

1ο Σετ Ασκήσεων στα Σήματα και Συστήματα

1η Άσκηση

Να υπολογίσετε την περίοδο των παρακάτω σημάτων:

- $x(t) = \sin^3(2t + 3)$
- $x(t) = |\sin(t) + \cos(t)|$

Υπόδειξη: $A \cdot \cos(\theta) + B \cdot \sin(\theta) = C \cdot \cos(\theta + \phi)$, $C = \text{sgn}(A)\sqrt{A^2 + B^2}$, $\phi = \arctan(-B/A)$

Λύση 1ης Άσκησης

Ερώτημα 1ο

Γενικά, ισχύει $\sin^3(\theta) = \frac{3\sin(\theta) - \sin(3\theta)}{4} \Rightarrow x(t) = \frac{3\sin(2t + 3) - \sin(3(2t + 3))}{4} = \frac{3\sin(2t + 3) - \sin(6t + 9)}{4}$,
οπότε, συμπεραίνουμε ότι αφού το σήμα $x(t)$ είναι άθροισμα περιοδικών σημάτων, τότε και το ίδιο το $x(t)$ είναι περιοδικό. Η περίοδος του βρίσκεται ως εξής:

1. Καταρχάς, υπολογίζουμε τις περιόδους των επιμέρους σημάτων: το σήμα $\sin(2t + 3)$ έχει συχνότητα $\omega = 2 \Rightarrow T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{2} = \pi$, ενώ το σήμα $\sin(6t + 9)$ έχει συχνότητα $\omega = 6 \Rightarrow T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{6} = \frac{\pi}{3}$
2. Βρίσκουμε το ελάχιστο κοινό πολλαπλάσιο των 2 περιόδων. Επειδή, πρόκειται για μη ακεραίους αριθμούς, και αφού ο μικρότερος αριθμός είναι ο $\frac{\pi}{3}$, διαιρούμε και τις δυο περιόδους με τον $\frac{\pi}{3}$, τότε οι περίοδοι $\frac{\pi}{3}$, π , αντιστοιχούνται με τους αριθμούς 1, 3, των οποίων το ελάχιστο κοινό πολλαπλάσιο είναι ο αριθμός 3. Αυτόν, τον πολλαπλασιάζουμε με το $\pi/3$ και προκύπτει ο αριθμός π που είναι αφενός το ελάχιστο κοινό πολλαπλάσιο των 2 αρχικών περιόδων και, αφετέρου, η περίοδος του αρχικού σήματος $x(t)$.

Ερώτημα 2ο

Ισχύει $x(t) = |\sin(t) + \cos(t)| = |1 \cdot \sin(t) + 1 \cdot \cos(t)|$, οπότε, βάσει της υποδείξεως, προκύπτει ότι:

$$x(t) = \left| \text{sgn}(1)\sqrt{1^2 + 1^2} \cos\left(t + \arctan\left(-\frac{1}{1}\right)\right) \right| = \left| \sqrt{2} \cos(t + \arctan(-1)) \right|$$

ή αλλιώς

$$x(t) = \sqrt{2} \left| \cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \right|$$

Η θεμελιώδη περίοδος T είναι ο αριθμός για τον οποίον ισχύει:

$$x(t+T) = x(t), \quad \forall t \in \mathbb{R}$$

οπότε προσπαθούμε να λύσουμε την παραπάνω εξίσωση ως προς T .

$$x(t+T) = x(t), \quad \forall t \in \mathbb{R} \Rightarrow \sqrt{2} \left| \cos \left(t+T - \frac{\pi}{4} \right) \right| = \sqrt{2} \left| \cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \right| \Rightarrow \left| \cos \left(t+T - \frac{\pi}{4} \right) \right| = \left| \cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \right| \Rightarrow \cos \left(t+T - \frac{\pi}{4} \right) = \begin{cases} \cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \\ -\cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \end{cases}$$

$$\text{Για την 1η περίπτωση ισχύει, } \cos \left(t+T - \frac{\pi}{4} \right) = \cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \Rightarrow t+T - \frac{\pi}{4} = \begin{cases} 2k\pi + \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \\ 2k\pi - \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \end{cases} \Rightarrow$$

$$t+T - \frac{\pi}{4} = \begin{cases} 2k\pi + t - \frac{\pi}{4} \\ 2k\pi - t + \frac{\pi}{4} \end{cases} \Rightarrow T = \begin{cases} 2k\pi \\ 2k\pi - 2t + \frac{2\pi}{4} \end{cases}, \quad \kappa \in \mathbb{Z}, \text{ όπου κρατούμε την 1η περίπτωση } \\ T = 2k\pi, \quad k \in \mathbb{Z}.$$

$$\text{Για την 2η περίπτωση ισχύει, } \cos \left(t+T - \frac{\pi}{4} \right) = -\cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \Rightarrow \cos \left(t+T - \frac{\pi}{4} \right) = \cos \left(\pi - \left(t - \frac{\pi}{4} \right) \right) \Rightarrow$$

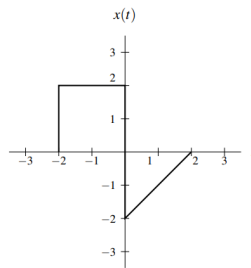
$$\cos \left(t+T - \frac{\pi}{4} \right) = \cos \left(\frac{5\pi}{4} - t \right) \Rightarrow t+T - \frac{\pi}{4} = \begin{cases} 2k\pi + \left(\frac{5\pi}{4} - t \right) \\ 2k\pi - \left(\frac{5\pi}{4} - t \right) \end{cases} \Rightarrow t+T - \frac{\pi}{4} = \begin{cases} 2k\pi + \frac{5\pi}{4} - t \\ 2k\pi - \frac{5\pi}{4} + t \end{cases} \Rightarrow$$

$$T = \begin{cases} 2k\pi + \frac{6\pi}{4} - 2t \\ 2k\pi - \pi \end{cases}, \quad k \in \mathbb{Z}, \text{ όπου κρατούμε την 1η περίπτωση } T = 2k\pi - \pi, \quad k \in \mathbb{Z}.$$

Για $k = 1$, στην πρώτη περίπτωση έχουμε $T = 2 \cdot 1 \cdot \pi = 2\pi$, ενώ στην δεύτερη περίπτωση έχουμε $T = 2 \cdot 1 \cdot \pi - \pi = 2\pi - \pi = \pi$. Στην περιπτώσή μας, διατηρούμε την μικρότερη δυνατή τιμή η οποία είναι π , οπότε η περίοδος είναι $T = \pi$.

