

لهم لغه هی

بسم الله الرحمن الرحيم

پاسخ سؤال سینمای ایران کریز - ۹۹ -

@mtsignal\_e :  $\bar{h}(n)$

@mtsignal :  $\bar{h}(n)$

- ۳۶ - تابع تبدیل یک سیستم LTI زمان گسسته به صورت  $H(z) = \frac{(1-\frac{1}{5}z^{-1})}{(1-\frac{1}{3}z^{-1})(1+4z^{-1})}$  با ناحیه همگرایی

فصل ۹

$|z| > 4$  است. کدام گزینه در مورد این سیستم درست است؟

(۱) سیستم پایدار است.

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] = \frac{6}{25} \quad (4)$$

(۲) سیستم غیر علی است.

برای کنترل کردن از  $|z|=1$  را  $ROC$  را فراهم نماییم.

$$H(z) = \frac{z^2 - \frac{1}{5}z}{(z - \frac{1}{5})(z + 4)} , \quad |z| > 4$$

برای کنترل کردن:

$ROC$  را  $|z| = \infty$  فراهم نماییم.

$$\sum_{n=-\infty}^{+\infty} h(n) = H(1) = \infty \rightarrow \text{فرمایش} (z=1)$$

برای کنترل:

فرمایش

- ۳۷ - کدام عبارت می‌تواند تبدیل فوریه یک سینکنال زمان گستته باشد؟

$$\sin\left(\frac{\omega}{2}\right) \quad (2)$$

فصل ۴

$$\sin\omega \quad (1) \checkmark$$

$$\text{sinc}(\omega) \quad (4)$$

$$\cos\left(\frac{\omega}{2}\right) + 1 \quad (3)$$

تبدیل فریزونکت می‌باشد که در نسبت  $2\pi$  دارد که از  $2\pi$   $\left(\frac{2\pi}{m}, m \in \mathbb{Z}\right)$

شناخته شده است (اصلی‌ترین تبدیل فریزونکت). پس فهمیده باشید

. اول صحیح

- ۳۸ در هر یک از سیستم‌های زیر، یک نمونه ورودی - خروجی داده شده است. کدام یک از سیستم‌ها می‌تواند علی باشد؟

- x[n] = u[n-۲]    y[n] = u[n+۱] (۱) ✓  
x[n] = u[n-۲]    y[n] = u[n-۱] (۲) ✓  
x[n] = u[n+۱]    y[n] = u[n+۲] (۳) ✓  
x[n] = u[n+۲]    y[n] = u[n+۱] (۴) ✓

## فصل ۱۶

این کوچک از جمله (۴) مراعت فصل ۱۶ آنست: (۱۰ جزو)

شروع می‌گوییم سیستم باشندگان از ورودی - خروجی این‌جا اسے که از مردمی  
آنفلان از زیل کیم بگشته، خروجی آنها نزدیکی به باشندگان را بخواهد که در  
هم‌کنینه فقط سیستم نوع ورودی - خروجی داده شده اسے، پرسش مانند کفر نفک نیز گذاشته  
نمی‌باشد همچنان ماه تعلیمه علی بگشته. بنابراین خروجی درینه صحیح نمی‌باشد!

تصویر: همانطور که با برخاسته کارم در این نوع کوچک، فرز بدنبل شهر را بجهت یک  
بناسیه، نوع لزوماً حدسز منطبق بر قوام خواهد بود!

۱۶) هفت طایع این کوچک، برخاسته کارم اولین بعوه که رای صورت ای ای داشته است  
هیچ پیدوه سیستم را نهاد! با این فرضیه گزنه ۳ صحیح نخواهد بود!!! همچنان این  
کوچک با این حذف کشیده.

