

מטריבהערה: סכר = $\Delta \omega = \Delta \omega_c$

יתרונות:

* זמן: כוח, חישוב, כוח

* פרמטרים: כוח

* שיטת קר

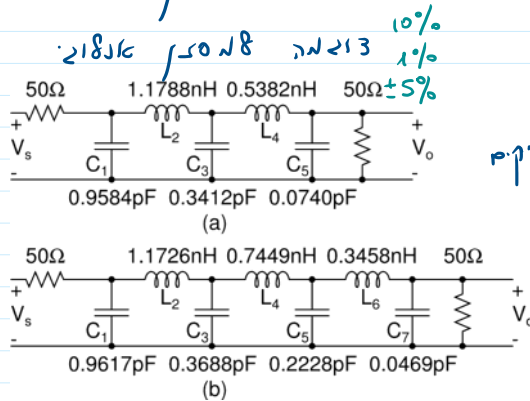
מטריב: תכנים מאוזנים
= מאוזן יקר

בעיות:

* רכיבים לא מדויקים
* מסגרים לא
* כוח* קושי גשט
* תכין קצוץ

* תכין טמפ

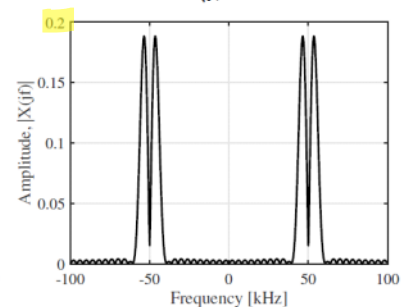
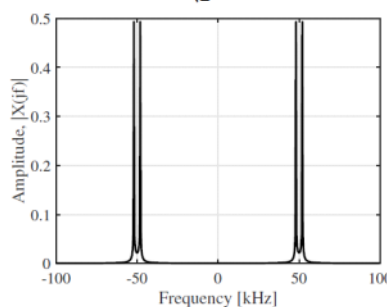
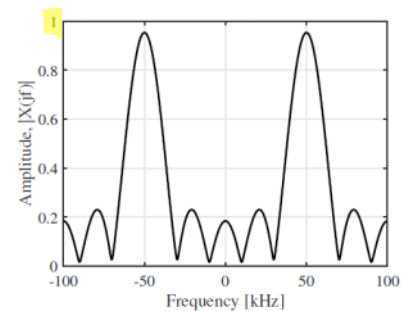
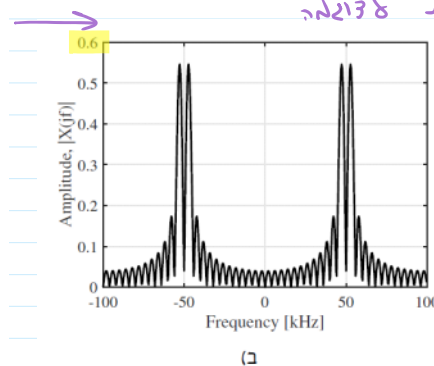
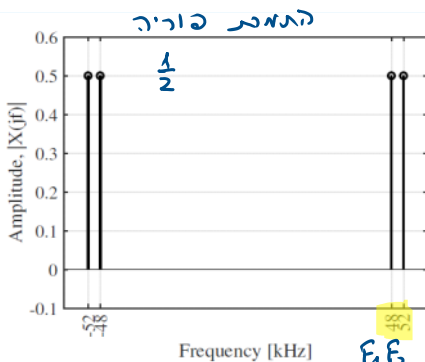
* יקר

אנלוגי: $\Delta \omega = \Delta \omega_c$ התחלת פוריה

$$x(t) = \cos(2\pi f_1 t) + \cos(2\pi f_2 t)$$

דוגמה לסכר (המשקל) נתון את

4 התחלות מעטות עוצמה

סיום הקורס: מתמטיקה שימושית
Modlab

חישובים:

מטריב: ציפה בחישובים

dmityrby@ac.sce.ac.ilסלבים

הערות	אחוז	קריטריון
תנאי לשקלול מרכיבי הציון הינו ציון 56 ומעלה בבחינה. במידה והציון נמוך מזה, הציון הסופי בקורס הינו ציון הבחינה.	80%, 65%	בחניה סופית:
בוחן מקוון. ציון מגן.	15%	בחנים:
ציון מגן הינו ציון שישוקלל רק בתנאי שיביא לעליה בציון הסופי.	20%	פרויקט:
		הערות:

* בקבוצה
* אחרי חנוכה (25.12 חופש)
* שעת 20 - עבודה פרויקט בלבד (בזמן של כעשרים)
* הנחיות מפורטות בהמשך
* * * * *

* הנחיה מבואר בהמשך
 * * * * *
 * * * * *
 * * * * *
 * * * * *

סיווג אותות ומערכות בדידות

2.1 הקדמה

אותות מעולם האנלוגי נקראים גם אותות בזמן רציף.

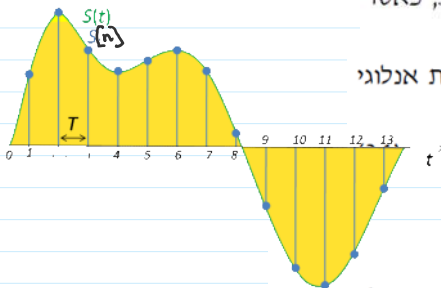
זמן רציף (הגדרה 2.1): אות בזמן רציף יוגדר ע"י סוגריים עגולות, לדוגמה, $x(t)$.

כשאומרים אותות ספרתיים, הכוונה בחוברת היא לאותות בזמן בדיד.

זמן בדיד (הגדרה 2.2): אות בזמן בדיד יוגדר ע"י סוגריים מרובעים, לדוגמה, $x[n]$, כאשר $n \in \mathbb{Z}$ (מספר שלם).

דגימה (הגדרה 2.3): בהינתן זמן דגימה T או תדר דגימה $F_s = 1/T$, הקשר בין אות אנלוגי לספרתי הוא

$$s[n] = s(nT).$$



$$u[n] = \begin{cases} 1 & n \geq 0 \\ 0 & n < 0 \end{cases}$$

קשר בין $u[n]$ ל $\delta[n]$

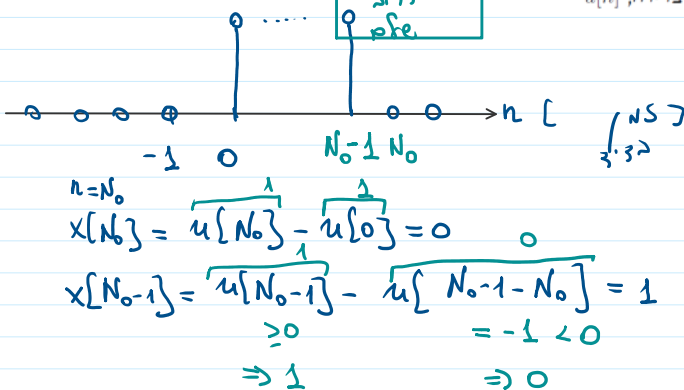
$$\delta[n] = u[n] - u[n-1]$$

$$u[n] = \sum_{k=-\infty}^n \delta[k]$$

דוגמה: כולם בז'ז

$$x[n] = u[n] - u[n - N_0]$$

N_0 מספר חיובי שלם



$$x[N_0] = u[N_0] - u[0] = 0$$

$$x[N_0-1] = u[N_0-1] - u[-1] = 1$$

אותות שמתחילים בזמן שונה מאפס

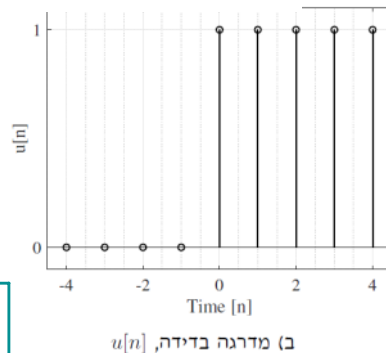
$$y[n] = \{1, 2, 4\}$$

$$n=-1 \quad n=0$$

$$y[n=0]=2, \quad y[0]=2$$

$$y[-1]=1$$

אותות בסיסיים * מדרגה בדידה (הגדרה 2.5): $\delta[n] = \begin{cases} 1 & n = 0 \\ 0 & n \neq 0 \end{cases}$ * הלם בז'ז