2η Άσκηση

Δεδομένης της γραφικής παράστασης (Εικ. 1), σχεδιάστε τα σήματα $x(-t)$, $\frac{1}{4}x\left(-\frac{t}{2} + 1\right)$, $x(2t - 3)$



Σχήμα 1: $x(t)$

Λύση 2ης Άσκησης

Το αρχικό σήμα είναι άθροισμα των κάτωθι σημάτων:

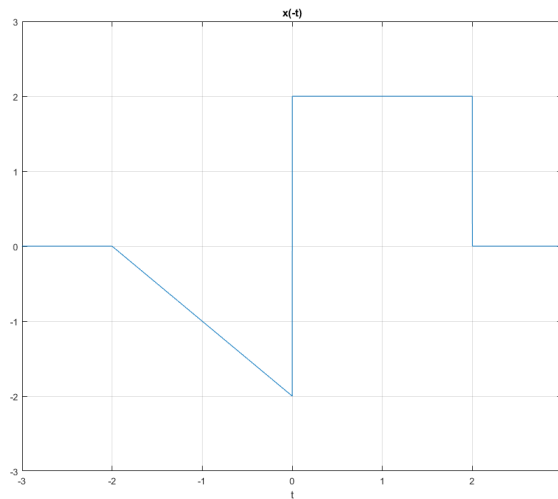
- Ενός ορθογώνιου παλμού πλάτους 2 στο $[-2, 0]$
- Μία ευθείας ορισμένης υπό των σημείων $(0, -2)$, $(2, 0)$

$$x(t) = \begin{cases} 2, & -2 < t < 0 \\ -2 + t, & 0 \leq t < 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases}$$

Ερώτημα 1ο

Αντικαθιστώντας στο αρχικό σήμα όπου t με $-t$, προκύπτει $x(t) = \begin{cases} 2, & -2 \leq t < 0 \\ -2 - t, & 0 \leq t \leq 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \xrightarrow{x \leftarrow -t}$

$$x(-t) = \begin{cases} 2, & -2 \leq -t < 0 \\ -2 - t, & 0 \leq -t \leq 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \Rightarrow x(-t) = \begin{cases} 2, & -2 \leq -t < 0 \\ -2 - t, & 0 \leq -t \leq 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \Rightarrow x(-t) = \begin{cases} 2, & 0 \leq t < 2 \\ -2 - t, & -2 \leq t \leq 0 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases}$$



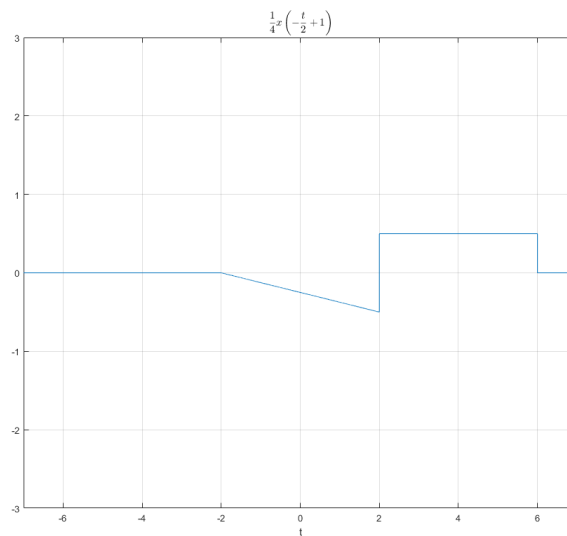
Σχήμα 2: $x(-t)$

Ερώτημα 2ο

Αντικαθιστώντας στο αρχικό σήμα όπου t με $-\frac{t}{2}+1$, προκύπτει $x(t) = \begin{cases} 2, & -2 < t < 0 \\ -2 - \frac{t}{2} + 1, & 0 \leq t < 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \xrightarrow{x \leftarrow -\frac{t}{2}+1}$

$$x\left(-\frac{t}{2}+1\right) = \begin{cases} 2, & -2 < -\frac{t}{2}+1 < 0 \\ -2 - \frac{t}{2} + 1, & 0 \leq -\frac{t}{2}+1 < 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \Rightarrow x\left(-\frac{t}{2}+1\right) = \begin{cases} 2, & -3 < -\frac{t}{2} < -1 \\ -2 - \frac{t}{2} + 1, & -1 \leq -\frac{t}{2} < 1 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \Rightarrow$$

$$x\left(-\frac{t}{2}+1\right) = \begin{cases} 2, & 2 < t < 6 \\ -2 - \frac{t}{2} + 1, & -2 \leq t < 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases}$$



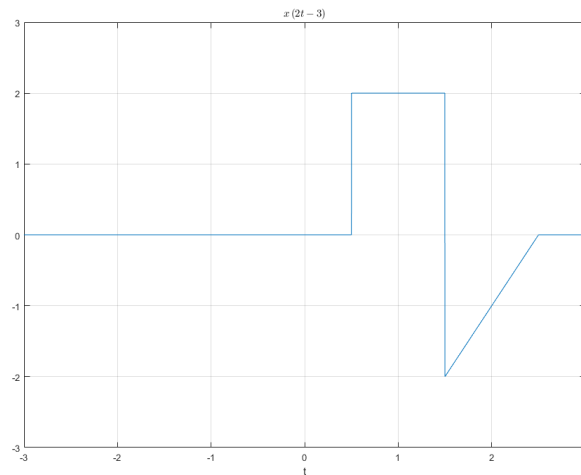
Σχήμα 3: $x\left(-\frac{t}{2}+1\right)$

Ερώτημα 3ο

Αντικαθιστώντας στο αρχικό σήμα όπου t με $2t - 3$, προκύπτει $\begin{cases} 2, & -2 < t < 0 \\ -2 + t, & 0 \leq t < 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \xrightarrow{t \leftarrow 2t-3}$

$$x(2t-3) = \begin{cases} 2, & -2 < 2t-3 < 0 \\ -2 + 2t - 3, & 0 \leq 2t-3 < 2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \Rightarrow x\left(\frac{t+2}{4}\right) = \begin{cases} 2, & 1 < 2t < 3 \\ -2 + 2t - 3, & 3 \leq t < 5 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \Rightarrow x\left(\frac{t+2}{4}\right) =$$

$$\begin{cases} 2, & 0.5 < t < 1.5 \\ 2t - 5, & 1.5 \leq t < 2.5 \\ 0, & \text{άλλού} \end{cases}$$



Σχήμα 4: $x(2t - 3)$

3η Άσκηση

Να βρείτε αν τα παρακάτω σήματα είναι σήματα ενέργειας ή ισχύος:

- $x(t) = te^{-|t|}$
- $x(t) = \sqrt{t}u(t)$
- $x(n) = \frac{1}{4^n}, n \geq 0$
- $x(n) = e^{10jn}u(n)$

