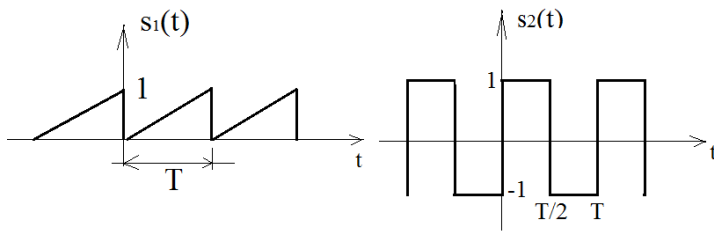


Računske vežbe – Osnovi telekomunikacija – Termin 5

Zadatak 1. Odrediti međukorelacionu funkciju $R_{12}(\tau)$ periodičnih signala $s_1(t)$ i $s_2(t)$, prikazanih na slici 1.



Slika 1.

Rešenje:

KORELACIJA
ZADATAK . ODREDITI MEĐUKORELACIONU FUNKCIJU $R_{12}(\tau)$ PERIODIČNIH SIGNALA $s_1(t)$ I $s_2(t)$

Rešenje

MEĐUKORELACIJU SIGNALA IZRAČUNAVAMO PREKO $R_{12}(\tau) = \frac{1}{T} \int_{-\tau}^{+\tau} s_1(t) \cdot s_2(t+\tau) dt$

JEDNU PERIODU SIGNALA $s_1(t)$ PREDSTAVIMO NA POSEBNOJ SLICI I ZAPIŠEMO MATEMATIČKI

$s_1(t) = \frac{t}{T}$

ZATIM TREBA DA PREDSTAVIMO $s_2(t+\tau)$: TREBA DA POKOJIMO $s_2(t)$ ULEVO ZA NEKO τ . IMAMO DVA SLUČAJA: KADA JE $0 < \tau < \frac{T}{2}$ I $\frac{T}{2} < \tau < T$

NA OSNOVU OVOG ~~PRIMER~~ ^{TALASA} PIŠEMO:

$$R_{12} = \frac{1}{T} \int_0^{\tau} s_1(t) dt + \frac{1}{T} \int_{\tau}^{T-\tau} (-s_1(t)) dt + \frac{1}{T} \int_{T-\tau}^T s_1(t) dt =$$

$$= \frac{1}{T} \int_0^{\tau} \frac{t}{T} dt - \frac{1}{T} \int_{\tau}^{T-\tau} \frac{t}{T} dt + \frac{1}{T} \int_{T-\tau}^T \frac{t}{T} dt =$$