- ۳۹ - سیگنال  $x(t)$  از یک سیستم نمونه برداری  $300 \text{ Hz}$  عبور می کند. ضرایب سری فوریه  $x(t) = \sin(20\pi t) \cos(15\pi t)$  کدام است؟

$$a_7 = a_{11} = \frac{-1}{4j}, a_1 = a_5 = \frac{1}{4j} \quad (1)$$

فصل ۱۷

$$a_5 = a_{11} = \frac{1}{4j}, a_1 = a_7 = \frac{-1}{4j} \quad (2)$$

$$a_5 = a_{11} = \frac{-1}{4j}, a_1 = a_7 = \frac{1}{4j} \quad (3) \checkmark$$

$$a_7 = a_{11} = \frac{1}{4j}, a_1 = a_5 = \frac{-1}{4j} \quad (4)$$

$$f_s = 300 \text{ Hz} \longrightarrow T = \frac{1}{f_s} = \frac{1}{300} \text{ s} \longrightarrow t = nT = \frac{n}{300}$$

$$\Rightarrow x(t) = \sin(\frac{1}{300}\pi n) \cdot \cos(\frac{\pi}{300}n)$$

ادامه حل سوال دویتچه انتهای صفحه بجهه اس که در کتاب سیرا ۸۱ و در صفحه ۸۶ کتاب آموزه اس.

.<sup>۸۱</sup> کدام گزینه بیانگر ضرایب فوریه سیگنال گسسته  $x[n] = \sin \frac{2\pi n}{3} \cdot \cos \frac{\pi n}{2}$  است؟

۱)  $a_1 = \frac{-1}{4j}$  ،  $a_5 = \frac{1}{4j}$  ،  $a_\gamma = \frac{1}{2j}$  ،  $a_{11} = \frac{-1}{2j}$

۲)  $a_1 = \frac{1}{4j}$  ،  $a_5 = \frac{-1}{4j}$  ،  $a_\gamma = \frac{1}{4j}$  ،  $a_{11} = \frac{-1}{4j}$

۳)  $a_1 = \frac{1}{2j}$  ،  $a_5 = \frac{-1}{2j}$  ،  $a_\gamma = \frac{1}{2j}$  ،  $a_{11} = \frac{-1}{2j}$

۴)  $a_1 = \frac{-1}{4j}$  ،  $a_5 = \frac{1}{4j}$  ،  $a_\gamma = \frac{-1}{4j}$  ،  $a_{11} = \frac{1}{4j}$

حل:

$$x[n] = \sin \frac{2\pi n}{3} \cdot \cos \frac{\pi n}{2} = \frac{1}{2} \sin \frac{7\pi}{6}n + \frac{1}{2} \sin \frac{\pi}{6}n$$

۳۸۷

تست‌های کنکورهای سراسری و آزاد (فصل ششم)

ابتدا دوره تناوب  $x[n]$  را محاسبه می‌کنیم:

$$\sin \frac{7\pi}{6}n \longrightarrow \frac{2\pi}{7\pi/6} = \frac{12}{7} \Rightarrow N_1 = 12$$

$$\sin \frac{\pi}{6}n \longrightarrow \frac{2\pi}{\pi/6} = \frac{12}{1} \Rightarrow N_2 = 12$$

پس دوره تناوب اصلی  $x[n]$  و فرکانس اصلی آن برابر است با:

$$N = \text{lcm}(12, 12) = 12 \longrightarrow \omega_0 = \frac{2\pi}{N} = \frac{2\pi}{12} = \frac{\pi}{6}$$

را به صورت نمایی می‌نویسیم:

$$x[n] = \frac{1}{4j} e^{j\frac{7\pi}{6}n} - \frac{1}{4j} e^{-j\frac{7\pi}{6}n} + \frac{1}{4j} e^{j\frac{\pi}{6}n} - \frac{1}{4j} e^{-j\frac{\pi}{6}n} \quad (1)$$

حال به صورت زیر استدلال می‌کنیم:

$$a_k \leftarrow e^{jk\frac{\pi}{6}n} \xrightarrow{\omega_0 = \frac{\pi}{6}} \text{ضریب} \quad a_k \leftarrow e^{jk\omega_0 n} \xrightarrow{\text{ضریب}}$$

