



دکتر صامتی
دانشکده مهندسی کامپیوتر

سیگنال ها و سیستم ها

پاییز ۱۴۰۲

Fourier Series & Continuous-Time Fourier Transform

تمرین ۲

مسئله ۱.

یک سیستم LTI با ورودی $x(t)$ و پاسخ متناظر $y(t)$ را در نظر بگیرید. به تابع $\phi(t)$ تابع ویژه سیستم ذکر شده می‌گوییم اگر داشته باشیم

$$\phi(t) \rightarrow \lambda \phi(t)$$

یعنی اگر داشته باشیم $x(t) = \phi(t)$ آنگاه $y(t) = \lambda \phi(t)$ که به ضریب مختلط λ مقدار ویژه متناظر $\phi(t)$ گفته می‌شود.

الف

فرض کنید می‌توانیم ورودی $x(t)$ به سیستم را به صورت ترکیب خطی تابع ویژه‌های $\phi_k(t)$ نمایش دهیم، به صورتی که هر کدام دارای مقدار ویژه متناظر k می‌باشد.

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k \phi_k(t)$$

خروجی سیستم $y(t)$ را به صورت ترکیبی از c_k و λ_k و $\phi_k(t)$ نمایش دهید.

ب

نشان دهید تابع‌های $\phi_k(t) = t^k$ تابع ویژه‌های سیستم مقابل هستند.

$$y(t) = t^{\gamma} \frac{d^{\gamma} x(t)}{dt^{\gamma}} + t \frac{dx(t)}{dt}$$

حل.

الف

از آنجایی که $\phi_k(t)$ ها تابع ویژه‌های سیستم هستند و سیستم خطی است خروجی $y(t)$ به صورت مقابل خواهد بود

$$y(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \lambda_k c_k \phi_k(t)$$

ب

$$\begin{aligned} y(t) &= t^{\gamma} \frac{d^{\gamma} x(t)}{dt^{\gamma}} + t \frac{dx(t)}{dt}, \\ \phi_k(t) &= t^k, \\ \frac{d\phi_k(t)}{dt^{\gamma}} &= k(k - \gamma)t^{k-\gamma} \end{aligned}$$

پس اگر داشته باشیم $\phi_k(t) = x(t)$ انگاه

$$\begin{aligned} y(t) &= t^{\gamma} k(k - \gamma)t^{k-\gamma} + t k t^{k-\gamma} \\ &= k(k - \gamma)t^k + k t^k \\ &= k^{\gamma} t^k = k^{\gamma} \phi_k(t) \end{aligned}$$

▷

تابع ویژه $\phi_k(t)$ دارای مقدار ویژه متناظر $\lambda_k = k^{\gamma}$ می باشد.

مسئله ۲.

کانولوشن متناوب را برای دو سیگنال متناوب $\widetilde{x}_1(t)$ و $\widetilde{x}_2(t)$ را به صورت مقابل تعریف می کنیم

$$\widetilde{y}(t) = \widetilde{x}_1 \otimes \widetilde{x}_2 = \int_{T_1} \widetilde{x}_1(\tau) \widetilde{x}_2(t - \tau) d\tau$$

الف

اگر $\widetilde{x}_1(t)$ ، $\widetilde{x}_2(t)$ و $\widetilde{y}(t)$ دارای سری فوریه باشند، یعنی

$$\widetilde{x}_1(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk(\frac{\gamma}{T_1})t}, \quad \widetilde{x}_2(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} b_k e^{jk(\frac{\gamma}{T_2})t}, \quad \widetilde{y}(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} b_k e^{jk(\frac{\gamma}{T_1})t}$$

نشان دهید $c_k = T_1 a_k b_k$.

ب

تابع متناوب $\widetilde{x}(t)$ به صورت مقابل تعریف می شود

$$\widetilde{x}(t) = \begin{cases} \gamma + \omega k - x & \text{for } x \in [\omega k, \omega k + \gamma] \\ x + \gamma - \omega k & \text{for } x \in [\omega k - \gamma, \omega k] \end{cases}$$

اگر داشته باشیم $\widetilde{x}(t) = \widetilde{x}(t) \otimes \widetilde{x}(t)$ ، سیگنال متناوب $\widetilde{z}(t)$ را بدست آورید و با استفاده از بخش الف سری فوریه سیگنال $\widetilde{x}(t)$ را بدست آورید.

