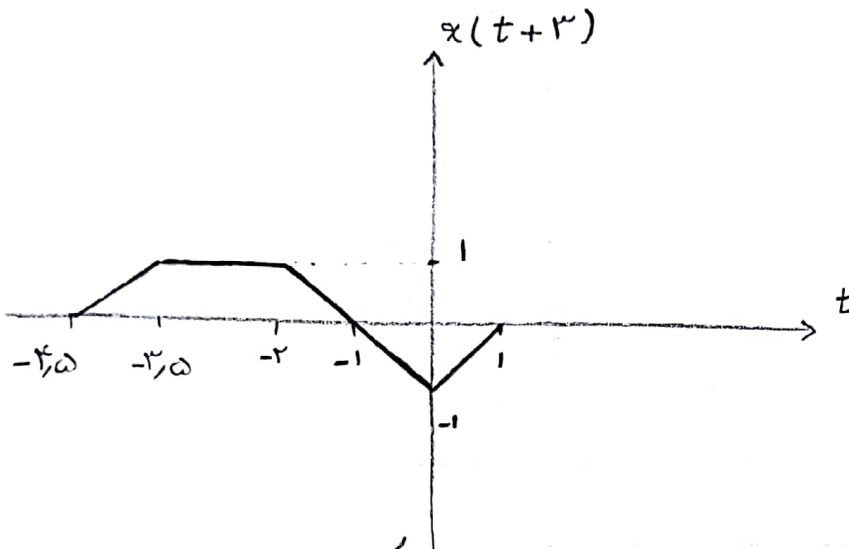
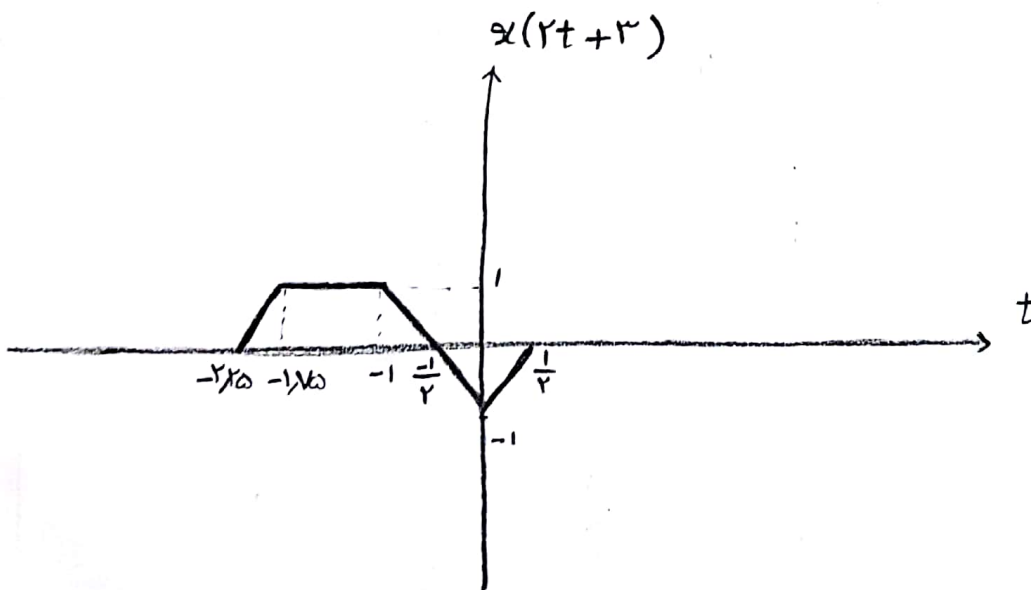


a) $x(2t+3)$

ابتدا ۳ واحد در راستای محور t به چپ منتقل می‌کنیم:

