

الف) $y_1[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} h[k] x[n-k] = h[-1] x[n+1] + h[1] x[n-1]$ حساب مباشر

$$-rS[n-1] = rS[n+1] + tS[n] + rS[n-1] + rS[n-1] \cdot rS[n-1]$$

$$c) \gamma_r[n] = x[n] * h[n+r] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k] h[n+r-k] = \gamma_1[n+r]$$

(۲) داریم سیستم خطی که رابطی زیرین ورودی $x[n]$ و خروجی $y[n]$ از برقرار است:

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k] \delta[n-2k]$$

مثال ۳: اگر $x[n]$ و $y[n]$ را به صورت زیر در نظر بگیریم (الف)

$$\begin{cases} x[n] = \delta[n-1] \\ y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]g[n-2k] \Rightarrow y[n] = g[n-2] = u[n-2] - u[n-4] \end{cases}$$

ب) $w[n], y[n], x[n], s[n-2]$ برای $x[n] = s[n-2] \Rightarrow y[n] = g[n-2] = u[n-2] - u[n-1]$

سیستم AT نیست \Rightarrow آیا سیستم S ، $[LT]$ است؟ (۱-)

2) $y[n] = x[n]$ $\Rightarrow x[n] = y[n] \Rightarrow y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[n] \delta[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[n] \delta[n-k]$

$$\Rightarrow y[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u[n-k] \cdot u[n-k] = \begin{cases} 1 & n = 0, 1 \\ 2 & n > 1 \\ 0 & n < 0 \end{cases}$$

3) مامولونست اوسسند از زیر را تعیین و رسم کنید:

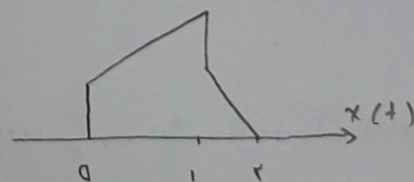
$$h(t) = 5(t+2) + 25(t+1)$$

$$x(t) = \begin{cases} t+1 & 0 \leq t \leq 1 \\ 2-t & 1 < t \leq 2 \\ 0 & \text{elsewhere} \end{cases}$$

$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) x(t-\tau) d\tau$$

$$h(t) = 5(t+3) + 6(t+1)$$

$$\Rightarrow y(t) = x(t+2) + 2x(t+1) = \begin{cases} t+3 & , -2 < t \leq -1 \\ t+1 & , -1 < t \leq 0 \\ -2+t & , 0 < t \leq 1 \\ 0 & \text{سایر} \end{cases}$$



④ سیستم زمان-گسسته را با پاسخ ضربه‌ای زیر، نظر بگیرید:

$$h[n] = \left(\frac{1}{5}\right)^n u[n]$$

الف) برای مشخصه A را چنان بیابید که $h[n] - A h[n-1] = \delta[n]$ باشد.

$$\left(\frac{1}{5}\right)^n u[n] - A \left(\frac{1}{5}\right)^{n-1} u[n-1] = \delta[n] \quad \xrightarrow{n=1} \quad \frac{1}{5} - A = 0 \Rightarrow A = \frac{1}{5}$$

ب) پاسخ ضربه $g[n]$ و برای سیستم LTI که معکوس سیستم است، تعیین کنید.

$$h[n] - \frac{1}{5} h[n-1] = \delta[n] \Rightarrow g[n] = \delta[n] - \frac{1}{5} \delta[n-1]$$

⑤ کدام یک از پاسخ‌های ضربه‌ای زیر متناظر با سیستم‌های LTI پایدار است؟

الف) $h_1(t) = e^{-(1-j)t} u(t) \Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} |h_1(\tau)| d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-(1-j)\tau} u(\tau) d\tau = \int_0^{\infty} e^{-\tau} d\tau = 1 < \infty$ پایدار است

ب) $h_2(t) = e^{-t} \cos(2t) u(t) \Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} |h_2(\tau)| d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\tau} |\cos(2\tau)| u(\tau) d\tau = \int_0^{\infty} e^{-\tau} |\cos(2\tau)| d\tau < \infty$ پایدار است

ج) $h_3[n] = n \cos\left(\frac{\pi}{2} n\right) u[n] \Rightarrow \sum_{k=-\infty}^{\infty} |h_3[k]| = \sum_{k=-\infty}^{\infty} |k \cos\left(\frac{\pi}{2} k\right)| u[k] = \sum_{k=0}^{\infty} k = \infty$ پایدار نیست

د) $h_4[n] = 3^n u[-n+1] \Rightarrow \sum_{k=-\infty}^{\infty} |h_4[k]| = \sum_{k=-\infty}^{\infty} 3^k u[-k+1] = \sum_{k=-\infty}^1 3^k = \infty$ سیستم پایدار است