Λύση 3ης Άσκησης

Ερώτημα 1ο

$$\begin{aligned} E_x &= \int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^2 dt \Rightarrow E_x = \int_{-\infty}^{\infty} |te^{-|t|}|^2 dt \Rightarrow E_x = \int_{-\infty}^{\infty} t^2 (e^{-|t|})^2 dt \Rightarrow E_x = \int_{-\infty}^{\infty} t^2 e^{-2|t|} dt \xrightarrow{\frac{(-t)^2 e^{-2|-t|}}{t^2 e^{-2|t|}}} \Rightarrow \\ E_x &= 2 \int_0^{\infty} t^2 e^{-2|t|} dt \Rightarrow E_x = 2 \int_0^{\infty} t^2 e^{-2t} dt \Rightarrow E_x = - \int_0^{\infty} t^2 (-2e^{-2t}) dt \Rightarrow E_x = - \int_0^{\infty} t^2 (e^{-2t})' dt \Rightarrow \\ E_x &= - \left[t^2 e^{-2t} \right]_0^{\infty} - \int_0^{\infty} (t^2)' e^{-2t} dt \Rightarrow E_x = - \left[t^2 e^{-2t} \right]_0^{\infty} - \int_0^{\infty} 2te^{-2t} dt \Rightarrow E_x = - \left[t^2 e^{-2t} \right]_0^{\infty} + \int_0^{\infty} t(-2e^{-2t}) dt \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
E_x &= - \left[[t^2 e^{-2t}]_0^\infty + \int_0^\infty t(-2e^{-2t}) dt \right] \Rightarrow E_x = - \left[[t^2 e^{-2t}]_0^\infty + \int_0^\infty t(e^{-2t})' dt \right] \Rightarrow \\
E_x &= - \left[[t^2 e^{-2t}]_0^\infty + [te^{-2t}]_0^\infty - \int_0^\infty (t)' e^{-2t} dt \right] \Rightarrow E_x = - \left[[t^2 e^{-2t}]_0^\infty + [te^{-2t}]_0^\infty - \int_0^\infty e^{-2t} dt \right] \Rightarrow \\
E_x &= - \left[\left[\lim_{t \rightarrow \infty} t^2 e^{-2t} - 0^2 e^{-2 \cdot 0} \right] + \left[\lim_{t \rightarrow \infty} te^{-2t} - 0e^{-2 \cdot 0} \right] - \left[-\frac{1}{2} e^{-2t} \right]_0^\infty \right] \Rightarrow \\
E_x &= - \left[\lim_{t \rightarrow \infty} t^2 e^{-2t} + \lim_{t \rightarrow \infty} te^{-2t} - \left[-\frac{1}{2} e^{-2t} \right]_0^\infty \right] \Rightarrow \\
E_x &= - \left[\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{t^2}{e^{2t}} + \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{t}{e^{2t}} + \left[\frac{1}{2} e^{-2t} \right]_0^\infty \right] \xrightarrow[\text{Del'Hopital}]{\text{Χρήση του } \Theta} \\
E_x &= - \left[\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{2t}{2e^{2t}} + \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{2e^{2t}} + \left[\frac{1}{2} e^{-2t} \right]_0^\infty \right] \Rightarrow \\
E_x &= - \left[\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{t}{e^{2t}} + 0 + \frac{1}{2} [e^{-2t}]_0^\infty \right] \Rightarrow \\
E_x &= - \left[\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{t}{e^{2t}} + 0 + \frac{1}{2} \left[\lim_{t \rightarrow \infty} e^{-2t} - e^{-2 \cdot 0} \right] \right] \Rightarrow \\
E_x &= - \left[0 + 0 + \frac{1}{2} [0 - 1] \right] = \frac{1}{2} < \infty \Rightarrow, \text{ οπότε είναι σήμα ενέργειας (και άρα όχι ισχύος)}.
\end{aligned}$$

Ερώτημα 2ο

$$\begin{aligned}
E_x &= \int_{-\infty}^\infty |x(t)|^2 dt \Rightarrow E_x = \int_{-\infty}^\infty |\sqrt{t}u(t)|^2 dt \Rightarrow E_x = \int_0^\infty t dt \Rightarrow E_x = \left[\frac{t^2}{2} \right]_0^\infty \Rightarrow E_x = \\
&\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{t^2}{2} - \frac{0^2}{2} = \infty - 0 = \infty, \text{ οπότε δεν είναι σήμα ενέργειας.}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
P_x &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |x(t)|^2 dt \Rightarrow P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |\sqrt{t}u(t)|^2 dt \Rightarrow P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_0^T t dt \Rightarrow P_x = \\
&\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \left[\frac{t^2}{2} \right]_0^T \Rightarrow P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \left[\frac{T^2}{2} - \frac{0^2}{2} \right] \Rightarrow P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \frac{T^2}{2} \Rightarrow P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{T}{4} = \infty, \text{ οπότε το} \\
&\text{σήμα δεν είναι ισχύος.}
\end{aligned}$$

Ερώτημα 3ο

$$E_x = \sum_{n=-\infty}^\infty |x(n)|^2 \Rightarrow E_x = \sum_{n=0}^\infty \left| \frac{1}{4^n} \right|^2 \Rightarrow E_x = \sum_{n=0}^\infty \frac{1}{4^{2n}} \Rightarrow E_x = \sum_{n=0}^\infty \frac{1}{(4^2)^n} \Rightarrow E_x = \sum_{n=0}^\infty \frac{1}{16^n}.$$

Πρόκειται για ένα άθροισμα όρων γεωμετρικής προόδου της μορφής $a_n = a_0 \cdot \lambda^n$, όπου $a_0 = \left(\frac{1}{16}\right)^0 = 1$, $\lambda = \frac{1}{16} < 1$, οπότε το άθροισμα συγκλίνει στην ποσότητα $\frac{a_0}{1-\lambda} = \frac{1}{1-\frac{1}{16}} = \frac{1}{\frac{15}{16}} = \frac{16}{15} < \infty$, οπότε το σήμα είναι ενέργειας.

Ερώτημα 4ο

$$E_x = \sum_{n=-\infty}^\infty |x(n)|^2 = \sum_{n=0}^\infty |e^{10jn}|^2 = \sum_{n=0}^\infty |e^{20jn}| = \sum_{n=0}^\infty 1 = \infty, \text{ οπότε δεν είναι σήμα ενέργειας.}$$

Ισχύει $2^n > n, \forall n \geq 2 \Rightarrow \frac{1}{2^n} < \frac{1}{n} \Rightarrow \left(\frac{1}{2^n}\right)^2 < \left(\frac{1}{n}\right)^2 \Rightarrow \frac{1}{2^{2n}} < \frac{1}{n^2} \Rightarrow \frac{\ln n}{2^{2n}} < \frac{\ln n}{n^2}, \forall n \geq 2.$

$dsP_x = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=-N}^N |x(n)|^2 = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=0}^N |e^{10jn}|^2 = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=0}^N |e^{20jn}| = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=0}^N 1 = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} (N+1) = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{N+1}{2N+1} = \frac{1}{2} < \infty$, οπότε είναι σήμα ισχύος

4η Άσκηση

Να υπολογιστούν οι παρακάτω συνελίξεις των συναρτήσεων:

- $x(t) = \Lambda(\nu t), h(t) = \Lambda\left(\frac{t}{\nu}\right), \nu \in \mathbb{N}$

- $x(n) = h(n) = \begin{cases} \frac{1}{N}, & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0, & \text{άλλού} \end{cases}$

Λύση 4ης Άσκησης

Ερώτημα 1ο

$$y(t) = h(t) * x(t) \Rightarrow y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau)x(t-\tau)d\tau \Rightarrow y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \xrightarrow{\Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right)=0, |t|>\nu}$$

$$y(t) = \int_{-\nu}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau$$

Σε αυτήν την περίπτωση, ισχύει:

$$\Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) = \begin{cases} 1 + \frac{\tau}{\nu}, & -1 \leq \frac{\tau}{\nu} < 0 \\ 1 - \frac{\tau}{\nu}, & 0 \leq \frac{\tau}{\nu} < 1 \\ 0, & \text{άλλού} \end{cases}$$

