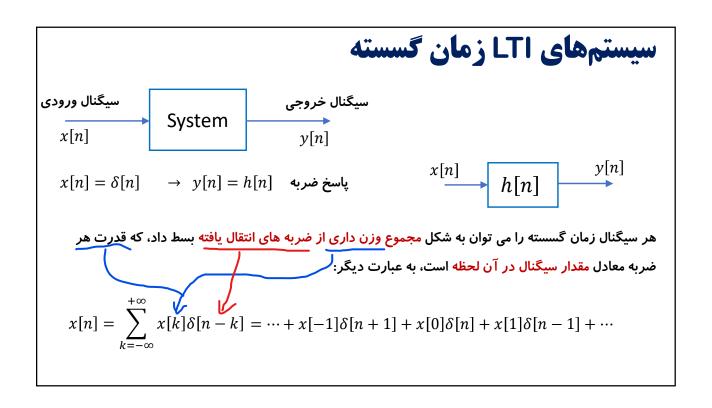
سیگنالها و سیستمها

فصل دوم تحلیل سیستمهای خطی تغییرناپذیر با زمان (LTI) در حوزه زمان



سیستمهای LTI زمان گسسته

$$h[n] \xrightarrow{y[n]}$$

حال ا<mark>گر فرض کنیم پاسخ سیستم LTI زمان گسسته</mark> به ورودی <mark>ضربه واحد</mark> $\delta[n]$ برابر با h[n] باشد، آنگاه با توجه به خاصیت TI بودن سیستم، پاسخ به $\delta[n-k]$ برابر با $\delta[n-k]$ است

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

پس میتوان از طریق مجموع کانولوشن پاسخ سیستم به هر ورودی دلخواه x[n] را به دست آورد:

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} h[k]x[n-k] = x[n]*h[n] = x[n]$$
مجموع کانولوشن

محاسبه مجموع كانولوشن

۱ – روش محاسباتی: در این روش م<mark>ی توان با استفاده از رابطه مجموع کانولوشن</mark> و <mark>محاسبات ریاضی</mark> مانند محاسبات سری، حاصل مجموع کانولوشن را به دست آورد.

** برخی روابط مفید برای محاسبه مجموع کانولوشن:

$$\sum_{n=0}^{N-1} a^n = \frac{1-a^N}{1-a} \qquad \sum_{n=0}^{+\infty} na^n = \frac{a}{(1-a)^2} \quad |a| < 1$$

$$\sum_{n=0}^{+\infty} a^n = \frac{1}{1-a} \quad |a| < 1 \qquad \sum_{n=0}^{N-1} na^n = \frac{(N-1)a^{N+1} - Na^N + a}{(1-a)^2}$$

$$\sum_{n=0}^{N-1} n^2 = \frac{1}{6}N(N-1)(2N-1)$$

را رسم $x[oldsymbol{-k}]$ یا $h[oldsymbol{-k}]$ را برحسب k رسم نموده و سپس $h[oldsymbol{k}]$ یا $x[oldsymbol{k}]$ نموده و برای محاسبه y[k] آن را به ان<mark>داز</mark>ه n ا<mark>نتقال</mark> میدهیم. اگر n مثبت بود به سمت راست و اگر

در ادامه، مجموع حاصلضرب مؤلفههای مشترک (غیر صفر) را بهدست می آوریم:

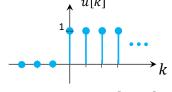
$$x[k], h[k] \xrightarrow{\text{Eloubian Polyment of Signature}} h[-k] \xrightarrow{\text{lixally calcive}} h[n-k] \xrightarrow{\text{Reconstant of Signature}} x[k]h[n-k]$$

$$- \frac{1}{n} \text{ oddison} x[k]h[n-k]$$

محاسبه مجموع كانولوشن

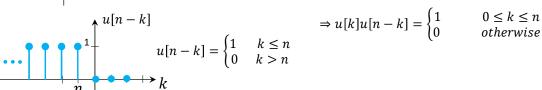
مثال: فرض کنید x[n]=u[n] و h[n]=u[n]=h[n] باشند، آنگاه برای محاسبه مجموع کانولوشن داریم:

روش محاسباتی :
$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[n-k] = \sum_{k=0}^{n} 1 = n+1$$



$$u[k] = \begin{cases} 1 & k \ge 0 \\ 0 & k < 0 \end{cases}$$

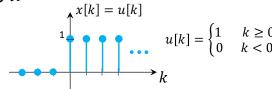
$$u[k] = \begin{cases} 1 & k \ge 0 \\ 0 & k < 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 & n < 0 \\ n+1 & n \ge 0 \end{cases} = (n+1)u[n]$$

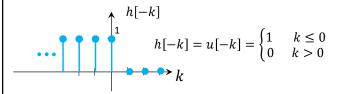


$$\Rightarrow u[k]u[n-k] = \begin{cases} 1 & 0 \le k \le n \\ 0 & otherwise \end{cases}$$

