

1. Generellt gäller $x_{ut}(t) = h(t) * x_{in}(t)$, dvs. efter Fourier-transformation $X_{ut}(\omega) = H(\omega) \cdot X_{in}(\omega)$

∴ delta fall: $e^{-|t|} \xrightarrow{FT} \frac{2}{1+\omega^2}$

$e^{-2|t|} \xrightarrow{FT} \frac{4}{4+\omega^2}$

$e^{-2|t-1|} \xrightarrow{FT} \frac{4}{4+\omega^2} e^{-i\omega}$

dvs. $X_{ut}(\omega) = \frac{8}{(1+\omega^2)(4+\omega^2)} \cdot e^{-i\omega} = \left[\text{partialbröts-} \right]$
 $\left[\text{uppdelning} \right]$

$= \left(\frac{\frac{8}{3}}{1+\omega^2} - \frac{\frac{8}{3}}{4+\omega^2} \right) e^{-i\omega} = \frac{4}{3} \cdot \frac{2}{1+\omega^2} e^{-i\omega} - \frac{2}{3} \cdot \frac{4}{4+\omega^2} e^{-i\omega}$

∴ Inverttransformation ger nu:

$x_{ut}(t) = \frac{4}{3} e^{-|t-1|} - \frac{2}{3} e^{-2|t-1|}$; Svar

2. Laplacetransformering, med hänsyn tagen till att $i(0)=0$, ger

$L \cdot s I(s) + R I(s) + \frac{1}{C} \frac{1}{s} I(s) = L(E)(s)$

Man har $\text{sent} \xrightarrow{L} \frac{1}{s^2+1}$ varare

$E(t) = U(t-1) \text{sent}(t-1) \xrightarrow{L} \frac{e^{-s}}{s^2+1}$

∴ uppgift a. förs man därför:

$\left(s + \frac{1}{s}\right) I(s) = \frac{e^{-s}}{s^2+1} \Leftrightarrow I(s) = \frac{s}{(s^2+1)^2} e^{-s}$

Enligt tabell är $\frac{2ks}{(s^2+k^2)^2} \xrightarrow{L^{-1}} t \text{sent}$, ∴ värl fall, $\text{mult} = 1$,

$\frac{s}{(s^2+1)^2} \xrightarrow{L^{-1}} \frac{1}{2} t \text{sent}$ varare $\frac{s}{(s^2+1)^2} e^{-s} \xrightarrow{L^{-1}} \frac{1}{2} (t-1) \text{sent}(t-1) \cdot U(t-1)$

Svar a: $i(t) = U(t-1) \cdot \frac{1}{2} (t-1) \text{sent}(t-1)$

(Alternativt kan man utnyttja den allmänna regeln

$$t f(t) \xrightarrow{\mathcal{L}} -F'(s) \text{ där } F(s) \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} -t f(t)$$

∴ värt fall $\frac{1}{s^2+1} \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} \sin t$, derivera v.l.

$$-\frac{1 \cdot 2s}{s^2+1} \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} -t \sin t \Rightarrow \frac{s}{s^2+1} \rightarrow \frac{t}{2} \sin t$$

∴ uppgift b för man istället:

$$\left(s + 1 + \frac{1}{s}\right) I(s) = \frac{e^{-s}}{s^2+1}$$

$$\Leftrightarrow e^s I(s) = \frac{s}{(s^2+s+1)(s^2+1)} = \left[\begin{array}{l} \text{partialbråk-} \\ \text{uppdelning} \end{array} \right] = \frac{As+B}{s^2+s+1} + \frac{Cs+D}{s^2+1}$$

Identifiering ger här:

$$(As+B)(s^2+1) + (s^2+s+1)(Cs+D) = s$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} A+C=0 & A=0 \\ B+D=0 & \Leftrightarrow B=-1 \\ A+D=1 & C=0 \\ B+C=0 & D=1 \end{cases}$$

Alltså $e^s I(s) = \frac{1}{s^2+1} - \frac{1}{s^2+s+1} - \frac{1}{s^2+1} - \frac{1}{(s+\frac{1}{2})^2 + (\frac{\sqrt{3}}{2})^2} \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} \text{(tabell)}$

$$\xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} \sin t - \frac{2}{\sqrt{3}} e^{-t/2} \sin \frac{\sqrt{3}}{2} t, \text{ varav}$$

