# 044130 אותות ומערכות $^{-}$ חורף תשע"ח חורת אותות תרגיל מחשב 1

20.11.2017 :תאריך הגשה

אחראית על התרגיל: מיכל אדלשטיין

smichale@campus.technion.ac.il : דואר אלקטרוני

#### הערות כלליות:

- \* הגשה בזוגות בלבד! הגשה ביחידים באישור האחראי על התרגיל בלבד.
- אין להגיש תשובות/גרפים/הסברים (אך ללא הקוד) אין להגיש להגיש ליכם להגיש קובץ PDF בודד המכיל את כל התשובות/גרפים/הסברים (אך ללא הקוד) לפי הסעיפים שבדוח.
  - .היעזרו בתבנית Qx.m כאשר x הוא מספר השאלה.
  - . לכל שאלה יכתב ב־SCRIPT נפרד ושמו יהיה כמספר השאלה הנמצאת באתר הקורס.
- \* תעדו את הקוד כיאות, כולל שמות משתנים בעלי משמעות. יש לכתוב הסבר קצר גם ליד שורות בעלות משמעות או בסיומות בלוק.
  - \* הקפידו לרשום הסברים וחישובים בצורה ברורה ותמציתית.
  - \* הקפידו על כותרות לגרפים וכותרות לצירים בכל גרף (כולל יחידות).
    - \* העתקות תגרורנה פסילה.
- אופן ההגשה: את כל קבצי הקוד והפונקציה של MATLAB שתכתבו בתרגיל, כמו גם את קובץ התשובות לשאלות אופן ההגשה: את לקבץ לקובץ עם סיומת zip . שם הקובץ יהיה מורכב ממספר ת.ז. של שני הסטודנטים ויתחיל בשם .WET
  - $"WET\_123456789\_987654321.zip"$  הקובץ יקרא  $123456789\_123456789$  וי  $123456789\_987654321.zip$ 
    - . של התרגילים החובים. את הקורס ב־Moodle במקום המתאים בבלוק של התרגילים הרטובים. zip
      - \* כל זוג נדרש להגיש את המטלה פעם אחת, ע"י אחד מבני הזוג. אין להגיש את המטלה פעמיים.

#### תרגיל 1

ל -MATLAB יש שימושים בתחומים רבים כמו עיבוד וניתוח מידע, רשתות עצביות מלאכותיות, ראייה ממוחשבת בקרה תקשורת. דבר ההופך אותן לשימושיות מאוד באקדמיה ובתעשייה. יש מידע רב באינטרנט וכן פורומים מכובדים שבהם אפשר למצוא מידע.

בתוך סביבת העבודה, הכי נגיש למשימה זו הוא ה $raction\ Browser$  . ע"י סימון המילה בשורת הקוד בעזרת העכבר ולחיצה על doc . ניתן לקבל את תיעוד מסודר. עוד אפשרויות הן שימוש בפקודה doc ושם המפתח מיד אח"כ. למשל

doc function name doc sum

מידע נוסף ־

https://www.mathworks.com

טיפ לסדר וניקיון:

.workspace ב הקיימים ב הקיימים את כל המשתנים הקיימים ב clear

. פקודה שסוגרת את כל ה־figures הפתוחים –  $close\ all$ 

 $.command\ line$  מסלקת את רשומת הפקודות מה־ clc

נרצה גם לשים דגש על כתיבה יעילה. ב־MATLAB אומר הדבר להשתמש בעיקר בפונקציות מוכנות או בכפל מטריצי. ביצוע פעולות באמצעות לולאות עשוי להגדיל את זמן הריצה של התכנית שלנו בצורה משמעותית. נשתכנע בכך ע"י כתיבת תכנית קצרה הכופלת שתי מטריצות ריבועיות בשני אופנים. באמצעות כפל מטריצות ובאמצעות לולאות ונשווה זמנים.

- בתחו את ה־SCRIPT הנקרא q1.m הנמצא בתיקיית ה־zip המצורפת. רישמו במקום המיועד שורת קוד המגרילה מטריצה ריבועית עם ערכים אקראיים ובגודל N על N, עשו את על־ידי שימוש בפונקציה rand אשר מקבל כפרמטר אח את את rand
  - מטריצות. שורת ה־SCRIPT שורת קוד אחת אשר כופלת שתי מטריצות בגודל באמצעות כפל רגיל בין מטריצות.
- מותר בכלל (כלומר מותר הבצעת כפל מטריצי באמצעות לולאות הבאותו הבכלל (כלומר מותר הבצעת כפל מטריצות בכלל (כלומר מותר לכפול רק מספרים).

שימו לב כי דרושות 3 לולאות לשם כך.