بنابراین باید در بسط  $x[n]$ ، ضریب نمایی  $e^{jk\frac{\pi}{6}n}$  را به ازای هر  $k$  شناسایی کنیم. از رابطه (۱) داریم:

$$x[n] = \underbrace{\left(\frac{1}{4j}\right)}_{a_\gamma} e^{j\frac{7\pi}{6}n} + \underbrace{\left(-\frac{1}{4j}\right)}_{a_{-\gamma}} e^{-j\frac{7\pi}{6}n} + \underbrace{\left(\frac{1}{4j}\right)}_{a_1} e^{j\frac{\pi}{6}n} + \underbrace{\left(-\frac{1}{4j}\right)}_{a_{-1}} e^{-j\frac{\pi}{6}n}$$

پس ضرایب سری فوریه  $x[n]$  در یک دوره تناوب برابر است با:

$$a_\gamma = \frac{1}{4j} , a_{-\gamma} = -\frac{1}{4j} , a_1 = \frac{1}{4j} , a_{-1} = -\frac{1}{4j}$$

بقیه ضرایب در یک دوره تناوب برابر صفر هستند. ولی با توجه به متناوب بودن ضرایب فوریه در حالت زمان‌گسسته، ضرایب فوق با دوره تناوب  $N = 12$  متناوب هستند و ۱۲ تا ۱۲ تا تکرار می‌شوند. یعنی  $a_k = a_{k+12}$  می‌باشد. پس  $a_{-1}$  با  $a_{11}$  و  $a_{-\gamma}$  با  $a_5$  برابر است

تبدیل فوریه سینگنال  $y(t) = \left| \cos\left(\frac{\pi}{\tau}t\right) \right|$  برابر کدام است؟

$\omega_0$

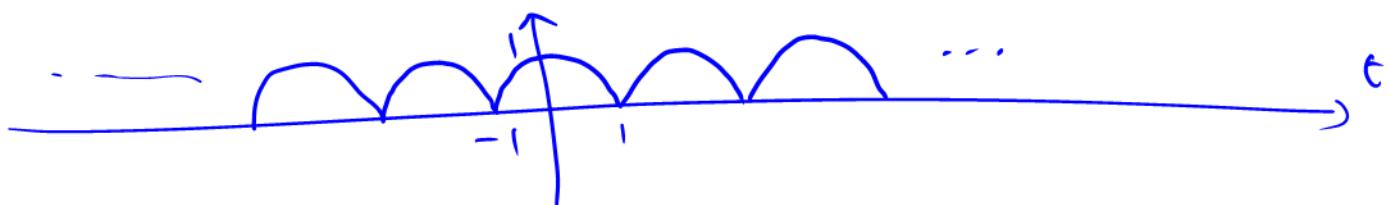
$$Y(\omega) = \tau \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{\sin\left(k\frac{\pi}{\tau}\right)}{k} \left[ \delta\left(\omega - (k+1)\frac{\pi}{\tau}\right) + \delta\left(\omega - (k-1)\frac{\pi}{\tau}\right) \right] \quad (1)$$

$$Y(\omega) = \tau \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{\sin\left(k\frac{\pi}{\tau}\right)}{k} \left[ \delta\left(\omega - (k+1)\frac{\pi}{\tau}\right) + \delta\left(\omega - (k-1)\frac{\pi}{\tau}\right) \right] \quad (2)$$

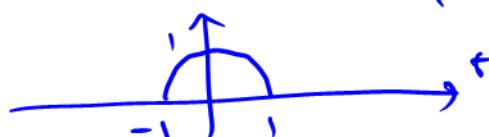
$$Y(\omega) = \tau \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{\sin\left(k\frac{\pi}{\tau}\right)}{k} \left[ \delta\left(\omega - (k+1)\frac{\pi}{\tau}\right) + \delta\left(\omega - (k-1)\frac{\pi}{\tau}\right) \right]; k \text{ is even} \quad (3)$$

