

ساده سازی

پایه ترین سیگنال اول سیگنال دسیم

$$A - x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} e^{-|t-4k|} \quad -1$$

$$= \dots + e^{-|t+4|} + e^{-|t|} + e^{-|t-4|} + \dots$$

بدین است اثر سیگنال  $x(t)$  را با معیاری از 4 به یک در است انتقال دسیم  
سیگنال حاصل باز با  $x(t)$  برابر خواهد بود (با دوره تناوب  $T=4$  متناوب

$$x(t+4m) = x(t) \quad \text{است}$$

$$B - x(t) = \left| \sin\left(\frac{\omega}{T}t\right) \right| + \cos\left(\frac{\omega}{T}t\right)$$

$$\left| \sin\left(\frac{\omega}{T}t\right) \right| \rightarrow T_1 = \frac{\pi}{\frac{\omega}{T}} = \frac{\omega T}{\pi}$$

$$\cos\left(\frac{\omega}{T}t\right) \Rightarrow T_2 = \frac{2\pi}{\frac{\omega}{T}} = \frac{4\pi}{\omega}$$

$$\text{Lcm}\left(\frac{a}{b}, \frac{c}{d}\right) = \frac{\text{Lcm}(a, c)}{\text{gcd}(b, d)}$$

$$\rightarrow T = \text{Lcm}(T_1, T_2) = \text{Lcm}\left(\frac{\omega T}{\pi}, \frac{4\pi}{\omega}\right)$$

$$= \frac{\text{Lcm}(\omega T, 4\pi)}{\text{gcd}(\pi, \omega)} = \frac{4\pi}{\omega} = \frac{4\pi}{\omega}$$

$$C - x(t) = e^{j(\pi t - 1)}$$

$$T = \frac{\gamma a}{\pi} = \gamma$$

$$D - \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^{\gamma}\right)$$

$$x[n+N] = x[n]$$

$$\rightarrow \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} (n+N)^{\gamma}\right) = \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^{\gamma}\right)$$

$$\rightarrow \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^{\gamma} + \frac{\pi}{\lambda} N^{\gamma} + \frac{\pi}{\gamma} n N\right) = \cos\left(\frac{\pi}{\lambda} n^{\gamma}\right)$$

$$\rightarrow \cancel{\frac{\pi}{\lambda} n^{\gamma}} + \frac{\pi}{\lambda} N^{\gamma} + \frac{\pi}{\gamma} n N = \cancel{\frac{\pi}{\lambda} n^{\gamma}} + \gamma k \pi$$

$$\rightarrow \frac{N^{\gamma}}{\lambda} + \frac{n N}{\gamma} = \gamma k$$

نی (یعنی)  $n N N = \lambda$  (یعنی)  $\gamma$

$$E - x[n] = \cos\left(\frac{\pi}{\gamma} n\right) \sin\left(\frac{\pi}{\gamma} n\right)$$

$$x[n] = \frac{1}{\gamma} \left[ \sin\left(\frac{\pi}{\gamma} n + \frac{\pi}{\gamma} n\right) - \sin\left(\frac{\pi}{\gamma} n - \frac{\pi}{\gamma} n\right) \right]$$

ان دو سینوس جمع کیے جائیں گے

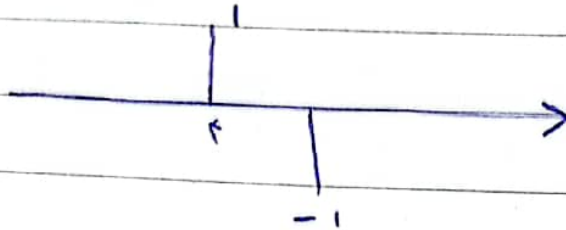
$$= \frac{1}{\gamma} \left[ \sin\left(\frac{2\pi}{\gamma} n\right) - \sin\left(\frac{\pi}{\gamma} n\right) \right]$$