Svar b: $i(t) = \left(\sin(t-1) - \frac{2}{\sqrt{3}} e^{-(t-1)/2} \sin \frac{\sqrt{3}}{2}(t-1) \right) \cdot u(t-1)$

2.1

$$X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-jn\omega} = \sum_{n=2}^{\infty} 4^{-(n+2)} e^{-jn\omega} = \left[n = m+2 \right] =$$

$$= \sum_{m=0}^{\infty} 4^{-(m+4)} e^{-j(m+2)\omega} = 4^{-4} \cdot e^{-2j\omega} \sum_{m=0}^{\infty} 4^{-m} e^{-jm\omega} =$$

$$= 4^{-4} e^{-2j\omega} \sum_{m=0}^{\infty} \left(\frac{e^{-j\omega}}{4} \right)^m = \left[\text{Geometrisk serie med kvot} \right] =$$

$e^{-j\omega}/4$, var betyg $= 1/4 < 1$

$$= 4^{-4} e^{-2j\omega} \frac{1}{1 - e^{-j\omega}/4} = \frac{e^{-2j\omega}}{64(4 - e^{-j\omega})}; \text{ Svar}$$

3. Variant I (Egenvärdesmetoden)

Vi löser först maksimerande homogena system

$$\frac{d\bar{x}}{dt} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 4 \end{pmatrix} \bar{x}. \quad (H)$$

Egenvärden till systemmatrisen erhålls ur:

$$0 = \begin{vmatrix} 2-\lambda & 3 \\ 5 & 4-\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - 6\lambda - 7 \Leftrightarrow \lambda = -1, 7.$$

Maksimerande egenvektorer:

$$\lambda = -1; \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 5 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} \Leftrightarrow v_1 + v_2 = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 7; \begin{pmatrix} -5 & 3 \\ 5 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} \Leftrightarrow 5v_1 - 3v_2 = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = c_2 \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Den allmänna lösningen till systemet (H) är därför:

$$\bar{x}_H = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \end{pmatrix} e^{7t} = \begin{pmatrix} e^{-t} & 3e^{7t} \\ -e^{-t} & 5e^{7t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

dar c_1 och c_2 är godtyckliga konstanter.

Med tanke på att den allmänna lösningen till det givna systemet har formen $\bar{x} = \bar{x}_p + \bar{x}_H$ där \bar{x}_p är någon particularlösning till det inhomogena systemet och termen $\begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix}$ är konstant söker vi upp en konstantlösning $\bar{x}_p = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$. Insett

i systemet ger detta

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 4 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix} =$$

$$= \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 4 & -3 \\ -5 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Den allmänna lösningen till det inhomogena systemet

$$\text{är alltså } \bar{x}(t) = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} e^{-t} & 3e^{7t} \\ -e^{-t} & 5e^{7t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

3a. forts

Begynnelsevillkoret $\bar{x}(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 5 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 5 & -3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/4 \\ 1/4 \end{pmatrix}$$

Svar: $\bar{x}(t) = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} e^{-t} + \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \end{pmatrix} e^{7t}$

Variant 2 (Laplace transformering):

$$s \bar{X}(s) - \bar{0} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 4 \end{pmatrix} \bar{X}(s) + \frac{1}{s} \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\begin{pmatrix} s-2 & -3 \\ -5 & s-4 \end{pmatrix} \bar{X}(s) = \frac{1}{s} \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\bar{X}(s) = \frac{1}{\Delta} \begin{pmatrix} s-4 & 3 \\ 5 & s-2 \end{pmatrix} \cdot \left(\frac{1}{s} \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix} \right); \text{ d\u00e4r } \Delta = (s-2)(s-4) - 15 = s^2 - 6s - 7 = (s+1)(s-7)$$

dvs. $\bar{X}(s) = \frac{1}{s(s+1)(s-7)} \begin{pmatrix} 5s+7 \\ 9s+7 \end{pmatrix}$

F\u00f6r \u00e5tertransformering partialbr\u00f6kuppdelas \u00e4mbrycken:

$$\frac{5s+7}{s(s+1)(s-7)} = \frac{-1}{s} + \frac{1/4}{s+1} + \frac{3/4}{s-7} \xrightarrow{y^{-1}} -1 + \frac{1}{4} e^{-t} + \frac{3}{4} e^{7t}$$

$$\frac{9s+7}{s(s+1)(s-7)} = \frac{-1}{s} + \frac{-1/4}{s+1} + \frac{5/4}{s-7} \xrightarrow{y^{-1}} -1 - \frac{1}{4} e^{-t} + \frac{5}{4} e^{7t}$$

Svar som ovan

3b.

