



دانشگاه صنعتی اصفهان
دانشکده برق و کامپیوتر

بسم الله الرحمن الرحيم

تجزیه و تحلیل سیگنال‌ها و سیستم‌ها

مدرس: مسعود عمومی

حل تمرین شماره ۴ - تابستان ۱۴۰۱

با سلام خدمت دانشجویان محترم

الف) اگر بدانیم $x(t)$ یک سیگنال حقیقی متناوب با دورهٔ تناوب $T = 8$ و تنها ضرایب غیرصفرسی فوریه a_k این سیگنال

$$a_1 = a_{-1}^* = 1 + j2, a_3 = a_{-3} = 3 \quad \text{عبارتند از:}$$

ضابطهٔ سیگنال $x(t)$ را به سه شکل مختلف بنویسید.

$$x(t) = x^*(t) = x(t+\lambda), \quad T = \lambda \Rightarrow \omega_0 = \frac{2\pi}{T} = \frac{\pi}{4}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} a_1 = 1 + j2, a_{-1} = 1 - j2, \quad a_\mu = a_{-\mu} = 0 \\ a_k = 0, \quad \forall k \neq \pm 1, \pm \mu \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} x(t) &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} = a_{-\mu} e^{-j\frac{\mu\pi}{4}t} + a_1 e^{-j\frac{\pi}{4}t} \\ &\quad + a_1 e^{j\frac{\pi}{4}t} + a_\mu e^{j\frac{\mu\pi}{4}t} \\ \Rightarrow x(t) &= 0e^{-j\frac{\mu\pi}{4}t} + (1-j2)e^{-j\frac{\pi}{4}t} + (1+j2)e^{j\frac{\pi}{4}t} + 0e^{j\frac{\mu\pi}{4}t} \quad (1) \end{aligned}$$

$$x(t) = 4 \cos \frac{\omega_0 \pi}{\kappa} t + 2 \cos \frac{\pi}{\kappa} t - 2 \sin \frac{\pi}{\kappa} t \quad (1)$$

$$1+j\gamma = \sqrt{\omega} e^{j \bar{t}_g^{-1}(\gamma)}, \quad 1-j\gamma = \sqrt{\omega} e^{-j \bar{t}_g^{-1}(\gamma)}$$

$$x(t) = \sqrt{\omega} e^{j(\frac{\pi}{\kappa}t + \bar{t}_g^{-1}\gamma)} + \sqrt{\omega} e^{-j(\frac{\pi}{\kappa}t + \bar{t}_g^{-1}\gamma)} + 4 \cos \frac{\omega_0 \pi}{\kappa} t$$

$$\Rightarrow x(t) = 2\sqrt{\omega} \cos \left(\frac{\pi}{\kappa}t + \bar{t}_g^{-1}\gamma \right) + 4 \cos \frac{\omega_0 \pi}{\kappa} t \quad (2)$$