ή αλλιώς:

$$\Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) = \begin{cases} 1 + \frac{\tau}{\nu}, & -\nu \leq \tau < 0 \\ 1 - \frac{\tau}{\nu}, & 0 \leq \tau < \nu \\ 0, & \text{άλλού} \end{cases}$$

Αντίστοιχα, ισχύει:

$$\Lambda(\nu(t-\tau)) = \begin{cases} 1 + \nu(t-\tau), & -1 \leq \nu(t-\tau) < 0 \\ 1 - \nu(t-\tau), & 0 \leq \nu(t-\tau) < 1 \\ 0, & \text{άλλού} \end{cases}$$

ή αλλιώς:

$$\Lambda(\nu(t-\tau)) = \begin{cases} 1 + \nu(t-\tau), & -\frac{1}{\nu} \leq t-\tau < 0 \\ 1 - \nu(t-\tau), & 0 \leq t-\tau < \frac{1}{\nu} \\ 0, & \text{άλλού} \end{cases}$$

Λύνοντας το τελευταίο ως προς τ , προκύπτει ότι:

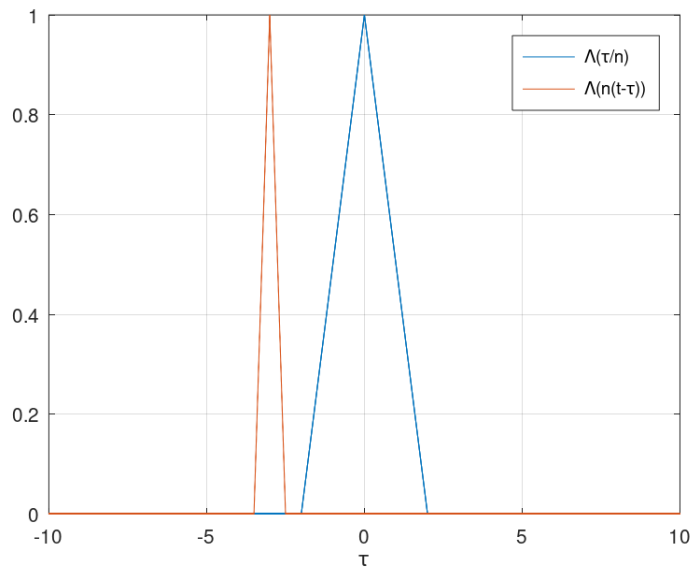
$$\Lambda(\nu(t-\tau)) = \begin{cases} 1 + \nu(t-\tau), & -\frac{1}{\nu} - t \leq -\tau < -t \\ 1 - \nu(t-\tau), & -t \leq -\tau < \frac{1}{\nu} - t \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases}$$

ή αλλιώς:

$$\Lambda(\nu(t-\tau)) = \begin{cases} 1 + \nu(t-\tau), & t \leq \tau < \frac{1}{\nu} + t \\ 1 - \nu(t-\tau), & -\frac{1}{\nu} + t < \tau \leq t \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \quad (1)$$

Άρα η $\Lambda(\nu(t-\tau))$ είναι μη μηδενική στο διάστημα $\left(-\frac{1}{\nu} + t, \frac{1}{\nu} + t\right)$, το οποίο έχει μήκος $\frac{1}{\nu} + t - \left(-\frac{1}{\nu} + t\right) = \frac{2}{\nu}$. Υπάρχουν 7 περιπτώσεις:

1. Όπως βλέπουμε στην Εικ. 5, δεν υπάρχει επικάλυψη μεταξύ των 2 συναρτήσεων. Αυτό συμβαίνει, όταν $\frac{1}{\nu} + t \leq -\nu \Rightarrow t \leq -\frac{1}{\nu} - \nu$. Σε αυτήν την περίπτωση ισχύει ότι $\Lambda(\nu t) * \Lambda\left(\frac{t}{\nu}\right) = 0$



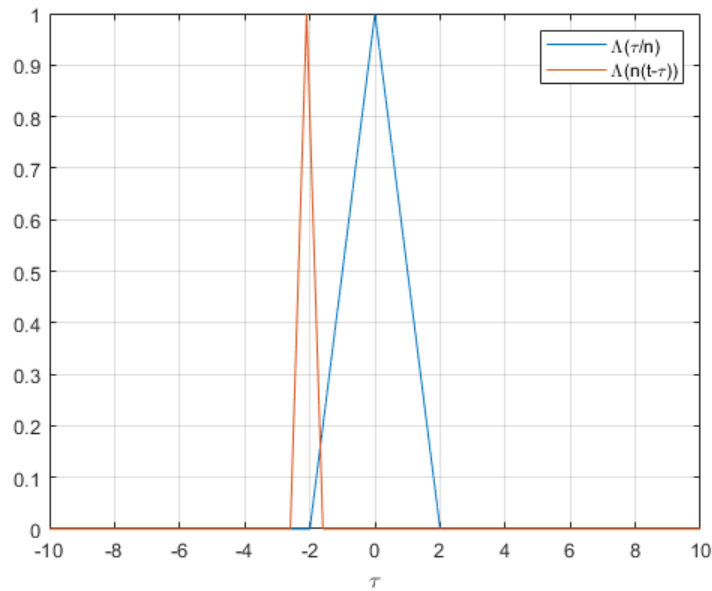
Σχήμα 5: 1η περίπτωση

2. Εδώ πρόκειται για μερική επικάλυψη με 2 υποπεριπτώσεις:

(α') Ο άνω κλάδος της Εξ. 1 έχει μερικώς εισέλθει στο διάστημα $(-\nu, \nu)$ όπου η $\Lambda\left(\frac{t}{\nu}\right)$ είναι μη μηδενική, όπως φαίνεται στην Εικ.6. Τότε, θα ισχύουν οι εξής σχέσεις

$$\begin{cases} \frac{1}{\nu} + t > -\nu \\ t < -\nu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t > -\nu - \frac{1}{\nu} \\ t < -\nu \end{cases} \Rightarrow -\nu - \frac{1}{\nu} < t < -\nu. \text{ Τότε,}$$

$$\begin{aligned} y(t) &= \int_{-\nu}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\ &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\ &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0 d\tau \\ &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\ &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \end{aligned}$$