(א) הלם בדיד, $\delta[n]$

(ב) מדרגה בדידה, $u[n]$

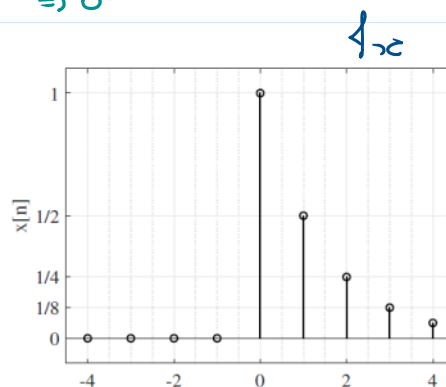
הגדרת האות

דוגמה:

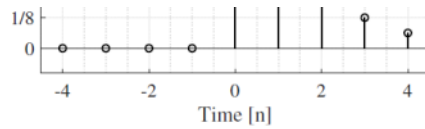
$$x[n] = \begin{cases} \left(\frac{1}{2}\right)^n & n \geq 0 \\ 0 & n < 0 \end{cases} \quad (\text{כנ'})$$

$$= (0.5)^n u[n] \quad (\text{כנ'})$$

$$= \left\{1, \frac{1}{2}, \frac{1}{4}, \dots\right\} \quad \text{חישוב ערכים}$$



$y[n] = 1$
 $x[n] = 0$



היחס $\{1, \frac{1}{2}, \frac{1}{4}, \dots\}$
 ערכים
 "ע" תור הנצמס
 $n=0$
 3/4
 הערה 2.1! כל מה שלא נכתב באופן מפורש בייצוג $x[n] = \{\dots\}$ הוא 0.

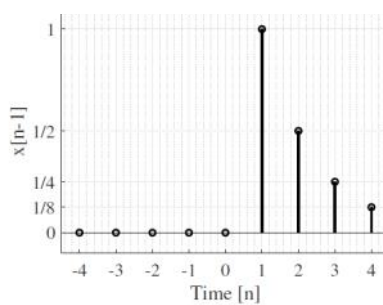
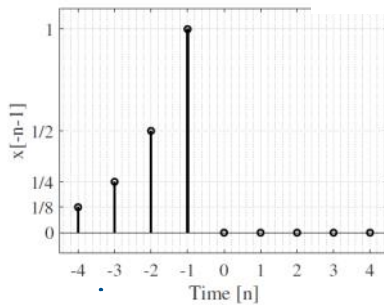
פעולות על האות

* שיקוף (הפיכה) בזמן (הגדרה 2.8): ניתן ליצור אות חדש $y[n]$ מוגדר על ידי הנוסחה

$$y[n] = x[-n]$$

* הזזה בזמן (הגדרה 2.9): ניתן ליצור אות חדש $y[n]$ מוגדר על ידי הנוסחה $y[n] = x[n - n_0]$.

נציין כי פרמטר ההזזה n_0 חייב להיות מספר שלם (חיובי או שלילי), על מנת שנשמר את הסקלה בזמן.



$x[-(n-1)]$

(ב) שיקוף והזזה, $x[-n-1]$

(א) הזזה, $x[n-1]$

אור 2.2: פעולות על האות $x[n] = (0.5)^n u[n]$ במישור הזמן, כאשר $n_0 = 1$.