ج

حال سیگنال‌های $x_1(t)$ و $x_2(t)$ را به صورت مقابل تعریف می‌کنیم

$$x_1(t) = \begin{cases} 1 & \text{for } x \in [-T, T] \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$x_2(t) = \begin{cases} e^{-t} & \text{for } x \in [0, T] \\ e^t & \text{for } x \in [-T, 0] \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

حال سیگنال‌های $\tilde{x}_1(t)$ و $\tilde{x}_2(t)$ را از تکرار سیگنال‌های $x_1(t)$ و $x_2(t)$ تشکیل می‌دهیم (با دوره تناوب T) و سیگنال $y(t)$ را به صورت مقابل تعریف می‌کنیم

$$y(t) = x_1(t) * x_2(t) \quad (1)$$

و سیگنال \tilde{y} را نیز به صورت متناظر به صورت مقابل تعریف می‌کنیم

$$\tilde{y} = \tilde{x}_1(t) \otimes \tilde{x}_2(t)$$

نشان دهید اگر T به اندازه کافی بزرگ باشد می‌توانیم سیگنال $y(t)$ را از یک دوره تناوب سیگنال $\tilde{y}(t)$ بدست آوریم، یعنی،

$$y(t) = \begin{cases} \tilde{y}(t), & |t| \leq \frac{T}{2} \\ 0, & |t| > \frac{T}{2} \end{cases}$$

حل.

الف

$$\tilde{y}(t) = \tilde{x}_1(t) \otimes \tilde{x}_2(t)$$

$$= \int_{T_1} \tilde{x}_1(\tau) \tilde{x}_2(t - \tau) d\tau$$

با استفاده از فرمول محاسبه ضرایب سری فوریه $\tilde{y}(t)$ می‌توانیم بنویسیم

$$\begin{aligned} c_k &= \frac{1}{T} \int_{T_1} \int_{T_1} \tilde{x}_1(\tau) \tilde{x}_2(t - \tau) d\tau e^{-jk(\frac{T}{2})t} dt \\ &= \frac{1}{T} \int_{T_1} \tilde{x}_1(\tau) e^{-jk(\frac{T}{2})\tau} d\tau \int_{T_1} \tilde{x}_2(t - \tau) e^{-jk(\frac{T}{2})(t - \tau)} dt \\ &= T \cdot a_k b_k \end{aligned}$$

ب

$$z(t) = \begin{cases} 1 & \text{for } x \in [-1, 1] \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

سیگنال $\tilde{z}(t)$ نیز از تکرار سیگنال $z(t)$ با دوره تناوب ۵ بدست می‌آید. حال با استفاده از بخش الف داریم

$$\tilde{x}(t) \leftrightarrow T \cdot z_k = \frac{4}{5} \left(\text{sinc} \left(\frac{2\pi k}{5} \right) \right)^2$$

ج

بدون محاسبه کردن کانولوشن مشخص است حاصل یک سیگنال متقارن نسبت به مبدا مختصات خواهد بود که دارای مقادیر غیرصفر در بازه $[-2T, 2T]$ خواهد بود. حال می‌دانیم اگر سیگنال‌های $\tilde{x}_1(t)$ و $\tilde{x}_2(t)$ دارای دوره تناوب T باشند سیگنال $\tilde{y}(t)$ نیز یک سیگنال متناوب با دوره تناوب T خواهد بود و اگر T به اندازه کافی بزرگ باشد تکرار سیگنال $y(t)$ در بازه‌های T ای خواهد بود و می‌توان سیگنال اصلی را بدست آورد. \triangleright

مسئله ۳.

سیگنال متناظر تبدیل‌های فوریه مقابل را بدست آورید

$$X_a(\omega) = \frac{1}{\sqrt{1+j\omega}}$$

$$X_b(\omega) = 2(\delta(\omega - \sqrt{2}) + \delta(\omega + \sqrt{2}))$$

$$X_c(\omega) = \frac{1}{9 + \omega^2}$$

$$X_d(\omega) = X_a(\omega)X_b(\omega) \quad (\text{تا حد امکان ساده کنید})$$

حل.