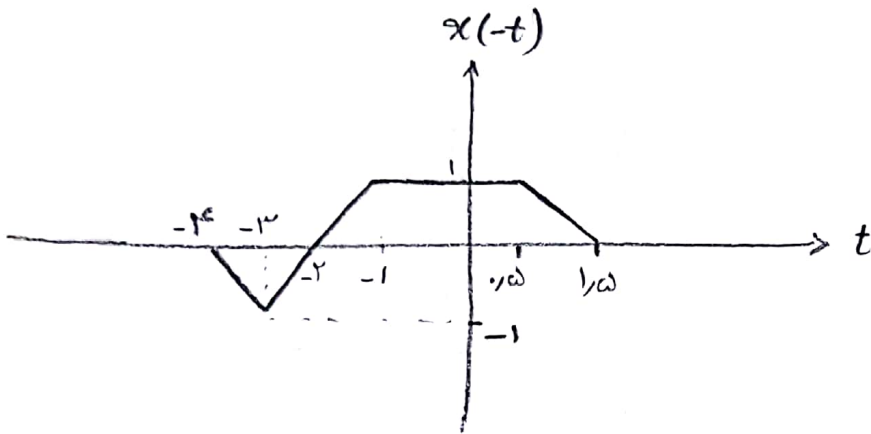


سپس ۵ در راستای محور t با ضریب $\frac{1}{2}$ جمع می‌کنیم:

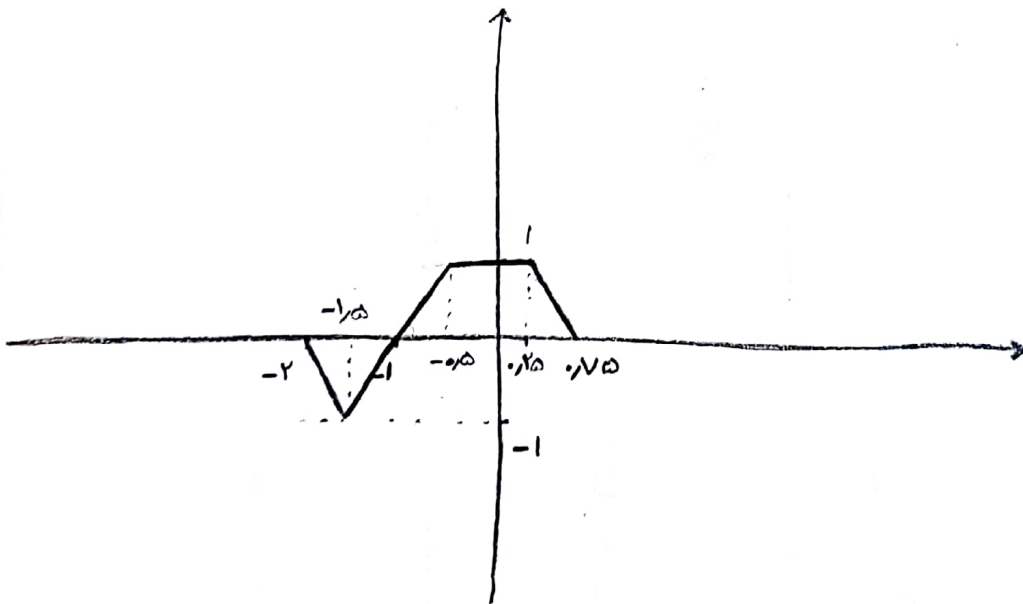


b) $x(-2t)$

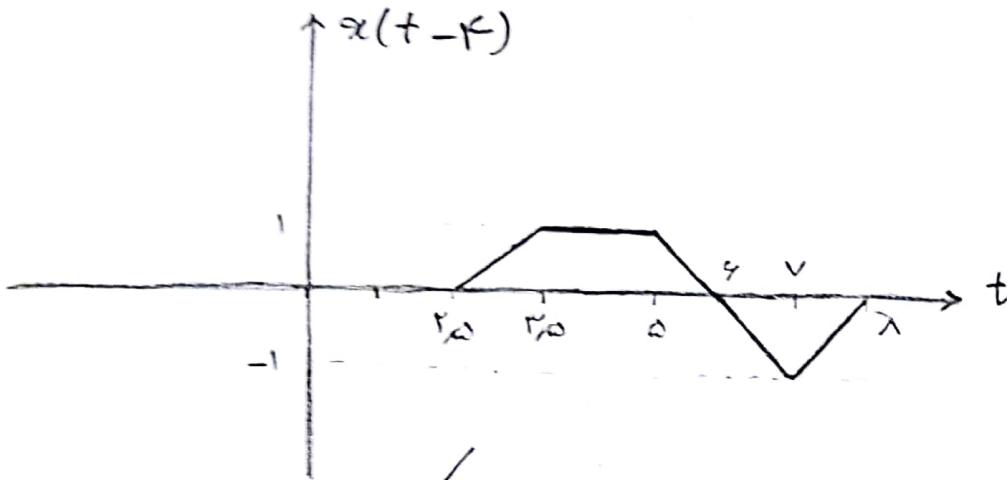
این نسبت به محور عمودی قرمز می کشیم:



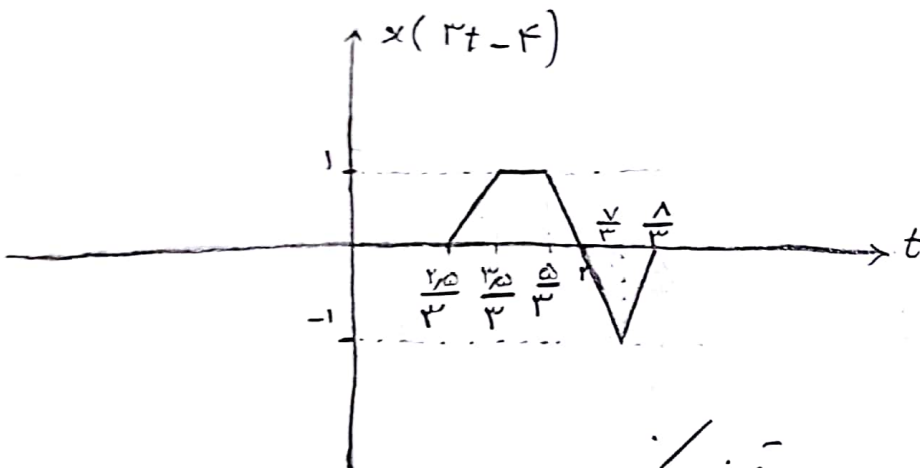
سپس در راستای محور t با فاصله $\frac{1}{2}$ جمع می کنیم:



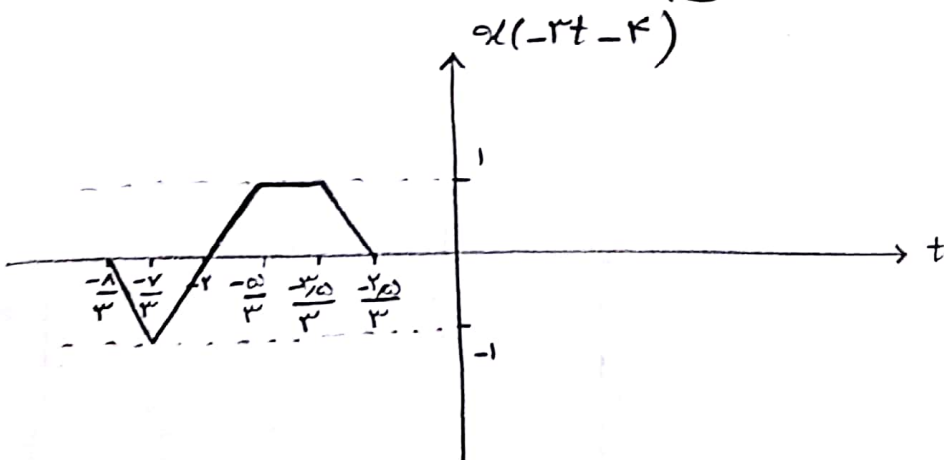
الف) $x(t)$ واحد در راستای محور t به سمت راست منتقل می‌شود:



ب) $\frac{1}{3}$ ضریب در راستای محور t انرا جمع می‌کنیم:

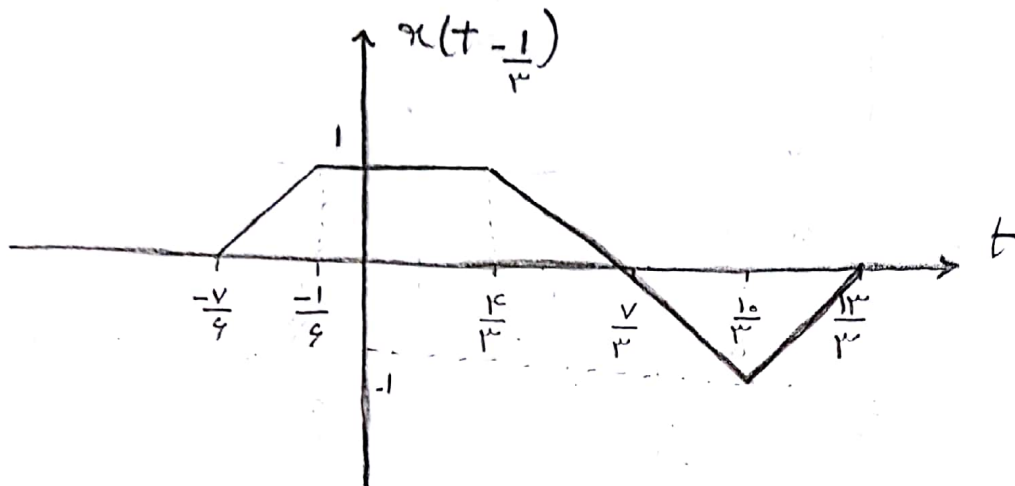


ج) $x(-3t-4)$ نسبت به محور عمودی قرینه می‌کنیم:



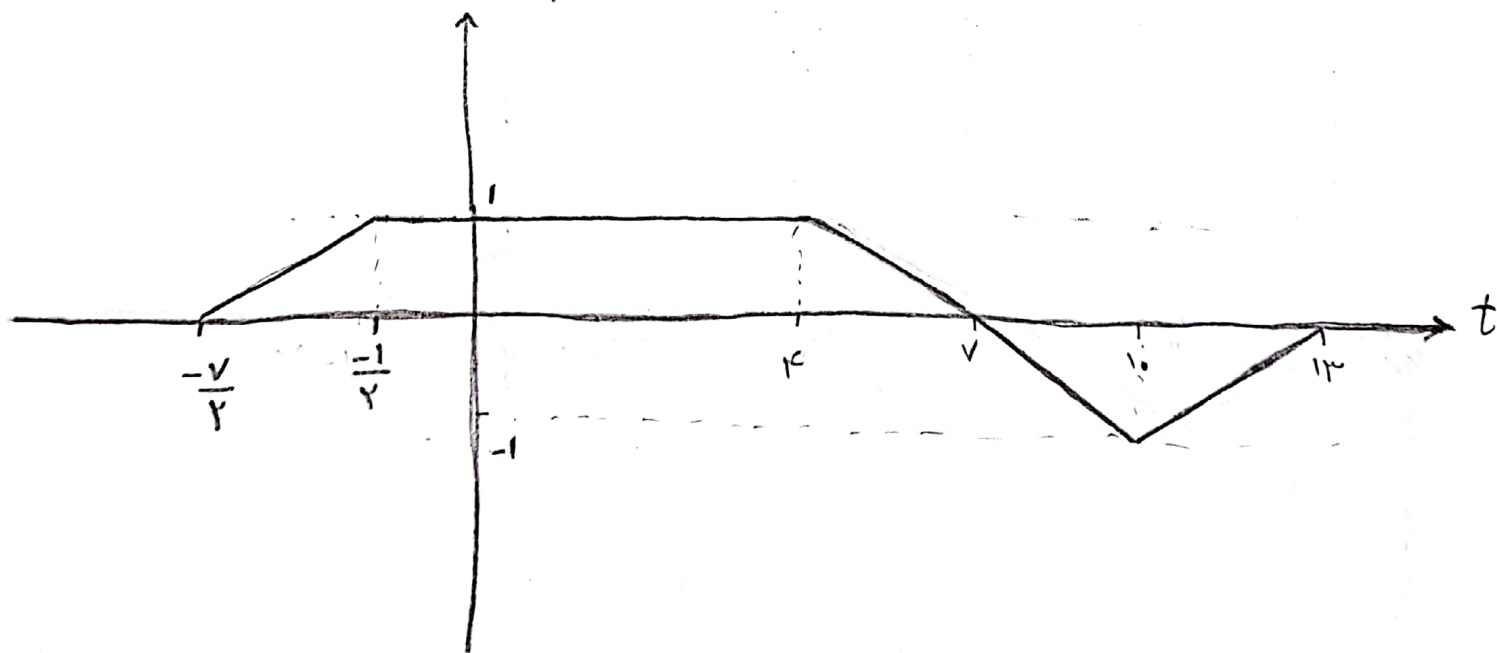
d) $x\left(\frac{t-1}{3}\right)$

اینرا در راستای محور t ، $\frac{1}{3}$ واحد به راست انتقال می دهیم



سین در راستای محور t ، با ضریب $\frac{1}{3}$ بزرگ می کنیم

$x\left(\frac{t-1}{3}\right)$



٢

$$x(t) = \underbrace{\frac{x(t) + x(-t)}{2}}_{\text{زوج}} + \underbrace{\frac{x(t) - x(-t)}{2}}_{\text{فرد}}$$

