# Analisis Fourier Bagian Kedua: Deret Fourier (Lanjutan)

#### Referensi:

- Signal and System, Oppenheim, Wilsky, & Nawab (Bab 3)
- Digital Signal Processing, Proakis & Manolakis (Bab 4.1)

# Isyarat-Isyarat yang tidak bisa direpresentasikan dalam Deret Fourier

- Mayoritas isyarat periodik bisa direpresentasikan dalam Deret Fourier.
- Ingat kembali persamaan sintesis dan analisis pada deret Fourier untuk isyarat periodik x(t):

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\frac{2\pi}{T}t}$$
 (1) Persamaan Sintesis

$$a_k = \frac{1}{T} \int_T x(t)e^{-jk\frac{2\pi}{T}t}dt$$
 (2) Persamaan Analisis

# Isyarat-Isyarat yang tidak bisa direpresentasikan dalam Deret Fourier

- Ada beberapa isyarat periodik x(t) yang <u>tidak bisa</u> direpresentasikan dalam Deret Fourier
- Salah satu penyebabnya adalah, saat dihitung koefisien deret Fourier  $a_k$  dengan persamaan analisis (2), hasil integrasi pada (2) tidak konvergen (nilai integrasi bisa tak berhingga)
- Penyebab lain: Meski hasil integrasi pada (2) konvergen (yang artinya seluruh koefisien  $a_k$  bisa dihitung), saat koefisien-koefisien  $a_k$  disubstitusikan ke persamaan sintesis (1), hasil persamaan sintesis tidak konvergen ke isyarat x(t) yang asli.

# Kondisi yang Harus Dipenuhi bagi Keberadaan Deret Fourier

- Seorang matematikawan, Peter Gustav Dirichlet, memformulasikan **kondisi** bagi isyarat periodik x(t) untuk bisa direpresentasikan dalam Deret Fourier.
- $\blacktriangleright$  Kondisi Dirichlet-1: Pada setiap perioda, x(t) harus absolutely integrable, artinya:

$$\int_{T} |x(t)|dt < \infty$$

Hal ini untuk memastikan bahwa koefisien Deret Fourier  $a_k$  tidak akan bernilai tak berhingga.

# Kondisi yang Harus Dipenuhi bagi Keberadaan Deret Fourier

Penjelasan bagi Kondisi di atas adalah sebagai berikut. Dari persamaan analisis (2) kita bisa menuliskan magnitude dari koefisien deret Fourier  $a_k$  sebagai:

$$|a_k| = \left| \frac{1}{T} \int_T x(t)e^{-jk\omega_0 t} dt \right|$$

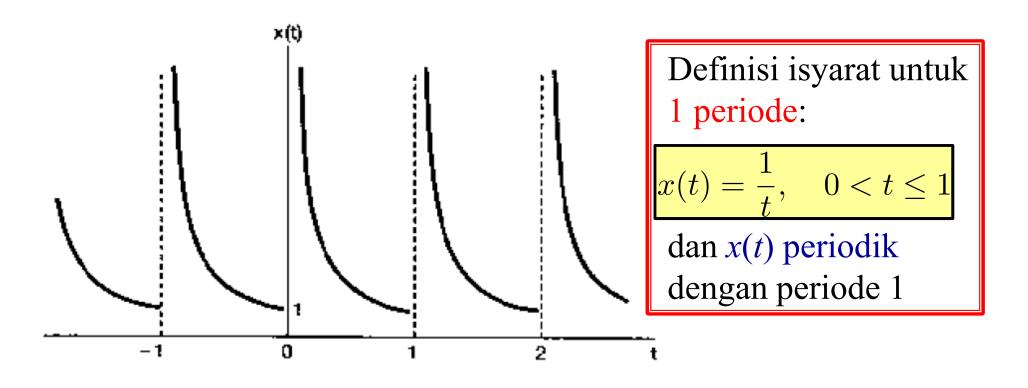
$$\leq \frac{1}{T} \int_T |x(t)e^{-jk\omega_0 t}| dt = \frac{1}{T} \int_T |x(t)| dt$$

Jadi jika  $\int_T |x(t)| dt < \infty$  maka otomatis  $|a_k| < \infty$ 

# Kondisi yang Harus Dipenuhi bagi Keberadaan Deret Fourier

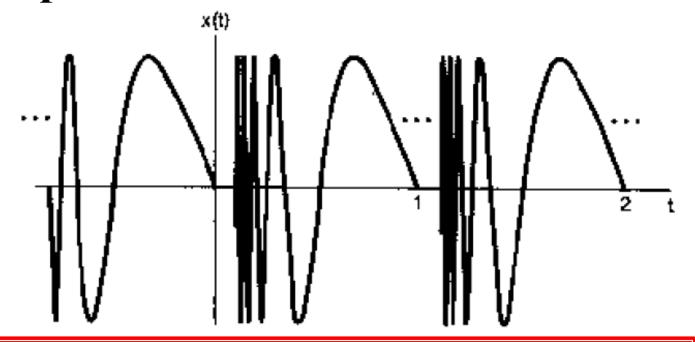
- Kondisi Dirichlet-2: Pada setiap interval waktu yang terbatas (any finite interval of time), jumlah variasi x(t) terbatas. Artinya jumlah titik puncak (maksima dan minima) pada setiap perioda isyarat x(t) harus berhingga/terbatas.
- Kondisi Dirichlet-3: Pada setiap interval atau periode tertentu, jumlah/cacah diskontinuitas harus berhingga/terbatas. Kemudian, tiap-tiap diskontinuitas tersebut harus memiliki ukuran yang berhingga/terbatas pula

# Isyarat-Isyarat yang tidak bisa direpresentasikan dalam Deret Fourier



Gambar: Isyarat ini melanggar Kondisi Dirichlet Pertama Diambil dari Signal and Systems 2nd Edition by Oppenheim Page 199