$$\text{LCM}\left(\frac{2\pi}{\gamma}, \frac{\pi}{\gamma}\right) = \frac{\text{LCM}(2\pi, \pi)}{\text{gcd}(\gamma, \gamma)} = \frac{2\pi}{\gamma} = \frac{2\pi}{\gamma}$$

$$T = \frac{2\pi}{\gamma}$$



$$F_z \lambda[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \{ \delta(n - \epsilon k) - \delta(n - 1 - \epsilon k) \}$$



$$T = 1$$

این سوال از این ک بود نه از این ک  
در این صورت در این صورت است

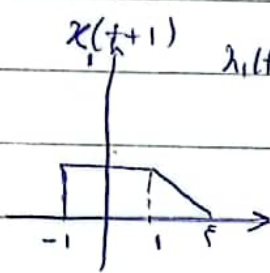
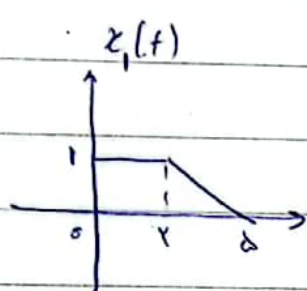
$$x(t) \xrightarrow{t \rightarrow t+1} x(t+1) \xrightarrow{t \rightarrow -t} x(-t+1)$$

$$\xrightarrow{t \rightarrow \frac{1}{3}t} x(-\frac{1}{3}t+1)$$

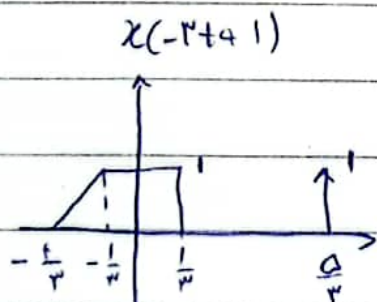
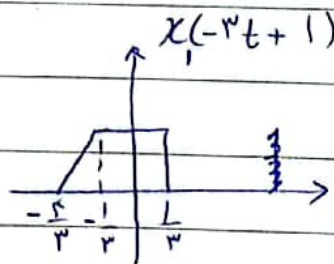
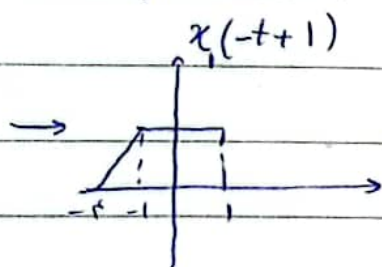
باقی بہ  $\delta(at) = \frac{1}{|a|} \delta(t)$  ، اندازہی ضربہ باقیضعیاسی ، برابر اسی ہے۔

$$3\delta(t+1) \xrightarrow{t \rightarrow -\frac{1}{3}t+1} 3\delta(-\frac{1}{3}t+1+1) = 3\delta(-\frac{1}{3}t+2)$$

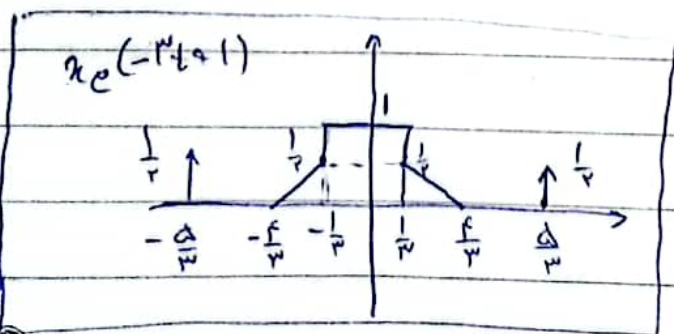
$$= 3\delta(-\frac{1}{3}(t-\frac{6}{1})) = \delta(t-\frac{6}{3})$$



ابتدائی شکل را بدون  $\delta$  در نظر بگیریم  $x_1(t)$



حال تابع  $\delta(t-\frac{6}{3})$  را به شکل بالا اضافه می کنیم



(الف)

$$E = \int_{-\infty}^{+\infty} \delta^r(t) dt = \left(\frac{1}{\Delta}\right)^r \Delta = \frac{1}{\Delta} = \infty \quad \Delta \rightarrow 0$$