. הריצה. את הפקודה tic השוו את את לפני שורת הקוד ויtoc אחרי השורה. הריצו עבור tic השוו את אמני הריצה. מה המסקנה?

 $.command\ line$  ל - שימו לב כי סיום פקודה ללא התו: תדפיס את פלט הפונקציה ל

## תרגיל 2 ־ ציור גרפים ב־MATLAB

.q2.m פתחו את ה־SCRIPT בשם

- 500 באורך [-10,10] באורך 1
- $sin(\omega_2 t)$  בארו את שתי פונקציות  $sin(\omega_1 t)$  ו  $sin(\omega_1 t)$  באמצעות הוקטור t. קבעו את התדרים של הסינוסים להיות 19 ו־20.
- 3 צרו פונקציה שלישית השווה לסכום שני הסינוסים. שימו לב כי הקובץ הנתון כבר מכיל קטע קוד המצייר את האותות. מהי האמפליטודה של כל אות?

שימו לב לנוסחה הטריגונומטרית הבאה

(1) 
$$sin(\alpha) + sin(\beta) = 2sin(\frac{\alpha + \beta}{2})cos(\frac{\alpha - \beta}{2})$$

אנחנו יכולים להעיזר בה כדי לבטא את סכום הסינוסים בצורה הבאה

(2) 
$$sin(\omega_1 t) + sin(\omega_2 t) = 2sin(\frac{\omega_1 + \omega_2}{2}t)cos(\frac{\omega_1 - \omega_2}{2}t)$$

הגורם בו מופיע הסכום נקרא הגל הנושא והגודרם בו מופיע הממוצע נקרא המעטפת. בתופעה זו משתמשים בתקשורת הגורם בו מופיע האיטה  $^{ au}$  . לעיון נוסף  $^{ au}$ 

https://en.wikipedia.org/wiki/Amplitude\_modulation

## תרגיל 3 - חזרה על אלגברה לינארית

פתחו את הSCRIPT בשם q3.m נעו על הסעיפים המתאימים במקומות המיועדים. הוסיפו את התשובות העיוניות לקובץ המסכם.

- בחרו את גבולות יפונקציה  $[u,v,w]^T=[2,-1,1]^T$  בחרו את גבולות בעזרת וקטור עם 3 הקואורדינטות גבולות אוות בעזרת לוות כולם בין מינוס 2 ל־ 2. בחרו את גבולות, zlim,ylim,zlim
  - .x רשמו מטריצה P בגודל P מבריצה P רשמו מטריצה איל ציר איל על ציר הנ"ל על ציר איר המבצעת הטלה איר מהו מטריצה ביר איר מהודע מה
    - $e_1 = [1,0,0]^T$  ציר x ציר א הוקטור הראשון בסיס אוא בסיס א א ציר \*
      - מטריצת ההטלה על ציר x מקיימת \*

(3) 
$$\begin{bmatrix} p_{11} & p_{12} & p_{13} \\ p_{21} & p_{22} & p_{23} \\ p_{31} & p_{32} & p_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} =$$

**3** כעת נרצה לממש סיבוב קשיח ב־3 ממדים. אפשר לעיין בקישורים

https://en.wikipedia.org/wiki/Rotation\_matrix http://mathworld.wolfram.com/RotationMatrix.html

z כאשר ציר z הוא ציר הסיבוב, מטריצת הסיבוב נתונה ע"י

(4) 
$$R_z(\theta) = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) & 0 \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

.q3.mשימו לב כי המטריצה כבר נתונה בקובץ

. הפעילו את מטריצות הסיבוב סביב ציר z על הקטור היחידה בכיוון את מטריצות הסיבוב סביב ציר z על ב איז את מטריצות את מטריצות הסיבוב סביב ציר ב על הקטור היחידה ואיירו אותו באותו ה־ $b_1$  בע בראו לוקטור הזה בשם  $b_1$ . נרמלו את  $b_2$  בע שגודלו יחידה וציירו אותו באותו ה־

(5) 
$$norm(u) = \sqrt{(u_x^2 + u_y^2 + u_z^2)} = 1$$

- סינוס (  $[1,0,0]^T$  ) ובזווית של ב על הקטור היחידה ביוון את מטריצות הסיבוב סביב איב על הקטור היחידה בכיוון א ביר אותו אותו באותו היווית של  $b_2$  מעלות) קראו לוקטור הזה בשם  $b_2$  נרמלו את בש $b_2$  גם כן וציירו אותו באותו הי $b_2$  מעלות: הערות:
  - ודאו כי הוקטורים הם עמודה יחידה ולא שורה.
  - האם הם ניצבים? האם הל המכפלה המכפלה הפנימית (מכפלה הקאלרית הגילה) בין הוקטורים והוקטור  $b_1$  האם הם ניצבים?
- מצאו את המקדמים עבור הייצוג של הוקטור הקרוב ביותר ל־ $[u,v,w]^T$  הנמצא ביותר של הייצוג של הוקטור הקרוב ביותר ל־figure את ההיטל באותו ה־ $b_1,b_2$  ניצבים וגדלם יחידה, ניתן לבטא את הוקטור הקרוב ביותר (במובן הדרכה: מכיוון שהגענו למסקנה שהוקטורים  $b_1,b_2$  ניצבים וגדלם יחידה, ניתן לבטא את הוקטור הקרוב ביותר (במובן