•

$$e^{-\alpha t}u(t) \leftrightarrow \frac{1}{\alpha + j\omega} \Rightarrow e^{-\sqrt{2}t}u(t) \leftrightarrow \frac{1}{\sqrt{2} + j\omega}$$

•

$$X_b(\omega) = 2\delta(\omega + \sqrt{2}) + 2\delta(\omega - \sqrt{2}),$$

$$x_b(t) = \frac{1}{\sqrt{2}\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X_b(\omega) e^{j\omega t} d\omega = \frac{1}{\sqrt{2}\pi} \int_{-\infty}^{\infty} 2[\delta(\omega + \sqrt{2}) + \delta(\omega - \sqrt{2})] e^{j\omega t} d\omega$$

$$= \frac{1}{\pi} e^{-j\sqrt{2}t} + \frac{1}{\pi} e^{j\sqrt{2}t} = \frac{2}{\pi} \cos \sqrt{2}t$$

•

$$e^{-\alpha|t|} \leftrightarrow \frac{2\alpha}{\alpha^2 + \omega^2} \rightarrow \frac{1}{2\alpha} e^{-\alpha|t|} \leftrightarrow \frac{1}{\alpha^2 + \omega^2}$$

با یک جایگذاری ساده خواهیم داشت

$$\frac{1}{9 + \omega^2} \leftrightarrow \frac{1}{6} e^{-3|t|}$$

$$\begin{aligned}
X_a(\omega)X_b(\omega) &= X_a(\omega)[\mathfrak{Y}\delta(\omega + \mathfrak{V}) + \mathfrak{Y}\delta(\omega - \mathfrak{V})] \\
&= \mathfrak{Y}X_a(-\mathfrak{V})\delta(\omega + \mathfrak{V}) + \mathfrak{Y}X_a(\mathfrak{V})\delta(\omega - \mathfrak{V}) \\
X_d(\omega) &= \frac{\mathfrak{Y}}{\mathfrak{V} - j\mathfrak{V}}\delta(\omega + \mathfrak{V}) + \frac{\mathfrak{Y}}{\mathfrak{V} + j\mathfrak{V}}\delta(\omega - \mathfrak{V}) \\
x_d(t) &= \frac{1}{\mathfrak{Y}\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left[\frac{\mathfrak{Y}}{\mathfrak{V} - j\mathfrak{V}}\delta(\omega + \mathfrak{V}) + \frac{\mathfrak{Y}}{\mathfrak{V} + j\mathfrak{V}}\delta(\omega - \mathfrak{V}) \right] e^{j\omega t} d\omega \\
x_d(t) &= \frac{1}{\pi} \frac{1}{\mathfrak{V} - j\mathfrak{V}} e^{-j\mathfrak{V}t} + \frac{1}{\pi} \frac{1}{\mathfrak{V} + j\mathfrak{V}} e^{j\mathfrak{V}t}
\end{aligned}$$

حال دقت کنید

$$\frac{1}{\mathfrak{V} + j\mathfrak{V}} = \frac{1}{\mathfrak{V}} \left(\frac{\sqrt{\mathfrak{Y}}}{\mathfrak{Y}} \right) e^{-j\pi/\mathfrak{Y}}, \quad \frac{1}{\mathfrak{V} - j\mathfrak{V}} = \frac{1}{\mathfrak{V}} \left(\frac{\sqrt{\mathfrak{Y}}}{\mathfrak{Y}} \right) e^{j\pi/\mathfrak{Y}}$$

پس در نهایت داریم

$$x_d(t) = \frac{1}{\mathfrak{V}\pi} \frac{\sqrt{\mathfrak{Y}}}{\mathfrak{Y}} [e^{-j(\mathfrak{V}t - \pi/\mathfrak{Y})} + e^{j(\mathfrak{V}t - \pi/\mathfrak{Y})}] = \frac{\sqrt{\mathfrak{Y}}}{\mathfrak{V}\pi} \cos(\mathfrak{V}t - \frac{\pi}{\mathfrak{Y}})$$

▷

مسئله ۴.

فرض کنید یک سیستم علی LTI به صورت مقابل توصیف می شود

$$\frac{dy(t)}{dt} + \mathfrak{Y}y(t) = x(t)$$

الف

پاسخ فرکانسی $H(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)}$ را بدست آورید و نمودار اندازه و فرکانس آن را رسم کنید.

ب

اگر $x(t) = e^{-t}u(t)$ باشد، مقدار $Y(\omega)$ را بدست آورید.