(ب)

$$x[n] = \sum_{m=-\infty}^{+\infty} r^{-|n-2m|}$$

$x[n]$  سیگنالی متناوب با دوره تناوب  $N=2$  است. پس انرژی سیگنال  $x[n]$  بی نهایت است. برای بهایابی توان، توان آن را در یک دوره تناوب معادلی کنیم.

$$x[n] = \sum_{m=-\infty}^{+\infty} r^{-|n-2m|} = \dots + r^{-|n+4|} + r^{-|n+2|} + r^{-|n|} + r^{-|n-2|} + r^{-|n-4|} + \dots$$

$$\text{یک دوره تناوب} \quad = \dots + r^{-(n+4)} + r^{-(n+2)} + r^{-n} + r^{-n+2} + r^{-n+4} + \dots \quad 0 \leq n < 2$$

$$= \sum_{m=-\infty}^0 r^{-(n-2m)} + \sum_{m=1}^{+\infty} r^{-(n-2m)} \quad , \quad 0 \leq n < 2$$

$$= r^{-n} \sum_{m=-\infty}^0 r^{2m} + r^{-n} \sum_{m=1}^{+\infty} r^{-2m}$$

$$= r^{-n} \sum_{m=-\infty}^0 r^m + r^{-n} \sum_{m=1}^{\infty} \left(\frac{1}{r}\right)^m \quad , \quad 0 \leq n < 2$$

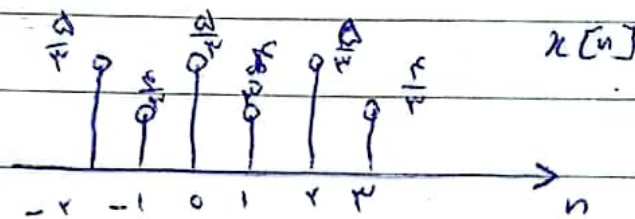


: Geometrische

$$x[n] = r^{-n} \frac{r^{-\infty} - r^{n+1}}{1-r} + r^n \frac{\left(\frac{1}{r}\right)^1 - \left(\frac{1}{r}\right)^{+\infty+1}}{1-\frac{1}{r}}$$

$$= \frac{r}{1-r} \left(\frac{1}{r}\right)^n + \frac{1}{1-r} (r)^n, \quad -\infty \leq n \leq \infty$$

$$\Rightarrow x[0] = \frac{d}{1-r}, \quad x[1] = \frac{r}{1-r} \quad N=2$$



$$P_{\infty} = P_N = \frac{1}{N} \sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]|^2 = \frac{1}{2} \sum_{n=0}^1 |x[n]|^2$$

$$= \frac{1}{2} (|x[0]|^2 + |x[1]|^2) = \frac{1}{2} \left( \frac{d^2}{2} + \frac{r^2}{2} \right) = \frac{d^2 + r^2}{4}$$

$$x(t) = e^{j(\gamma t + \frac{\pi}{\epsilon})}$$

$$|x(t)| = 1$$

(2)

$$E_{\infty} = \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt = \infty$$

$$P_{\infty} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{\gamma T} \int_{-T}^T |x(t)| dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{\gamma T} \int_{-T}^T 1 dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{\gamma T}{\gamma T} = 1$$

(د) ثابت است، بررسی کنیم (نردی) سیگنال محدود است یا نه

$$E_{\infty} = \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{(1+|t|^3)^2} dt$$

$$= \underbrace{2 \int_0^1 \frac{1}{(1+|t|^3)^2} dt}_{< 2 \int_0^1 (1) dt} + \underbrace{2 \int_1^{+\infty} \frac{1}{(1+|t|^3)^2} dt}_{< 2 \int_1^{+\infty} \left(\frac{1}{t^3}\right) dt}$$

$$\rightarrow E_{\infty} < 2 + 2 \int_1^{+\infty} \left(\frac{1}{t^3}\right) dt = 2 + 2 \int_1^{+\infty} t^{-3} dt$$

$$= 2 + 2 \left. \frac{t^{-2}}{-2} \right|_1^{+\infty} < \infty \rightarrow \text{سیگنال نردی است}$$



