

به نام خدا

تمرین اول درس انتقال داده ها

فرزان رحمانی ۹۹۵۲۱۲۷۱

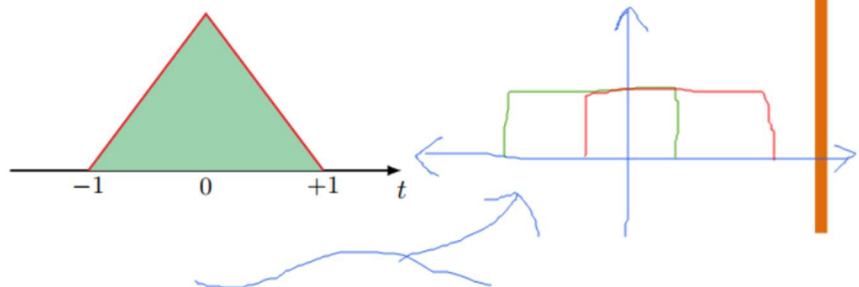
سوال اول:

نخست لازم به ذکر است که تابع $x(t) = \Lambda(t)$ به صورت زیر تعریف می شود:

$$x(t) = \Lambda(t) = \begin{cases} 1 - |x| & |x| < 2 \\ 0 & \text{ow} \end{cases}$$

تبدیل فوریه تابع مثلثی $(\text{tri}(t) = \Lambda(t) \stackrel{\text{def}}{=} \max(1 - |t|, 0))$ را بدست آورید؟

مثال ۵



پاسخ: می دانیم که $\text{tri}(t)$ حاصل کانولوشن دو $\text{rect}(t)$ است، پس در نهایت تبدیل فوریه برابر با $\text{sinc}^2(f)$

خواهد شد. چراکه می دانیم که یکی از ویژگی های مهم تبدیل فوریه این است که ضرب در حوزه زمان می شود

کانولوشن در حوزه فرکانس و دوگان آن نیز معتبر است.

$$\Lambda(t) = \text{rect}(t) * \text{rect}(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} X(f) = \text{sinc}^2(f)$$

تبدیل فوریه این تابع براحتی با استفاده از ویژگی های تبدیل فوریه قابل حصول است، چراکه می دانیم در حقیقت این تابع از کانولوشن دو تابع $\text{rect}(t)$ بدست آمده است.

$$x(t) = \Lambda(t) = \text{rect}(t) * \text{rect}(t)$$

از سوی دیگر برطبق ویژگی های تبدیل فوریه می دانیم که کانولوشن در حوزه زمان معادل ضرب در حوزه فرکانس است، پس خواهیم داشت:

$$F\{\Lambda(t)\} = \{rect(t) * rect(t)\} = sinc(f) \times sinc(f) = sinc^2(f)$$

با دانستن این نکته به سراغ مثال یاد شده می رویم، برای شکل (a) داریم:

$$x(t) = 2\Pi\left(\frac{t}{4}\right) - 2\Lambda\left(\frac{t}{2}\right) = 2(4sinc(4f) - 2sinc^2(2f))$$

برای شکل (b) داریم:

$$x(t) = 2\Pi\left(\frac{t}{4}\right) - \Lambda(t) = 8sinc(4f) - sinc^2(f)$$

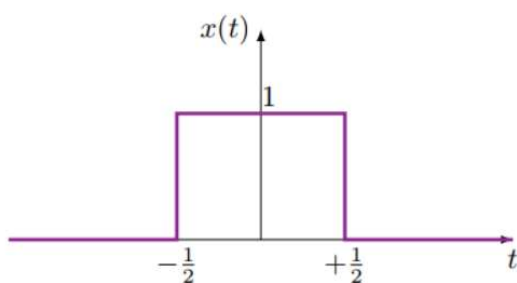
*در محاسبات بالا از اسلاید های زیر استفاده کردیم:

$$\mathcal{F}\{kx(at+b)\} = k \frac{e^{2\pi j f \frac{b}{a}}}{|a|} X\left(\frac{f}{a}\right)$$