ج

$y(t)$ را برای ورودی بخش ب به سیستم بدست آورید.

حل.

الف

از دو طرف معادله تبدیل فوریه می گیریم

$$\frac{dy(t)}{dt} + \mathfrak{Y}y(t) = x(t) \leftrightarrow j\omega Y(\omega) + \mathfrak{Y}Y(\omega) = X(\omega)$$

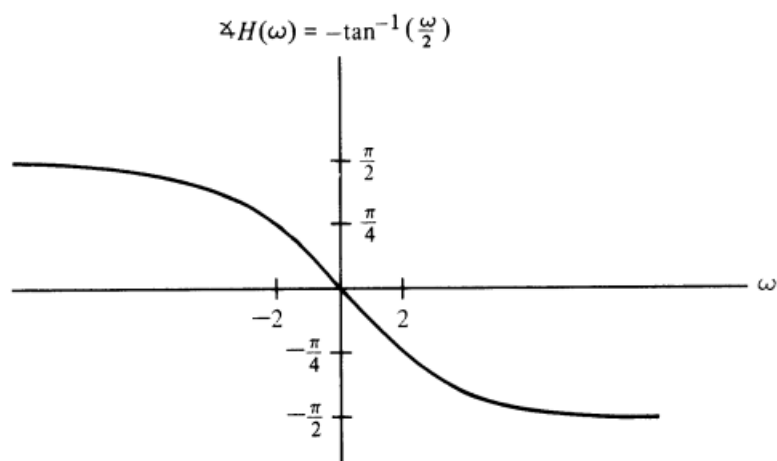
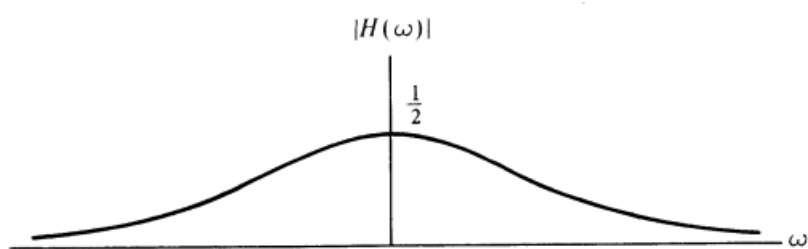
پس در نهایت داریم

$$Y(\omega)[2 + j\omega] = X(\omega) \rightarrow H(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)} = \frac{1}{2 + j\omega},$$

$$H(\omega) = \frac{1}{2 + j\omega} = \frac{2}{4 + \omega^2} - j \frac{\omega}{4 + \omega^2}$$

$$|H(\omega)|^2 = \frac{4 + \omega^2}{(4 + \omega^2)^2}$$

$$|H(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{4 + \omega^2}}$$



شکل ۱: نمودار اندازه و فرکانس پاسخ فرکانسی

ب

$$X(\omega) = \frac{1}{1 + j\omega} \rightarrow Y(\omega) = H(\omega)X(\omega) = \frac{1}{(1 + j\omega)(2 + j\omega)} = \frac{1}{1 + j\omega} - \frac{1}{2 + j\omega}$$

ج

با وارون گرفتن از $Y(\omega)$ خواهیم داشت

$$y(t) = e^{-t}u(t) - e^{-2t}u(t)$$

▷

مسئله ۵.

یک سیستم LTI با پاسخ ضربه $h[n] = (\frac{1}{4})^{|n|}$ در نظر بگیرید و ضرایب سری فوریه را برای خروجی $y[n]$ هرکدام از ورودی‌های مقابل بدست آورید.

$$x[n] = \sin\left(\frac{3\pi n}{4}\right) \bullet$$

$$x[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta[n - 4k] \bullet$$

• سیگنال $x[n]$ با دوره تناوب ۶ متناوب است و

$$x[n] = \begin{cases} 1, & n = 0, \pm 1 \\ 0, & n = \pm 2, \pm 3, \pm 4, \end{cases}$$

$$x[n] = j^n + (-1)^n \bullet$$

حل.