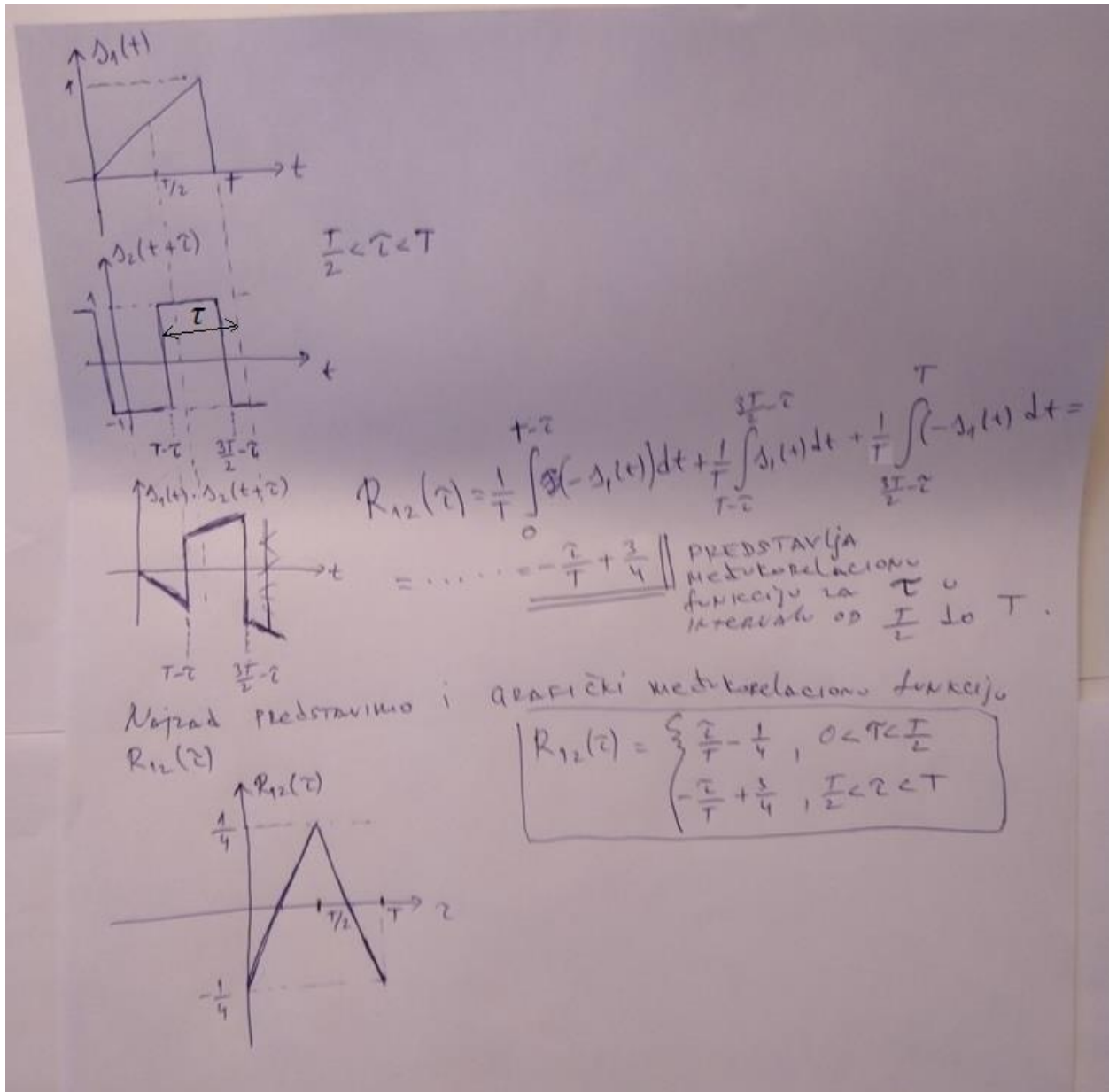
$$= \frac{1}{T^2} \left[\frac{t^2}{2} \Big|_0^{\tau} - \frac{t^2}{2} \Big|_{\tau}^{T-\tau} + \frac{t^2}{2} \Big|_{T-\tau}^T \right] =$$

$$= \frac{1}{2T^2} \left(\tau^2 - ((T-\tau)^2 - (\tau)^2) + (T^2 - (T-\tau)^2) \right) =$$

$$= \dots = \frac{\tau}{T} - \frac{1}{4} \rightarrow \text{Međukorelaciona f-ja u } 0 < \tau < \frac{T}{2}$$

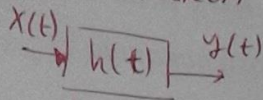
NA DALJE ISTIM POSTUPKOM NAĐEMO MEĐUKORELACIONU FUNKCIJU ZA $\frac{T}{2} < \tau < T$

Računske vežbe – Osnovi telekomunikacija – Termin 5



LINEARNI SISTEMI

PRENOSNA FUNKCIJA SISTEMA PREDSTAVLJA KOLIČNIK (ODNOS) IZLAZNOG I ULAZNOG SIGNALA. AKO SU NAM DATI SIGNALI U VREMENSKOM DOMENU, PRENOSNA FUNKCIJA SISTEMA JE



$$h(t) = \frac{y(t) \rightarrow \text{IZLAZNI SIGNAL}}{x(t) \rightarrow \text{ULAZNI SIGNAL}}$$

UKOLIKO SU DATI SIGNALI U DOMENU UČESTANOSTI, ONDA PRENOSNU FUNKCIJU PIŠEMO KAO

$$X(j\omega) \rightarrow H(j\omega) \rightarrow Y(j\omega) \quad H(j\omega) = \frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)}$$

ZADATAK 1. NA SLICI 1. JE PRIKAZANA STRUKTURA NEKOG LINEARNOG SISTEMA. PRENOSNE FUNKCIJE POJEDINIHI SKLOPOVA SU:

$$H_1(j\omega) = e^{-j\omega} \quad H_2(j\omega) = \frac{1}{j\omega} \quad H_3(j\omega) = j\omega$$