המרחק הרגיל שאנחנו מכירים הנקרא גם מרחק L2 ע"י החישוב הבא

[
$$u \quad v \quad w$$
]  $\begin{bmatrix} b_1(1) & b_2(1) \\ b_1(2) & b_2(2) \\ b_1(3) & b_2(3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma_1 & \gamma_2 \end{bmatrix}$ 

(7) 
$$Projection = \gamma_1 b_1 + \gamma_2 b_2$$

תוצאה זו מוכרת לנו. באלגברה לינארית למדנו שפונקציות המוגדרות על קטע חצי־פתוח ממגדירות מרחב וקטורי עם מכפלה פנימית. כאשר אנו מקרבים פונקציה מחזורית על קטע כזה באמצעות טור־פורייה אנחנו למעשה מטילים על ההרמוניות שהן בסיס אורתונורמלי לתת־מרחב של הפונקציות האלו.

## תרגיל 4 - הטלות על פונקציות

שאלה זו תעסוק במכפלה פנימית כפי שהיא מוגדרת עבור פונקציות מחזוריות.

- ,  $\pi$  ונקודת סיום ,  $\pi$  ונקודת ההתחלה ב- $t_1$  ובעל ונקודת סיום , ונקודת היוה וקטור בשם ובעזרת העזרו בפונקציה וקטור בשם  $t_1$  בשל בעזרת פעולת י": " עם צעד שיבוטא בעזרת משתנה  $t_1$  וגודלו יהיה  $t_2$  בעזרת בעזרת בעזרת פעולת בעזרת פעולת י": " עם בעזרת משתנה אם לא הסבירו מה ההבדל?
- 10000 עם אד הפעם הקודם אך באמצעות הקודם אך הפעם עם יצרתם את  $t_2$  ובאותו הקטע כמו בסעיף הקודם אך הפעם עם  $sin(10.1t)=f_2(t)$  במקום 10.1. צרו פונקצית סינוס  $t_1$  עם התדר 1. ועוד סינוס  $t_2$  עם התדר 1. במקום 10.0. צירו את שניהם על גרף אחד ובצבעים שונים. תנו כותרות. הסבירו בקצרה מה רואים? בור פונקציות מחזוריות עם מחזור  $t_1$ , המכפלה הפנימית מעל הקטע  $t_2$  מוגדרת כך  $t_3$

(8) 
$$\langle f_1(t), f_2(t) \rangle_{T_0} = \frac{1}{T_0} \int_a^{a+T_0} f_1(t) f_2(t)^* dt$$

אנחנו מעוניינים לקרב את האינטגרל הזה באופן נומרי ע"י סכום. לשם כך נשתמש בקירוב ־

(9) 
$$\langle f_1(t), f_2(t) \rangle_{T_0} = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N} f_1(a + n\Delta t) f_2(a + n\Delta t)^*$$

נאשר החלפנו round וזו תוסיף השלם לעגל את אה לעגל שלם, שלם, וזה לא שלם.  $N=T_0/\Delta t$  במקרה הואריה. לשגיאה הנומרית.

? חשבו את ערכה של המכפלה הפנימית עבור קטע הזמנים עם חלוקה ל־1000 ועם חלוקה ל־10000 מהי המסקנה? ב־MATLAB חישוב מחכפלה פנימית הוא פשוט כפל וקטורי ב־MATLAB. אפשר לחשבו ע"י הנוסחא  $< f_1(t), f_2(t)>_{T_0} = f_1f_2'\Delta t/T_0$ 

שימו לב כי אופרטור גרש "" גם מבצע שחלוף וגם צמוד קומפלקסי שזה בדיוק מה שדרוש לנו לחישוב המכפלה הפנימית.

#### תרגיל 5 - טורי פורייה

כפי שלמדנו באלגברה לינארית טרנספורמציות אוניטריות מוגדרות גם במרחבים עם ממד אינסופי כמו מרחב הפונקציות הרציפות. דוגמה מהקורס לטרנספורמציה כזו היא טור־פורייה בו הפונקציות ההרמוניות מהוות בסיס אורתונורמלי. בשאלה הזאת נתאר הקירוב לתת־מרחב של הפונקציות המחזוריות ב $R^{\infty}$ 

הנחייה: הקפידו על כותרות לגרפים ושמות צירים בעלי משמעות.