در ابتدا تبدیل فوریه $h[n]$ را بدست می‌آوریم

$$\begin{aligned} H(\Omega) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left(\frac{1}{4}\right)^n e^{-j\Omega n} + \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left(\frac{1}{4}\right)^{-n} e^{-j\Omega n} - 1 \\ &= \frac{1}{1 - \frac{1}{4}e^{-j\Omega}} + \frac{1}{1 - \frac{1}{4}e^{j\Omega}} - 1 \\ &= \frac{3}{5 - 4\cos\Omega} \end{aligned}$$

•

$$x[n] = \sin\left(\frac{3\pi}{4}n\right) = \frac{1}{2j}e^{j\frac{3\pi}{4}n} - \frac{1}{2j}e^{-j\frac{3\pi}{4}n}$$

ابتدا دوره تناوب سیگنال را بدست می‌آوریم

$$\sin\left(\frac{3\pi}{4}n\right) = \sin\left[\frac{3\pi}{4}(n+N)\right] \equiv \sin\left(\frac{3\pi}{4}n\right) = \sin\left(\frac{3\pi}{4}n + \frac{3\pi}{4}N\right)$$

$$\frac{3\pi N}{4} = 2\pi m \Rightarrow N = 8, m = 3 \Rightarrow x[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk(\pi/4)n} \rightarrow a_3 = \frac{1}{2j} = a_5^*$$

حال می‌دانیم ضرایب $y[n]$ را اگر با b_k نشان دهیم داریم $b_k = a_k H(\Omega)$ و در نهایت با قرار دادن $\Omega = \frac{\pi k}{4}$ خواهیم داشت

$$b_3 = \frac{1}{2j} \frac{3}{5 - 4\cos(3\pi/4)} = b_5^*$$

•

$$a_k = \frac{1}{4} \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-jk(\pi/4)n} = \frac{1}{4} \forall k \rightarrow b_k = \frac{1}{4} \frac{3}{5 - 4\cos[(\pi/4)k]} = \frac{3}{20} \forall k$$

•

$$a_k = \frac{1}{8} [1 + 2\cos(\frac{\pi}{4}k)], \quad 0 \leq k \leq 5$$

و در نهایت

$$b_k = \frac{1}{6} [1 + 2 \cos(\frac{\pi}{3}k)] \frac{3}{5 - 4 \cos[(\pi/3)k]}$$

• دقت کنید دوره تناوب سیگنال برابر با ۴ است و با بازنویسی سیگنال داریم

$$\begin{aligned} x[n] &= [e^{j(\pi/2)}]^n + (e^{j\pi})^n \\ &= \sum_{k=0}^3 a_k e^{jk(\pi/2)n} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a_0 &= 0, & a_1 &= 1, \\ a_2 &= 1, & a_3 &= 0 \end{aligned}$$

با استفاده از نتایج بدست آمده بخش قبل داریم $b_0 = b_3 = 0$ و

$$\begin{aligned} b_1 &= \frac{3}{5 - 4 \cos(\pi/2)} = \frac{3}{5}, \\ b_2 &= \frac{3}{5 - 4 \cos \pi} = \frac{3}{9} \end{aligned}$$

▷

مسئله ۶.

دو سیگنال زیر را در نظر بگیرید

$$\begin{aligned} x_1[n] &= 1 + \sin\left(\frac{2\pi n}{10}\right) \\ x_2[n] &= 1 + \sin\left(\frac{20\pi}{12}n + \frac{\pi}{4}\right) \end{aligned}$$

الف

دوره تناوب $x_1[n]$ و $x_2[n]$ بدست آورید.

ب

ضریب‌های سری فوریه a_{1k} برای سیگنال $x_1[n]$ و a_{2k} برای سیگنال $x_2[n]$ بدست آورید.

ج

در هر دو بخش الف و ب ضریب‌های بدست آمده متناوب هستند، دوره تناوب ضرایب را پیدا کنید

حل.

الف

$$\begin{aligned} 1 + \sin\left(\frac{2\pi n}{10}\right) &= 1 + \sin\left[\frac{2\pi}{10}(n + N)\right] \\ &= 1 + \sin\left(\frac{2\pi}{10}n + \frac{2\pi}{10}N\right) \end{aligned}$$

از آنجایی که $\sin\left(\frac{2\pi}{10}n + 2\pi\right) = \sin\left(\frac{2\pi}{10}n\right)$ نتیجه می‌شود دوره تناوب سیگنال $x_1[n]$ برابر با ۱۰ است. به طور مشابه داریم

$$\begin{aligned} 1 + \sin\left(\frac{2\pi}{12}n + \frac{\pi}{6}\right) &= 1 + \sin\left[\frac{2\pi}{12}(n + N) + \frac{\pi}{6}\right] \\ &= 1 + \sin\left(\frac{2\pi}{12}n + \frac{\pi}{6} + \frac{2\pi}{12}N\right) \end{aligned}$$

در نتیجه دوره تناوب سیگنال $x_2[n]$ برابر با ۶ می‌باشد.