# Isyarat-Isyarat yang tidak bisa direpresentasikan dalam Deret Fourier

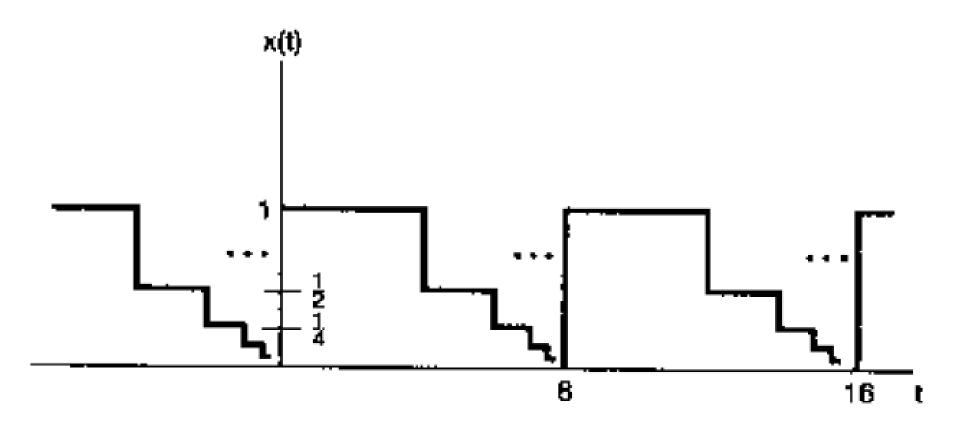


Definisi isyarat untuk 1 periode:

$$x(t) = \sin\left(\frac{2\pi}{t}\right), \quad 0 < t \le 1$$
 dan  $x(t)$  periodik dengan periode 1

Gambar: Isyarat ini melanggar Kondisi Dirichlet Kedua Diambil dari Signal and Systems 2nd Edition by Oppenheim Page 199

# Isyarat-Isyarat yang tidak bisa direpresentasikan dalam Deret Fourier



Gambar: Isyarat ini melanggar Kondisi Dirichlet Ketiga Diambil dari Signal and Systems 2nd Edition by Oppenheim Page 199

- Dalam menguraikan berbagai sifat-sifat deret Fourier bisa digunakan <u>notasi ringkas</u> untuk mengilustrasikan relasi antara isyarat periodik dengan koefisien deret Fourier-nya.
- ▶ Jika x(t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan koefisien deret Fourier x(t) diberikan oleh  $a_k$ , atau dengan kata lain:

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t},$$

Maka kita bisa menuliskan ringkasan dari persamaan di atas sebagai

Notasi di atas digunakan untuk menandakan hubungan pasangan antara isyarat periodik x(t) dengan koefisien deret Fouriernya (yaitu  $a_k$  untuk semua integer k)

#### Sifat 1: Linearitas

Jika x(t) dan y(t) adalah isyarat periodik dengan periode T dan

$$x(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k \qquad y(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} b_k$$

Maka z(t) = Ax(t) + By(t) adalah isyarat periodik dengan periode T dan

$$z(t) = Ax(t) + By(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} c_k = Aa_k + Bb_k$$

Pembuktian Sifat 1: Linearitas

Berhubung:  $x(t) \overset{\mathcal{FS}}{\leftrightarrow} a_k$ , dan  $y(t) \overset{\mathcal{FS}}{\leftrightarrow} b_k$ 

Maka relasi di atas ekivalen dengan

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t},$$

$$y(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} b_k e^{jk\omega_0 t},$$

Dengan demikian, kombinasi linear dari x(t) dan y(t) yaitu z(t) = Ax(t) + By(t) bisa dituliskan sebagai:

$$z(t) = A \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} + B \sum_{k=-\infty}^{\infty} b_k e^{jk\omega_0 t}$$

#### Pembuktian Sifat 1 (Lanjutan)

$$z(t) = A \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} + B \sum_{k=-\infty}^{\infty} b_k e^{jk\omega_0 t}$$

$$z(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \left[ Aa_k e^{jk\omega_0 t} + Bb_k e^{jk\omega_0 t} \right]$$

$$z(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} (Aa_k + Bb_k) e^{jk\omega_0 t} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k e^{jk\omega_0 t}$$

Dengan  $c_k = Aa_k + Bb_k$  (Pembuktian Selesai)

#### **Sifat 2: Time Shifting**

• Jika x(t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x(t) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$$

Maka  $y(t)=x(t-t_0)$  adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x(t-t_0) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} e^{-jk\omega_0 t_0} a_k$$

Cukup jelas bahwa pergeseran suatu isyarat x(t) dengan tunda waktu  $t_0$  tidak akan mengubah periode isyarat. Sehingga jelas bahwa  $x(t - t_0)$  akan periodik dengan periode T.

#### **Pembuktian Sifat 2: Time Shifting**

Bukti: Katakanlah  $b_k$  adalah koefisien deret Fourier bagi  $y(t) = x(t - t_0)$ , maka

$$b_k = \frac{1}{T} \int_T y(t)e^{-jk\omega_0 t} dt = \frac{1}{T} \int_T x(t - t_0)e^{-jk\omega_0 t} dt$$

Asumsikan:  $\tau = t - t_0$ , maka  $d\tau = dt$  dan range dari  $\tau$  juga akan meliputi interval berdurasi T. Dengan demikian,

$$b_k = \frac{1}{T} \int_T x(\tau) e^{-jk\omega_0(\tau + t_0)} d\tau$$

#### Pembuktian Sifat 2 (Lanjutan)

$$b_k = e^{-jk\omega_0 t_0} \frac{1}{T} \int_T x(\tau) e^{-jk\omega_0 \tau} d\tau$$
$$= e^{-jk\omega_0 t_0} a_k = e^{-jk\left(\frac{2\pi}{T}\right)t_0} a_k$$

Dengan demikian, terbukti bahwa jika:

$$x(t) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$$
 atau  $x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$ ,

Maka  $x(t-t_0) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} e^{-jk\omega_0 t_0} a_k$ 

atau 
$$x(t - t_0) = \sum_{k = -\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0(t - t_0)},$$

#### Sifat 3: Time Reversal

Jika x(t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x(t) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$$

Maka y(t)=x(-t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x(-t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_{-k}$$

Cukup jelas bahwa membalik sumbu waktu <u>tidak akan</u> mengubah periode isyarat. Sehingga jelas bahwa x(-t) akan periodik dengan periode yang sama dengan periode x(t) yaitu T.

#### **Pembuktian Sifat 3: Time Reversal**

Berhubung:  $x(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$ 

Maka bisa dituliskan

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$$

Dengan demikian, jika  $b_k$  adalah koefisien deret Fourier bagi y(t) dan y(t) = x(-t), maka diperoleh

$$y(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} b_k e^{jk\omega_0 t} = x(-t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{-jk\omega_0 t}$$

#### Pembuktian Sifat 3 (Lanjutan)

Jika diperkenalkan m = -k, maka

$$y(t) = x(-t) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} a_{-m} e^{jm\omega_0 t}$$

Dengan demikian,

$$y(t) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} b_m e^{jm\omega_0 t} = x(-t) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} a_{-m} e^{jm\omega_0 t}$$

• Jelas bahwa  $b_m = a_{-m}$ .

