Kep Fourier transformer

LTI-System $\frac{L11-System}{Y(t)=(h \cdot x)(t)} = \int_{-\infty}^{\infty} h(t-\tau)x(\tau) d\tau$

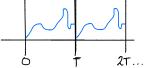
Systemet ar stabilt (=) [|h(T)|dT < 00 Kausalitet ⇔ h(t)=0 for alla t<0

<u>Tourier transformen</u> Om \$ |x(\tau)|d\tau < definieras X(\(\ju)) = \(\frac{1}{2}\) x(\(\tau) = \(\ju^2 d\tau \), \(\omega \) reelit

X ar alutid en kontinuerlity funktion. Om og ar kontinuerlity bestams og entydigt av X Om $\int_{\Omega} |h(\tau)| d\tau < \infty$ och $Y(t) = (h \times x)(t)$ gäller $\int_{\Omega} |Y(\tau)| d\tau < \infty$ Och $Y(i\omega) = H(i\omega)X(i\omega)$

Fourierserier

Tar hand om signaler som år periodiska $x:(-\infty,\infty)\to C$ ar T-periodisk om $x(++\tau)=x(+)$ for all t.



Integralen at bura andis om flact) of =0 => x(t)=0 för "näston alla t".

Vi kan alutså INTE fouriertransformera T-periodiska signaler.

Givet en T-periodisk Signal x, Sa. $\int |x(\tau)| d\tau < \infty$ Så definieras för heltal k, dess kite fourierkoefficient: $C_k(=a_k)=\frac{1}{\tau}\int_0^1 x(\tau)e^{-\frac{1}{\tau}\int_0^1 x(\tau)}d\tau = \frac{1}{\tau}\int_0^1 x(\tau)e^{-\frac{1}{\tau}\int_0^1 x(\tau)}d\tau$

Om x är kontinuerlig bestäms x entydigt av, a.2, a.1, a.0, a1,.... Om X ar två ggr deriverbar kan vi återskapa X i en punkt t: X(t)= lim & ak e i uke för alla t.

Hur bildar vi periodiska signaler?

え(-の,の)→で、こは(て)はてくの Dehniera X(t)=点気(t-nT)←Periodicening av え

LTI-System y(t)=(h*x)(t), antay att $\frac{1}{2}[h(x)]dx < \infty \iff (Stabilt)$

Om x begränsad T-per signal är även y begränsad (stabilitet) Och T-periodisk (tidsinvarians) Des gäller även att $C_k(y) = H(i\omega_k)C_k(x)$ ($\omega_k = \frac{2\pi k}{T}$) Analogt med $y = H \cdot X$

Ex X(t) = COS(2t) + 3 Sin(t)
Bestäm fourierkoeff: - Perioden? T=2TC (cos(2t) ar TC, Sin(t) ar 2TC)

 $\frac{Alt 1}{\binom{1}{k}(x) = \frac{1}{T}} \int_{0}^{T} (\cos(2t) + 3\sin(t)) e^{-j\frac{2\pi k}{2\pi t}} dt = \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi t} \cos(2t) e^{-jkt} dt + \frac{3}{2\pi} \int_{0}^{2\pi t} \sin(t) e^{-jkt} dt = \frac{1}{4\pi} \int_{0}^{2\pi t} e^{-jkt} dt = \frac{1}{4\pi$

 $\frac{AUt2}{X(t) = \frac{1}{2} \left(e^{2jt} - e^{-2jt} \right) + \frac{3}{2j} \left(e^{jt} - e^{-jt} \right) = \frac{1}{2} e^{-2jt} - \frac{3}{2j} e^{-jt} + \frac{3}{2j} e^{jt} + \frac{1}{2} e^{2jt} = \sum_{k=0}^{\infty} C_k(x) e^{j\omega_k t} = \sum_{k=0}^{\infty} C_k(x) e^{j\omega_k t} + C_{-2}(x) e^{-3jt} + C_{-2}(x) e^{-2jt} + \dots + C_{2}(x) e^{-2jt} + \dots + C_{2}(x) e^{-3jt} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} C_{-2}(x) = \frac{1}{2} C_{-1}(x) = \frac{3}{2j} C_{-1}(x) = \frac{3}$