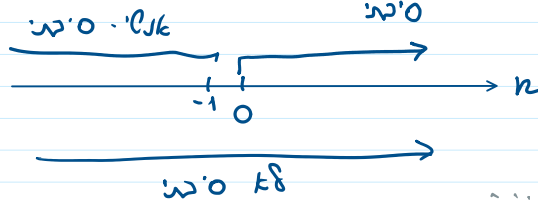
סיווג אותות בדידים

* ס'ג'ו

עבור כל ערכי זמן שלם
 האם 0

אנטי-סיבתי (ערכי זמן שלם שלילי בלבד)

עבור כל ערכי זמן חיוביים
 האם 0



או זמן 0
 שונה מ-0 אם עבור זמן חיובי וזמן שלם שלילי
 $= [1, 0]$

צאמאמ: $x[n] = \delta[n+1]$ אנטי-סיבתי

סיבתי $y[n] = \delta[n-1] = [0, 1]$

לא סיבתי $z[n] = x[n] + y[n] = [1, 0, 1]$
 $n=0$

* מחזוריות $x[n+N] = x[n]$

צאמאמ:

לפי קטן אפשרי הוא זמן למעור

$$x[n] = \cos\left(\frac{\pi}{4}n\right)$$

$$\cos\left(\frac{\pi}{4}n\right) = \cos\left(\frac{\pi}{4}(n+8)\right)$$

\downarrow
 $n=8$ זמן למעור

דוגמה 2.4: האות $x[n] = \cos(n)$ אינו מחזורי.
 אין ל שאלים זה התנאי

* אנרגיה (הגדרה 2.17): אנרגיה של האות $x[n]$ נתונה ע"י

$$E_x = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x^2[n]$$

מערכות בדידות

A block diagram showing an input signal $x[n]$ entering a block labeled $T(\cdot)$, which produces an output signal $y[n]$.

$$y[n] = T(x[n]) \quad \text{120s : 8} \quad \text{120s : 8/100 *}$$

\downarrow
 $n \quad 125 \quad 177$

כאשר

$$x_i(n) \rightarrow y_i(n)$$

$y[n] = T(x[n])$ היא קבועה בזמן, כאשר אם מכניסים את אותה כניסה מוזאת $x[n - n_0]$ יתקבל אותו מוצא מוזא $y[n - n_0]$ (באותו פרמטר n_0 !).



חסום, הנקראת גם יציבות Bounded input, bounded output (BIBO).

בלבד בהתאם למוצא זה.

זכור:

המערכת היא קבועה בזמן, כי מתקיים

כחסה מוסת

בצ'קה, שלם לזכא לזאם > הזאם

המערכת היא לא לינארית, כי מתקיים

$$y_1[n] = T(x_1[n]) = x_1^2[n]$$

$$y_2[n] = T(x_2[n]) = x_2^2[n]$$

$$T(x_1[n] + x_2[n]) = (x_1[n] + x_2[n])^2 \neq y_1[n] + y_2[n]$$

$$\overbrace{x \ln 3}^? \rightarrow y \ln 3$$

$$y[n] = x[n] - x[n-1] \quad \therefore \text{DIF}$$

$$y[n] = x[n] - x[n+1]$$

מערכות LTI

$x[2]$

$$\delta[n] \rightarrow h[n]$$

תשובה עה"ס:

מערכות LTI (לינאריות וקבועות בזמן)

תגובה δ להלם:

$$\delta[n] \rightarrow h[n]$$

תכונה: כל אות ספרתי ניתן להציג ע"י סכום אותות הלם

דוגמה 2.12: רשום אות $x[n] = \{a_0, a_1, a_2\}$ ע"י סכום אותות הלם מוזזים.