#### Pembuktian Sifat 3 (Lanjutan)

Dengan demikian, terbukti bahwa jika:

$$x(t) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$$
 atau  $x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$ ,

Maka

$$x(-t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_{-k} e^{jk\omega_0 t},$$

atau

$$x(-t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_{-k}$$

#### **Sifat 4: Time Scaling**

• Jika x(t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$$

$$\max_{k=-\infty} a_k e^{jk(\alpha\omega_0)t}$$

• Artinya  $x(\alpha t)$  adalah isyarat periodik dengan periode  $T/\alpha$  (dengan frekuensi fundamental  $\alpha \omega_0 = 2\pi/(T/\alpha)$ )

#### **Sifat 4: Time Scaling**

- Dengan demikian, koefisien Deret Fourier tidak mengalami perubahan, tetapi representasi Deret Fourier mengalami perubahan karena terjadinya perubahan fundamental frequency dari  $\omega_0$  ke  $\alpha\omega_0$ .
- Pembuktian tidak tersedia karena bisa dilakukan dengan cukup mudah (tinggal mengganti *t* dengan α*t*)

#### Sifat 5: Perkalian

Jika x(t) dan y(t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k \qquad y(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} b_k$$

Maka x(t)y(t) adalah isyarat periodik dengan periode T dan

$$x(t)y(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\leftrightarrow} h_k = \sum_{l=-\infty}^{\infty} a_l b_{k-l}$$

#### Pembuktian Sifat 5: Perkalian

Berdasarkan pernyataan di atas, representasi deret Fourier bagi x(t) dan y(t) bisa dituliskan sebagai

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t},$$

$$y(t) = \sum_{l=-\infty}^{\infty} b_l e^{jl\omega_0 t},$$

Maka

$$x(t)y(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \sum_{l=-\infty}^{\infty} a_k b_l e^{jk\omega_0 t} e^{jl\omega_0 t}$$
$$= \sum_{k=-\infty}^{\infty} \sum_{l=-\infty}^{\infty} a_k b_l e^{j(k+l)\omega_0 t}$$

#### Pembuktian Sifat 5: Perkalian

▶ Jika m = k + l maka m juga berkisar dari  $-\infty$  ke  $+\infty$ , sehingga

$$x(t)y(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \sum_{m=-\infty}^{\infty} a_k b_{m-k} e^{jm\omega_0 t}$$

Kita pertukarkan posisi jumlahan:

$$x(t)y(t) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k b_{m-k} e^{jm\omega_0 t}$$

 $\text{Kita set} \quad h_m = \sum_{k=-\infty} a_k b_{m-k}$ 

#### Pembuktian Sifat 5: Perkalian

Dengan demikian, persamaan di atas menjadi

$$x(t)y(t) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} h_m e^{jm\omega_0 t},$$

• Bila kita bandingkan persamaan di atas dengan persamaan umum deret Fourier, maka jelas bahwa koefisien deret Fourier untuk x(t)y(t) di atas diberikan oleh

$$h_m = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k b_{m-k}$$

#### Sifat 6: Konjugasi

• Jika x(t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$$

Maka  $x^*(t)$  adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan

$$x^*(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_{-k}^*$$

#### Pembuktian Sifat 6: Konjugasi

▶ Telah diketahui bahwa:

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t},$$

Jika kita kenakan operasi konjugat pada persamaan di atas maka diperoleh

$$x^*(t) = \left[\sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}\right]^* = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k^* e^{-jk\omega_0 t}$$

#### Pembuktian Sifat 6: Konjugasi

Agar pangkat komponen eksponensial konsisten dengan format deret Fourier, kita membalik variabel dalam jumlahan dari *k* menjadi –*k* (selang perubahan <u>tidak akan</u> berubah):

$$x^*(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_{-k}^* e^{jk\omega_0 t} \quad (4)$$

Cukup jelas dari (4) bahwa jika:

$$x(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$$
 maka

$$x^*(t) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a^*_{-k}$$

#### Konsekuensi Sifat 6: Konjugasi

Tampak bahwa jika x(t) adalah isyarat real, maka  $x(t)=x^*(t)$  dan diperoleh dari pers. (4) di atas bahwa:

$$x^*(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_{-k}^* e^{jk\omega_0 t} = x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$$

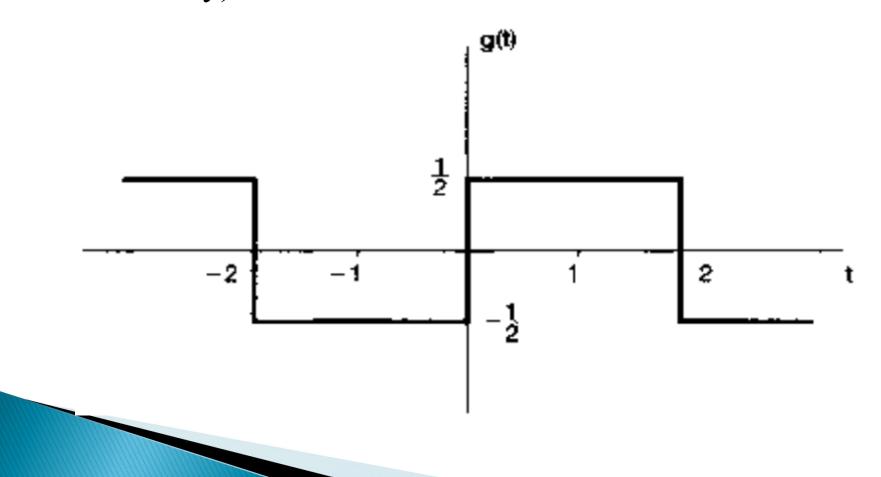
ightharpoonup Jadi untuk isyarat real x(t) berlaku:

$$a_{-k} = a_k^*$$

Dan akibatnya  $a_0$  bernilai real sedangkan untuk **magnitude** koefisien deret Fourier berlaku:

$$|a_{-k}| = |a_k|$$

Lihat Example 3.6 Buku Signal & System (Oppenheim & Willsky) hal 206-207 serta Gambar 3.10



- Tampak isyarat g(t) dengan periode fundamental sebesar 4.
- Untuk menentukan representasi deret Fourier, kita bisa menentukan koefisien deret Fourier dengan formula:

$$a_k = \frac{1}{T} \int_T g(t)e^{-jk\frac{2\pi}{T}t}dt = \frac{1}{T} \int_{-2}^2 g(t)e^{-jk\frac{2\pi}{T}t}dt$$

Namun kita bisa pula memanfaatkan Contoh-2 pada slide bagian 1 (Contoh 3.5 Buku Oppenheim) dan memanfaatkan sifat-sifat deret Fourier yang telah dibahas.