ب

با استفاده از رابطه اوایلر داریم

$$x_1[n] = 1 + \frac{1}{2j}e^{j(\pi/10)n} - \frac{1}{2j}e^{-j(\pi/10)n}, \quad x_1[n] = \sum_{k=-N}^N a_k e^{jk(2\pi/10)n}$$

$$\begin{aligned} a_{10} &= 1, \quad a_{10-k} = \frac{-1}{2j}, \\ a_{10} &= \frac{1}{2j}, \quad a_{10+k} = 0 \text{ otherwise} \end{aligned}$$

به طور مشابه

$$x_2[n] = 1 + \frac{1}{2j}e^{j(\pi/6)n} - \frac{1}{2j}e^{-j(\pi/6)n}$$

$$\begin{aligned} a_{12} &= 1, \quad a_{12-k} = \frac{1}{2j}e^{j(\pi/6)}, \\ a_{12-k} &= -\frac{1}{2j}e^{-j(\pi/6)}, \quad a_{12+k} = 0 \text{ otherwise} \end{aligned}$$

▷

مسئله ۷.

ضرایب سری فوریه برای سیگنال‌های مقابل را بدست آورید

$$x(t) = \sin\left(10\pi t + \frac{\pi}{6}\right) \bullet$$

$$x(t) = 1 + \cos(2\pi t) \bullet$$

$$x(t) = [1 + \cos(2\pi t)][\sin(10\pi t + \frac{\pi}{6})] \bullet$$

حل.

$$\sin\left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2}\right) = \frac{e^{j\pi/2}}{2j} e^{j\frac{\pi}{2}} - \frac{e^{-j\pi/2}}{2j} e^{-j\frac{\pi}{2}}$$

دقت کنید داریم $\omega_0 = \frac{2\pi}{T} = \frac{\pi}{2}$ پس خواهیم داشت

$$x(t) = \sum_k a_k e^{jk\omega_0 t} \rightarrow a_1 = \frac{e^{j\pi/2}}{2j}, \quad a_{-1} = -\frac{e^{-j\pi/2}}{2j}$$

$$\begin{aligned} x(t) &= 1 + \cos(2\pi t) \\ &= 1 + \frac{e^{j2\pi t}}{2} + \frac{e^{-j2\pi t}}{2} \end{aligned}$$

از طرفی داریم $w_0 = 2\pi$

$$a_{-1} = a_1 = \frac{1}{2}, \quad a_0 = 1$$

$$x(t) = [1 + \cos(2\pi t)] \left[\sin\left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2}\right) \right]$$

$$= \sin\left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2}\right) + \cos(2\pi t) \sin\left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2}\right)$$

$$= \left(\frac{e^{j\pi/2}}{2j} e^{j\frac{\pi}{2}} - \frac{e^{-j\pi/2}}{2j} e^{-j\frac{\pi}{2}} \right) + \frac{1}{2} (e^{j2\pi t} + e^{-j2\pi t}) \left(\frac{e^{j\pi/2}}{2j} e^{j\frac{\pi}{2}} - \frac{e^{-j\pi/2}}{2j} e^{-j\frac{\pi}{2}} \right)$$

در نهایت با $w_0 = 2\pi$ خواهیم داشت

$$\begin{aligned} a_4 &= \frac{e^{j\pi/2}}{4j}, & a_{-4} &= \frac{-e^{-j\pi/2}}{4j}, \\ a_5 &= \frac{e^{j\pi/2}}{2j}, & a_{-5} &= \frac{-e^{-j\pi/2}}{2j}, \\ a_6 &= \frac{e^{j\pi/2}}{4j}, & a_{-6} &= \frac{-e^{-j\pi/2}}{4j} \end{aligned}$$

▷

مسئله ۸.