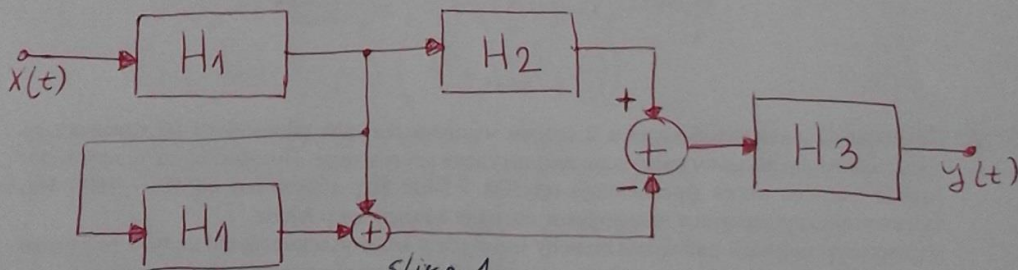
a) ODREDITI PRENOSNU FUNKCIJU OVOG SISTEMA

b) AKO NA ULAZU SISTEMA DELUJE IMPULS

$$x(t) = \begin{cases} t, & |t| \leq 2 \\ 0, & |t| > 2 \end{cases}$$

SKICIRATI SIGNAL NA IZLAZU SISTEMA.

c) ODREDITI VREDNOST IZLAZNOG SIGNALA U TRENUTKU $t = 2.75$.



SLIKA 1.

REŠENJE:

a) POTREBNO JE DA NAĐEMO PRENOSNU FUNKCIJU SISTEMA, tj. ODNOS SIGNALA NA IZLAZU I SIGNALA NA ULAZU. PRENOSNU FUNKCIJU ČEMO IZRAZITI U DOMENU UČESTANOSTI:

$$H(j\omega) = \frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)}$$

DAKLE, POTREBNO JE DA KRENEMO OD SPEKTRA ULAZNOG SIGNALA $X(j\omega)$ - NE POSMATRAMO $x(t)$ KAKO JE DATO NA SLICI, VEĆ ODMAH PIŠEMO $X(j\omega)$, I POSTEPENO KREĆEMO KA IZLAZU $Y(j\omega)$, PRI ČEMU SVAKU NEOBELEŽENU LINIJU IZMEĐU DVA SKLOPA MORAMO DA OBELEŽIMO.

Računske vežbe – Osnovi telekomunikacija – Termin 5

OBELEŽIMO SVE NEOBELEŽENE LINIJE NEKIM SLOVOM:

NIZ OVE LINIJE SE PROSTIRE SIGNAL $X_A(j\omega)$

NIZ OVE LINIJE SE PROSTIRE SIGNAL $X_B(j\omega)$

NIZ OVE LINIJE SE PROSTIRE SIGNAL $X_C(j\omega)$

NIZ OVE LINIJE SE PROSTIRE SIGNAL $X_D(j\omega)$

NA IZLAZU VEĆ IMAMO $Y(j\omega)$ PA NIJE POTREBNO DA GA OBELEŽAVAMO DODATNO.

KREĆUĆI SE OD ULAZA $X(j\omega)$ IDEMO PREKO SKLOPA SA PRENOSNOM FUNKCIJOM H_1 I RAČUNAMO (ODNOSNO PREDSTAVLJAMO) SIGNAL NA IZLAZU TOG SKLOPA

$$X_A(j\omega) = H_1(j\omega) \cdot X(j\omega)$$

Izlaz iz sklopa: H_1 Prenosna funkcija sklopa H_1 Signal koji deluje na ulaz sklopa

KORISTEĆI ISTU ANALOGIJU TRAZIMO $X_B(j\omega) \rightarrow$ TO JE IZLAZ OVOG DONJEG SKLOPA SA PRENOSNOM FUNKCIJOM H_1 KADA NA NJEGOV ULAZ DELUJE SIGNAL $X_A(j\omega)$. DAKLE:

$$X_B(j\omega) = H_1(j\omega) \cdot X_A(j\omega) = H_1(j\omega) \cdot H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) = H_1^2(j\omega) \cdot X(j\omega)$$