مثال: فرض کنید x[n] = u[n] و x[n] = u[n] باشند، آنگاه برای محاسبه مجموع کانولوشن داریم:

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









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

$$n < 0$$

$$h[n-k] \qquad x[k]$$

$$n = 0$$

$$h[0-k] \qquad x[k]$$

$$k$$

$$for \quad n = 0 \quad y[0] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} 0 = 0$$

$$n = 1$$

$$h[1-k] \qquad x[k]$$

$$for \quad n = 1 \quad y[1] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[1-k] = \sum_{k=0}^{1} 1 = 1$$

$$for \quad n = 1 \quad y[1] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[1-k] = \sum_{k=0}^{1} 1 = 2$$

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

$$n = 2$$

$$h[2-k] \longrightarrow k$$

$$for \quad n = 2 \longrightarrow y[2] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[2-k] = \sum_{k=0}^{2} 1 = 3$$

$$n = 3$$

$$h[3-k] \longrightarrow k$$

$$for \quad n = 3 \longrightarrow y[3] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[3-k] = \sum_{k=0}^{3} 1 = 4$$

$$\Rightarrow y[n] = \begin{cases} 0 & n < 0 \\ n+1 & n \ge 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow u[n] * u[n] = (n+1)u[n]$$

مثال: فرض کنید [n] = u[n] - u[n-2] و [n] = u[n] - u[n-3] باشند، آنگاه برای محاسبه مثال: فرض کنید محموع کانولوشن داریم:

روش محاسباتی :
$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} (u[k]-u[k-3])(u[n-k]-u[n-k-2])$$

$$= \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[n-k]}_{=} - \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k]u[n-k-2]}_{=} - \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k-3]u[n-k]}_{=} + \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{+\infty} u[k-3]u[n-k]$$

1
$$u[k]u[n-k] = \begin{cases} 1 & 0 \le k \le n \\ 0 & otherwise \end{cases}$$
 $\Rightarrow \sum_{k=0}^{n} u[k]u[n-k] = (n+1)u[n]$

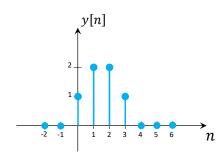
$$2 u[k]u[n-k-2] = \begin{cases} 1 & 0 \le k \le n-2 \\ 0 & otherwise \end{cases} \Rightarrow \sum_{k=0}^{n-2} u[k]u[n-k-2] = (n-1)u[n-2]$$

$$(3) \quad u[k-3]u[n-k] = \begin{cases} 1 & 3 \le k \le n \\ 0 & otherwise \end{cases} \Rightarrow \sum_{k=3}^{n} u[k-3]u[n-k] = (n-2)u[n-3]$$

(3)
$$u[k-3]u[n-k] = \begin{cases} 1 & 3 \le k \le n \\ 0 & otherwise \end{cases}$$
 $\Rightarrow \sum_{k=3}^{n} u[k-3]u[n-k] = (n-2)u[n-3]$
(4) $u[k-3]u[n-k-2] = \begin{cases} 1 & 3 \le k \le n-2 \\ 0 & otherwise \end{cases}$ $\Rightarrow \sum_{k=3}^{n-2} u[k-3]u[n-k] = (n-4)u[n-5]$

$$\Rightarrow y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k] = (n+1)u[n] - (n-1)u[n-2] - (n-2)u[n-3] + (n-4)u[n-5]$$

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k]$$
$$= (n+1)u[n] - (n-1)u[n-2] - (n-2)u[n-3] + (n-4)u[n-5]$$

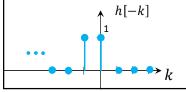


مثال: فرض کنید x[n]=u[n]-u[n-2] و x[n]=u[n]-u[n-3] باشند، آنگاه برای محاسبه محموع کانولوشن داریم:

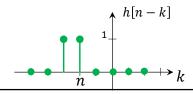
$$y[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k]$$

روش گرافیکی: x[k] = u[k] - u[k-3]

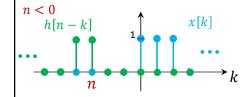








$$y[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k]$$



$$for \quad n < 0 \quad \rightarrow \quad y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} 0 = 0$$

$$n = 0$$

$$h[0 - k]$$

$$n = 1$$

$$x[k]$$

$$x[k]$$

$$x[k]$$

for
$$n = 0 \rightarrow y[0] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[0-k] = \sum_{k=0}^{0} 1 = 1$$

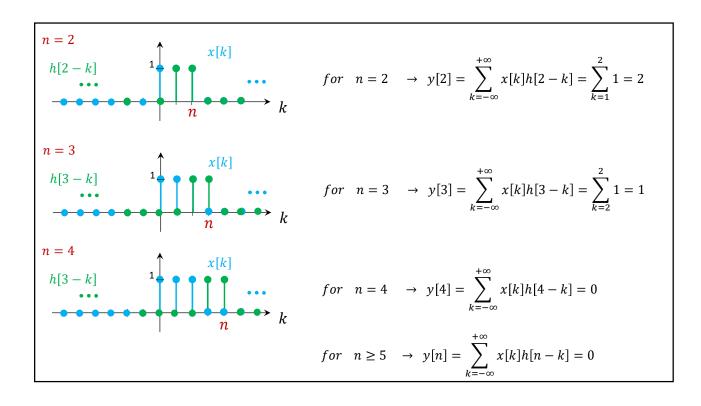
$$n = 1$$

$$h[1-k]$$

$$n$$

$$n$$

for
$$n = 1 \rightarrow y[1] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x[k]h[1-k] = \sum_{k=0}^{1} 1 = 2$$