$\frac{d}{dt}(A\bar{x}) = \bar{0} \Leftrightarrow A\bar{x} = \bar{c}$ (konstant godf. 2-vektor). Om dessutom $\det A \neq 0$

s\u00e5 \u00e4r A invertierbar, dvs. $\bar{x} = A^{-1}\bar{c}$. \u00c5 andra sidan kan den

allm\u00e4nna l\u00f6sningen till det givna systemet skrivas $\bar{x} = \Phi \bar{c}$,

d\u00e4r Φ \u00e4r en funktionsmatris (som s\u00e4rskilt \u00e4r d\u00e5 $\det \Phi \neq 0$) och

\bar{c} en godtycklig 2-vektor. Som A duger d\u00e4rf\u00f6r Φ^{-1} , d\u00e4r Φ \u00e4r n\u00e5gon funktionsmatris. Ent. a-p\u00f6gg. \u00e4r $\Phi = \begin{pmatrix} e^{-t} & 3e^{7t} \\ -e^{-t} & 5e^{7t} \end{pmatrix}$, d\u00e4r Φ \u00e4r n\u00e5gon funktionsmatris, varn\u00e4r

Svar: $A = \begin{pmatrix} e^{-t} & 3e^{7t} \\ -e^{-t} & 5e^{7t} \end{pmatrix}^{-1} = \frac{e^{-6t}}{8} \begin{pmatrix} 5e^{7t} & -3e^{7t} \\ e^{-t} & e^{-t} \end{pmatrix}$

4. a. Differensen mellan två partikulära lösningar är alltid en lösning till motsvarande homogena ekvation. Så är t.ex. $y_2 - y_1 = x^3$ och $y_3 - y_1 = x^4$ lösningar till

$$x^2 y'' - 6xy' + 12y = 0 \quad (H)$$

Eftersom x^3 och x^4 är linjärt oberoende (x^3 kan inte vara någon konstant multipl av x^4) och (H) är av ordning 2, så är dess allmänna lösning

$$y_H = Ax^3 + Bx^4 \quad (A \text{ och } B \text{ konstanter})$$

Den givna inhomogena ekvationen har därmed den allmänna lösningen

$$y = y_1 + y_H = x^2 + Ax^3 + Bx^4; \quad \underline{\text{Svar a}}$$

- b. Enligt svaret i a så är $y(0) = 0$ för alla lösningar till ekvationen. Det finns alltså inga lösningar till begynnelsevärdeproblemet $y(0) = 1, y'(0) = 0$.

Värdeproblemet $y(1) = 1$ och $y'(1) = 0$ är ekvivalent med

$$\text{att} \quad \begin{cases} A + B + 1 = 1 \\ 3A + 4B + 2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} A = 2 \\ B = -2 \end{cases}$$

Svar b: Inga lösningar i det första fallet, lösningar

$$y = x^2 + 2x^3 - 2x^4 \quad \text{i det andra.}$$

- c. Existenssatsen utbägar att det finns en och endast en lösning till ekvationen

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = f(x), \quad y(x_0) = C, \quad y'(x_0) = D$$

om $a(x), b(x)$ och $f(x)$ är kontinuerliga i någon

omgivning till x_0 . För att kunna tillämpas på vårt fall måste ekvationen skrivas på formen

$$y'' - \frac{6}{x} y' + \frac{12}{x^2} = 2$$

Är ser man att t.e. $a(x) = -\frac{6}{x}$ inte är kontinuerlig i någon omgivning av $x_0 = 0$. Satsen garanterar inte att det finns någon lösning, vilket rimmor med resultatet i b.