SIGNAL $X_C(j\omega)$ PREDSTAVLJA ZBIR SIGNALA X_A I X_B :

$$X_C(j\omega) = X_A(j\omega) + X_B(j\omega) = H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) + H_1^2(j\omega) \cdot X(j\omega) = H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) (1 + H_1(j\omega))$$

SIGNAL $X_D(j\omega)$ PREDSTAVLJA IZLAZ IZ SKLOPA SA PRENOSNOM FUNKCIJOM $H_2(j\omega)$ KADA NA ULAZ TOG SKLOPA DELUJE $X_A(j\omega)$:

$$X_D(j\omega) = H_2(j\omega) \cdot X_A(j\omega) = H_2(j\omega) \cdot H_1(j\omega) \cdot X(j\omega)$$

SIGNAL $X_E(j\omega)$ PREDSTAVLJA ISTU SUMU SIGNALA X_D I X_C PRI ČEMU $X_D(j\omega)$ UZIMAMO SA POZITIVNIM PREDZNAKOM, A $X_C(j\omega)$ UZIMAMO SA NEGATIVNIM PREDZNAKOM KAO ŠTO JE OZNAČENO NA SLICI:

$$X_E(j\omega) = X_D(j\omega) - X_C(j\omega) = H_2(j\omega) \cdot H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) - H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) (1 + H_1(j\omega)) = H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) \cdot (H_2(j\omega) - (1 + H_1(j\omega))) = H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) \cdot (H_2(j\omega) - 1 - H_1(j\omega))$$

STIŽEMO I DO KRAJA, TJ. SIGNAL $Y(j\omega)$ PREDSTAVLJA IZLAZ IZ SKLOPA SA PRENOSNOM FUNKCIJOM $H_3(j\omega)$ KADA NA NJEGOV ULAZ DELUJE $X_E(j\omega)$:

$$Y(j\omega) = H_3(j\omega) \cdot X_E(j\omega) = H_3(j\omega) \cdot H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) (H_2(j\omega) - 1 - H_1(j\omega))$$

STRANA 2.

NAJZAD, IZRAZIMO PRENOŠNU FUNKCIJU SISTEMA:

$$H(j\omega) = \frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{H_3(j\omega) \cdot H_1(j\omega) \cdot X(j\omega) \cdot (H_2(j\omega) - 1 - H_1(j\omega))}{X(j\omega)}$$

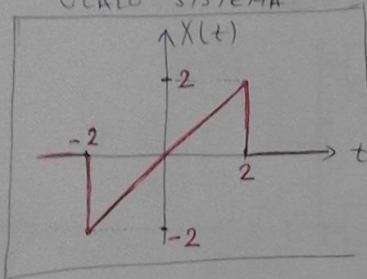
$$= H_3(j\omega) \cdot H_1(j\omega) \cdot (H_2(j\omega) - 1 - H_1(j\omega))$$

SADA MOŽEMO DA ZAMENIMO VREDNOSTI PRENOŠNIH FUNKCIJA POJEDINIH SKLOPOVA:

$$H(j\omega) = j\omega \cdot e^{-j\omega} \left(\frac{1}{j\omega} - 1 - e^{-j\omega} \right) = j\omega \cdot e^{-j\omega} \cdot \frac{1}{j\omega} - j\omega e^{-j\omega} - j\omega \cdot e^{-j\omega} \cdot e^{-j\omega} =$$

$$= \underline{e^{-j\omega} - j\omega \cdot e^{-j\omega} - j\omega \cdot e^{-2j\omega}}$$

b) UKOLIKO NA ULAZU SISTEMA DELUJE IMPULS $X(t) = \begin{cases} t, & |t| \leq 2 \\ 0, & |t| > 2 \end{cases}$ TREBA DA SKICIRAMO SIGNAL NA IZLAZU SISTEMA. DAKLE, POTREBNO JE DA DOVEDEMO U VEZU $y(t)$ SA ULAZOM $X(t)$. HAJDEMO PRVO DA SKICIRAMO SIGNAL $X(t)$ KOJI DELUJE NA ULAZU SISTEMA.