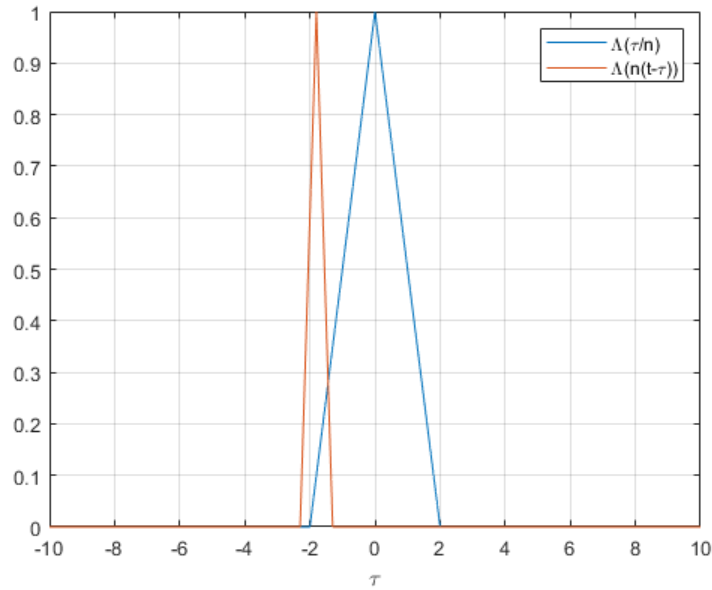
Σχήμα 6: 2η περίπτωση, 1η υποπερίπτωση

(β') Σε αυτήν την περίπτωση, έχουμε μερική επικάλυψη όπου ο άνω κλάδος της Εξ. 1 έχει πλήρως εισέλθει, ενώ ο κάτω κλάδος έχει εισέλθει μερικώς στο διάστημα $(-\nu, \nu)$ όπου η $\Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right)$ είναι μη μηδενική, όπως φαίνεται στην Εικ.7. Τότε, θα ισχύουν οι εξής σχέσεις:

$$\begin{cases} t \geq -\nu \\ t - \frac{1}{\nu} < -\nu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t \geq -\nu \\ t < -\nu + \frac{1}{\nu} \end{cases} \Rightarrow -\nu < t < -\nu + \frac{1}{\nu}.$$

Τότε,

$$\begin{aligned}
 y(t) &= \int_{-\nu}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0 d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_t^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau
 \end{aligned}$$



Σχήμα 7: 2η περίπτωση, 2η υποπερίπτωση

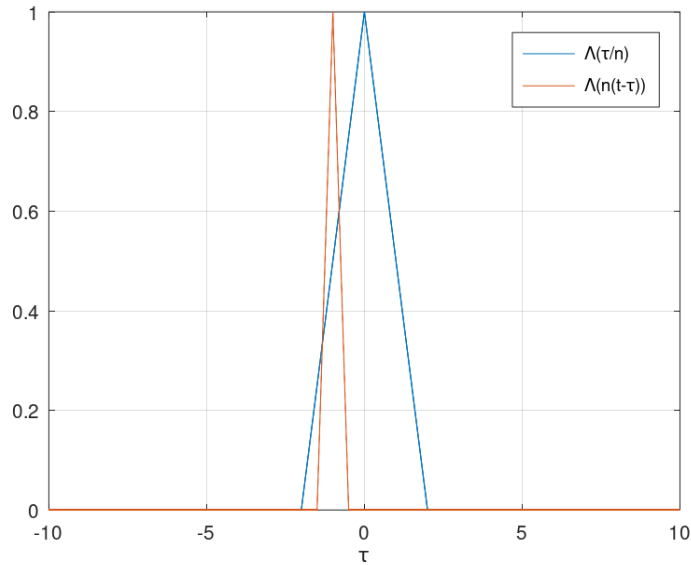
3. Πλέον, πρόκειται για πλήρη επικάλυψη, όπου υπάρχουν οι εξής υποπεριπτώσεις:

(α') Το μηδενικό μέρος της Εξ. 1 βρίσκεται στο διάστημα $(-\nu, 0)$ (Εικ. 8), οπότε θα ισχύει:

$$\begin{cases} -\frac{1}{\nu} + t \geq -\nu \\ \frac{1}{\nu} + t \leq 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t \geq -\nu + \frac{1}{\nu} \\ t \leq -\frac{1}{\nu} \end{cases} \Rightarrow -\nu + \frac{1}{\nu} \leq t \leq -\frac{1}{\nu}$$

Τότε,

$$\begin{aligned}
 y(t) &= \int_{-\nu}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0 d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_t^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{t-\frac{1}{\nu}} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0 d\tau + \int_{t-\frac{1}{\nu}}^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_t^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau
 \end{aligned}$$



Σχήμα 8: 3η περίπτωση

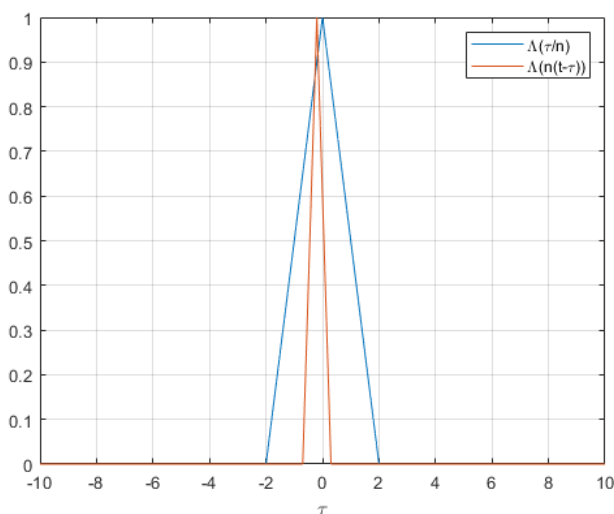
(β') Ένα μικρό μέρος του μη μηδενικού μέρους της Εξ. 1 βρίσκεται στο διάστημα $(0, \nu)$ (Εικ. 9), οπότε θα ισχύει:

$$\begin{cases} 0 \leq t + \frac{1}{\nu} < \nu \\ -\nu < t - \frac{1}{\nu} < 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -\frac{1}{\nu} \leq t < \nu - \frac{1}{\nu} \\ -\nu + \frac{1}{\nu} < t < \frac{1}{\nu} \end{cases} \Rightarrow \max\left(-\frac{1}{\nu}, -\nu + \frac{1}{\nu}\right) < t < \min\left(\nu - \frac{1}{\nu}, \frac{1}{\nu}\right) \Rightarrow$$

$-\frac{1}{\nu} < t < \frac{1}{\nu}$. Συγκεκριμένα, η Εικ. 9, αντιστοιχεί στην περίπτωση $-\frac{1}{\nu} < t \leq 0$.

Τότε, θα ισχύει

$$\begin{aligned}
 y(t) &= \int_{-\nu}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{-\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\nu}^{-\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0 d\tau + \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0 d\tau \\
 &= \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau \\
 &= \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_t^0 \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau + \int_0^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau
 \end{aligned}$$



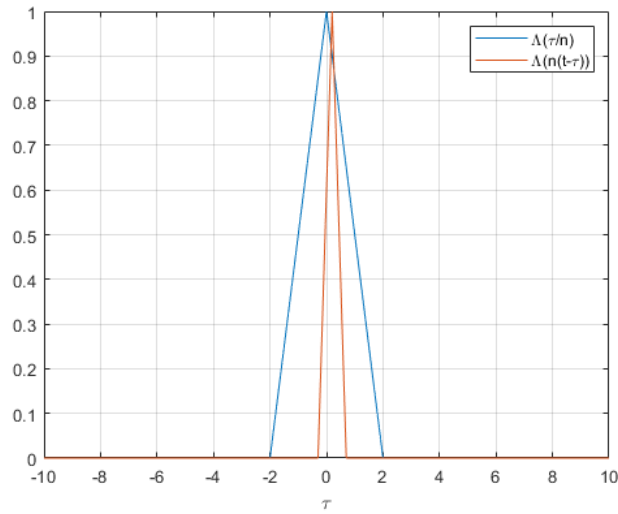
Σχήμα 9: 3η περίπτωση: 2η υποπερίπτωση

(γ') Παρακάτω, η υποπερίπτωση στην Εικ. 10 είναι ίδια με την προηγούμενη απλά είναι για $0 < t < \frac{1}{\nu}$.