Däremot är $a(x) = -\frac{6}{x}$, $b(x) = \frac{12}{x^2}$ och $f(x) = 2$ kontinuerliga i omgivningen 0 t.e. fullt $x_0 = 1$, så enligt existenssatsen så måste det finnas en (och endast en) lösning oberoende i det intervallet, vilket också stämmer med resultatet i b-uppgiften

5. a. Variant I (Direkt lösning)

Serien är 2π -periodisk (eftersom alla dess termer $c_n e^{jnt}$ är det). Koefficienterna erhålls ur

$$\begin{aligned} 2\pi c_n &= \int_{-\pi}^{\pi} s(t) e^{-jnt} dt = \int_{-\pi}^{\pi} (1 - \cos 2t) \cdot e^{-jnt} dt + \int_{-\pi}^{\pi} (\cos 2t) e^{-jnt} dt = \\ &= \left[\begin{array}{l} \text{Subst } t \rightarrow t+\pi \\ \text{i den första integralen} \end{array} \right] = \int_0^{\pi} \underbrace{(-\cos 2(t+\pi))}_{\cos 2t} e^{-jnt} \cdot \underbrace{e^{-jn\pi}}_{(-1)^n} dt + \int_0^{\pi} \cos 2t \cdot e^{-jnt} dt \\ &= \int_0^{\pi} (1 - (-1)^n) \cos 2t e^{-jnt} dt = \begin{cases} 0 & \text{om } n \text{ jämnt} \\ 2 \int_0^{\pi} \frac{e^{2jt} + e^{-2jt}}{2} e^{-jnt} dt, & \text{om } n \text{ udda} \end{cases} \end{aligned}$$

Vidare är för udda n :

$$\begin{aligned} \int_0^{\pi} (e^{2jt} + e^{-2jt}) e^{-jnt} dt &= \int_0^{\pi} (e^{(2-n)jt} + e^{-(2+n)jt}) dt = \\ &= \left[\frac{e^{(2-n)jt}}{(2-n)j} + \frac{e^{-(2+n)jt}}{-(2+n)j} \right]_0^{\pi} = \left[\begin{array}{l} e^{nj\pi} \\ = e^{-nj\pi} \\ = -1 \text{ om} \\ n \text{ udda} \end{array} \right] = \frac{2}{j} \left(\frac{1}{2-n} - \frac{1}{2+n} \right) = \end{aligned}$$

$$= \frac{2}{j} \cdot \frac{2n}{4-n^2} \quad \text{Alltså} \quad c_n = \begin{cases} 0, & \text{om } n \text{ jämnt} \\ \frac{2n}{\pi j (4-n^2)}, & \text{om } n \text{ udda} \end{cases} =$$

$$= \frac{(1-(-1)^n) \cdot nj}{\pi (4-n^2)} \quad (\text{om } n \neq \pm 2, 0 \text{ annars})$$

Den reella fourierserien har formen

$$s(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos nt + b_n \sin nt)$$

där $a_n = 2 \operatorname{Re} c_n = 0$ och $b_n = -2 \operatorname{Im} c_n = \frac{4n}{\pi(n^2-4)}$ om n udda

och $= 0$ om n jämt:

Svar: $s(t) = \sum_{\substack{n=-\infty \\ n \text{ udda}}}^{\infty} \frac{2nj}{\pi(4-n^2)} e^{jnt} = \sum_{\substack{n=1 \\ n \text{ udda}}}^{\infty} \frac{4n}{\pi(n^2-4)} \sin nt$

Variankt II (Användning av fourierseri)

Serien $s(t)$ är den 2π -periodiska fortsättningen av

$$x(t) = \begin{cases} 100 \sin t & 0 < t < \pi \\ -100 \sin t & -\pi < t < 0 \\ 0 & |t| > \pi \end{cases}$$

De satta c_n -koefficienterna kan därför bestämmas ur

$$c_n = \frac{1}{2\pi} \tilde{X}\left(\frac{2\pi n}{2\pi}\right) = \frac{1}{2\pi} \tilde{X}(n)$$