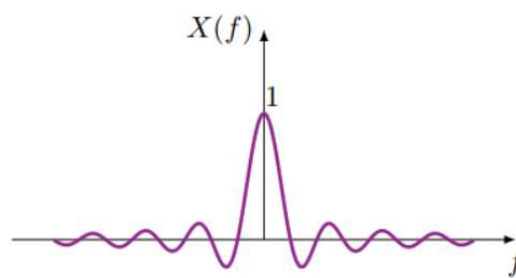
تبدیل فوریه سیگنال $x(t) = rect(t)$

مثال ۱

$$\begin{aligned} X(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} x(t)e^{-2\pi f t j} dt = \int_{-\frac{1}{2}}^{+\frac{1}{2}} e^{-2\pi f t j} dt \\ &= \frac{1}{2\pi f j} \left(e^{2\pi f j \frac{1}{2}} - e^{-2\pi f j \frac{1}{2}} \right) = \frac{\sin(\pi f)}{\pi f} = sinc(f) \end{aligned}$$



$$x(t) = rect(t) = u(t + \frac{1}{2}) - u(t - \frac{1}{2})$$



$$X(f) = \frac{\sin(\pi f)}{\pi f} = sinc(f)$$

سوال دوم:

برای حل از خواص زیر استفاده می کنیم:

- خاصیت خطی بودن در تبدیل فوریه:

$$\text{If } x_1(t), x_2(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} X_1(f), X_2(f) \quad \text{Then } \alpha x_1(t) + \beta x_2(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} \alpha X_1(f) + \beta X_2(f)$$

- تبدیل فوریه سیگنال های حقیقی، همواره نسبت به محور عمودی متقارن است.
- تبدیل فوریه یک سیگنال زوج همواره سیگنالی زوج و تبدیل فوریه یک سیگنال فرد همواره فرد خواهد بود.

$x(t)$	$X(f)$
Even & Real	Even & Real
Odd & Real	Odd & Imaginary
Even & Imaginary	Even & Imaginary
Odd & Imaginary	Odd & Real

- خاصیت دوگانی در تبدیل فوریه:

$$\text{If } x(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} X(f) \quad \text{Then } X(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} x(-f)$$

- خاصیت Shift در تبدیل فوریه:

$$\text{If } x(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} X(f) \quad \text{Then } x(t - t_0) \xrightarrow{\mathcal{F}} e^{-2\pi j f t_0} X(f)$$

- خاصیت Scale در تبدیل فوریه:

$$\text{If } x(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} X(f) \quad \text{Then } x(at) \xrightarrow{\mathcal{F}} \frac{1}{|a|} X\left(\frac{f}{a}\right)$$

تابع مورد نظر از جمع دو تابع $4\Lambda(-2t+3)$ و $\text{sinc}(2t-3)$ تشکیل شده است. با توجه به خاصیت خطی بودن تبدیل فوریه ابتدا تبدیل فوریه هر کدام را جدا محاسبه میکنیم و سپس آن ها را جمع می کنیم. برای محاسبه تبدیل فوریه از ویژگی زیر استفاده میکنیم:

$$\mathcal{F}\{kx(at+b)\} = k \frac{e^{2\pi j f \frac{b}{a}}}{|a|} X\left(\frac{f}{a}\right)$$

محاسبه تبدیل فوریه $\text{sinc}(2t-3)$:

$$\mathcal{F}\{\text{rect}(t)\} = \text{sinc}(-f) = \text{sinc}(f) \quad (\text{زوج بودن و خاصیت دو گانی})$$

$$k=1, a=2, b=-3, x(t) = \text{sinc}(t), \mathcal{F}\{\text{sinc}(t)\} = \text{rect}(f)$$

$$\rightarrow \mathcal{F}\{\text{sinc}(2t-3)\} = \frac{e^{2\pi j f \frac{-3}{2}}}{2} X\left(\frac{f}{2}\right) = \frac{e^{-3\pi j f}}{2} \Pi\left(\frac{f}{2}\right)$$