a) $x(t) = e^{-\omega t} \cos(t) u(t)$

زوج : $\frac{e^{-\omega t} \cos(t) u(t) + e^{\omega t} \cos(-t) u(-t)}{2}$

$$= \begin{cases} t > 0 \rightarrow \frac{e^{-\omega t} \cos(t)}{2} \\ t = 0 \rightarrow \frac{e^{-\omega t} \cos(t) + e^{\omega t} \cos(t)}{2} \\ t < 0 \rightarrow \frac{e^{\omega t} \cos(t)}{2} \end{cases}$$

فرد : $\frac{e^{-\omega t} \cos(t) u(t) - e^{\omega t} \cos(-t) u(-t)}{2}$

$$= \begin{cases} t > 0 \rightarrow \frac{e^{-\omega t} \cos(t)}{2} \\ t = 0 \rightarrow \frac{e^{-\omega t} \cos(t) - e^{\omega t} \cos(t)}{2} \\ t < 0 \rightarrow \frac{-e^{\omega t} \cos(t)}{2} \end{cases}$$

b) $x(t) = e^{-\gamma|t|} \cos(t)$

ج:
$$\frac{e^{-\gamma|t|} \cos(t) + e^{-\gamma|-t|} \cos(-t)}{2} = e^{-\gamma|t|} \cos(t)$$

ج:
$$\frac{e^{-\gamma|t|} \cos(t) - e^{-\gamma|-t|} \cos(-t)}{2} = 0$$

c) $x(t) = \pi(t - \tau, \omega) = u(t - \tau) - u(t - \tau - \omega)$

ج:
$$\frac{u(t - \tau) - u(t - \tau - \omega) + u(-t - \tau) - u(-t - \tau - \omega)}{2} = \begin{cases} t \leq -\tau - \omega \rightarrow 0 \\ -\tau - \omega < t \leq -\tau \rightarrow \frac{1}{2} \\ -\tau < t < \tau \rightarrow 0 \\ \tau \leq t < \tau + \omega \rightarrow \frac{1}{2} \\ t \geq \tau + \omega \rightarrow 0 \end{cases}$$

$$= \begin{cases} -\tau - \omega < t \leq -\tau \rightarrow \frac{1}{2} \\ \tau \leq t < \tau + \omega \rightarrow \frac{1}{2} \\ o.w \rightarrow 0 \end{cases}$$

ج:
$$\frac{u(t - \tau) - u(t - \tau - \omega) - u(-t - \tau) + u(-t - \tau - \omega)}{2} = \begin{cases} t \leq -\tau - \omega \rightarrow 0 \\ -\tau - \omega < t \leq -\tau \rightarrow -\frac{1}{2} \\ -\tau < t < \tau \rightarrow 0 \\ \tau \leq t < \tau + \omega \rightarrow -\frac{1}{2} \\ t \geq \tau + \omega \rightarrow 0 \end{cases}$$

$$= \begin{cases} -\tau - \omega < t \leq -\tau \rightarrow -\frac{1}{2} \\ \tau \leq t < \tau + \omega \rightarrow -\frac{1}{2} \\ o.w \rightarrow 0 \end{cases}$$

۱. جواب

۹۴/۳۱.۷۵) علی

۳

$$a) x(t) = \sin^r \left(\lambda t - \frac{\pi}{r} \right)$$

$$= \frac{1 - \cos \left(\lambda t - \frac{\pi}{r} \right)}{r} = \frac{1}{r} (1 - \sin(\lambda t))$$

$$\sin^r x = \frac{1 - \cos^r x}{r}$$

$$T_0 = \frac{r\pi}{\omega} = \frac{r\pi}{\lambda} = \frac{\pi}{f} \left(\rightarrow f_0 = \frac{1}{T_0} = \frac{f}{\pi} \right)$$

$$\frac{1}{r} (1 - \sin(\lambda(t + \frac{\pi}{f}))) = \frac{1}{r} (1 - \sin(\lambda t + r\pi)) = \frac{1}{r} (1 - \sin(\lambda t))$$

$$b) x(t) = e^{-r|t|} \sin(t) = \begin{cases} t > 0 \rightarrow e^{-rt} \sin(t) \\ t < 0 \rightarrow e^{rt} \sin(t) \end{cases}$$

