right] \cdot \frac{1}{2} + \left[\delta[n-1] + 2\delta[n-2] + 2u[n-3] \right] \cdot \frac{1}{4} \\ &+ \left[\delta[n-2] + 2\delta[n-3] + 2u[n-4] \right] \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{2}\delta[n] + \delta[n-1] + u[n-2] \\ &+ \frac{1}{4}\delta[n-1] + \frac{1}{2}\delta[n-2] + \frac{1}{2}u[n-3] + \frac{1}{2}\delta[n-2] + \delta[n-3] + u[n-4] = \\ &= \frac{1}{2}\delta[n] + \frac{5}{4}\delta[n-1] + \delta[n-2] + u[n-2] + \frac{1}{2}u[n-3] + u[n-4] + \delta[n-3] \\ &= \frac{1}{2}\delta[n] + \frac{5}{4}\delta[n-1] + \frac{1}{2}\delta[n-2] + u[n-2] + \frac{1}{2}u[n-2] + u[n-3] = \\ &= \frac{5}{2}u[n] - 2\delta[n] - \frac{5}{4}\delta[n-1] - \frac{1}{2}\delta[n-2] \end{aligned}$$