محاسبه تبدیل فوریه $4\Lambda(-2t+3)$:

$$k=4, a=-2, b=3, x(t) = \Lambda(t), \mathcal{F}\{\Lambda(t)\} = \text{sinc}^2(f)$$

$$\mathcal{F}\{4\Lambda(-2t+3)\} = 4 \frac{e^{2\pi j f \frac{-3}{2}}}{2} X\left(\frac{f}{-2}\right) = 2e^{-3\pi j f} \text{sinc}^2\left(\frac{f}{-2}\right)$$

\rightarrow تابع زوج است

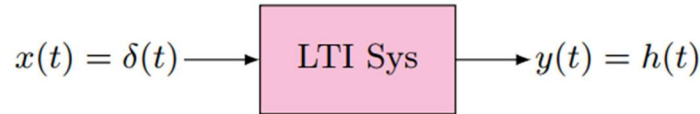
$$\mathcal{F}\{4\Lambda(-2t+3)\} = 2e^{-3\pi j f} \text{sinc}^2\left(\frac{f}{2}\right)$$

حال با استفاده از ویژگی خطی بودن جواب نهایی رو بازنویسی می کنیم.

$$\begin{aligned} \mathcal{F}\{4\Lambda(-2t+3) + \text{sinc}(2t-3)\} &= 2e^{-3\pi j f} \text{sinc}^2\left(\frac{f}{2}\right) + \frac{e^{-3\pi j f}}{2} \Pi\left(\frac{f}{2}\right) \\ &= e^{-3\pi j f} \left(2\text{sinc}^2\left(\frac{f}{2}\right) + \frac{1}{2}\Pi\left(\frac{f}{2}\right)\right) \end{aligned}$$

سوال سوم:

از ویژگی ای که در اسلاید زیر آمده است کمک میگیریم:



پاسخ یک سامانه LTI، به ورودی تابع ضربه واحد ($x(t) = \delta(t)$) را پاسخ ضربه کانال (Channel

تعریف ۲

Impulse Response) می نامیم، و آن را با $h(t)$ نمایش می دهیم.

رابطه زیر را براحتی می توان بدست آورد:

$$\delta(t) \longrightarrow h(t)$$

$$x(t) \longrightarrow y(t)$$

$$x(t) = x(t) * \delta(t) \longrightarrow y(t) = x(t) * h(t)$$

$$X(f) \longrightarrow Y(f) = X(f)H(f)$$

تعریف کانولوشن:

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

همچنین:

$$h(\tau) = \text{rect}(2\tau + 4) \rightarrow h(\tau + t) = \text{rect}(2\tau + 2t + 4) \rightarrow \\ h(t - \tau) = \text{rect}(2t + 4 - 2\tau)$$

حال به حل سوال می پردازیم:

$$x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-2\tau} u(\tau) \text{rect}(2t + 4 - 2\tau) d\tau$$

→ اعمال اثر تابع پله واحد

$$= \int_0^{+\infty} e^{-2\tau} \text{rect}(2t + 4 - 2\tau) d\tau$$

→ اعمال اثر تابع $rect(2t + 4 - 2\tau)$

$$= \int_{\max(0, \frac{7}{4}+t)}^{\max(0, \frac{9}{4}+t)} e^{-2\tau} d\tau = \frac{e^{-2\tau}}{-2} \Bigg|_{\max(0, \frac{7}{4}+t)}^{\max(0, \frac{9}{4}+t)}$$

برای حل انتگرال بالا لازم است سه حالت $\{t < -\frac{9}{4}, -\frac{9}{4} < t < -\frac{7}{4}, t > -\frac{7}{4}\}$ را در نظر بگیریم و به سه بازه مختلف تقسیم کنیم:

$$y(t) = \begin{cases} -\frac{1}{2} - \left(-\frac{1}{2}\right) & t < -\frac{9}{4} \\ \frac{e^{-2t-\frac{9}{2}}}{-2} - \left(-\frac{1}{2}\right) & -\frac{9}{4} < t < -\frac{7}{4} \\ \frac{e^{-2t-\frac{9}{2}}}{-2} - \frac{e^{-2t-\frac{7}{2}}}{-2} & t > -\frac{7}{4} \end{cases}$$

