

* Pengertian SISTEM

* Representasi SISTEM → BAGIAN KUTAK

* Macam-macam SISTEM

- = Sistem dengan dan tanpa input
- Sistem Kausal dan non-Kausal
- Sistem Invertible dan non-invertible
- Sistem Time Invariant dan Time Varying

Sistem Linier dan Tak Linier

Liniaritas

MID

2 April

9 April

16 April

23 April

Paling cepat

$$x_1(t) \rightarrow y_1(t) = Kx_1(t)$$

$$y_1(t-\Delta) = Kx_1(t-\Delta)$$

$$x_2(t) \rightarrow y_2(t) = Kx_2(t)$$

$$y_2(t-\Delta) = Kx_2(t-\Delta)$$

$$y_2(t) = y_1(t-\Delta)$$

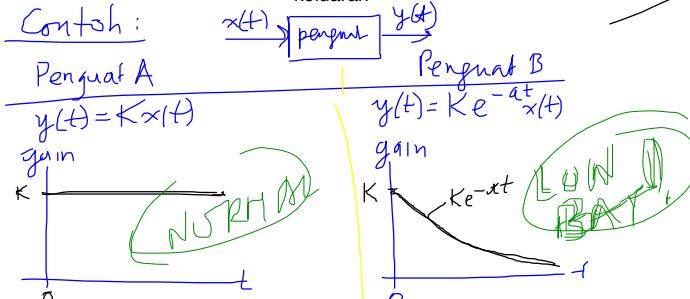
q.e.d. (terbukti)

Pergeseran waktu pada masukan HANYA menjauhi pergeseran waktu pada keluaran

* Sistem TIME INVARIANT dan TIME VARYING

DEFINISI Suatu sistem dikatakan time invariant jika pergeseran waktu (time shift) pada masukan hanya menghasilkan pergeseran waktu pada keluaran

Contoh:



Time-Invariant

$$x_1(t) \rightarrow y_1(t) = Kx_1(t)$$

$$x_2(t) \rightarrow y_2(t) = Kx_2(t)$$

$$y_2(t) = y_1(t-\Delta)$$

q.e.d. (terbukti)

Time-Varying

$$x_1(t) \rightarrow y_1(t) = Ke^{-\alpha t}x_1(t)$$

$$y_1(t-\Delta) = Ke^{-\alpha(t-\Delta)}x_1(t-\Delta)$$

$$x_2(t) \rightarrow y_2(t) = Ke^{-\alpha t}x_2(t)$$

$$y_2(t) = Ke^{-\alpha t}x_2(t)$$

$$y_2(t) \neq y_1(t-\Delta)$$

q.e.d. (terbukti)

NEXT! LINIER
Sistem dan TAK LINIER
sifat

23 April

23 April