مستأوب است چون اصل این r تابع با هم برابر نیست.

$$c) x(t) = e^{rj(\lambda t + \frac{\pi}{r})} = e^{\pi j} \times e^{r\lambda t j} = -e^{r\lambda t j}$$

مستأوب است

$$T_0 = \frac{r\pi}{rf} = \frac{\pi}{f} \left(\rightarrow f_0 = \frac{f}{\pi} \right)$$

$$-e^{r\lambda(t + \frac{\pi}{f})j} = - \left(e^{r\pi j} \times e^{r\lambda t j} \right) = -e^{r\lambda t j} \quad \checkmark$$

d) $x(t) = \sin^3(\omega t) \rightarrow \sin$ سینوس

$T_0 = \frac{2\pi}{\omega} \rightarrow f_0 = \frac{\omega}{2\pi}$

متناوب است

e) $x[n] = 3\sin(\pi n)$

$\frac{2\pi}{\omega_0} = \frac{2\pi}{\pi} = \frac{1}{1} = \frac{N}{m} \Rightarrow N=1 \rightarrow f_0 = 1$

f) $x[n] = 3\sin(\pi n)$

$\frac{2\pi}{\pi} = \frac{\pi}{1} = \frac{1}{1} \Rightarrow$ متناوب نیست

g) $x[n] = e^{\frac{jn}{r}} + e^{\frac{jn}{r}}$

$\frac{2\pi}{\frac{1}{r}} = 2\pi r$ $\frac{2\pi}{\frac{1}{r}} = 2\pi$

متناوب است

2π گویا نیست

تمرین

۹۹۳۱.۷۵

$$h) x[n] = e^{\frac{jn\pi}{r}} + e^{\frac{jn\pi}{r}}$$

متناوب است

$$\frac{r\pi}{\frac{\pi}{r}} = r$$

$$\frac{r\pi}{\frac{\pi}{r}} = r$$

$$\rightarrow 12 = N \rightarrow f_0 = \frac{1}{12}$$

$$i) x[n] = \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^2\right)$$

متناوب است

$$\frac{r\pi}{\frac{\pi}{\lambda}} = 14 = N^r \Rightarrow N = r$$

$$\xrightarrow{\text{مثال}} \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} (n+r)^2\right) = \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^2 + r\pi + n\pi\right) = \begin{cases} \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^2\right) & n \text{ زوج} \\ -\cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^2\right) & n \text{ فرد} \end{cases}$$

$$\Rightarrow N = \lambda \Rightarrow f_0 = \frac{1}{\lambda}$$

$$j) x[n] = (-1)^n \cos\left(\frac{r\pi}{\omega} n\right)$$

$$= \cos(n\pi) \cos\left(\frac{r\pi}{\omega} n\right) = \frac{1}{2} \left(\sin\left(\frac{V\pi}{\omega} n\right) - \sin\left(\frac{r\pi}{\omega} n\right) \right)$$

$$\frac{r\pi}{\frac{V\pi}{\omega}} = \frac{1_0}{V} \rightarrow N_1 = 1_0$$

$$\frac{r\pi}{\frac{r\pi}{\omega}} = \frac{1_0}{r} \rightarrow N_r = 1_0$$

$$\Rightarrow N = 1_0 \rightarrow f_0 = \frac{1}{1_0}$$

متناوب است

1. Q. 1

99/1.1.16 (S) 6/16

$$k) x(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{-(r t - n)} = \dots + e^{-r} e^{-r t} + \dots + e^r e^{-r t}$$

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} \frac{r x}{r} = x \quad \xrightarrow{r \cancel{r}} \quad x = T_0$$

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{-r} e^n = \infty$$

1

	Memoryless	Causal	Stable	Time-Invariant	Linear
a	1	1	1	1	0
b	1	1	1	0	1
c	0	0	0	0	1
d	1	1	1	1	0
e	0	0	1	0	1
f	1	1	0	0	1
g	1	1	1	0	1
h	0	0	0	1	1

تجربه!