Iika kita menggunakan Contoh 2 pada Bagian 1 dan untuk isyarat x(t) pada contoh tersebut kita set T=4 dan  $T_1=1$ , maka tampak bahwa g(t) pada Contoh ini dapat dituliskan:

$$g(t) = x(t-1) - \frac{1}{2}$$

Dari time-shifting property jelas bahwa jika koefisien deret Fourier bagi x(t) adalah  $a_k$ , dan koefisien deret Fourier bagi x(t-1) adalah  $b_k$ , maka:

$$b_k = a_k e^{-jk\frac{2\pi}{T}(1)} = a_k e^{-jk\frac{2\pi}{4}} = a_k e^{-jk\frac{\pi}{2}}$$

Noefisien Deret Fourier bagi komponen DC (konstan) pada g(t) yaitu 1/2 diberikan oleh:

$$c_k = \begin{cases} 0, & \text{for } k \neq 0 \\ \frac{1}{2}, & \text{for } k = 0 \end{cases}$$

Iika kita menggunakan property <u>linearitas</u>, maka koefisien Deret Fourier bagi g(t) diberikan oleh

$$d_k = \begin{cases} a_k e^{-jk\pi/2}, & \text{for } k \neq 0 \\ a_0 - \frac{1}{2}, & \text{for } k = 0 \end{cases}$$

Langkah berikut adalah meninjau ulang  $a_k$  yang merupakan koefisien Deret Fourier bagi x(t) pada Contoh-2 Bagian I

- Tinjau Contoh-2 pada PPT Bagian I (Example 3.5 Signal & System Oppenheim & Willsky).
- ▶ Untuk T = 4 dan  $T_1 = 1$  diperoleh bahwa

$$a_0 = \frac{1}{2}$$

$$a_k = \frac{\sin(k\pi/2)}{k\pi}, \ k \neq 0$$

Dengan demikian, koefisien Deret Fourier bagi g(t) diberikan oleh:

$$d_k = \begin{cases} \frac{\sin(k\pi/2)}{k\pi} e^{-jk\pi/2}, & \text{for } k \neq 0\\ 0, & \text{for } k = 0 \end{cases}$$

 $\triangleright$  Dengan demikian, g(t) diberikan oleh:

$$g(t) = \sum_{k=-\infty}^{-1} d_k e^{jk\frac{2\pi}{T}t} + \sum_{k=1}^{\infty} d_k e^{jk\frac{2\pi}{T}t}$$
$$g(t) = \sum_{k=-\infty}^{-1} \frac{\sin(k\pi/2)}{k\pi} e^{-jk\pi/2} e^{jk\frac{2\pi}{T}t}$$

$$+\sum_{k=1}^{\infty} \frac{\sin(k\pi/2)}{k\pi} e^{-jk\pi/2} e^{jk\frac{2\pi}{T}t}$$

▶ Berhubung *T*=4 maka

$$g(t) = \sum_{k=-\infty}^{-1} \frac{\sin(k\pi/2)}{k\pi} e^{jk\frac{\pi}{2}(t-1)} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{\sin(k\pi/2)}{k\pi} e^{jk\frac{\pi}{2}(t-1)}$$

#### Sifat-Sifat Deret Fourier

#### Sifat 7: Differensiasi

Iika x(t) adalah isyarat periodik dengan periode T (frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T$ ) dan koefisien deret Fourier bagi x(t) diberikan oleh  $a_k$ :

$$x(t) \overset{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} a_k$$

• Dan bila y(t) adalah **turunan** dari x(t) terhadap waktu dan koefisien deret Fourier bagi y(t) diberikan oleh  $b_k$ :

$$y(t) = \frac{dx(t)}{dt}$$

$$y(t) \stackrel{\mathcal{FS}}{\longleftrightarrow} b_k$$

Maka  $b_k$  diberikan oleh:

$$b_k = jk\omega_0 a_k = jk\frac{2\pi}{T}a_k$$

#### Sifat-Sifat Deret Fourier

#### Pembuktian Sifat 7: Differensiasi

▶ Telah diketahui bahwa:

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t},$$

• Jika kita kenakan operasi derivative atau **turunan** terhadap waktu *t* pada persamaan di atas, akan diperoleh:

$$\frac{d x(t)}{dt} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{d a_k e^{jk\omega_0 t}}{dt} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} jk\omega_0 a_k e^{jk\omega_0 t}.$$

• Jika kita bandingkan pers. di atas dengan formula umum persamaan sintesis deret Fourier maka jelas bahwa koefisien deret Fourier diberikan oleh  $jk\omega_0 a_k$ .

#### Contoh-B

- Tinjau Contoh 3.7 pada Buku Signal and System,
   Oppenheim & Willsky
- Diketahui sebuah gelombang segitiga x(t) dengan periode T=4 dan frekuensi fundamental  $\omega_0 = 2\pi/T = \pi/2$ .

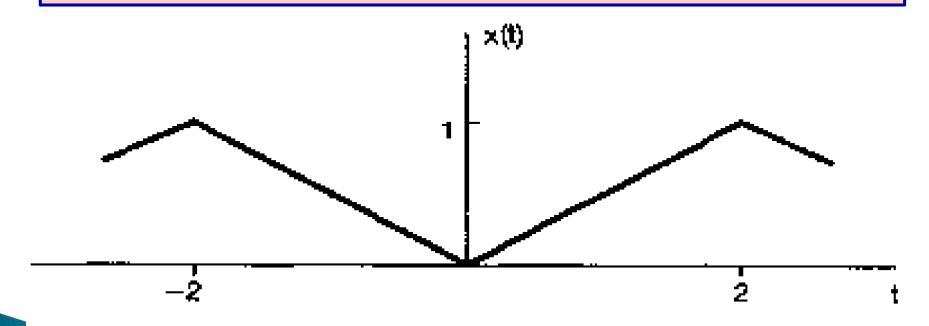


Figure 3.11 Triangular wave signal in Example 3.7.