$$Y(\omega) = \tau \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{\sin\left(k\frac{\pi}{\tau}\right)}{k} \left[ \delta\left(\omega - (k+1)\frac{\pi}{\tau}\right) + \delta\left(\omega - (k-1)\frac{\pi}{\tau}\right) \right]; k \text{ is odd} \quad (4) \checkmark$$

$$f(t) = |\cos \frac{\pi}{\tau} t| \Rightarrow T = \tau, \omega_0 = \pi$$



$$z(t) = \cos \frac{\pi}{\tau} t \cdot \Pi\left(\frac{t}{\tau}\right)$$



$$\Rightarrow z(t) = \frac{1}{\tau} e^{j \frac{\pi}{\tau} t} \cdot \Pi\left(\frac{t}{\tau}\right) + \frac{1}{\tau} e^{-j \frac{\pi}{\tau} t} \cdot \Pi\left(\frac{t}{\tau}\right)$$

$$\Rightarrow Z(\omega) = \frac{\sin(\omega - \frac{\pi}{\tau})}{\omega - \frac{\pi}{\tau}} + \frac{\sin(\omega + \frac{\pi}{\tau})}{\omega + \frac{\pi}{\tau}}$$

$$a_k = \frac{1}{T} Z(k\omega_0) = \frac{1}{\tau} \frac{\sin(k\pi - \frac{\pi}{\tau})}{k\pi - \frac{\pi}{\tau}} + \frac{1}{\tau} \frac{\sin(k\pi + \frac{\pi}{\tau})}{k\pi + \frac{\pi}{\tau}}$$

$$\Rightarrow Y(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} r \pi a_k \delta(\omega - k\omega_0)$$

$$Y(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \frac{\sin(k\pi - \frac{\pi}{c})}{k - \frac{1}{c}} \delta(\omega - k\pi) + \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \frac{\sin(k\pi + \frac{\pi}{c})}{k + \frac{1}{c}} \delta(\omega - k\pi)$$

حالاً بحسب اعراف و معايير ملائمه  
نرى أن هناك فرق في حساب المكانتين  
الذين يحيطان بـ  $\omega_0$ ، لأنهما ينبعان  
من نفس المقدار  $r$ .

بالرجوع إلى الصورة التالية:

$$k = \frac{m-1}{\tau} \quad \text{أول} \quad k = \frac{m+1}{\tau} \quad \text{ثاني}$$

دوم

$$Y(\omega) = \sum_{\substack{m=-\infty \\ \text{ج. } m}}^{+\infty} \frac{\sin \frac{m\pi}{\tau}}{\frac{m}{\tau}} \delta\left(\omega - \left(\frac{m+1}{\tau}\right)\pi\right) + \sum_{\substack{m=-\infty \\ \text{ج. } m}}^{+\infty} \frac{\sin \frac{m\pi}{\tau}}{\frac{m}{\tau}} \delta\left(\omega - \left(\frac{m-1}{\tau}\right)\pi\right)$$

نلاحظ أن المقدار  $\frac{m+1}{\tau}\pi$  ينبع من المقدار  $\frac{m-1}{\tau}\pi$  بـ  $\pi$ ، وبهذا نصل إلى نتائج مترادفة.

لذلك نصل إلى النتيجة!

یک سیستم LTI با پاسخ ضربه  $h(t) = \frac{1}{\pi t}$  را در نظر بگیرید. اگر ورودی این سیستم، سینگنال

فصل ۹ باشد و خروجی آن را با  $y(t)$  نمایش دهیم، مقدار  $y$  کدام است؟

$$h(t) = \frac{1}{\pi t} \quad \text{طبق خصوصیت دو زدن، تبدیل فوریه}$$

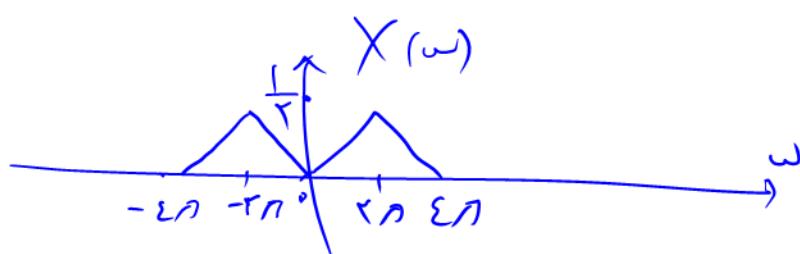
$\frac{1}{\pi} \quad (1)$   
 $\frac{1}{\pi} \quad (2) \checkmark$   
 $\frac{1}{\pi} \quad (3)$   
 $-\frac{1}{\pi} \quad (4)$