Τότε, θα ισχύει

$$y(t) = \int_{-\nu}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau)) d\tau$$

$$\begin{aligned}
&= \int_{-\nu}^{-\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \\
&= \int_{-\nu}^{-\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0d\tau + \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0d\tau \\
&= \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \\
&= \int_{-\frac{1}{\nu}+t}^0 \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_0^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_t^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau
\end{aligned}$$



Σχήμα 10: 3η περίπτωση: 3η υποπερίπτωση

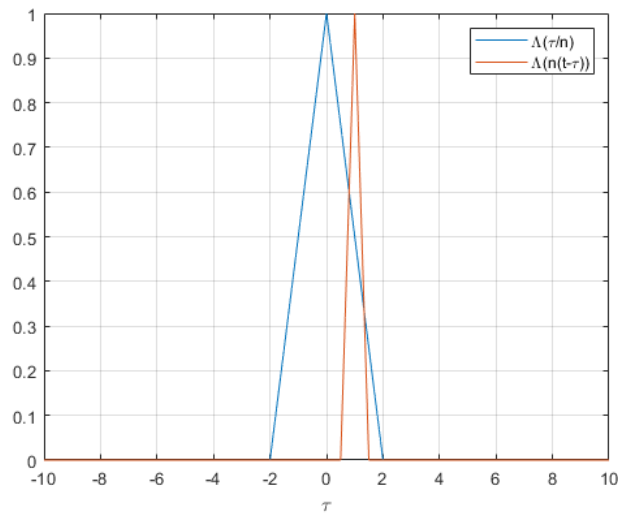
(δ') Σε αυτήν την υποπερίπτωση (Εικ. 11), το μηδενικό μέρος της Εξ. 1 βρίσκεται στο διάστημα $(-\nu, 0)$, οπότε θα ισχύει:

$$\begin{cases} -\frac{1}{\nu} + t \geq 0 \\ \frac{1}{\nu} + t \leq \nu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t \geq \frac{1}{\nu} \\ t \leq \nu - \frac{1}{\nu} \end{cases} \Rightarrow \frac{1}{\nu} \leq t \leq \nu - \frac{1}{\nu}.$$

Τότε, θα ισχύει

$$\begin{aligned}
y(t) &= \int_{-\nu}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \\
&= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \\
&= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_{\frac{1}{\nu}+t}^{\nu} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0d\tau
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \int_{-\nu}^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \\
&= \int_{-\nu}^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_t^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \\
&= \int_{-\nu}^{t-\frac{1}{\nu}} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \cdot 0d\tau + \int_{t-\frac{1}{\nu}}^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_t^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau \\
&= \int_{t-\frac{1}{\nu}}^t \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau + \int_t^{\frac{1}{\nu}+t} \Lambda\left(\frac{\tau}{\nu}\right) \Lambda(\nu(t-\tau))d\tau
\end{aligned}$$

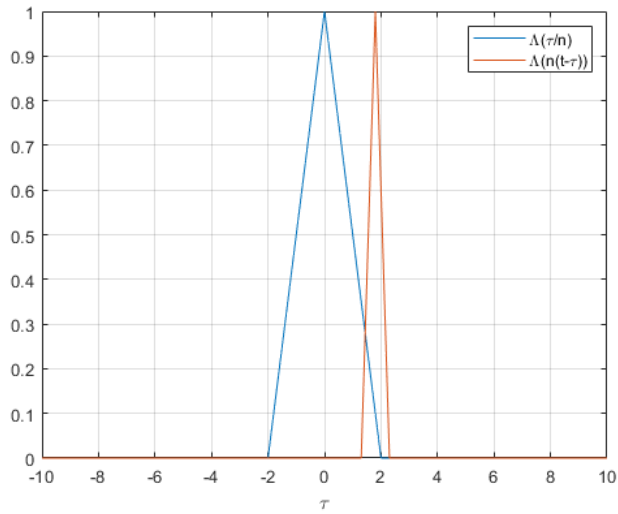


Σχήμα 11: 3η περίπτωση: 4η υποπερίπτωση

4. Εδώ υπάρχουν 2 υποπεριπτώσεις με μερική επικάλυψη:

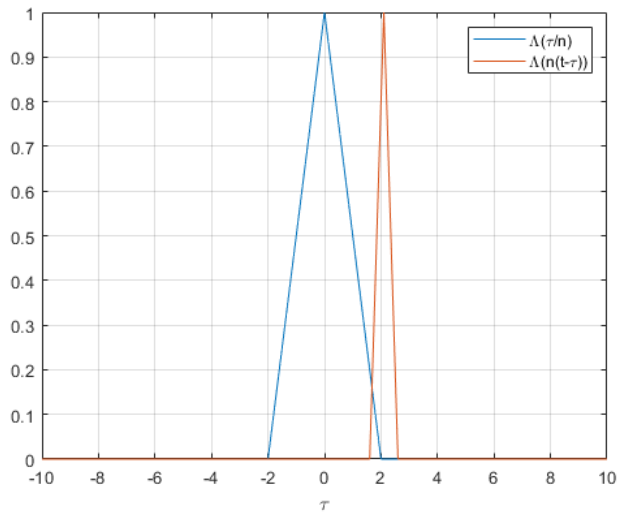
(α') Στην πρώτη υποπερίπτωση (Εικ. 12): μόλις έχει αρχίσει να βγαίνει το μη μηδενικό μέρος της Εξ.1 εκτός του διαστήματος $(-\nu, \nu)$, οπότε θα είναι το πολύ το μισό μέρος εκτός του διαστήματος αυτού. Αυτό θα ισχύει όταν:

$$\begin{cases} t \leq \nu \\ t + \frac{1}{\nu} > \nu \end{cases} \Rightarrow$$



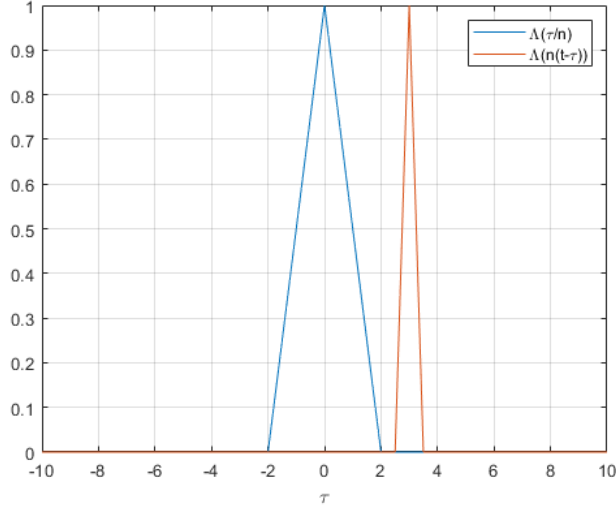
Σχήμα 12: 4η περίπτωση: 1η υποπερίπτωση

(β') Στην πρώτη υποπερίπτωση ισχύει:



Σχήμα 13: 4η περίπτωση: 2η υποπερίπτωση

5. Στην τελευταία περίπτωση (Εικ. 14), όπως και στην πρώτη, δεν υπάρχει αλληλεπικάλυψη μεταξύ των μη μηδενικών μερών. Αυτό συμβαίνει αν $t - \frac{1}{\nu} \geq \nu + \frac{1}{\nu}$. Τότε, θα ισχύει $y(t) = 0$.