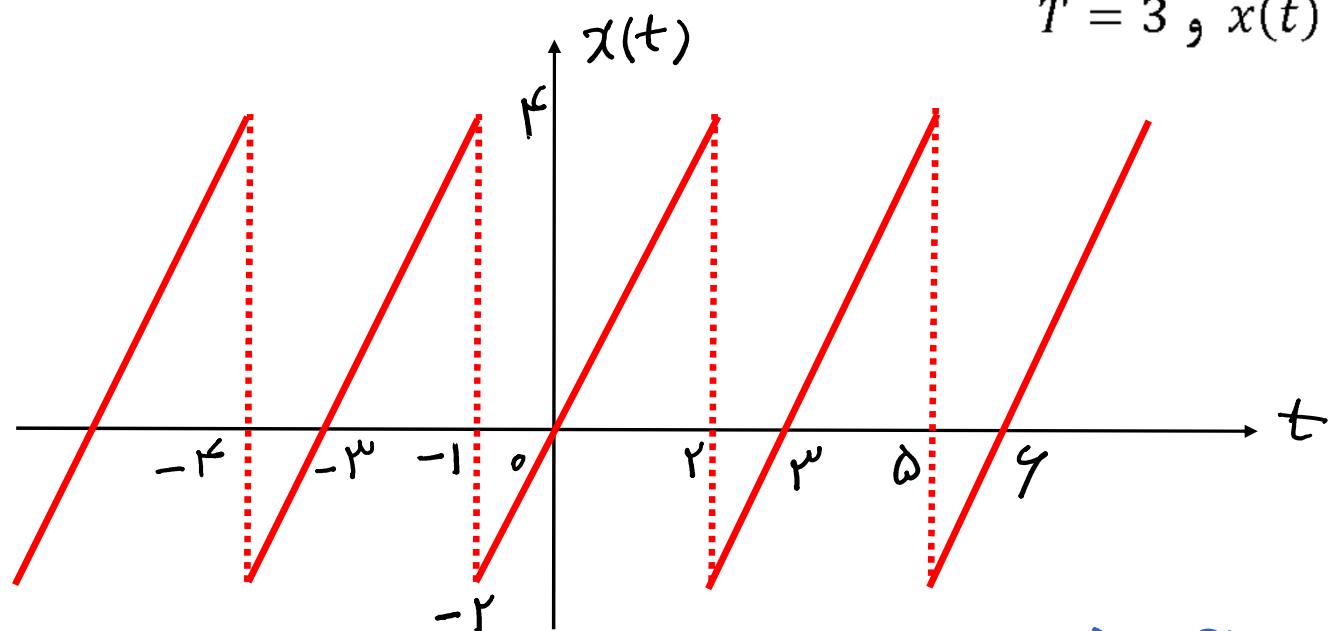
ب) ضرایب سری فوریه‌ی سیگنال $y(t) = x(t - t_0) - x(t + t_0)$ با ضرایب a_k دارند؟

$$x(t) \xleftrightarrow{FS} a_k \Rightarrow x(t \pm t_0) \xleftrightarrow{FS} e^{\pm j k \omega_0 t_0} a_k$$

$$y(t) \xleftrightarrow{FS} b_k \Rightarrow b_k = a_k [e^{-jk\omega_0 t_0} - e^{jk\omega_0 t_0}] = -2j a_k \sin(k\omega_0 t_0)$$

۲ ضرایب سری فوریه‌ی سیگنال‌های متناوب زیر را بدست آورید. (T دوره‌ی تناوب اصلی سیگنال است)

$$T = 3 \text{ و } x(t) = 2t, -1 \leq t \leq 2 \quad (\text{الف})$$



$$\begin{aligned} a_0 &= \frac{1}{T} \int_{-1}^T x(t) dt \\ &= \frac{1}{3} \int_{-1}^2 2t dt = \frac{t^2}{3} \Big|_{-1}^2 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow a_0 = \frac{4}{3} - \frac{1}{3} = 1$$

$$y(t) = x'(t) \xleftarrow{F.S} b_K$$

$$\Rightarrow b_K = jk\omega_0 a_K, \quad K \neq 0$$

$$\omega_0 = \frac{\pi}{T} = \frac{\pi}{3}$$

$$\Rightarrow a_k = -\frac{b_k}{jk\frac{\pi}{\mu}}, \quad k \neq 0 \quad (\text{قطار ضرب متساوى بارادمنه و رفع طرف})$$

$$y(t) = x'(t) = r + \sum_{k=-\infty}^{\infty} (-r) \delta(t - \mu k - r)$$

قطار ضرب :

$$\sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - \mu k) \xleftrightarrow{FS} \frac{1}{\mu}, \quad \forall k$$

$$\Rightarrow \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - \mu k - r) \xleftrightarrow{F.S} \frac{1}{\mu} e^{-jk(\frac{\pi}{\mu})(r)}, \quad \forall k$$

$$\left\{ \begin{array}{l} b_0 = r + (-r)\left(\frac{1}{\mu}\right)e^{-jk\frac{\pi}{\mu}} = r - re^{-jk\frac{\pi}{\mu}} = r - re^{jk\frac{\pi}{\mu}} \\ b_k = -re^{-jk\frac{\pi}{\mu}} = -re^{jk\frac{\pi}{\mu}} \quad \forall k \neq 0 \quad \left(\frac{\pi}{\mu} = \pi - \frac{\mu}{\mu}\right) \end{array} \right.$$

$$a_k = \begin{cases} 1 & , k=0 \\ \frac{-r e^{jk\frac{r\pi}{\mu}}}{jk\frac{r\pi}{\mu}} & , k \neq 0 \end{cases}$$