$H(\omega) = -j \operatorname{sgn}(\omega)$

$$Y(\omega) = X(\omega), H(\omega) = \begin{cases} -jX(\omega) & \omega > 0 \\ jX(\omega) & \omega < 0 \end{cases} \quad (1)$$

$$x(t) = \frac{1}{c} \left( \frac{\sin \pi t}{\pi t} \right)^2 e^{j2\pi t} + \frac{1}{c} \left( \frac{\sin \pi t}{\pi t} \right)^2 e^{-j2\pi t}$$

$$\Rightarrow X(\omega) = \frac{1}{c} \Delta\left(\frac{\omega - 2\pi}{2\pi}\right) + \frac{1}{c} \Delta\left(\frac{\omega + 2\pi}{2\pi}\right)$$



$$(1) \Rightarrow Y(\omega) = -\frac{1}{c} j \Delta\left(\frac{\omega - 2\pi}{2\pi}\right) + \frac{1}{c} j \Delta\left(\frac{\omega + 2\pi}{2\pi}\right)$$

$$\Rightarrow y(t) = -\frac{1}{c} j \left( \frac{\sin \pi t}{\pi t} \right)^2 e^{j2\pi t} + \frac{1}{c} j \left( \frac{\sin \pi t}{\pi t} \right)^2 e^{-j2\pi t}$$

$$= \left( \frac{\sin \pi t}{\pi t} \right)^2 \cdot \sin 2\pi t \Rightarrow y(\frac{1}{c}) = \frac{1}{\pi^2}$$

فصل ۵

- مقدار انتگرال  $\int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\cos(2\omega)}{1+\omega^2} d\omega$  کدام است؟

$$I = \frac{1}{r} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{1+r\omega^2} e^{j2\omega} d\omega + \frac{1}{r} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{1+r\omega^2} e^{-j2\omega} d\omega$$

$\frac{\pi}{r} e^{-r}$  (۱)  
 $\pi e^{-r}$  (۲)  
 $\pi e^{-r}$  (۳) ✓  
 $r\pi e^{-r}$  (۴)

$$e^{-|t|} \xrightarrow{F} \frac{r}{\omega^2 + r^2} \Rightarrow e^{-|t|} = \frac{1}{r\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{j\omega t}{\omega^2 + r^2} e^{j\omega t} d\omega$$

$$\Rightarrow I = \frac{\pi}{r} e^{-r} + \frac{\pi}{r} e^{-r} = \pi e^{-r}$$

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

## فصل ۹

پاسخ سیستم به ورودی زیر، کدام است؟

$$x[n] = \left(\frac{-1}{2}\right)^n u[n] - \frac{1}{4} \left(\frac{-1}{2}\right)^{n-1} u[n-1]$$

$$y[n] = (n+1) \left(\frac{-1}{2}\right)^n u[n] - \frac{1}{4} n \left(\frac{-1}{2}\right)^{n-1} u[n-1] \quad \checkmark$$

$$y[n] = (n+1) \left(\frac{-1}{2}\right)^n u[n+1] - \frac{1}{4} n \left(\frac{-1}{2}\right)^n u[n-1] \quad \text{X}$$

$$y[n] = n \left(\frac{-1}{2}\right)^n u[n] - \frac{1}{4} n \left(\frac{-1}{2}\right)^{n-1} u[n-1] \quad \text{X}$$

$$y[n] = n \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n] + \frac{1}{4} n \left(\frac{-1}{2}\right)^{n-1} u[n-1] \quad \text{X}$$