علی نظری ۹۶۳۱۰۷۵

a) $y(t) = e^{x(t)}$

① خروجی به ورودی ها تکین ارتباطی ندارد ← بی حافظه

② خروجی به ورودی های آینده ارتباطی ندارد ← علی است

$x_1(t) = e^{x_1(t)}$

③ به ازای ورودی محدود خروجی محدود است ← پایدار

$x_r(t) = x_1(t - t_0) \rightarrow y_r(t) = e^{x_1(t - t_0)}$

$y_1(t - t_0) = e^{x_1(t - t_0)} \Rightarrow T.I \text{ نیست} \quad \textcircled{4}$

$e^{x_1(t) + x_r(t)} \neq e^{x_1(t)} + e^{x_r(t)}$

⑤ خطی نیست

b) $y(t) = \cos(3t) x(t)$

① خروجی به ورودی ها تکین رابطه ندارد ← بی حافظه

② خروجی به ورودی آینده (ارتباطی) ندارد ← علی

③ ورودی محدود خروجی محدوده ← پایدار

$y_1(t) = \cos(3t) x_1(t)$

$x_r(t) = x_1(t - t_0) \rightarrow y_r(t) = \cos(3t) x_1(t - t_0)$

$y_1(t - t_0) = \cos(3t + 3t_0) x_1(t - t_0) \Rightarrow T.I \text{ نیست} \quad \textcircled{4}$

⑤

$\cos(3t)(x_1(t) + x_r(t)) = \cos(3t) x_1(t) + \cos(3t) x_r(t)$ خطی

۱) خروجی به ورودی ها قبلی مربوط به با حافظه
 c) $y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau$

۲) به ورودی ها اینک رابطه دارد به علی نسبت

۳) معلوم نیست به ازای یک ورودی معلوم این استدلال هم محدود باشد به نامیدار

۴) $\int_{-\infty}^t x(\tau - t_0) d\tau \neq \int_{-\infty}^{t-t_0} x(\tau - t_0) d(\tau - t_0)$ T.I نیست

۵) $\int_{-\infty}^t [x_1(\tau) + x_2(\tau)] d\tau = \int_{-\infty}^t x_1(\tau) d\tau + \int_{-\infty}^t x_2(\tau) d\tau$ خطا

d) $y(t) = \sin(x(t))$

۱) به ورودی ها قبلی ربط ندارد به حافظه

۲) به ورودی های بعدی ربط ندارد به علی

۳) کلا ورودی محدود باشد خروجی محدود به نامیدار

۴) $\sin(x(t - t_0)) = \sin(x(t - t_0))$ T.I هست

۵) دیگر سینوسی، خطا نیست

$\sin(x_1(t) + x_2(t)) \neq \sin(x_1(t)) + \sin(x_2(t))$

تمرین ۱

کای توری ۹۶۳۱۰۷۵

- e) $y[n] = x[n+1]$
- (۱) خروجی به ورودی‌های دیگر نیازمند است ← حافظه
- (۲) به ورودی‌ها نیازمند است ← علی‌نیت
- (۳) به ازای ورودی محدود، خروجی محدود است ← پایدار
- (۴) $x[n - n_0 + 1] \neq x[n - n_0 + 1]$ نیست T.I
- (۵) $x_1[n+1] + x_2[n+1]$ خطی ✓

- f) $y[n] = (n-r)x[n]$
- (۱) به ورودی‌های دیگر نیاز ندارد ← بی‌حافظه
- (۲) به ورودی‌ها نیاز ندارد ← علی
- (۳) به ازای ورودی محدود، معلوم نیست که $(n-r)$ محدود باشد ← نامایدار
- (۴) $(n-r)x[n - n_0] \neq (n - n_0 - r)x[n - n_0]$ نیست T.I
- (۵) $(n-r)x_1[n] + (n-r)x_2[n] = (n-r)(x_1[n] + x_2[n])$ خطی است

$$g) y[n] = x[n] \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[n - (rk+1)]$$

- ۱) به ورودی ها که در یک سبک دارند به حافظه
۲) به ورودی ها که این سبک ندارند به علی
۳) با ورودی محدود خروجی محدود دارد ← پایدار

$$x[n - n_0] \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[n - n_0 - (rk+1)]$$

$$\neq x[n - n_0] \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[n - (rk+1)]$$

نسبت T.I

$$x_1[n] \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[n - (rk+1)] + x_2[n] \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[n - (rk+1)]$$

$$= (x_1[n] + x_2[n]) \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[n - (rk+1)]$$