- Tampak bahwa isyarat x(t) yang berupa gelombang segitiga di atas bila didifferensialkan akan menghasilkan isyarat g(t) pada Contoh A.
- Katakanlah  $e_k$  adalah koefisien Deret Fourier bagi x(t) (isyarat segitiga pada Contoh B)
- Telah diketahui bahwa koefisien Deret Fourier bagi g(t) (gelombang kotak pada Contoh A) diberikan oleh  $d_k$  (lihat contoh A)
- Dari Sifat Differensiasi (lihat Sifat 7) untuk Deret Fourier maka

$$d_k = jk\omega_0 e_k = jk\frac{2\pi}{T}e_k = jk\frac{\pi}{2}e_k$$

Dengan mempertimbangkan nilai  $d_k$  pada Contoh A, untuk  $k \neq 0$ :

$$e_k = \frac{2d_k}{jk\pi} = \frac{2\sin(\pi k/2)}{j(k\pi)^2}e^{-jk\pi/2}, \quad k \neq 0.$$

- $e_0$  tidak bisa dicari dengan formula di atas karena penyebut akan bernilai 0 jika kita masukkan k=0 pada formula di atas.
- Untuk k = 0,  $e_0$  dapat ditentukan dengan formula standar untuk menghitung deret Fourier.

Ingat bahwa

$$e_k = \frac{1}{T} \int_T x(t)e^{-jk\frac{2\pi}{T}t}dt$$

$$e_0 = \frac{1}{T} \int_T x(t)e^0 dt = \frac{1}{T} \int_T x(t)dt$$

Untuk kasus ini

$$e_0 = \frac{1}{T} \left\{ \int_{t=-2}^{t=0} \frac{-t}{2} dt + \int_{t=0}^{t=2} \frac{t}{2} dt \right\}$$

$$e_0 = \frac{1}{4} \left\{ \frac{-t^2}{4} \Big|_{t=-2}^{t=0} + \frac{t^2}{4} \Big|_{t=0}^{t=2} \right\} = \frac{1}{2}$$

Dengan demikian,

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{-1} \frac{2\sin(k\pi/2)}{jk^2\pi^2} e^{-jk\frac{\pi}{2}} e^{jk\frac{\pi}{2}t} + \frac{1}{2}$$
$$+ \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2\sin(k\pi/2)}{jk^2\pi^2} e^{-jk\frac{\pi}{2}} e^{jk\frac{\pi}{2}t}$$

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{-1} \frac{2\sin(k\pi/2)}{jk^2\pi^2} e^{jk\frac{\pi}{2}(t-1)} + \frac{1}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2\sin(k\pi/2)}{jk^2\pi^2} e^{jk\frac{\pi}{2}(t-1)} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2\sin(k\pi/2)}{jk^2\pi^2} e^{jk\frac{\pi}{2}(t-1)}$$

| Property               | Section      | Periodic Signal  | Fourier Series Coefficients   |
|------------------------|--------------|--|---|
|                        | all with the | x(t) Periodic with period T and  | $a_k$   |
|                        |              | $y(t)$ fundamental frequency $\omega_0 = 2\pi/T$   | <i>b</i> <sub>k</sub>   |
| Linearity              | 3.5.1        | Ax(t) + By(t)  | $Aa_k + Bb_k$   |
| Time Shifting          | 3.5.2        | $x(t-t_0) = e^{jM\omega_0 t} = e^{jM(2\pi/T)t}x(t)$  | $a_k e^{-jk\omega_0 t_0} = a_k e^{-jk(2\pi/T)t_0}$  |
| Frequency Shifting     | 256          |  | $a_{k-M} = a_{-k}^*$  |
| Conjugation            | 3.5.6        | $x^*(t)$   | $a_{-k}$  |
| lime Reversal          | 3.5.3        | x(-t)<br>$x(\alpha t), \alpha > 0$ (periodic with period $T/\alpha$ )  | $a_k$   |
| Time Scaling           | 3.5.4        | $x(\alpha i), \alpha > 0$ (periodic with period $x(\alpha i)$  | a k   |
| Periodic Convolution   |              | $\int_{T} x(\tau)y(t-\tau)d\tau$   | $Ta_kb_k$   |
| Multiplication         | 3.5.5        | x(t)y(t)   | $\sum_{l=-\infty}^{+\infty} a_l b_{k-l}$  |
| Differentiation        |              | $\frac{dx(t)}{dt}$   | $jk\omega_0 a_k = jk \frac{2\pi}{T} a_k$  |
|                        |              | at (6-its reduced and  | /1 / / 1 /  |
| Integration            |              | $\int_{-\infty}^{t} x(t) dt$ (finite valued and periodic only if $a_0 = 0$ )   | $\left(\frac{1}{jk\omega_0}\right)a_k = \left(\frac{1}{jk(2\pi/T)}\right)^{k}$                  |
|                        |              |  | $a_k = a_{-k}^*$  |
|                        |              | nonuna of the seed of the real   | $\Re\{a_k\} = \Re\{a_{-k}\}$  |
| Conjugate Symmetry for | 3.5.6        | x(t) real $x(t)$ real and even $x(t)$ real and odd $x(t)$ real and odd $x(t)$ real and odd $x(t)$  | $\begin{cases} \mathfrak{G}m\{a_k\} = -\mathfrak{G}m\{a_{-k}\} \\  a_k  =  a_{-k}  \end{cases}$ |
| Real Signals           |              |  | $\langle a_k \rangle = \langle a_{-k} \rangle$  |
|                        |              | A THE OPEN A PERSON OF THE PER | $( \angle a_k = - \angle a_{-k} )$  |
| Real and Even Signals  | 3.5.6        | x(t) real and even   | $a_k$ real and even   |
| Real and Odd Signals   | 3.5.6        | $x(t)$ real and odd $\times (t)$   | $a_k$ purely imaginary and o  |
| Even-Odd Decomposition |              | $\int x_e(t) = \mathcal{E}_{\nu}\{x(t)\}  [x(t) \text{ real}]$   | $\Re\{a_k\}$  |
| of Real Signals        | the hygina   | $\begin{cases} x_o(t) = \mathbb{O}d\{x(t)\} & [x(t) \text{ real}] \end{cases}$   | $j$ Im $\{a_k\}$  |
|                        |              | Parseval's Relation for Periodic Signals   |   |

$$\frac{1}{T}\int_{T}|x(t)|^{2}dt = \sum_{k=-\infty}^{+\infty}|a_{k}|^{2}$$

Jika diketahui dua buah vektor berukuran  $n \times 1$  yaitu  $\mathbf{a} = [a_1, a_2, ..., a_n]^T$  dan  $\mathbf{b} = [b_1, b_2, ..., b_n]^T$ , maka dot product antara  $\mathbf{a}$  dan  $\mathbf{b}$  diberikan oleh

$$\mathbf{a}.\mathbf{b} = \mathbf{a}^T \mathbf{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots + a_n b_n$$