-R

$$A) e^{-t} \delta'(t) = \delta'(t) + \delta(t)$$

$$e^{-t} \delta(t) = e^{-0} \delta(t) = \delta(t)$$

$$\xrightarrow{\frac{d}{dt}} [e^{-t} \delta(t)]' = [\delta(t)]'$$

$$\rightarrow -e^{-t} \delta(t) + e^{-t} \delta'(t) = \delta'(t)$$

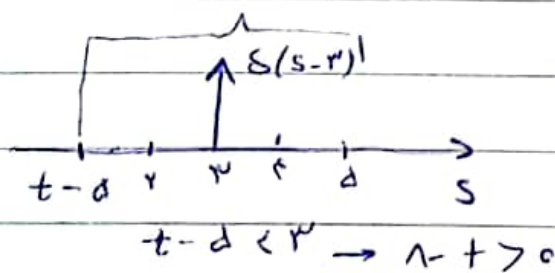
$$\rightarrow -e^{-0} \delta(t) + e^{-t} \delta'(t) = \delta'(t)$$

$$\rightarrow -\delta(t) + e^{-t} \delta'(t) = \delta'(t)$$

$$\rightarrow \underline{e^{-t} \delta'(t) = \delta'(t) + \delta(t)}$$

$$B) \int_{t-d}^d s^r \delta(-r(s-r)) ds = \int_{t-d}^d s^r \frac{1}{r} \delta(s-r) ds$$

$$= \frac{q}{r} \int_{t-d}^d \delta(s-r) ds$$



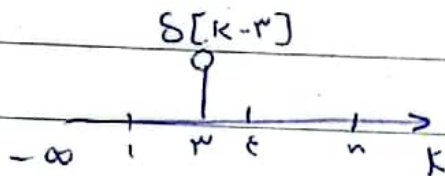
$$\frac{q}{r} \int_{t-d}^d \delta(s-r) ds = \frac{q}{r} \int_p^1 1 \quad \begin{matrix} \text{per } \delta(s-r) \\ 1-t > 0 \\ \text{c.w.} \end{matrix}$$

$$= \frac{q}{r} u(1-t)$$

c)

$$\sum_{k=-\infty}^n y^k \delta[n-k] = \sum_{k=-\infty}^n y^k \delta[k-n]$$

$$= \sum_{k=-\infty}^n y^k \delta[k-n] = 1 \sum_{k=-\infty}^n \delta[k-n]$$



: نتیجه

$$1 \sum_{k=-\infty}^n \delta[k-n] = 1 \begin{cases} 1, & n \geq n \\ 0, & o.w \end{cases}$$

$$= 1 \begin{cases} 1, & n-n \geq 0 \\ 0, & o.w \end{cases} = 1 u[n-n]$$

-d)

$$a) \operatorname{Re}\{x(t)\}$$

غیر حقیقی

$$\operatorname{Re}\{jx(t)\} \neq j\operatorname{Re}\{x(t)\}$$

$$b) y(t) = \begin{cases} \frac{x'(t+1)}{x(t)} & x(t) \neq 0 \\ 1 & x(t) = 0 \end{cases}$$

$$T\{x_1(t)\} = \begin{cases} \frac{x_1'(t+1)}{x_1(t)} & x_1(t) \neq 0 \\ 1 & x_1(t) = 0 \end{cases} \quad \text{غیر حقیقی}$$

$$T\{x_2(t)\} = \begin{cases} \frac{x_2'(t+1)}{x_2(t)} & x_2(t) \neq 0 \\ 1 & x_2(t) = 0 \end{cases}$$

$$T\{x_1(t) + x_2(t)\} = \begin{cases} \frac{[x_1'(t+1) + x_2'(t+1)]}{x_1(t) + x_2(t)} & x_1 + x_2 \neq 0 \\ & x_1 + x_2 = 0 \end{cases}$$