SLEDEĆE ŠTO RADIMO JE DA NAPISEMO:

$$Y(j\omega) = H(j\omega) \cdot X(j\omega)$$

$$Y(j\omega) = (e^{-j\omega} - j\omega e^{-j\omega} - j\omega \cdot e^{-2j\omega}) \cdot X(j\omega)$$

$$\underline{Y(j\omega) = e^{-j\omega} \cdot X(j\omega) - j\omega e^{-j\omega} X(j\omega) - j\omega e^{-2j\omega} \cdot X(j\omega)}$$

PRELAZIMO IZ DOMENA UČESTANOSTI U VREMENSKI DOMEN (SLIČNO KAO KOD OVOG ZADATAKA SA FURIJEOVIM TRANSFORM. SAMO ŠTO OVDE IMAMO SUPROTAN PRELAZ)

PRAVILO

$$\begin{aligned} S(j\omega) &\rightarrow \Delta(t) \\ e^{j\omega T_0} S(j\omega) &\rightarrow \Delta(t + T_0) \\ j\omega \cdot e^{j\omega T_0} S(j\omega) &\rightarrow \frac{d}{dt} \Delta(t + T_0) \end{aligned}$$

URADITI OVU POSLEDNJU SMENU KAO DOMAĆI

AKO JE POZDAT SPEKTAR $S(j\omega)$ SIGNALA $\Delta(t)$ NAĆI SPEKTAR SIGNALA

$$\Delta_1(t) = \frac{d}{dt} \Delta(t + T_0)$$

DOMAĆI

NA OSNOVU OVOG IZRAZA SKICIRAMO SIGNAL NA IZLAZU SISTEMA, PRI ČEMU SE SVE RADI GRAFIČKI. POTREBNO JE DA NACRTAMO SVE TRI FUNKCIJE SA DESNE STRANE I NA OSNOVU IZRAZA DA NACRTAMO $y(t)$.

CRTAMO REDOM $X(t-1)$, $\frac{d}{dt} X(t-1)$ I $\frac{d}{dt} X(t-2)$

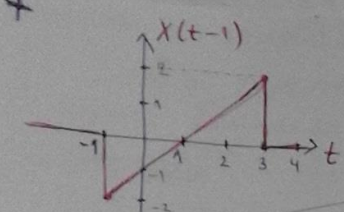
to je tj. $X(t)$ pomeren udesno za 1

TRAŽIMO IZVOD $(t-1)' = t' = 1$ (INTERVAL OD 1 DO 3)

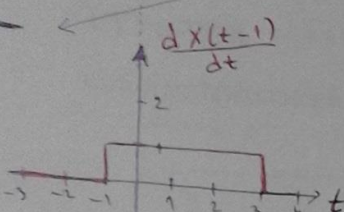
IZVOD JE $(t-2)' = t' = 1$ (INTERVAL OD 0 DO 4)

funkcija pomeren za 2 udesno (INTERVAL OD 0 DO 4)

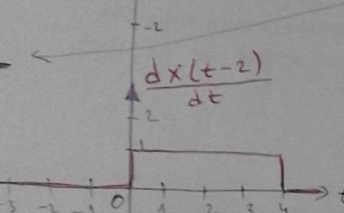
STRANA 3



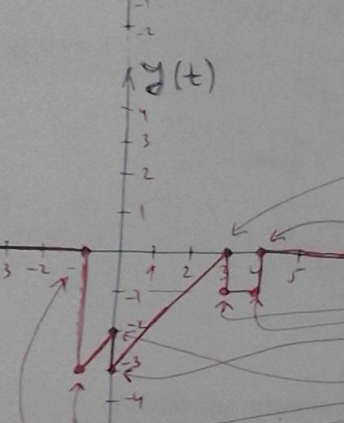
$$y(t) = x(t-1) - \frac{dx(t-1)}{dt} - \frac{dx(t-2)}{dt}$$



SADA JE POTREBNO, U CILJU NALAZENJA $y(t)$, DA OD $x(t-1)$ GRAFIČKI ODUZMEMO $\frac{dx(t-1)}{dt}$ I $\frac{dx(t-2)}{dt}$