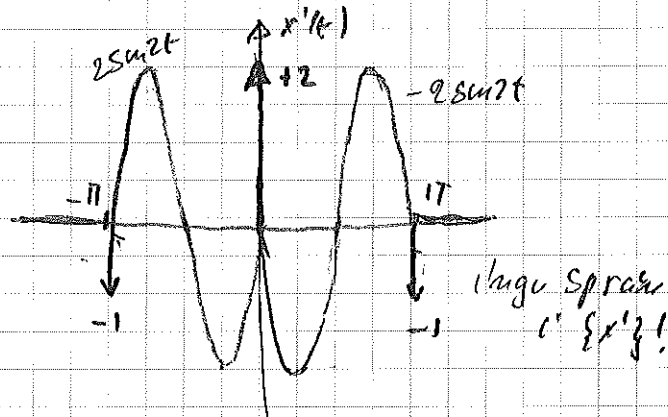
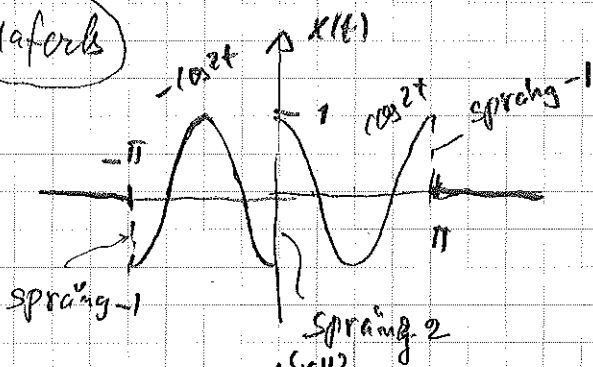
där $\tilde{X}(\omega)$ är fouriertransformen till $x(t)$. Vi bestämmer

$\tilde{X}(\omega)$ genom att utnyttja att den generaliserade

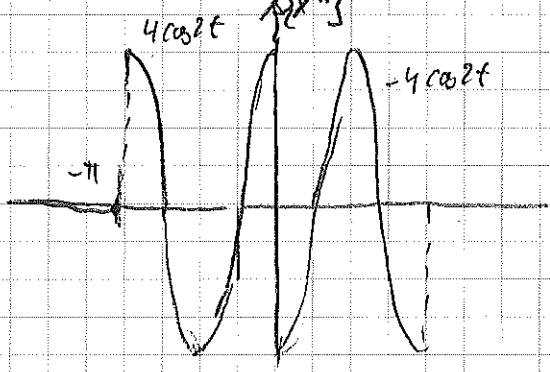
andderivatan x'' , så när som på δ -pulser, är $= -4x(t)$

Vi reder först ut detta

4a) förb



6.



$$x'(t) = \begin{cases} -2\sin 2t & 0 \leq t < \pi \\ 2\sin 2t & -\pi < t < 0 \\ 0 & t > \pi \end{cases} + 2\delta(t) - \delta(t+\pi) - \delta(t-\pi)$$

$$x''(t) = \begin{cases} -4\cos 2t & 0 \leq t < \pi \\ 4\cos 2t & -\pi < t < 0 \\ 0 & t > \pi \end{cases} + 2\delta'(t) - \delta'(t+\pi) - \delta'(t-\pi)$$

$$+ 2\delta'(t) - \delta'(t+\pi) - \delta'(t-\pi) = -4x(t) + 2\delta(t) - \delta'(t+\pi) - \delta'(t-\pi)$$

Fouriertransformeras detta för man eftersom

$$\delta(t-a) \xrightarrow{FT} e^{-ja\omega}$$

$$\delta'(t-a) \xrightarrow{FT} j\omega e^{-ja\omega}$$

$$(-\omega^2 + 4)X(\omega) = j\omega(2 - e^{j\omega\pi} - e^{-j\omega\pi}) = j\omega \cdot 2(1 - \cos\omega\pi)$$

$$\text{varför } X(\omega) = \frac{2j\omega(1 - \cos\omega\pi)}{4 - \omega^2}$$

$$\text{(Tar } \omega = \pm 2 \text{ för man enligt } X(\pm 2) = \lim_{\omega \rightarrow \pm 2} X(\omega) = \text{L'Hospital} = 0)$$

$$= \lim_{\omega \rightarrow \pm 2} \frac{2j(1 - \cos\omega\pi) + 2j\omega \cdot \pi \sin\omega\pi}{-2\omega} = 0$$

$$\text{Detta ger oss att } C_m = \frac{1}{2\pi} \cdot \frac{2jm(1 - \cos m\pi)}{4 - m^2} = \frac{jm(1 - (-1)^m)}{\pi(4 - m^2)}, m \neq \pm 2$$

$$\text{och } C_{\pm 2} = 0$$

Svar som ovan

4b)

s(t) är 2π-periodisk, varför

$$s\left(\frac{3\pi}{2}\right) = s\left(\frac{3\pi}{2} - 2\pi\right) = s\left(-\frac{\pi}{2}\right) = \left[\begin{matrix} -\frac{\pi}{2} \text{ ligger i} \\ \text{intervallet } -\pi < t < \pi \end{matrix} \right] = 2$$

$$= \text{sign}\left(-\frac{\pi}{2}\right) \cos 2 \cdot \frac{\pi}{2} = (-1)^2 = 1 \quad \text{! Svar b,}$$

