

1. למחלקת קצה התפרסם ש קרה IIR

← צבוי BPF

← צבוי למחלקת סם מחלקת שוק.

← צבוי מחלקת מחלקת שוק 2 4 8 16

2. סימולציה צבוי מחלקת יחיד סם.
 3. למחלקת צבוי מחלקת יחיד סם.
 4. סימולציה צבוי מחלקת יחיד סם.

← למחלקת צבוי Los

← קצה מחלקת.

← למחלקת צבוי Los

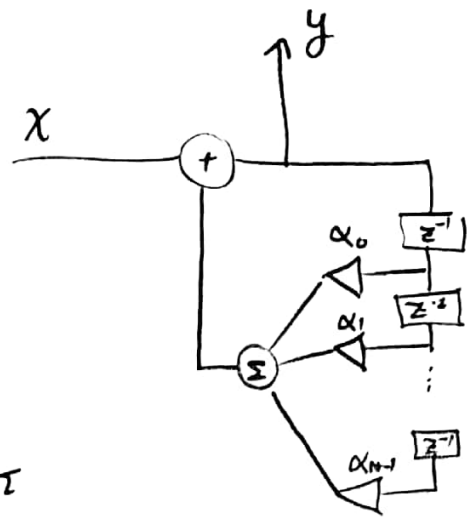
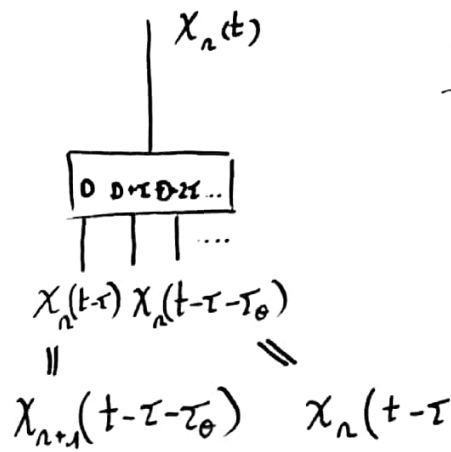
← קצה מחלקת.

← צבוי מחלקת.

← קצה מחלקת.

←

סימולציה, צבוי "סם"
 Latency
 סימולציה, צבוי "סם"
 סימולציה, צבוי "סם"