اول که این نوع روش است، رسمی نیست بلکه اس. اما در اینجا با توجه

به کنت بوده است، از روی نظر نظری این رسمی نیست. با توجه به خطا و ممکن است

بوده است، کوچکترین بروکار اس. پر صیغه ورودی (n=0) برابر با

برابر صفر است. دلیل:

$$y[n] = x[n] - \frac{1}{4} y[n-1]$$

$$n=0: y(0) = \underbrace{x(0)}_1 - \frac{1}{4} \underbrace{y(-1)}_0 = 1$$

برگزیده ۳ و ۴ حذف نموده.

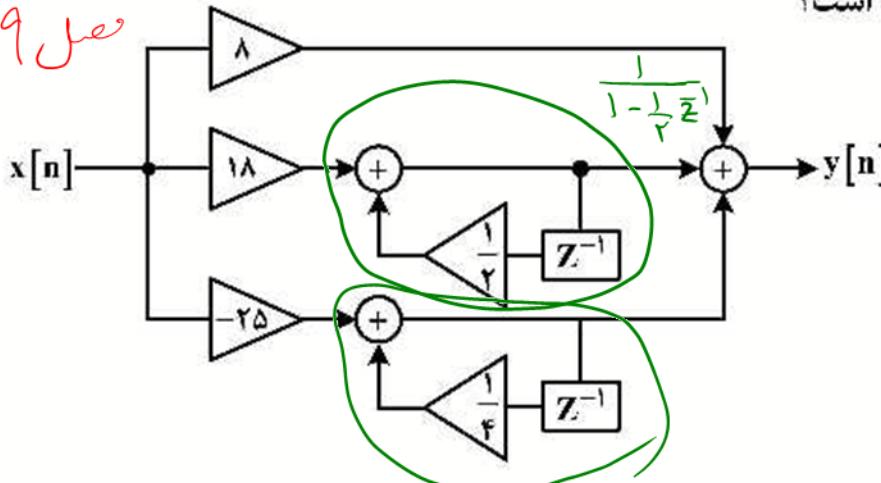
$$n=1: y(1) = \underbrace{x(1)}_{-\frac{1}{2}} - \frac{1}{4} \underbrace{y(0)}_1 = -\frac{1}{2} \rightarrow \text{برگزیده ۱}.$$

$$H(z) = \frac{1 + 2z^{-1} + z^{-2}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}} \quad (1)$$

$$H(z) = \frac{-7 + 8z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}} \quad (2)$$

$$H(z) = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1} + \frac{1}{4}z^{-2}}{1 - 18z^{-1} - 25z^{-2}} \quad (3)$$

$$H(z) = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1} + \frac{1}{4}z^{-2}}{\frac{1}{8} + \frac{1}{18}z^{-1} - \frac{1}{25}z^{-2}} \quad (4)$$



$$\frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}$$

$$Y(z) = A X(z) + \frac{1/A X(z)}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} - \frac{25 X(z)}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}$$

$$\Rightarrow H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1} + \frac{1}{4}z^{-2}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}}$$

- ۴۵ - پاسخ ضربه یک سیستم LTI پیوسته برابر است با:

فصل ۹

$$h(t) = \frac{\sin^2(\pi t)}{(\pi t)^2}$$

پاسخ این سیستم به ورودی کدام است؟

$$y(t) = 1 - \sin(\pi t) \quad (1)$$

$$y(t) = 1 + \sin(\pi t) \quad (2)$$

$$y(t) = 1 - \cos(\pi t) \quad (3)$$

$$y(t) = 1 + \cos(\pi t) \quad (4) \checkmark$$

$$H(\omega) = \Delta\left(\frac{\omega}{\pi}\right) \longrightarrow y(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} H(k\pi) e^{jk\pi t}$$

$$\Rightarrow y(t) = 1 + \frac{1}{c} e^{j\pi t} + \frac{1}{c} e^{-j\pi t} = 1 + \cos \pi t$$