خطی

$$h) y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k+r]$$

- ۱) به ورودی ها که در یک سبک دارند به حافظه
۲) به ورودی این سبک مناسب ← علی نسبت

- ۳) معلوم نیست با ورودی محدود، این Σ نامحدود نشود ← ناپایدار

$$\sum_{k=-\infty}^n x[k+r - n_0] = \sum_{k=-\infty}^{n-n_0} x[k+r] \quad \text{نسبت T.I}$$

$$\sum_{k=-\infty}^n x_1[k+r] + x_2[k+r] = \sum_{k=-\infty}^n x_1[k+r] + \sum_{k=-\infty}^n x_2[k+r]$$

(۵)

$$a) y(t) = \frac{d}{dt} x(t)$$

مثال فرض: $x(t) = t \rightarrow \frac{d}{dt} t = 1 \rightarrow$ برای ورودی که مشتق خروجی یک است
 \Rightarrow معکوس ناپس

$$b) y[n] = x[2n]$$

$$\text{مثال فرض: } x[n] = \begin{cases} 0, & n = 2k \\ 1, & n \neq 2k \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} y(1) = x[2] = 0 \\ y(0) = x[0] = 0 \end{cases} \Rightarrow \text{معکوس ناپس}$$

$$c) y(t) = x(2t)$$

$$\text{مثال فرض: } x(t) = \begin{cases} 1 & t > 1 \\ 0 & t = 0 \\ -1 & t < -1 \end{cases}$$

\Rightarrow معکوس ناپس

$$\Rightarrow \begin{cases} y(2) = x(4) = 1 \\ y(4) = x(8) = 1 \end{cases} \Rightarrow \text{معکوس ناپس}$$

تمرین ۱

علی تفری ۹۹۳۱۰۷۵

$$E_{\infty} = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^T P(t) dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^T |x(t)|^r dt \quad (4)$$

$$P_{\infty} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T}^T P(t) dt \stackrel{!}{=} \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{N+1} \sum_{-N}^N P[n]$$

$$\begin{aligned} a) x(t) = e^{-14t} u(t) &\rightarrow E_{\infty} = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^T e^{-14t} u^r(t) dt \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^0 0 + \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-14t} dt \\ &= - \left. \frac{e^{-14t}}{14} \right|_0^{\infty} = \frac{1}{14} \Rightarrow E_{\infty} = \frac{1}{14} \end{aligned}$$

$$\rightarrow P_{\infty} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T}^T e^{-14t} u^r(t) dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} = 0$$

$$\Rightarrow P_{\infty} = 0$$

1. جواب

9931.160 5.1.16

$$b) x(t) = e^{j(\omega t + \frac{\pi}{\lambda})} = \cos(\omega t + \frac{\pi}{\lambda}) + j \sin(\omega t + \frac{\pi}{\lambda})$$

$$E_{\infty} = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^T (\cos(\omega t + \frac{\pi}{\lambda}) + j \sin(\omega t + \frac{\pi}{\lambda})) (\cos(\omega t + \frac{\pi}{\lambda}) - j \sin(\omega t + \frac{\pi}{\lambda})) dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^T \cos^2(\omega t + \frac{\pi}{\lambda}) + \sin^2(\omega t + \frac{\pi}{\lambda}) dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_{-T}^T 1 dt$$

$$\Rightarrow E_{\infty} = \infty$$

$$P_{\infty} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T}^T \cos^2(\omega t + \frac{\pi}{\lambda}) + \sin^2(\omega t + \frac{\pi}{\lambda}) dt$$

$$= \frac{T}{T} = 1 \Rightarrow P_{\infty} = 1$$

$$c) x[n] = \left(\frac{1}{r}\right)^n u[n]$$

$$E_{\infty} = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{-N}^N \left(\frac{1}{r}\right)^n u^r[n] = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_0^N \left(\frac{1}{r}\right)^n = \frac{1}{1 - \frac{1}{r}} = \frac{r}{r-1}$$

$$\Rightarrow E_{\infty} = \frac{r}{r-1}$$

$$P_{\infty} = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{N+1} \sum_{-N}^N \left(\frac{1}{r}\right)^n u^r[n] = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{\sum_0^N \left(\frac{1}{r}\right)^n}{N+1} = 0$$

$$\Rightarrow P_{\infty} = 0$$