א. פונקציית המסור ניתנת לתיאור על ידי $f(t)=A\cdot \frac{t}{T},\ 0\leq t< T$ כאשר A היא האמפליטודה וזמן f(t)=0 מתקיים t=T מתקיים f(t)=0 מתקיים f(t)=0 אם כך נוכל לסמן:

$$f(t) = \begin{cases} \frac{t}{T}, & 0 \le t < T \\ 0, & t = T \end{cases}$$

כעת נחשב את הקבועים בטור פורייה: י

$$a_0 = \frac{1}{T} \int_{-T}^{T} \frac{t}{T} dt = \frac{1}{T^2} \cdot \left[\frac{t^2}{2} \right]_{-T}^{T} = 0$$

$$a_n = \frac{1}{T} \int_{-T}^{T} \frac{t}{T} \cos \frac{n\pi t}{T} dt \stackrel{int by parts}{\cong} \dots = \left[\frac{\pi n t \sin \left(\frac{\pi n t}{T} \right) + t \cos \left(\frac{\pi n t}{T} \right)}{(\pi n)^2} \right]_{-T}^{T} = 0$$

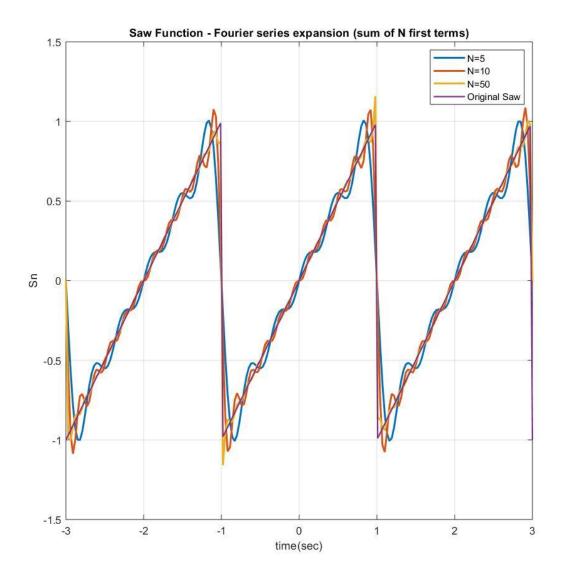
$$b_n = \frac{1}{T} \int_{-T}^{T} \frac{t}{T} \sin \frac{n\pi t}{T} dt \stackrel{int by parts}{\tilde{t}} = \dots = \left[\frac{\sin \left(\frac{\pi n t}{T} \right) + \frac{1}{T} \cdot \pi n t \cos \left(\frac{\pi n t}{T} \right)}{(\pi n)^2} \right]_{-T}^{T}$$

$$= \frac{-2\pi n \cos(2\pi n) + \sin(2\pi n)}{(\pi n)^2} = -(-1)^n \frac{2}{\pi n}$$

:כעת נציב ונקבל

$$f(t) = \sum_{n=1}^{\infty} -(-1)^n \frac{2}{\pi n} \sin\left(\frac{n\pi t}{T}\right)$$

ב. בסעיף זה הכנתי קוד MATLAB המציג את פונקציית המסור המקורית, יחד עם סכום N איברי טור פורייה לפונקציה זו. זאת עבור N=5,10,50 עבור פונקציית המסור, השתמשתי בפונקצית mod המתאפסת בחלוקה ל2 ומוזזת ב1.



```
응응
%constants
const=-2/pi;
t=linspace(-3,3,200);
Sn = 0; % initial sum we iterate on
응응
%calculating the series and plotting
for n = 1 : 50
    const=-const; % each iteration the sign changes just
like (-1)^n
    Sn=Sn+((const/n)*sin(n*pi*t)); %summing S (n-1)+S n
    if n == 5 \mid \mid n == 10 \mid \mid n == 50 \% we need to print in
these cases only
        plot(t,Sn,'LineWidth',1.8)
        hold on
    end
end
응응
%plotting the original saw function;
y = mod(t+1,2)-1; %when ever t+1%2 is zero we will start
plot(t,y,'LineWidth',1.3)
hold off
응응
%decoration
grid on
xlabel('time(sec)')
ylabel('Sn')
title('Saw Function - Fourier series expansion (sum of N
first terms)')
legend('N=5','N=10','N=50','Original Saw')
```