U TU SVRHU MOŽEMO DA NAPRAVIMO TABELU NA SLEDEĆI NAČIN:
POSMATRAMO ZA KOJU VREDNOST t NA HORIZONTALNOJ OSI NEKA ~~OD~~ OD DVE TRI FUNKCIJE SKOKOVITO MENJA VREDNOST.
Vidimo da su to: $t = -1, 0, 3$ i 4



t	$y(t)$	
-1	$0 - 0 - 0 = 0$	PRVA TAČKA
	$-2 - 1 - 0 = -3$	DRUGA TAČKA
0	$-1 - 1 - 0 = -2$	PRVA TAČKA
	$-1 - 1 - 1 = -3$	DRUGA TAČKA
3	$2 - 1 - 1 = 0$	PRVA TAČKA
	$0 - 0 - 1 = -1$	DRUGA TAČKA
4	$0 - 0 - 1 = -1$	PRVA TAČKA
	$0 - 0 - 0 = 0$	DRUGA TAČKA

KRENETO SLEVA U DESNO I ZA TAČKU $t = -1$ U POČETKU SVE TRI FUNKCIJE IMAJU VREDNOST NULA. ZATIM PRVE DVE FUNKCIJE SKOKOVITO MENJAJU VREDNOSTI: PRVA NA -2 , A DRUGA NA 1 .

I PAŽIMO DA NE ZABORAVIMO MINUS ISPRED DRUGE I TROĆE FUNKCIJE KAKO SU DOBILI U GORNJEJEM IZRAZU

c) NA OSNOVU SKICIRANOG SIGNALA U DELU POD b) POTREBNO JE DA HADJEMO VREDNOST SIGNALA NA IZLAZU U TRENUTKU $t = 2.75$. ODNOSNO TRAŽIMO $y(2.75) = ?$

$t = 2.75$ NAM SE NALAZI U OVOM DELU IZLAZNOG SIGNALA $y(t)$, PA JE IZ TOG RAZLOGA POTREBNO NAPISATI JEDNAČINU PRAVE SAMO TOG DELA KOJI NAS ZANIMA

$$y(t) = -3 + \frac{3}{3}t = -3 + t$$

$t = 2.75 : y(2.75) = -3 + 2.75 = -0.25$

ODSEČAK NA VERTIKALNOJ OSI

KREĆUĆI SE S LEVA U DESNO VIDIMO DA FUNKCIJA RASTE

KOEFICIJENT PRAVE PRAVE TOG $\alpha = \frac{\text{NAPRETKA NA LEGLA}}{\text{NA LEGLA}}$, GDE JE α UGAO KOJI PRAVA ZATVARA SA HORIZONTALNOM OSOM

STRANA 4.

Računske vežbe – Osnovi telekomunikacija – Termin 5

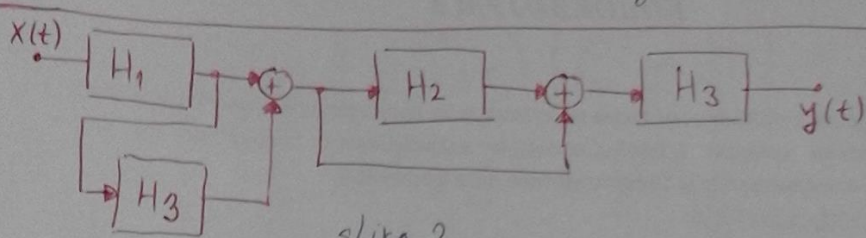
ZADATAK ZA DOMAĆI:

NA SLICI 2 JE PRIKAZANA STRUKTURA NEKOG LINEARNOG SISTEMA.

PRENOSNE FUNKCIJE POJEDINIH SKLOPOVA SU: $H_1(j\omega) = \frac{1}{j\omega}$,

$H_2(j\omega) = e^{-j\omega}$ i $H_3(j\omega) = j\omega$.

- ODREDITI PRENOSNU FUNKCIJU OVOG SISTEMA.
- AKO NA ULAZU SISTEMA DELUJE IMPULS $x(t) = \begin{cases} t, & |t| \leq 1 \\ 0, & |t| > 1 \end{cases}$ SKICIRATI SIGNAL NA IZLAZU SISTEMA
- ODREDITI VREDNOST IZLAZNOG SIGNALA U TREUTKU $t = 0.5$.



SLIKA 2.

DOMAĆI