⑥ یک سیستم LTI متعلق را در نظر بگیرید که ورودی $x[n]$ و خروجی $y[n]$ از رابطه‌ای زیر با هم مرتبط است:

$$y[n] = \frac{1}{2} y[n-1] + x[n] \quad \text{برای } x[n] = \delta[n-1], \quad y[n] \text{ بیابید.}$$

$$x[n] = \delta[n-1] \Rightarrow y[n] = \frac{1}{2} y[n-1] + \delta[n-1]$$

$$\left. \begin{aligned} y[1] &= \frac{1}{2} y[0] + 1 = 1 \\ y[2] &= \frac{1}{2} y[1] + 0 = \frac{1}{2} \\ &\vdots \\ y[m] &= \left(\frac{1}{2}\right)^{m-1} \end{aligned} \right\} \Rightarrow y[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u[n-1]$$

⑦ سطح زیر یک سیگنال زمان-پیوسته به صورت زیر است: $A_v = \int_{-\infty}^{\infty} v(t) dt$ نشان دهید که $v(t) = x(t) * h(t)$

$$A_v = \int_{-\infty}^{\infty} v(t) dt = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau dt \quad \text{آنها} \quad A_y = A_x A_h$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) d\tau \int_{-\infty}^{\infty} h(t-\tau) dt = A_x A_h$$

۸) نمایش دایره ریاضیاتی بلوکی سیستم های LTI علی توصیف شده با معادلات تفاضلی زیر را رسم کنید:

الف) $y[n] = \frac{1}{4}y[n-1] + \frac{1}{4}x[n] \Rightarrow y[n] = \frac{1}{4}y[n-1] + \frac{1}{4}x[n]$

ب) $y[n] = \frac{1}{4}y[n-1] + x[n-1] \Rightarrow y[n] = \frac{1}{4}y[n-1] + x[n-1]$

۹) توابع زیر با سیستم های LTI زمان-تدا� توصیف شده. برای هر سیستم تعیین کنید آیا تابعی را باید باشد:

الف) $h[n] = (\frac{1}{5})^n u[n]$ $\frac{1}{5} < 1$ بود، حاصل مقدار می شود ∞ ، $n < 0$ ، $h[n] = 0$ باید باشد زیرا $\frac{1}{5} < 1$ بود، حاصل مقدار می شود ∞

ب) $h[n] = (-\frac{1}{8})^n u[n+2]$ $h[n] \neq 0$ ، $n < 0$ ، باید باشد زیرا $1 < 8$ ، صفر، حاصل صفر است

ج) $h[n] = (\frac{1}{4})^n u[-n]$ $h[n] \neq 0$ ، $n > 0$ ، باید باشد (است زیرا $1 > 4$)، حاصل مقدار می شود ∞

د) $h[n] = (0.1)^n u[3-n]$ $h[n] \neq 0$ ، $n < 0$ ، باید باشد زیرا $1 < 0.1$ ، حاصل مقدار می شود ∞

۱۰) کانولوشن $y[n] = x[n] * h[n]$ را برای سیگنال های زوج زیر محاسبه کنید.

الف) $x[n] = h[n] = \alpha^n u[n] \Rightarrow y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k] h[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \alpha^k u[k] \alpha^{n-k} u[n-k]$

$= \alpha^n \sum_{k=0}^{+\infty} u[n-k] = (n+1) \alpha^n u[n]$

ب) $x[n] = (-\frac{1}{4})^n u[n-4]$ $= \epsilon^n \left(\sum_{k=4}^{+\infty} (-\frac{1}{4})^k u[1-n+k] \right) =$

$h[n] = \epsilon^n u[2-n]$

$\begin{cases} \epsilon^n \left(\sum_{k=4}^{\infty} (-\frac{1}{4})^k - \sum_{k=0}^3 (-\frac{1}{4})^k \right) & n \leq 2 \\ \epsilon^n \left(\sum_{k=4}^{\infty} (-\frac{1}{4})^k - \sum_{k=0}^{n-1} (-\frac{1}{4})^k \right) & n > 2 \end{cases}$

$\begin{cases} \epsilon^n \left(\sum_{k=4}^{\infty} (-\frac{1}{4})^k - \sum_{k=0}^3 (-\frac{1}{4})^k \right) & n \leq 2 \\ \epsilon^n \left(\sum_{k=4}^{\infty} (-\frac{1}{4})^k - \sum_{k=0}^{n-1} (-\frac{1}{4})^k \right) & n > 2 \end{cases}$