Σχήμα 14: 5η περίπτωση

Ερώτημα 2ο

$$y(n) = x(n)*h(n) \Rightarrow y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k)h(n-k) \Rightarrow y(n) = \sum_{k=0}^{N-1} \frac{1}{N} h(n-k) \Rightarrow y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(n-k).$$

Προκύπτουν οι εξής περιπτώσεις:

- $n < 0$. Τότε θα ισχύει $n - k < 0$, $k = 0, 1, \dots, N - 2, N - 1$, οπότε θα ισχύει $h(n - k) = 0$, $k = 0, 1, \dots, N - 2, N - 1$, οπότε $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} 0 = \frac{1}{N} 0 = 0$.
- $n > 2N - 2$. Τότε θα ισχύει $n - k > N - 1$, $k = 0, 1, \dots, N - 2, N - 1$, οπότε θα ισχύει $h(n - k) = 0$, $k = 0, 1, \dots, N - 2, N - 1$, οπότε $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} 0 = \frac{1}{N} 0 = 0$.
- $n = N - 1$. Τότε $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(n-k) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(N-1-k) = \frac{1}{N} (h(N-1-0) + h(N-1-1) + \dots + h(N-1-(N-2)) + h(N-1-(N-1))) = \frac{1}{N} (h(N-1) + h(N-2) + \dots + h(1) + h(0)) = \frac{1}{N} \left(\frac{1}{N} + \frac{1}{N} + \dots + \frac{1}{N} + \frac{1}{N} \right) = \frac{1}{N} N \cdot \frac{1}{N} = \frac{1}{N}$
- $n = 0$. Τότε $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(n-k) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(-k) = \frac{1}{N} (h(0) + h(-1) + \dots + h(-(N-2)) + h(-(N-1))) = \frac{1}{N} \left(\frac{1}{N} + 0 + \dots + 0 + 0 \right) = \frac{1}{N} \cdot \frac{1}{N} = \frac{1}{N^2}$

- $n = 2N-2$. Τότε $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(n-k) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(2N-2-k) = \frac{1}{N} (h(2N-2-0) + h(2N-2-1) + \dots + h(2N-2-(N-2)) + h(2N-2-(N-1))) = \frac{1}{N} (h(2N-2) + h(2N-3) + \dots + h(N) + h(N-1)) = \frac{1}{N} \left(0+0+\dots+0+\frac{1}{N}\right) = \frac{1}{N} \cdot \frac{1}{N} = \frac{1}{N^2}$
- $n = 1$. Τότε $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(n-k) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(1-k) = \frac{1}{N} (h(1-0) + h(1-1) + h(1-2) + \dots + h(1-(N-2)) + h(1-(N-1))) = \frac{1}{N} \left(\frac{1}{N} + \frac{1}{N} + 0 + \dots + 0 + 0\right) = \frac{1}{N} \cdot \frac{2}{N} = \frac{2}{N^2}$
- $n = 2N-3$. Τότε $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(n-k) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} h(2N-3-k) = \frac{1}{N} (h(2N-3-0) + h(2N-3-1) + \dots + h(2N-3-(N-2)) + h(2N-3-(N-1))) = \frac{1}{N} (h(2N-3) + h(2N-4) + \dots + h(N-1) + h(N-2)) = \frac{1}{N} \left(0+0+\dots+\frac{1}{N}+\frac{1}{N}\right) = \frac{1}{N} \cdot \frac{2}{N} = \frac{2}{N^2}$

Συνεχίζοντάς το, προκύπτει ότι, για $n = 2N-4$ ή $n = 2$, $y(n) = \frac{3}{N^2}$, για $n = 2N-5$ ή $n = 3$, $y(n) = \frac{4}{N^2}$, κοκ. Δηλαδή όσες θέσεις απέχει το όρισμα n από την τιμή $N-1$ όπου έχω μέγιστη τιμή, τόσο μικρότερος θα είναι ο αριθμητής. Αναλυτικότερα, προκύπτει ο παρακάτω πίνακας τιμών.

Πίνακας 1: Αποτέλεσμα της συνελίξεως βάσει του n . Παρατηρείται ότι η μέγιστη τιμή είναι για $n=N-1$. Επίσης όση είναι η απόσταση του n από το $N-1$, τόσο μικρότερη είναι η τιμή του παρωνομαστή

n	Απόσταση από $N-1$	$y(n)$
0	$N-1$	$\frac{1}{N^2}$
1	$N-2$	$\frac{2}{N^2}$
2	$N-3$	$\frac{3}{N^2}$
\vdots	\vdots	\vdots
$N-2$	1	$\frac{N-1}{N^2}$
$N-1$	0	$\frac{N}{N^2}$
N	1	$\frac{N-1}{N^2}$
\vdots	\vdots	\vdots
$2N-4$	$N-3$	$\frac{3}{N^2}$
$2N-3$	$N-2$	$\frac{2}{N^2}$
$2N-2$	$N-1$	$\frac{1}{N^2}$

Συμμεζεύοντάς το προκύπτει ότι

$$y(n) = \begin{cases} \frac{N-|N-1-n|}{N^2}, & n = 0, 1, \dots, 2N-3, 2N-2 \\ 0, & \text{αλλού} \end{cases} \quad (2)$$

5η Άσκηση

Να μελετηθούν τα παρακάτω συστήματα και να αποφανθείτε αν είναι γραμμικά, χρονικά αμετάβλητα, αιτιατά, και δυναμικά.

1. $y(t) = \sqrt{|x(2t+1)|}$
2. $y(t) = e^{-|x(t)|}$
3. $y(t) = \cos(3t)x(t)$

Λύση 5ης Άσκησης

Ερώτημα 1ο

Το σύστημά μας περιγράφεται από την σχέση $y(t) = T\{x(2t+1)\} = \sqrt{|x(2t+1)|}$

- Γραμμικότητα: Έστω $x_1(t)$, $x_2(t)$ σήματα εισόδου και $y_1 = 4x_1(2t+1)$, $y_2 = 4x_2(2t+1)$ οι αντίστοιχες εξόδου του δεδομένου συστήματος. Αν έχουμε σήμα $x(t) = \alpha x_1(t) + \beta x_2(t)$, τότε η έξοδος θα είναι $y(t) = \sqrt{|x(2t+1)|} = \sqrt{|\alpha x_1(2t+1) + \beta x_2(2t+1)|} \leq \sqrt{|\alpha x_1(2t+1)| + |\beta x_2(2t+1)|} \neq \alpha \sqrt{|x_1(2t+1)|} + \beta \sqrt{|x_2(2t+1)|}$, οπότε το σύστημά μας δεν είναι γραμμικό.
- Χρονικά αναλλοίωτο: έστω ότι ολισθαίνεται η είσοδος $x(2t+1)$ κατά t_0 χρονικές μονάδες, οπότε $T\{x(2t+1-t_0)\} = \sqrt{|x(2t+1-t_0)|}$. Όμως, ισχύει $y(t-t_0) = T\{x(2(t-t_0)+1)\} = \sqrt{|x(2(t-t_0)+1)|} \neq \sqrt{|x(2t+1-t_0)|}$, οπότε η ολίσθηση στην έσοδο δεν προκαλεί ίση ολίσθηση στην έξοδο. Άρα δεν είναι χρονικά αναλλοίωτο.
- Αιτιατό δεν είναι διότι η τρέχουσα τιμή της εξόδου δεν εξαρτάται ούτε από παρελθούσα ούτε τωρινή τιμή της εξόδου.
- Δυναμικό είναι διότι δεν χρησιμοποιείται μόνο η τρέχουσα τιμή της εισόδου για να υπολογιστεί η τρέχουσα έξοδος. Συγκεκριμένα χρησιμοποιείται η μελλοντική τιμή της εισόδου.