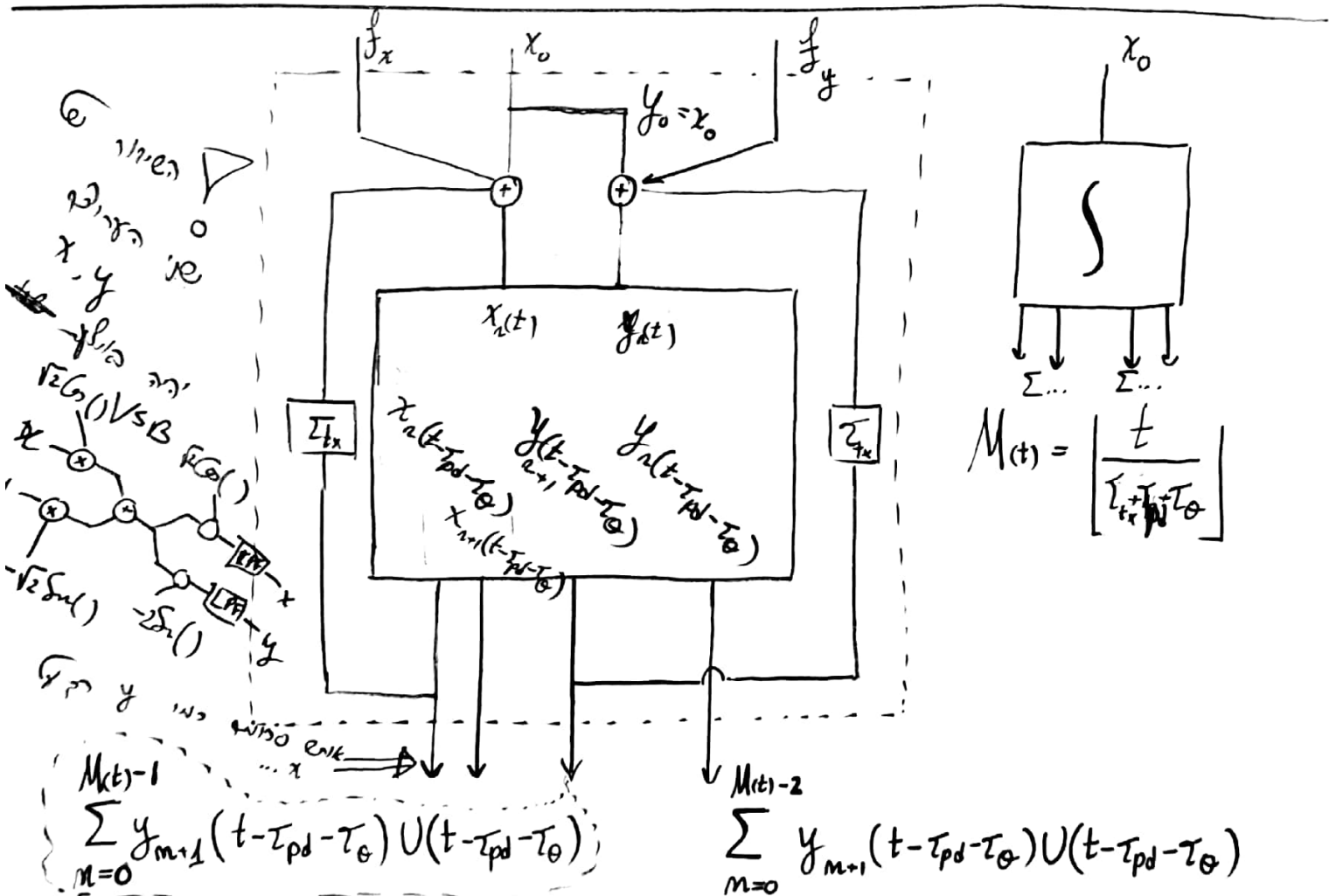
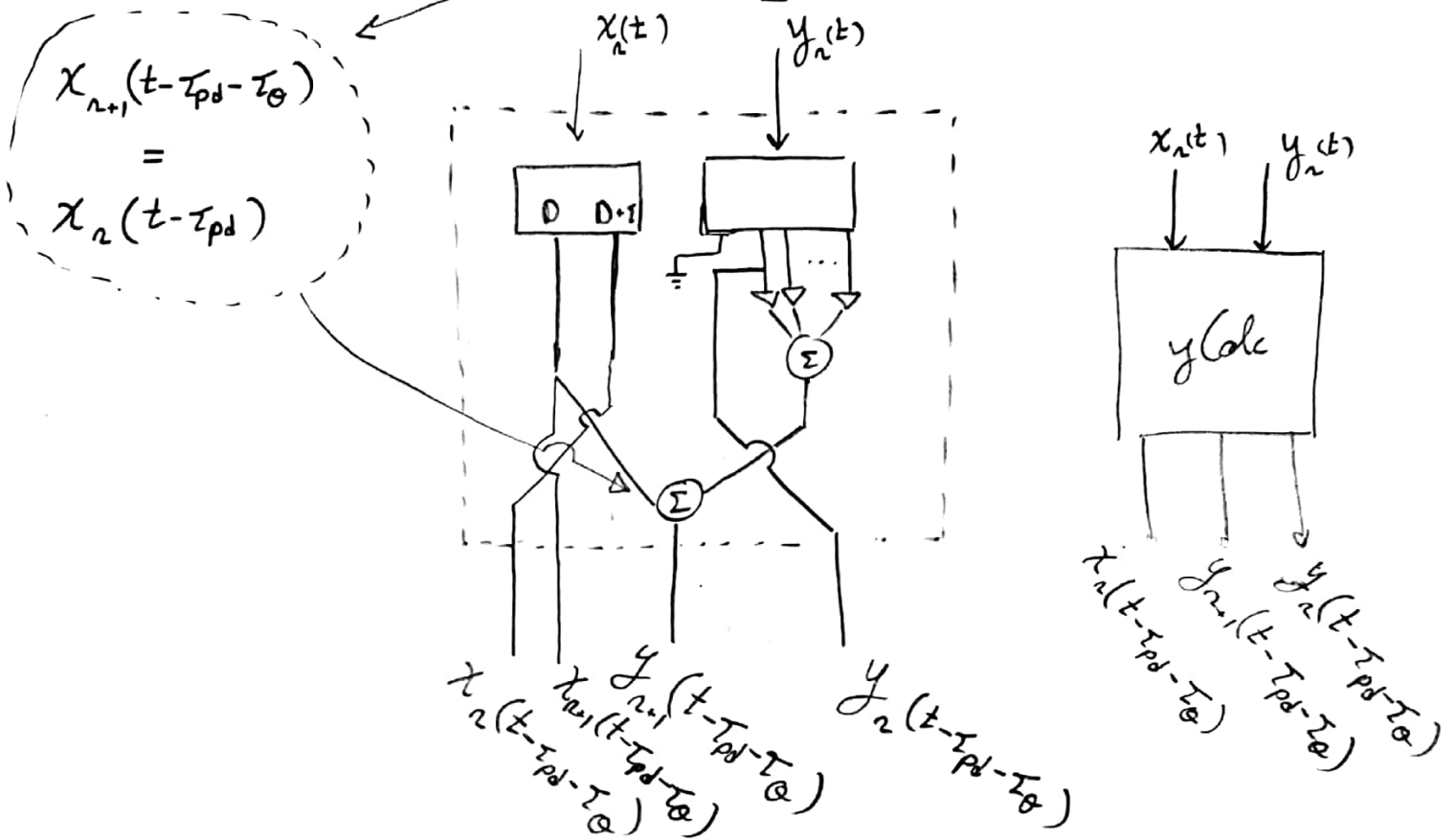
$$y_{n+1}(t) = x_{n+1}(t) + \sum_{i=0}^{N-1} \alpha_i y_{n+1}(t - (i+1)\tau_0)$$