$$\neq T\{x_1(t)\} + T\{x_2(t)\}$$

$$c) \cos^2\left(t - \frac{\pi}{\omega}\right) x'(t)$$

بدون حلقه

زیر اثری در دو لحظه  $t$  به درستی در همان لحظه بیسی دلتا

$$d) \frac{dx(t)}{dt}$$

بررسی علی بودن

$$f(t) = x'(t) = \lim_{\Delta \rightarrow 0} \frac{x(t+\Delta) - x(t)}{\Delta}$$

بدون  $\Delta$  کمتر به  $+$  و کمتر به  $-$  میل می کند، غیر علی است



برای پایداری :

$$x(t) = u(t) \rightarrow f(t) = \delta(t)$$

پس سیستم پایدار است.

$$e) y[n] = \begin{cases} n & n \leq x[-n] \\ x[n] & n > x[-n] \end{cases}$$

دلتا است که فرضی در اعطای  $n < 0$  ،  $n$  در  $n > 0$  برای دارد و بنا بر این غیر علی است.

$$f) y[n] = \sum_{-\infty}^{n-1} x[k] \delta[k+r]$$

$$y[n] = \sum_{-\infty}^{n-1} x[k] \delta[k+r]$$

$$= x[-r] \sum_{k=-\infty}^{n-1} \delta[k+r] = x[-r] u[n+1]$$

$$= \begin{cases} x[-r], & n \geq -1 \\ 0, & n < -1 \end{cases}$$

سیستم علی است.

$$g) y(t) = \int_{-\infty}^t e^{-\alpha^r} x(\alpha - t) d\alpha$$

$$T(x(t-t_0)) = \int_{-\infty}^t e^{-\alpha^r} x(\alpha - t - t_0) d\alpha$$

$$y(t-t_0) = \int_{-\infty}^{t-t_0} e^{-\alpha^r} x(\alpha - (t-t_0)) d\alpha$$

$$\Rightarrow T(x(t-t_0)) \neq y(t-t_0) \quad \text{تغییر با زمان}$$

$$h) y(t) = \begin{cases} x(t) & x(t) \geq t \\ x(t) - 1 & x(t) < t \end{cases}$$

شکلها، گاهی زمان‌های پدیده‌ها را می‌توانند مشکل‌اند و سعی کنیم دردی را

به‌صورت فیزیکی ببینیم:

$$\begin{cases} x(t) = y(t) & y(t) \geq 1 \\ x(t) = y(t) - 1 & y(t) < 1 \end{cases} \rightarrow x(t) = \begin{cases} y(t) & y(t) \geq 1 \\ y(t) - 1 & y(t) < 1 \end{cases}$$

تیم همپوشانی بین شکلها وجود ندارد و  $x(t)$  از روی  $y(t)$  به‌دست می‌آید  
(به‌طور کلی) پس سیستم وارون پذیر است.

$$i) y[n] = \sum_{k=-n}^n x[k] = \begin{cases} n=0: y[0] = x[0] \\ n=1: y[1] = x[-1] + x[0] + x[1] \\ \quad = y[0] + x[-1] + x[1] \\ n=2: y[2] = x[-2] + x[-1] + x[0] \\ \quad + x[1] + x[2] \\ \quad = y[1] + x[-2] + x[2] \end{cases}$$

مشکلی نیست که برای  $x[-1]$ ،  $x[1]$ ،  $x[2]$  و ... را به‌طور جداگانه  
از روی مقادیر  $y$  به‌دست آورد پس سیستم وارون پذیر است.



$$z) \quad y(t) = \begin{cases} \frac{x^2(t-1)}{t-3} & t \neq 3 \\ 3 & t = 3 \end{cases}$$

فرقی در نقطه  $t \rightarrow 3$  نامحدود است (از  $x$  محدود باشد) پس سیستم ناپایدار است.

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

فرقی اند  $x[n]$  محدود و برابر  $C$  باشد.  $y[n]$  نامحدود می شود.

$$\sum_{-\infty}^n C = \infty$$

پس سیستم ناپایدار است.