در این سوال به بررسی فرمول‌های معادل برای تبدیل فوریه سیگنال‌های پیوسته می‌پردازیم

الف

رابطه وارون تبدیل $X_a(f)$ که در ادامه آمده است را بدست آورید

$$X_a(f) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j2\pi f t} dt$$

ب

رابطه وارون را همانند بخش قبل برای $X_b(v)$ بدست آورید

$$X_b(v) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-jvt} dt$$

حل.

الف

$$X_a(f) = X(\omega) \Big|_{\omega=\mathfrak{Y}\pi f}$$

از طرفی میدانیم

$$x(t) = \frac{1}{\mathfrak{Y}} \int_{\omega=-\infty}^{\infty} X(\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

$$x(t) = \frac{1}{\mathfrak{Y}\pi} \int_{f=-\infty}^{\infty} X(\mathfrak{Y}\pi f) e^{j\mathfrak{Y}\pi f t} \mathfrak{Y}\pi df = \int_{f=-\infty}^{\infty} X_a(f) e^{j\mathfrak{Y}\pi f t} df$$

ب

$$X_b(v) = \frac{1}{\sqrt{\mathfrak{Y}\pi}} X(\omega) \Big|_{\omega=v}$$

$$x(t) = \frac{1}{\mathfrak{Y}\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

$$= \frac{1}{\sqrt{\mathfrak{Y}\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} X_b(v) e^{jvt} dv$$

▷

مسئله ۹.

عبارات مقابل را اثبات کنید

$$x(\bullet) = \frac{1}{\mathfrak{Y}\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(\omega) d\omega \bullet$$

$$X(\bullet) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) dt \bullet$$

حل.

•

$$x(t) = \frac{1}{\mathfrak{Y}\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

$$x(\bullet) = \frac{1}{\mathfrak{Y}\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(\omega) d\omega$$

•

$$X(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt$$

$$X(\bullet) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) dt$$

▷

مسئله ۱۰.

تبدیل کسینوسی را برای سیگنال $x(t)$ به صورت مقابل تعریف می‌کنیم:

$$X^{\cos}(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) \cos(\omega t) dt.$$

الف

نشان دهید وقتی سیگنال x حقیقی باشد، تبدیل کسینوسی بخش حقیقی تبدیل فوریه است: $X^{\cos}(\omega) = \text{Re}\{X(\omega)\}$.

ب

نشان دهید تبدیل کسینوسی خطی است. یعنی به ازای هر دو سیگنال x_1 ، x_2 و ثابت‌های α ، β ، تبدیل کسینوسی سیگنال $\alpha x_1 + \beta x_2$ برابر است با $\alpha X_1^{\cos}(\omega) + \beta X_2^{\cos}(\omega)$

ج

نشان دهید اگر سیگنال x حقیقی و پادمتقارن باشد ($x(-t) = -x(t)$) تبدیل کسینوسی سیگنال $x(t)$ به ازای تمام ω ها صفر است. یعنی: $\forall \omega : X^{\cos}(\omega) = 0$

حل.

الف

اگر از فرمول اوایلر در رابطه تبدیل فوریه استفاده کنیم خواهیم داشت:

$$\begin{aligned} X(\omega) &= \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{j\omega t} dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) (\cos(\omega t) + j \sin(\omega t)) dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) \cos(\omega t) dt + j \int_{-\infty}^{\infty} x(t) \sin(\omega t) dt \\ X^{\cos}(\omega) &= \text{Re}\{X(\omega)\} \end{aligned}$$

ب

با استفاده از ویژگی‌های انتگرال داریم:

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} (\alpha x_1(t) + \beta x_2(t)) \cos(\omega t) dt &= \int_{-\infty}^{\infty} \alpha x_1(t) \cos(\omega t) dt + \int_{-\infty}^{\infty} \beta x_2(t) \cos(\omega t) dt \\ &= \alpha X_1^{\cos}(\omega) + \beta X_2^{\cos}(\omega) \end{aligned}$$

ج

$$\begin{aligned} -X^{\cos}(\omega) &= \int_{-\infty}^{\infty} -x(t) \cos(\omega t) dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(-t) \cos(-\omega t) dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) \cos(\omega t) dt = X^{\cos}(\omega) \\ &\Rightarrow X^{\cos}(\omega) = 0 \quad \forall \omega \end{aligned}$$



موفق باشید:)