

1ª Questão: Determine o valor da integral

$$I = \int_{-\infty}^{+\infty} \text{Sa}^2(5t)\text{Sa}(3t)dt = \mathcal{F}\{\text{Sa}^2(5t)\text{Sa}(3t)\} \Big|_{\omega=0} = \frac{1}{2\pi} (\mathcal{F}\{\text{Sa}^2(5t)\}) * (\mathcal{F}\{\text{Sa}(3t)\}) \Big|_{\omega=0}$$

$$\mathcal{F}\{\text{Sa}^2(5t)\} = \frac{2\pi}{10} \text{Tri}_{20}(\omega), \quad \mathcal{F}\{\text{Sa}(3t)\} = \frac{2\pi}{6} G_6(\omega)$$

$$I = \frac{\pi}{30} \left(\int_{-3}^0 (0.1\omega + 1)d\omega + \int_0^3 (-0.1\omega + 1)d\omega \right) = \frac{\pi}{30} 2 \left(3 - \frac{9}{20} \right) = \frac{51\pi}{300} = \frac{17\pi}{100}$$

2ª Questão: a) Determine o valor máximo do intervalo T entre amostras para que o sinal $x(t)$ seja recuperado sem erro a partir do sinal amostrado $x(kT)$, $x(t) = \cos(20t)\text{Sa}^2(2t)$

$$\begin{aligned} X(\omega) &= \mathcal{F}\{\cos(20t)\text{Sa}^2(2t)\} = \frac{1}{2\pi} \mathcal{F}\{\cos(20t)\} * \mathcal{F}\{\text{Sa}^2(2t)\} \\ &= \frac{1}{2\pi} (\pi\delta(\omega - 20) + \pi\delta(\omega + 20)) * \left(\frac{2\pi}{4} \text{Tri}_8(\omega) \right) = \frac{\pi}{4} (\text{Tri}_8(\omega - 20) + \text{Tri}_8(\omega + 20)) \end{aligned}$$

Máxima frequência é $\omega_M = 24$ rad/s: $\omega_M = 24 = 2\pi B$, $B = \frac{24}{2\pi}$, $T < \frac{1}{2B} = \frac{\pi}{24}$

b) Considere $x(t)$ um sinal limitado em frequência cuja máxima frequência é $\pi/10$ rad/s. Determine a expressão da transformada de Fourier do filtro que recupera o sinal $x(t)$ sem distorção a partir de

$$x_a(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k5)p(t - k5), \quad p(t) = (1 - t^2)G_2(t)$$

$$T = 5, \quad \omega_0 = 2\pi/5, \quad H(j\omega) = \frac{5G_{2\pi/5}(\omega)}{P(\omega)}$$

$$P(\omega) = \frac{1}{(j\omega)^2} \left(\frac{-2 \exp(j\omega) + 2 \exp(-j\omega)}{j\omega} + 2 \exp(j\omega) + 2 \exp(-j\omega) \right)$$

Ou:

$$\mathcal{F}\{G_2(t)\} = 2\text{Sa}(\omega), \quad \mathcal{F}\{t^2 G_2(t)\} = 2(j)^2 \frac{d^2}{d\omega^2} \text{Sa}(\omega) = -2 \left(-\frac{\text{sen}(\omega)}{\omega} - 2\frac{\cos(\omega)}{\omega^2} + 2\frac{\text{sen}(\omega)}{\omega^3} \right)$$

$$\mathcal{F}\{(1 - t^2)G_2(t)\} = \frac{-4 \cos(\omega)}{\omega^2} + \frac{4 \text{sen}(\omega)}{\omega^3}$$

3ª Questão: Determine a transformada de Laplace $\mathcal{L}\{x(t)\}$ e a região de convergência Ω_x para o sinal (não causal)

$$x(t) = t^3 \exp(2t)u(-t)$$

$$y(t) = x(-t) = -t^3 \exp(-2t)u(t), \quad Y(s) = \frac{-6}{(s+2)^4}, \quad \text{Re}(s) > -2$$

$$X(s) = Y(-s) = \frac{-6}{(-s+2)^4} = \frac{-6}{(s-2)^4}, \quad \text{Re}(-s) > -2 \Rightarrow \text{Re}(s) < 2$$

4ª Questão: Considere o sistema linear

$$\dot{v} = \begin{bmatrix} 0 & -13 \\ 1 & -6 \end{bmatrix} v + \begin{bmatrix} 65 \\ 23 \end{bmatrix} x$$

$$y = \begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix} v$$

a) Determine a função de transferência $H(s) = Y(s)/X(s)$

b) Determine a resposta ao degrau (condições iniciais nulas) $y_u(t)$

$$H(s) = \frac{23s + 65}{s^2 + 6s + 13}, \quad Y_u(s) = \frac{23s + 65}{s(s^2 + 6s + 13)} = \frac{5}{s} + \frac{4(2)}{(s+3)^2 + 2^2} - \frac{5(s+3)}{(s+3)^2 + 2^2}$$

$$y_u(t) = \left(5 + 4 \exp(-3t) \operatorname{sen}(2t) - 5 \exp(-3t) \cos(2t) \right) u(t)$$

5ª Questão: Considere o sistema linear invariante no tempo causal descrito pela equação diferencial

$$(p^2 + 4)y = 8 \cos(2t), \quad p = \frac{d}{dt}, \quad y(0) = 4, \quad \dot{y}(0) = 2$$

a) Determine a solução forçada $y_f(t)$

b) Determine a solução

c) Determine uma equação diferencial homogênea e as condições iniciais que produzem a mesma solução do item b)

$$y_f(t) = 2t \operatorname{sen}(2t) = \frac{1}{j} t \exp(j2t) - \frac{1}{j} t \exp(-j2t)$$

$$y(t) = 4 \cos(2t) + \operatorname{sen}(2t) + 2t \operatorname{sen}(2t)$$

$$(p^2 + 4)^2 y = 0 = (p^4 + 8p^2 + 16)y = 0, \quad y(0) = 4, \quad \dot{y}(0) = 2, \quad \ddot{y}(0) = -8, \quad \dddot{y}(0) = -8$$

6ª Questão: a) Determine os pontos de equilíbrio do sistema abaixo para $x = 0$

$$\dot{v}_1 = v_1(v_2 + 5) - 2x^2 = v_1 v_2 + 5v_1 - 2x^2$$

$$\dot{v}_2 = (v_1 + 3)v_2 - x = v_1 v_2 + 3v_2 - x$$

$$(0, 0), (-3, -5)$$

b) Para cada ponto de equilíbrio, determine o jacobiano, isto é, o sistema linearizado (A e b) tais que em torno dos pontos de equilíbrio (\bar{v}_1, \bar{v}_2) tenha-se

$$\dot{v} = Av + bx$$

$$A = \begin{bmatrix} v_2 + 5 & v_1 \\ v_2 & v_1 + 3 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} -4x \\ -1 \end{bmatrix}$$

c) Analise o comportamento local em cada ponto de equilíbrio

$$(0, 0), A = \begin{bmatrix} 5 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}, \text{ Instável, autovalores } 3 \text{ e } 5, \quad (-3, -5), A = \begin{bmatrix} 0 & -3 \\ -5 & 0 \end{bmatrix}, \text{ Instável, autovalores } \pm\sqrt{15},$$