- ▶ Dengan [.]<sup>T</sup> mengindikasikan operasi transpose dari suatu vektor.
- Dot product antara vektor  $\mathbf{a} = [a_1, a_2, ..., a_n]^T$  dengan dirinya sendiri akan menghasilkan kuadrat panjang vektor  $\mathbf{a}$ :

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = \mathbf{a}^T \mathbf{a} = a_1^2 + a_2^2 + \dots + a_n^2 = |\mathbf{a}|^2$$

- Pada saat dua vektor yang di-dot productkan adalah vektor kompleks, maka pada saat operasi dot product dilakukan, elemen-elemen vektor yang kedua <u>dikonjugatkan</u>.
- ▶ Dengan demikian, jika dua vektor berukuran  $n \times 1$  diberikan sebagai  $\mathbf{a} = [a_1 + j\alpha_1, a_2 + j\alpha_2, ..., a_n + j\alpha_n]^T$  dan  $\mathbf{b} = [b_1 + j\beta_1, b_2 + j\beta_2, ..., b_n + j\beta_n]^T$ , maka:

$$\mathbf{a}.\mathbf{b} = \mathbf{a}^T \mathbf{b}^* = (a_1 + j\alpha_1)(b_1 - j\beta_1) + (a_2 + j\alpha_2)(b_2 - j\beta_2) + \dots + (a_n + j\alpha_n)(b_n - j\beta_n)$$

Dengan (.)\* mengindikasikan operasi konjugat dari skalar atau vektor.

Dot product antara vektor kompleks  $\mathbf{a} = [a_1 + j\alpha_1, a_2 + j\alpha_2, ..., a_n + j\alpha_n]^T$  dengan dirinya sendiri akan menghasilkan kuadrat panjang vektor  $\mathbf{a}$ :

$$\mathbf{a}.\mathbf{a} = \mathbf{a}^{T}\mathbf{a}^{*} = (a_{1} + j\alpha_{1})(a_{1} - j\alpha_{1}) + (a_{2} + j\alpha_{2})(a_{2} - j\alpha_{2}) + \dots + (a_{n} + j\alpha_{n})(a_{n} - j\alpha_{n})$$

$$= |a_{1} + j\alpha_{1}|^{2} + |a_{2} + j\alpha_{2}|^{2} + \dots + |a_{n} + j\alpha_{n}|^{2}$$

- Hal ini konsisten dengan kasus dot product untuk vektor real.
- Perlu dicatat bahwa |z| merepresentasikan magnitude dari bilangan kompleks z.

- Kita kembali ke kasus vektor real untuk memudahkan diskusi berikut.
- Tinjau Ruang Berdimensi tiga dengan vektor-vektor memiliki tiga buah elemen.
- Misalkan vektor  $\mathbf{x} = [3 -5 7]^T$  bisa diuraikan menjadi

$$\begin{bmatrix} 3 \\ -5 \\ 7 \end{bmatrix} = 3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} - 5 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + 7 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$
 (5)

Di sini [1 0 0]<sup>T</sup> adalah vektor satuan dengan arah tertentu. Jika kita menggunakan sistem koordinat Kartesian, [1 0 0]<sup>T</sup> bisa dipandang sebagai vektor satuan yang searah sumbu-x.

- ▶ Dengan demikian, [0 1 0]<sup>T</sup> dapat dipandang sebagai vektor satuan yang searah sumbu-y, sedangkan [0 0 1]<sup>T</sup> dapat dipandang sebagai vektor satuan yang searah sumbu-z
- Artinya pada persamaan (5), kontribusi komponen yang searah pada sumbu-x ([1 0 0] $^T$ ) pada [3 -5 7] $^T$  adalah 3.
- ► Kontribusi komponen yang searah pada sumbu-*y* ([0 1 0]<sup>T</sup>) pada [3 -5 7]<sup>T</sup> adalah -5
- Kontribusi komponen yang searah pada sumbu-z ([0 0 1] $^T$ ) pada [3 -5 7] $^T$  adalah 7

- Vektor-vektor  $[1\ 0\ 0]^T$ ,  $[0\ 1\ 0]^T$ , dan  $[0\ 0\ 1]^T$  sering disebut dengan **vektor-vektor basis**.
- Untuk mengetahui besarnya kontribusi dari suatu vektor basis pada suatu vektor tertentu y, kita bisa melakukan dot product antara y dengan vektor basis tersebut.
- Misalkan untuk mengetahui kontribusi komponen yang searah dengan sumbu-y pada vektor [3 -5 7]<sup>T</sup> pada persamaan (5) bisa diperoleh dengan operasi dot product:

$$\begin{bmatrix} 3 \\ -5 \\ 7 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = (3)(0) + (-5)(1) + (7)(0) = -5$$

Demikian pula, kontribusi komponen yang searah dengan sumbu-*x* dan dengan sumbu-*z* pada vektor [3 -5 7]<sup>T</sup> pada persamaan (5) berturut-turut bisa diperoleh dengan operasi *dot product*:

$$\begin{bmatrix} 3 \\ -5 \\ 7 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = (3)(1) + (-5)(0) + (7)(0) = 3$$

$$\begin{bmatrix} 3 \\ -5 \\ 7 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = (3)(0) + (-5)(0) + (7)(1) = 7$$

- Kita bisa melakukan ekstensi konsep dot product pada operasi vektor ke operasi isyarat.
- Isyarat x(t) untuk semua titik waktu t bisa pula kita tampung nilainya pada suatu vektor. Dengan demikian, vektor yang kita dapat akan memiliki ukuran yang tak berhingga.
- Hal yang sama bisa kita berlakukan pada isyarat eksponensial kompleks  $e^{jk\omega_0t} = \exp(jk(2\pi/T)t)$
- Isyarat e<sup>jkω0t</sup> untuk semua titik waktu *t* bisa pula kita tampung nilainya pada suatu vektor. Dan vektor yang dihasilkan akan memiliki ukuran yang tak berhingga pula.