→

$$y(t) = \begin{cases} 0 & t < -\frac{9}{4} \\ \frac{e^{-2t}}{2} \left(e^{2t} - e^{-\frac{9}{2}} \right) & -\frac{9}{4} < t < -\frac{7}{4} \\ \frac{e^{-2t}}{2} \left(e^{-\frac{7}{2}} - e^{-\frac{9}{2}} \right) & t > -\frac{7}{4} \end{cases}$$

سوال چهارم:

از اسلاید های زیر برای حل این سوال استفاده می کنیم:



انرژی سیگنال $x(t)$:

$$E_x^{\text{tot}} = \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt \quad (2)$$

توان یک سیگنال $x(t)$:

$$P_x^{\text{avg}} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} |x(t)|^2 dt \quad (3)$$

- سیگنال های انرژی: سیگنال هایی هستند که انرژی محدود دارند (یعنی انتگرال (۲) مقدار محدودی دارد) و توان آن ها برابر صفر می باشد (یعنی انتگرال (۳) مقدارش برابر صفر می باشد).
- سیگنال توان: سیگنال هایی هستند که انرژی آن ها نامحدود می باشد (یعنی مقدار انتگرال (۲) برابر با بی نهایت می باشد) و توان آن ها محدود.
- سیگنال نه توان و نه انرژی: سیگنال هایی هستند که هم انرژی و هم توان آن ها نامحدود هستند.

- برای محاسبه میزان انرژی و توان یک سیگنال می توان از روابط (۲) و (۳) استفاده کرد. به عنوان مثال سیگنال

$x(t) = e^{-2t}u(t)$ را در نظر بگیرید. بدین سان برای محاسبه انرژی خواهیم داشت:

$$E_x^{\text{tot}} = \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt = \int_0^{+\infty} e^{-4t} dt = \frac{e^{-4 \times 0}}{4} - \frac{e^{-\infty}}{4} = \frac{1}{4} < \infty$$

پس سیگنال مذکور یک سیگنال انرژی است.

- یک سیگنال متناوب (به مانند $x(t) = \sin(5t)$)، حتما یک سیگنال توان می باشد. همچنین، برای محاسبه

توان کافی است تنها یک دوره تناوب سیگنال، در نظر گرفته شود.

- یک سیگنال محدود در زمان (به مانند $x(t) = \text{rect}(t)$) همواره یک سیگنال انرژی خواهد بود. البته باید

دقت داشت که $|x(t)| < \infty$.

$$x_1(t) = \tan(\pi t + \pi/2) \quad (\text{الف})$$

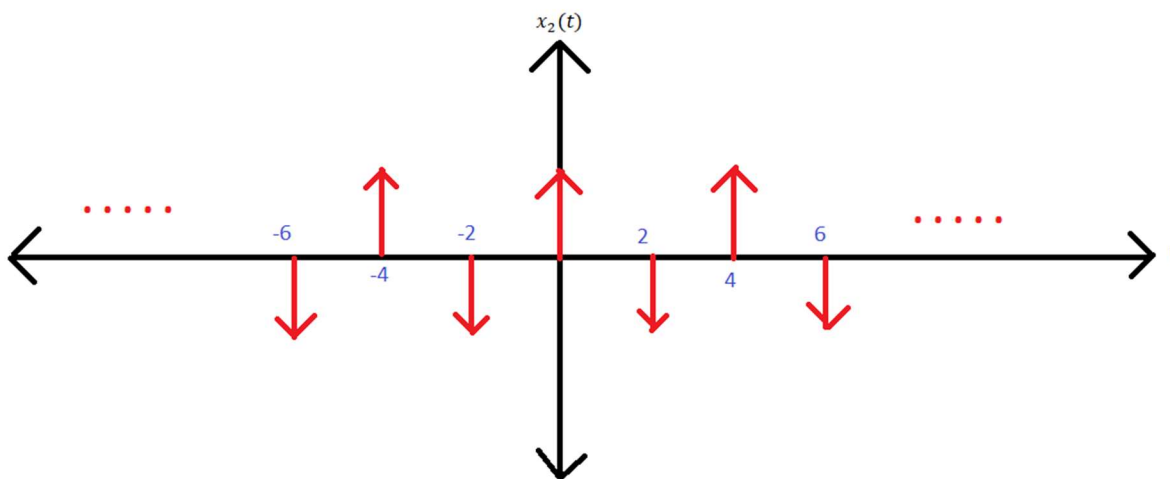
چون تابع متناوب (دوره تناوب $= 1 = \frac{\pi}{\pi} = \frac{\pi}{\text{ضریب } t}$) است، برای محاسبه توان کافی است تنها یک دوره تناوب سیگنال را در نظر بگیریم.