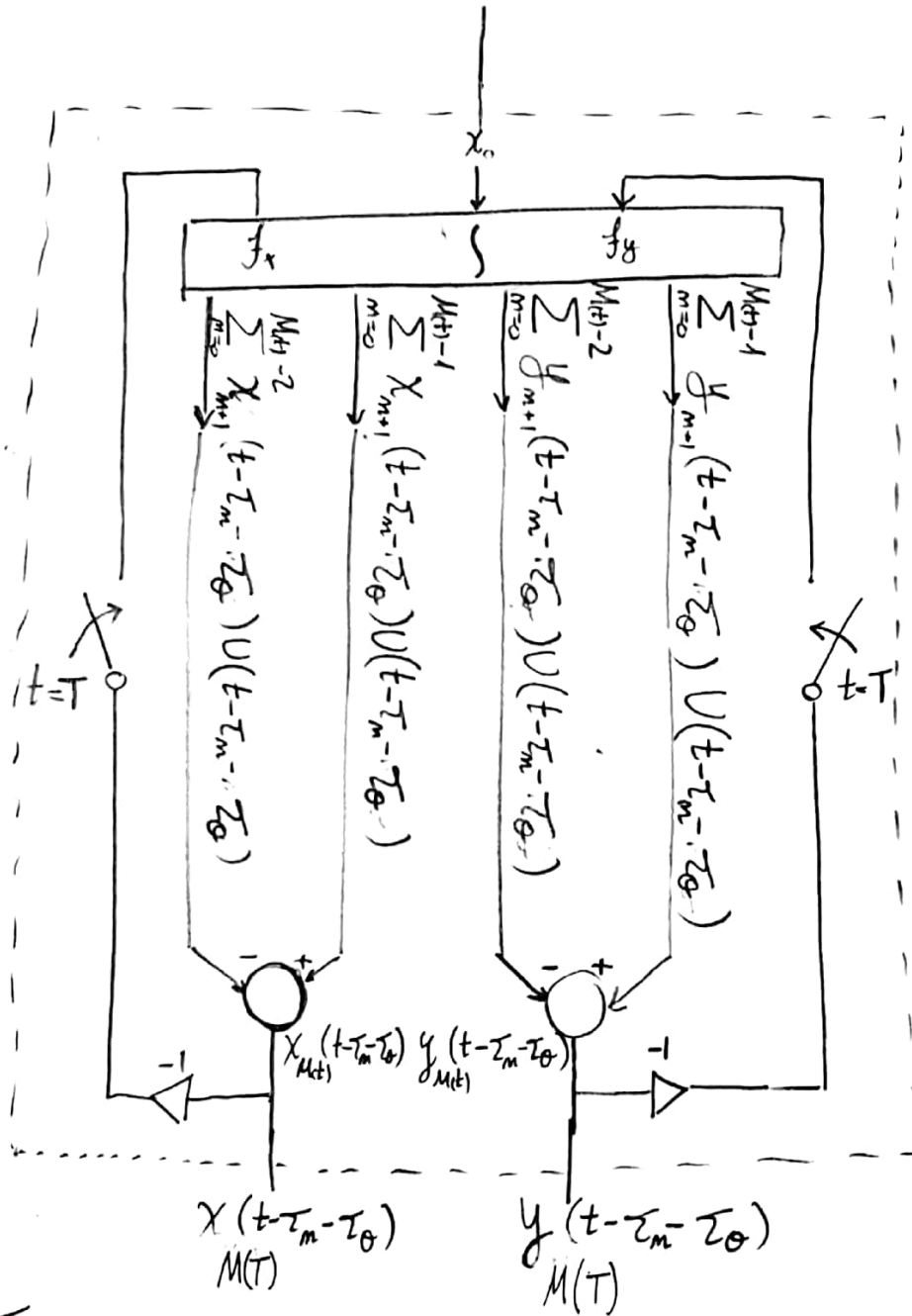
$$y_{n+1}(t) = x_{n+1}(t) + \sum_{i=0}^{N-1} \alpha_i y_{n+1}(t - i\tau_0)$$