Tinjau kembali Persamaan Analisis Deret Fourier.

$$a_k = \frac{1}{T} \int_T x(t) e^{-jk\omega_0 t} dt = \frac{1}{T} \int_T x(t) e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt$$
 (2)

- Dari diskusi tentang konsep dot product serta dimungkinkannya memandang isyarat sebagai vektor berdimensi tak hingga, maka kita bisa memandang pers. (2) sebagai operasi dot product pula.
- Operasi dot product yang terjadi pada (2) adalah antara isyarat x(t) dengan isyarat  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  (atau  $\exp(jk\omega_0 t)$ ).

- Perhatikan bahwa x(t) umumnya bernilai kompleks sedangkan  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  jelas bernilai kompleks.
- Perhatikan bahwa saat kedua isyarat ini kita operasikan pada persamaan (2), salah satu isyarat yaitu  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  dikonjugatkan menjadi  $\exp(-jk(2\pi/T)t)$
- Hal ini konsisten dengan operasi dot product pada dua vektor kompleks (di mana vektor kedua pada operasi dot product dikonjugatkan).
- Pertanyaannya mengapa pers. (2) bisa dipandang sebagai operasi dot product.

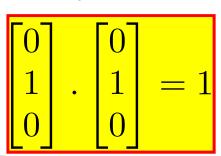
- Perhatikan bahwa saat kita melakukan operasi dot product antara a dan b:
  - Elemen a dan b pada indeks yang bersesuaian kita kalikan
  - Seluruh hasil perkalian yang didapat kita jumlahkan seluruhnya
- ▶ Hal yang sama berlaku pada persamaan (2):
  - Nilai isyarat x(t) dan  $\exp(-jk(2\pi/T)t)$  pada indeks t yang bersesuaian kita <u>kalikan</u>
  - Berhubung *t* adalah indeks waktu kontinu, maka seluruh hasil perkalian yang didapat di atas kita integralkan (jumlahan diganti integral).
  - Proses integrasi kita lakukan untuk satu periode *T*.

- Kita kembali dengan vektor-vektor pada ruang dimensi-3 yang kita singgung sebelumnya.
- Tinjau 3 vektor basis yang telah disinggung yaitu:  $[1 \ 0 \ 0]^T$ ,  $[0 \ 1 \ 0]^T$ ,  $[0 \ 0 \ 1]^T$ .
- Tampak bahwa jika tiap pasang vektor di atas kita dot productkan hasilnya 0. Misalnya:

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = (0)(1) + (1)(0) + (0)(0) = 0$$

- ▶ Hal yang sama berlaku pula untuk 2 pasang vektor basis yang lain yaitu [1 0 0]<sup>T</sup> dengan [0 0 1]<sup>T</sup> serta [0 1 0]<sup>T</sup> dengan [0 0 1]<sup>T</sup>.
- Hal ini cukup wajar karena ketiga vektor di atas merupakan tiga vektor basis yang saling tegak lurus.
- Ketika setiap dari ketiga vektor basis di atas kita dot productkan dengan dirinya sendiri maka hasilnya 1:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = 1$$



|  | $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 1$ |
|--|---|
|--|---|

- Hal ini juga wajar karena tiap vektor basis di atas merupakan vektor unit (vektor yang panjangnya 1).
- Berikutnya kita akan melihat apakah sekumpulan fungsi eksponensial kompleks yang saling harmonik, yaitu  $\exp(jk(2\pi/T)t)$ ,  $k = 0, \pm 1, \pm 2, \pm 3, ....$  juga memiliki **karaketeristik serupa** dengan vektor basis  $[1\ 0\ 0]^T$ ,  $[0\ 1\ 0]^T$ , dan  $[0\ 0\ 1]^T$ , untuk kasus vektor di ruang dimensi-3.
- Untuk keperluan ini kita akan kenakan operasi integral serupa dengan persamaan analisis Deret Fourier (2) hanya saja <u>tidak</u> antara x(t) dengan  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  namun antar  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  dengan nilai k yang berbeda-beda

- Mula-mula kita kenakan operasi integral antara  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  dengan <u>dirinya sendiri</u> (k yang sama).
- Namun ingat bahwa kita ingin konsisten dengan operasi dot product pada vektor kompleks, sehingga  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  yang kedua kita konjugatkan menjadi  $\exp(-jk(2\pi/T)t)$ :

$$\frac{1}{T} \int_{T} e^{+jk\frac{2\pi}{T}t} e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} e^{+jk\frac{2\pi}{T}t} e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt$$
$$= \frac{1}{T} \int_{0}^{T} e^{0} dt = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} 1 dt = 1$$

- Cukup menarik bahwa jika kita kenakan operasi persamaan analisis (2) (yang kita pandang serupa dengan operasi dot product) namun <u>bukan</u> antara x(t) dengan  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  melainkan antara  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  dengan dirinya sendiri, hasilnya adalah 1.
- ▶ Hal ini mengingatkan kita pada dot product antara vektor basis [1 0 0]<sup>T</sup> dengan dirinya sendiri yang hasilnya juga 1.
- Sekarang kita akan kenakan operasi integral persamaan analisis (2) antara  $\exp(jm(2\pi/T)t)$  dengan  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  (dengan  $k \neq m$  dan k serta m bilangan bulat).