$$\begin{aligned} P_x^{avg} &= \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} |x(t)|^2 dt = \frac{1}{1} \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} |\tan(\pi t + \pi/2)|^2 dt = \int_0^1 \cot^2(\pi t) dt \\ &= \left(\frac{-\cot(\pi t)}{\pi} - t \right) \Big|_0^1 = \infty \end{aligned}$$

چون توان سیگنال نامحدود است پس انرژی سیگنال نیز نامحدود است. لذا $x_1(t)$ سیگنال نه توان نه انرژی است چون توان و انرژی نامحدود دارد.

$$x_2(t) = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \delta(t - 2k) \quad (\text{ب})$$

ابتدا تابع را رسم می کنیم:



در $t=4k$ مقدار $+\delta(0)$ را دارد و در $t=4k+2$ دارای مقادیر $-\delta(0)$ است. لذا سیگنال $x_2(t)$ یک سیگنال متناوب با دوره تناوب 4 می باشد. پس سیگنال $x_2(t)$ یک سیگنال توان می باشد.

$$x_3(t) = e^{2\pi jt} \quad (\text{ج})$$

ابتدا انرژی سیگنال را بدست می آوریم:

$$\begin{aligned} E_x^{tot} &= \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt = \int_{-\infty}^{+\infty} |e^{2\pi jt}|^2 dt = \int_{-\infty}^{+\infty} \sqrt{(\cos(2\pi t))^2 + \sin(2\pi t)^2}^2 dt \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} 1^2 dt = \int_{-\infty}^{+\infty} dt = t \Big|_{-\infty}^{+\infty} = \infty \end{aligned}$$

انرژی سیگنال نا محدود است.

سپس توان سیگنال را بدست می آوریم:

$$\begin{aligned} P_x^{avg} &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} |x(t)|^2 dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} |e^{2\pi jt}|^2 dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} 1 dt \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{2T}{2T} = \lim_{T \rightarrow \infty} 1 = 1 \end{aligned}$$

توان سیگنال محدود است.

پس نتیجه می گیریم $x_3(t)$ سیگنال توان است.

سوال پنجم:

ابتدا تابع صورت سوال را بوسیله تابع های $u(t)$ و $r(t)$ بازنویسی میکنیم (از سمت چپ شروع میکنیم و به راست می آییم):

$$i(t) = 2r(t) - 2r(t-1) - u(t-1) + \frac{1}{2}r(t-1) - \frac{1}{2}r(t-3) + u(t-3) - 3r(t-3) + 3r(t-4)$$

→

$$i(t) = 2r(t) - \frac{3}{2}r(t-1) - u(t-1) - \frac{7}{2}r(t-3) + u(t-3) + 3r(t-4)$$

می دانیم که $r'(x) = u(x)$ و $u'(x) = \delta(x)$ لذا:

$$i'(t) = 2u(t) - \frac{3}{2}u(t-1) - \delta(t-1) - \frac{7}{2}u(t-3) + \delta(t-3) + 3u(t-4)$$

اثبات $r'(x) = u(x)$:

$$(fg)'(x) = f'g(x) + fg'(x), r(t) = t.u(t)$$

→

$$r'(t) = 1.u(t) + t.\delta(t) = u(t) + 0.\delta(0) = u(t)$$

پایان