$$y_{n+1}(t - \tau_0) = x_{n+1}(t - \tau_0) + \sum_{i=0}^{N-1} \alpha_i y_n(t - (i+1)\tau_0)$$

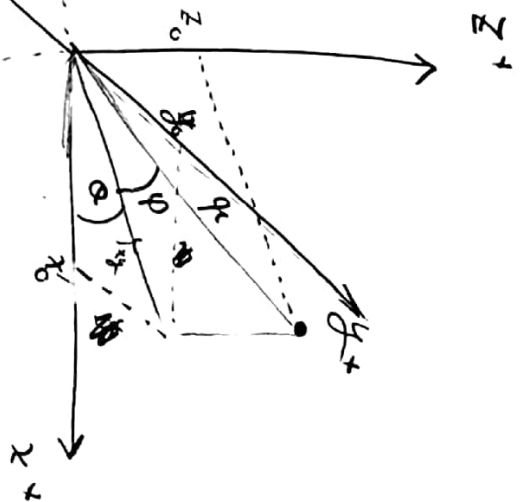
$$y_{n+1}(t - \tau_{pd} - \tau_0) = x_{n+1}(t - \tau_{pd} - \tau_0) + \sum_{i=0}^{N-1} \alpha_i y_n(t - \tau_{pd} - (i+1)\tau_0)$$

$$y_{n+1}(t - \tau_{pd} - \tau_\theta) = \underbrace{x_{n+1}(t - \tau_{pd} - \tau_\theta)}_{\text{desired}} + \sum_{i=0}^{N-1} \alpha_i y_n(t - \tau_{pd} - (i+1)\tau_\theta)$$





$$\tau_m = \begin{cases} \tau_{pd} & m=0 \\ \tau_{tx} + \tau_{pd} + m\tau_\theta & m>0 \end{cases}$$



$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\psi = \sin^{-1}\left(\frac{z}{\rho}\right)$$

$$\theta = \cos^{-1}\left(\frac{x}{\rho \cos(\psi)}\right)$$

$$\rho_{xy} = \rho \sin \psi$$

$$x = \rho \cos \psi \cos \theta$$

$$y = \rho \cos \psi \sin \theta$$

$$z = \rho \sin \psi$$

~~$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$~~

~~$$x = \rho \cos \psi \cos \theta$$~~