פתרון:

$$x[n] = a_0\delta[n] + a_1\delta[n-1] + a_2\delta[n-2] = \sum_{k=0}^2 a_k\delta[n-k]$$

$$a_k = x[k]$$

סכום:

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

קונבולוציה בדידה

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

תכונה (נהיגה 1.3)

$$h_1[n] * h_2[n] = h_2[n] * h_1[n]$$

$$(h_1[n] * h_2[n]) * h_3[n] = h_1[n] * (h_2[n] * h_3[n]) = h_1[n] * h_2[n] * h_3[n]$$

$$(h_1[n] + h_2[n]) * h_3[n] = h_1[n] * h_3[n] + h_2[n] * h_3[n]$$

ניתוח מוצא

הסבר	מוצא	כניסה
תגובה להלם	$h[n]$	$\delta[n]$
לינארית	$a_0h[n]$	$a_0\delta[n]$
לינארית וקביעות בזמן	$a_1h[n-1]$	$a_1\delta[n-1]$
לינארית וקביעות בזמן	$a_kh[n-k]$	$a_k\delta[n-k]$
	$\sum_{k=-\infty}^{\infty} a_kh[n-k]$	$\sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k\delta[n-k]$
$a_k = x[k]$	$\sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]h[n-k]$	$\sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]\delta[n-k]$

תכונה:

אורך תגובה לאות סופי בזמן (תכונה 2.5): עבור אות כניסה באורך N_x ואורך תגובה להלם N_h , אורך התגובה המתקבלת

$$N_y = N_h + N_x - 1 \quad (2.16)$$

דוגמה מספרית:

$$x[n] = [1, 3, 7, 10] \quad N_x = 4$$

$$h[n] = [-7, 3, 2] \quad N_h = 3$$

$$N_y = 4 + 3 - 1 = 6$$

$$\text{conv}([1 \ 3 \ 7 \ 10], [-7, 3, 2])$$

ans =

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

הערה:

$$-7 \quad -18 \quad -38 \quad -43 \quad 44 \quad 20$$

$$y[0] = \sum_k x[k]h[0-k] = x[0]h[0] = 1 \cdot (-7) = -7$$

$$\begin{aligned} k > 0 & \quad h[-k] = 0 \\ k < 0 & \quad x[k] = 0 \end{aligned} \Rightarrow k = 0$$

$$y[1] = \sum_k x[k]h[1-k]$$

$$\begin{aligned} k < 0 & \quad x[k] = 0 \\ k > 1 & \quad h[1-k] = 0 \end{aligned} \Rightarrow k = 0, 1$$

$$= x[0]h[1] + x[1]h[0] = 1 \cdot 3 + 3 \cdot (-7) = -18$$

$$y[2] = \sum_k x[k]h[2-k]$$

$$= x[0]h[1] + x[1]h[0] = 1 \cdot 3 + 3 \cdot (-7) = -18$$

$$y[2] = \sum_k x[k]h[2-k]$$

$$= x[0]h[2] + x[1]h[1] + x[2]h[0] = \dots$$

הערה: כל יתר האגדים 0

$$n=0 \quad h[2]$$

$$\begin{array}{cccc} & 1 & 3 & 7 & 10 \\ 2 & 3 & -7 & \rightarrow y[0] = 1 \cdot (-7) = -7 & \end{array}$$

$$n=1 \quad h[1]$$

$$\begin{array}{cccc} & 1 & 3 & 7 & 10 \\ 2 & 3 & -7 & \rightarrow y[1] = 1 \cdot 3 + 3 \cdot (-7) = -18 & \end{array}$$

$$n=2$$

$$\begin{array}{cccc} 2 & 3 & -7 & y[2] = 1 \cdot 2 + 3 \cdot 3 + (-7) \cdot 7 \\ & 2 & 3 & -7 \\ & & 2 & 3 & -7 \\ & & & 2 & 3 & -7 \\ & & & & \downarrow \\ & & & & 2 \cdot 10 \end{array}$$

* הכפלה בין איברים חופפים
ואחר כך חיבור

סיבתיות ויציבות עבור מערכות LTI

$$h[n] = 0 \Rightarrow \text{סיבתיות} \quad * \text{ סיבתיות}$$

$$n < 0$$

עבור כל כניסה חסומה \Leftrightarrow מוצא חסום

$$\sum_{k=-\infty}^{\infty} |h[k]| < \infty$$

* יציבה
BIBO

Finite Impulse Response

תגובה סופית

Infinite Impulse Response

תגובה אינסופית

FIR ו-IIR