ם אפשר לעבור בין היצוגים. ערכי בין אקספוננטות ארכי פשוט וחד־חד ערכי פין היצוגים. אפשר לעבור בין היצוגים. ארכיחו את הזהות הבאה ומצאו במפורש את המקדמים A,B,C,D

Aexp(jx) + Bexp(-jx) = Ccos(x) + Dsin(x)

העזרו בזהות אוילר

(10) 
$$exp(jx) = cos(x) + jsin(x)$$

כתבו מערכת משוואות לינאריות בגודל 2 על 2 מהצורה מהם a,b,c,d מהו מהפוך? (יש נוסחה פשוטה להיפוך מערכת משוואות לינאריות בגודל 2 על 2 מהצורה מהם  $^{2}$ 

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C \\ D \end{bmatrix}$$

 $[-rac{T_0}{2},rac{T_0}{2}]$  נתונה פונקציה מחזורית עם מחזור  $T_0$ . רשמו את הנוסחה האנליטית לחישוב מקדמי טור פורייה עבור הקטע 2

שימו לב כי זו ערכה של המכפלה הפנימית מהשאלה הקודמת ־

(12) 
$$X^s[l] = \langle x(t), exp(j\frac{2\pi}{T_0}lt) \rangle_{T_0} \quad l = -\infty, ... -2, -1, 0, 1, 2, ... \infty$$

מעתה נתון פורייה באופן נומרי. לשם כך MATLAB כדי לחשב את המקדמים לטור פורייה באופן נומרי. לשם כך ... לשם כד השתמשו במכפלה הפנימית כפי שהוגדרה בסעיף 5.2 והיעזרו בסעיף 4.3 בו הראנו חישוב למכפלה הפנימית

- x(t) = t ואת האות 10,000 באורך 10,000 ארו וקטור
- באמצעות באופן את l=-2,-1,0,1,2 עבור  $X^s[l]$  עבור את הטור באופן סמטרי, באופן ממקדמי הטור באופן M=2 באמצעות אותם לחישוב אנליטי. האם הערכים הם מדומים טהורים ממשי טהור או מרוכב?
- אנו הנומריות האפעה על התוצאה? )שימו לב כי אין להגדיל את M יתר על המידה מאחר והתוצאות הנומריות שנו את M את שנו את מהי ההשפעה על דיוק התוצאה? שיתבאר בהמשך הקורס.
- שונים שונים בצבעים מערכת אירים פורייה (על אותה מערכת צירים בצבעים שונים  $oldsymbol{6}$  ציירו את הפונקציה בקטע הנתון ואת הפונקציה המקורבת ע"י טור פורייה (על אותה מערכת צירים בצבעים שונים והוסיפו מקרא legend)
  - M:M: 10,50,200 תארו בייה עבור לטור פורייה מקורי לקירוב שלו לטור פורייה עבור מהי התלות בי תארו מהי התלות בי  $Distance=rac{\Delta t}{T_0}(x_1-x_2)(x_1-x_2)^T$  שהם מוגדרים כוקטורי שורה עבור. אותות אותות ביים מוגדרים כוקטורי שורה לייטורי שורה מוגדרים כוקטורי שורה אותות בייטורי שורה לייטורי שורה מוגדרים כוקטורי שורה לייטורי שורה מוגדרים כוקטורי שורה אותות בייטורי שורה מוגדרים כוקטורי שורה לייטורי שורה מוגדרים כוקטורי שורה מוגדרים כוקטורים ביינו שורה מוגדרים ביינו שורה מוגדרים ביינו שורים ביינו שורי



**8** Figure 1:

אם ישבו את גודל ה־Overshoot באחוזים עבור Overshoot ה $^-$  . M=5,20,100,200 באחוזים עבור Overshoot התכנסות נקודתית? האם התופעה הזאת מוכרת לכם? הערה: אפשר לחשב ע"י מציאת המקסימום של הטור פורייה באמצעות הפונקציה max וחישוב ערכו המוחלט של החפרש מהפונקציה המקורית.

https://en.wikipedia.org/wiki/Gibbs\_phenomenon

9 אמתו את משפט פרסבל הקובע כי הגודל של האות איננה תלויה בייצוג. חשבו את האנרגיה של האות המקורב במישור M=1000 הזמן ובתחום התדר, עבור M=1000

(13) 
$$Energy = ||x(t)||^2 = \langle x(t), x(t) \rangle_{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} |x(t)|^2 dt$$

(14) 
$$Energy = ||X^s||^2 = \sum_{-\infty}^{\infty} |X_s[l]|^2$$