(6) a. Man har att

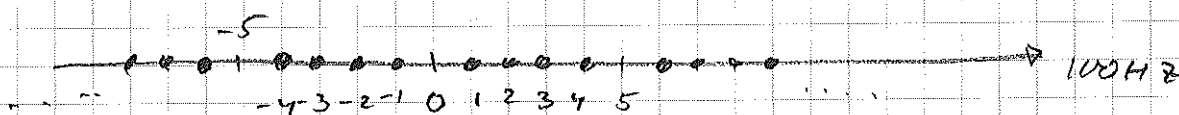
9.

$$X(f) = 7 \cdot \frac{1}{2} (\delta(f+300) + \delta(f-300)) + e^{-17.5j\pi/400} + 9 \cdot \frac{1}{2} (\delta(f+400) - \delta(f-400)) \cdot e^{-17.5j\pi/400}$$

Frekvensinnehållet för $X(f)$ är därför ± 300 och ± 400 Hz

Sampling av $x(t)$ med sampel frekvensen f_s ger en signal vars frekvensinnehåll är den f_s -periodiska fortsättningen till X 's frekvensinnehåll. Om $f_s = 500$ Hz så får man frekvensinnehållet

$\pm 300 + n500$ och $\pm 400 + n500$ (n heltal);



Vid applicering av lågpasst filter kapas alla frekvenser utan för intervallet $-500 < f < 500$.

Aterstår frekvenserna $\pm 100, \pm 200, \pm 300$ och ± 400 Hz

Svara: $\{\pm 100, \pm 200, \pm 300, \pm 400\}$ Hz

(6) b. Då $x(t)$ samples med sampel frekvens f_s för man en signal vars fourier transform är $f_s \cdot (f_s$ -periodiska fortsättningen av $X(f))$. Enligt uträkningarna i a-uppgifternas lösning för den filtrerade signalen då fourier transformen

$$\begin{aligned} \frac{1}{500} Y(f) &= 7 \cdot \frac{1}{2} (\delta(f+300) + \delta(f-300)) + \\ &+ 9 \cdot \frac{1}{2} (\delta(f+400) \cdot e^{+17.5j\pi} - \delta(f-400) \cdot e^{-17.5j\pi}) + \\ &+ 7 \cdot \frac{1}{2} (\delta(f-200) + \delta(f+200)) + \\ &+ 9 \cdot \frac{1}{2} (\delta(f-100) \cdot e^{17.5j\pi} - \delta(f+100) \cdot e^{-17.5j\pi}) \end{aligned}$$

4b förb

Aller transformering ger

$$\begin{aligned} \frac{1}{500} y(t) &= 7 \cos(600\pi t) + 9 \sin(800\pi t - 17.5) + \\ &+ 7 \cos(400\pi t) + \frac{9j}{2} (e^{200\pi jt} e^{17.5j} - e^{-200\pi jt} e^{-17.5j}) \\ &= 7 \cos(600\pi t) + 9 \sin(800\pi t - 17.5) + \\ &+ 7 \cos(400\pi t) - 9 \sin(200\pi t - 17.5) \end{aligned}$$

Svar b: $y(t) =$

$$= 500 \cdot \{ 7(\cos(600\pi t) + \cos(400\pi t)) + 9(\sin(800\pi t - 17.5) - \sin(200\pi t - 17.5)) \}$$

(6c)

För att $y(t) = k x(t)$, dvs. $Y(f) = k X(f)$, så måste $y(t)$ och $x(t)$ ha samma frekvensinnehåll. Detta innebär att alla bidragen till den f_s -periodiska förskjutningen till $X(f)$ måste ligga utanför 500-Hz-bandet, dvs. f_s måste väljas så att

$$\begin{aligned} -400 + f_s > 500, \quad -300 + f_s > 500, \quad 400 - f_s < -500 \quad \text{och} \\ 300 - f_s < -500, \quad \text{dvs. } f_s > 900. \end{aligned}$$

För dessa f_s -värden så gäller då att

$$Y(f) = f_s X(f), \quad \text{dvs. } y(t) = f_s x(t)$$

Svar: $f_s > 900$ Hz