Sekali lagi, kita ingin konsisten dengan operasi dot product pada vektor kompleks, sehingga faktor yang kedua yaitu  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  yang kedua kita konjugatkan menjadi  $\exp(-jk(2\pi/T)t)$ :

$$\frac{1}{T} \int_{T} e^{+jm\frac{2\pi}{T}t} e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} e^{+jm\frac{2\pi}{T}t} e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt$$

$$= \frac{1}{T} \int_{0}^{T} e^{j(m-k)\frac{2\pi}{T}t} dt$$

$$= \frac{1}{T} \int_{0}^{T} \cos((m-k)\frac{2\pi}{T}t) dt + \frac{j}{T} \int_{0}^{T} \sin((m-k)\frac{2\pi}{T}t) dt$$

$$= \frac{1}{T} \left[ \sin((m-k)\frac{2\pi}{T}t) \right]_0^T \left( \frac{T}{2\pi(m-k)} \right)$$

$$-\frac{j}{T} \left[ \cos((m-k)\frac{2\pi}{T}t) \right]_0^T \left( \frac{T}{2\pi(m-k)} \right)$$

$$= \frac{1}{2\pi(m-k)} \left[ \sin((m-k)\frac{2\pi}{T}t) \right]_0^T$$

$$-\frac{j}{2\pi(m-k)} \left[ \cos((m-k)\frac{2\pi}{T}t) \right]_0^T$$

$$= \frac{1}{2\pi(m-k)} \left[ \sin((m-k)2\pi) - \sin(0) \right]$$
$$-\frac{j}{2\pi(m-k)} \left[ \cos((m-k)2\pi) - \cos(0) \right]$$
$$= \frac{1}{2\pi(m-k)} \left[ 0 - 0 \right] - \frac{j}{2\pi(m-k)} \left[ 1 - 1 \right] = 0$$

Perhatikan bahwa pada perhitungan terakhir kita memanfaatkan fakta bahwa m dan k adalah bilangan bulat serta  $m \neq k$  yang artinya m - k adalah bilangan bulat yang <u>tidak nol</u>.

- Berhubung m k adalah bilangan bulat yang <u>tidak nol</u>, maka jelas bahwa  $cos((m k)2\pi) = 1$  dan  $sin((m k)2\pi) = 0$
- Dengan demikian bisa disimpulkan bahwa untuk k dan m bilangan bulat serta  $k \neq m$ , maka

$$\frac{1}{T} \int_{T} e^{+jm\frac{2\pi}{T}t} e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt = 0$$

Cukup menarik bahwa jika kita kenakan operasi persamaan analisis (2) antara  $\exp(jm(2\pi/T)t)$  dengan  $\exp(jk(2\pi/T)t)$ , dengan  $k \neq m$ , hasilnya adalah 0.

- ▶ Hal ini mengingatkan kita pada dot product antara vektor basis [1 0 0]<sup>T</sup> dengan [0 1 0]<sup>T</sup>, [1 0 0]<sup>T</sup> dengan [0 0 1]<sup>T</sup>, serta [0 1 0]<sup>T</sup> dengan [0 0 1]<sup>T</sup>, yang hasilnya juga 0.
- ▶ Ingat bahwa [1 0 0]<sup>T</sup>, [0 1 0]<sup>T</sup>, dan [0 0 1]<sup>T</sup> adalah 3 vektor basis yang saling tegak lurus di ruang dimensi-3
- ▶ Dengan demikian, kita bisa juga memandang bahwa  $\exp(jm(2\pi/T)t)$  dan  $\exp(jk(2\pi/T)t)$ , dengan  $k \neq m$ , adalah 2 fungsi yang saling tegak lurus (orthogonal) dalam 1 periode T!!

Dengan demikian, bisa diringkaskan untuk bilangan bulat
 m dan k:

$$\frac{1}{T} \int_{T} e^{+jm\frac{2\pi}{T}t} e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt = \begin{cases} 0, & \text{untuk } m \neq k \\ 1, & \text{untuk } m = k \end{cases}$$

Kesimpulannya, kita bisa menganggap seperangkat fungsi eksponensial kompleks yang saling harmonik yaitu  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  atau  $\exp(jk\omega_0t)$ , untuk  $k=0,\pm 1,\pm 2,\pm 3,\ldots$  sebagai fungsi-fungsi basis yang saling tegak lurus dalam satu periode T.

- ▶ Hal di atas analogi dengan fakta bahwa [1 0 0]<sup>T</sup>, [0 1 0] <sup>T</sup>, dan [0 0 1] <sup>T</sup> adalah 3 vektor basis yang saling tegak lurus di ruang dimensi-3.
- Sekarang kita tinjau persamaan sintesis Deret Fourier:

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\frac{2\pi}{T}t} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} \quad (1)$$

Dari persamaan sintesis (1) di atas, kita bisa mengatakan bahwa sembarang isyarat periodik x(t) bisa dituliskan sebagai **kombinasi linear** fungsi-fungsi basis  $\exp(jk\omega_0 t)$  yang saling tegak lurus dalam satu periode T.

▶ **Analogi** bagi persamaan (1) di atas untuk kasus vektor dimensi-3 adalah:

$$\mathbf{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} = b_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + b_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + b_3 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \tag{6}$$

▶ Jika kita bandingkan persamaan (1) dan (6), tampak bahwa  $\exp(jk(2\pi/T)t)$ , dengan  $k = 0, \pm 1, \pm 2, \pm 3, ...,$  memainkan peranan yang sama dengan [1 0 0]<sup>T</sup>, [0 1 0]<sup>T</sup>, dan [0 0 1]<sup>T</sup> (fungsi-fungsi basis yang saling tegak lurus dalam periode T vs vektor-vektor basis yang tegak lurus dalam ruang dimensi-3)

- Sedangkan koefisien deret Fourier  $a_k$  pada Persamaan (1) memainkan **peranan yang sama** dengan skalar  $b_1$ ,  $b_2$ , dan  $b_3$  pada persamaan (6) (sebagai bobot kontribusi dari tiap-tiap fungsi basis  $\exp(jk(2\pi/T)t)$  pada isyarat x(t) vs sebagai bobot kontribusi dari tiap-tiap vektor basis [1 0 0]<sup>T</sup>, [0 1 0]<sup>T</sup>, dan [0 0 1] <sup>T</sup> pada vektor **b**.
- Dan <u>cara mencari</u> bobot kontribusi tsb di atas pun serupa.
- Dot product antara b dengan vektor basis pada kasus vektor 3 dimensi
- Persamaan analisis Deret Fourier (2) pada kasus representasi isyarat dengan Deret Fourier.

Dengan kata lain,

$$a_k = \frac{1}{T} \int_T x(t) e^{-jk\omega_0 t} dt = \frac{1}{T} \int_T x(t) e^{-jk\frac{2\pi}{T}t} dt$$
 (2)

#### ANALOGI DENGAN

$$b_2 = \mathbf{b} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = (b_1)(0) + (b_2)(1) + b_3(0)$$