Ερώτημα 2ο

Το σύστημά μας περιγράφεται από την σχέση $y(t) = T\{x(t)\} = e^{-|x(t)|}$

- Γραμμικότητα: Έστω $x_1(t)$, $x_2(t)$ σήματα εισόδου και $y_1 = e^{-|x_1(t)|}$, $y_2 = e^{-|x_2(t)|}$ οι αντίστοιχες εξόδου του δεδομένου συστήματος. Αν έχουμε σήμα $x(t) = \alpha x_1(t) + \beta x_2(t)$, τότε η έξοδος θα είναι $y(t) = e^{-|x(t)|} = e^{-|(\alpha x_1(t) + \beta x_2(t))|} \neq e^{-|\alpha x_1(t)| + |\beta x_2(t)|} \neq \alpha e^{-|x_1(t)|} + \beta e^{-|x_2(t)|}$, οπότε το σύστημά μας δεν είναι γραμμικό.
- Χρονικά αναλλοίωτο: έστω ότι ολισθαίνεται η είσοδος $x(t)$ κατά t_0 χρονικές μονάδες, οπότε $T\{x(t-t_0)\} = \sqrt{-|x(t-t_0)|}$. Όμως, ισχύει $y(t-t_0) = T\{x(t-t_0)\} = \sqrt{-|x(t-t_0)|}$, οπότε η ολίσθηση στην έσοδο προκαλεί ίση ολίσθηση στην έξοδο. Άρα είναι χρονικά αναλλοίωτο.
- Αιτιατό είναι διότι η τρέχουσα τιμή της εξόδου εξαρτάται από μη μελλοντική τιμή της εισόδου.
- Δυναμικό δεν είναι διότι χρησιμοποιείται μόνο η τρέχουσα τιμή της εισόδου για να υπολογιστεί η τρέχουσα έξοδος. Συγκεκριμένα χρησιμοποιείται μία παρελθοντική τιμή της εισόδου.

Ερώτημα 3ο

Το σύστημά μας περιγράφεται από την σχέση $y(t) = T\{x(t)\} = \cos(3t)x(t)$

- Γραμμικότητα: Έστω $x_1(t)$, $x_2(t)$ σήματα εισόδου και $y_1 = \cos(3t)x_1(t)$, $y_2 = \cos(3t)x_2(t)$ οι αντίστοιχες έξοδοι του δεδομένου συστήματος. Αν έχουμε σήμα $x(t) = \alpha x_1(t) + \beta x_2(t)$, τότε η έξοδος θα είναι $y(t) = \cos(3t)x(t) = \cos(3t)(\alpha x_1(t) + \beta x_2(t)) \Rightarrow y(t) = \alpha \cos(3t)x_1(t) + \beta \cos(3t)x_2(t) = \alpha y_1(t) + \beta y_2(t)$. Άρα είναι γραμμικό.
- Χρονικά αναλλοίωτο: έστω ότι ολισθαίνεται η είσοδος $x(t)$ κατά t_0 χρονικές μονάδες, οπότε $T\{x(t-t_0)\} = \cos(3t)x(t-t_0)$. Επίσης, ισχύει $y(t-t_0) = T\{x(t-t_0)\} = \cos(3t)x(t-t_0)$, οπότε η ολίσθηση στην είσοδο δεν προκαλεί ίση ολίσθηση στην έξοδο. Άρα είναι δεν χρονικά αναλλοίωτο.
- Αιτιατό είναι διότι η τρέχουσα τιμή της εξόδου εξαρτάται τωρινή τιμή της εξόδου.
- Δυναμικό δεν είναι διότι χρησιμοποιείται μόνο η τρέχουσα τιμή της εισόδου για να υπολογιστεί η τρέχουσα έξοδος.

6η Άσκηση

Να βρείτε εάν ένα ΓΧΑ σύστημα είναι ΦΕΦΕ φραγμένο αν:

- $h(t) = \frac{1}{t}u(t-1)$
- $h(t) = \Pi(t)$
- $h(t) = \delta(10-t)$
- $h(t) = e^{at}u(-t)$, $a > 0$

Λύση 6ης Άσκησης

1ο Ερώτημα

$$\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{t} u(t-1) dt = \int_{-\infty}^1 \frac{1}{t} \cdot 0 dt + \int_1^{\infty} \frac{1}{t} \cdot 1 dt = \int_1^{\infty} \frac{1}{t} dt = [\ln |t|]_1^{\infty} = \lim_{t \rightarrow \infty} \ln |t| - \ln 1 = \infty - 0 = \infty$$

Άρα το σύστημα δεν είναι ΦΕΦΕ φραγμένο.

2ο Ερώτημα

$$\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt = \int_{-\infty}^{\infty} \Pi(t) dt = \int_{-\infty}^{-1/2} 0 dt + \int_{-1/2}^{1/2} 1 dt + \int_{1/2}^{\infty} 0 dt = + \int_{-1/2}^{1/2} 1 dt = [t]_{-1/2}^{1/2} = 1/2 + 1/2 = 1 < \infty$$

Άρα το σύστημα είναι ΦΕΦΕ φραγμένο.

3ο Ερώτημα

$$\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(10-t) dt \stackrel{u=10-t}{=} \int_{10-(-\infty)}^{10-\infty} \delta(u) (-du) = \int_{\infty}^{-\infty} -\delta(u) du = - \int_{\infty}^{-\infty} \delta(u) du = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(u) du = 1 < \infty$$

Άρα το σύστημα είναι ΦΕΦΕ φραγμένο.

4ο Ερώτημα

$$\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt = \int_{-\infty}^{\infty} e^{at} u(-t) dt = \int_{-\infty}^0 e^{at} \cdot 1 dt + \int_0^{\infty} e^{at} \cdot 0 dt = \int_{-\infty}^0 e^{at} \cdot 1 dt = \int_{-\infty}^0 e^{at} dt = \left[\frac{e^{at}}{a} \right]_{-\infty}^0 = \frac{e^{a \cdot 0}}{a} - \lim_{t \rightarrow -\infty} \frac{e^{at}}{a} = \frac{1}{a} - 0 = \frac{1}{a} < \infty$$

Άρα το σύστημα είναι ΦΕΦΕ φραγμένο.