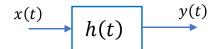
نکته [n] اگر دو سیگنال گسسته [n] و [n] با طول محدود داشته باشیم بهطوری که سیگنال [n] به طول [n] ب

نگته Y: اگر مقادیر $rac{f a_L}{2}$ صفر x[n] در بازه x[n] در بازه m_h,N_h و مقادیر m_h,N_h در بازه m_h,N_h خواهد بود.

سیستمهای LTI زمان پیوسته



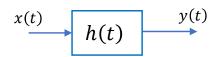
$$x(t) = \delta(t)$$
 $ightarrow y(t) = h(t)$ پاسخ ضربه



هر سیگنال زمان پیوسته را می توان به شکل مجموع وزن داری از ضربه های انتقال یافته با فاصله بسیار ناچیز بسط داد، به عبارت دیگر:

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

سیستمهای LTI زمان پیوسته



حال اگر فرض کنیم پاسخ سیستم اt زمان پیوسته به ورودی ضربه واحد $\delta(t)$ برابر با t باشد، آنگاه:

$$x(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)\delta(t-\tau)d\tau \qquad \qquad \underbrace{\qquad \qquad } y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau$$

پس می توان از طریق انتگرال کانولوشن پاسخ سیستم به هر ورودی دلخواه $\chi(t)$ را به دست آورد:

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

محاسبه انتكرال كانولوشن

روش محاسباتی: در این روش با استفاده از ساده سازی ریاضی و محاسبه انتگرال می توان خروجی را به دست آورد.

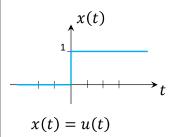
روش گرافیکی: در این روش ابتدا x(au) و x(au) را برحسب au رسم نموده و سپس y(au) یا y(au) را رسم نموده و برای محاسبه y(au) آن را به اندازه y(au) انتقال میدهیم.

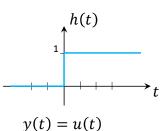
حال $x(\tau)$ و $x(\tau)$ در هم ضرب کرده و سطح زیر نمودار حاصل را به عنوان انتگرال حاصل ضرب به دست می آوریم. معمولاً در مسائل، حاصل ضرب را می توان به چند قسمت تقسیم نمود و انتگرال هر قسمت را به صورت جداگانه محاسبه نمود و خروجی را به صورت یک تابع چند ضابطهای به دست آورد:

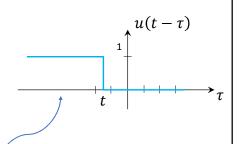
$$x(\tau), h(\tau) \xrightarrow{\text{حاصلفبرب}} h(-\tau) \xrightarrow{\text{انتقال زمانی به}} h(-\tau) \xrightarrow{\text{انتقال زمانی به}} h(t-\tau) \xrightarrow{\text{اندازه } t} h(t-\tau) \xrightarrow{\text{اندازه } t} \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau) d\tau$$

محاسبه انتگرال كانولوشن

مثال: خروجی برای یک سیستم LTl بهازای ورودی و پاسخ ضربه نشان داده شده را بهدست آورید.





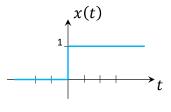


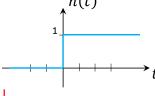
روش محاسباتی :
$$y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{t} x(\tau)u(t-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{t} u(\tau)d\tau = r(t)$$

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

محاسبه انتكرال كانولوشن

مثال: خروجی برای یک سیستم LTl بهازای ورودی و پاسخ ضربه نشان داده شده را بهدست آورید.



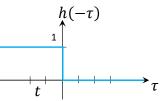


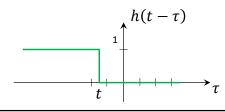
$$x(t) = u(t)$$

$$\eta y(t) = u(t)$$

روش گرافیکی: y(t) = x(t) * h(t)

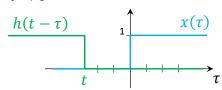
$$y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau$$





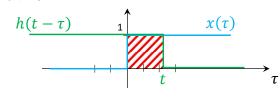
$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t - \tau)d\tau$$

t < 0



$$\frac{h(t-\tau)}{\int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau} = \int_{-\infty}^{+\infty} 0d\tau = 0$$

t > 0



$$\frac{x(\tau)}{x(\tau)} \rightarrow y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau = \int_{0}^{t} 1d\tau = t$$

$$\Rightarrow y(t) = x(t) * h(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ t & t \ge 0 \end{cases} = r(t)$$