$$x(t) = 2\sin\left(\frac{3}{2}t\right) + \cos\left(t + \frac{\pi}{4}\right) + 1 \quad (\text{ب})$$

$$T_1 = \frac{r\pi}{\mu} = \frac{r\pi}{\mu}$$

$$T_2 = \frac{r\pi}{1} = r\pi$$

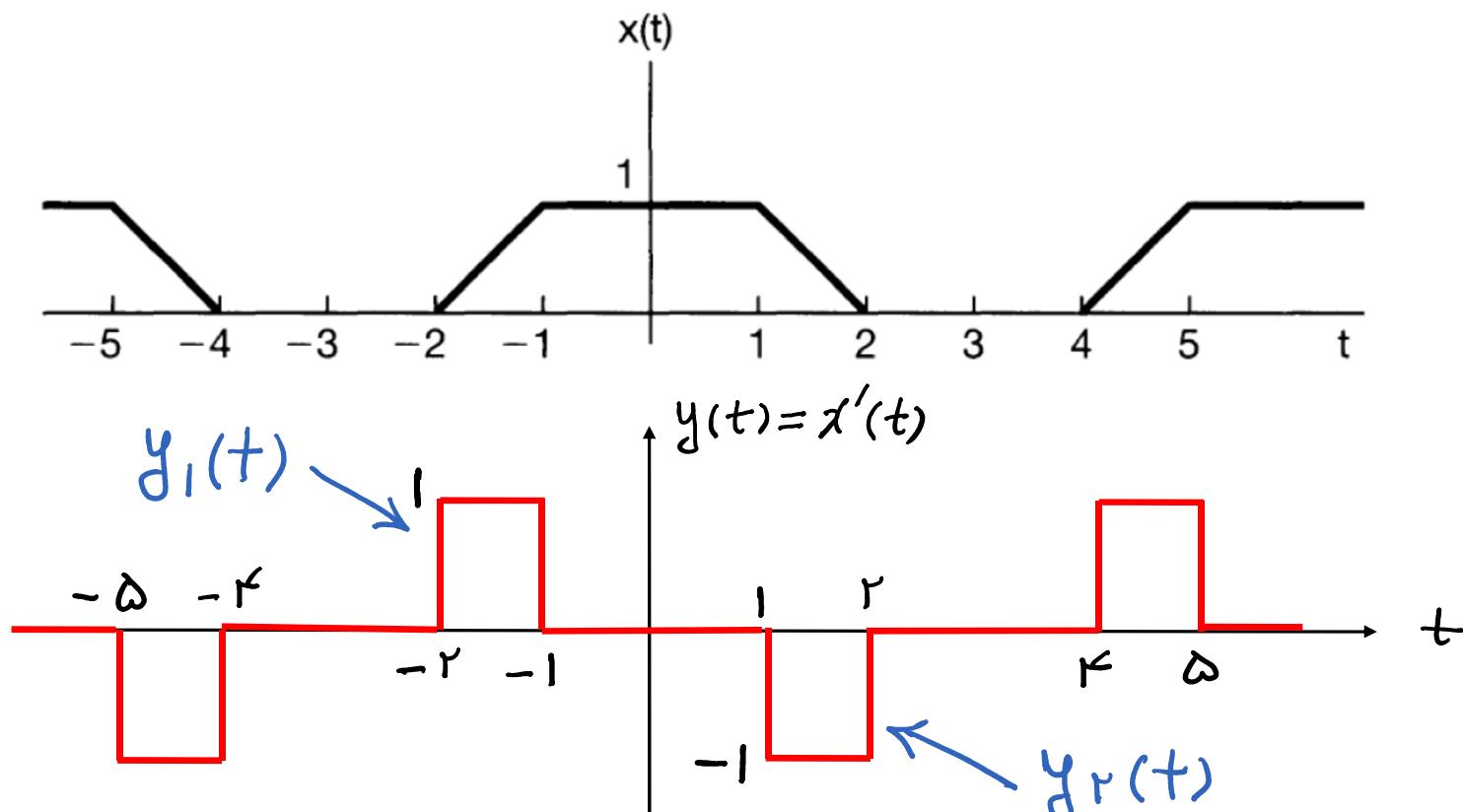
$$T = \text{lcm}\left(\frac{r\pi}{\mu}, r\pi\right) = r\pi = \mu T_1 = \nu T_2$$

$$\Rightarrow \omega_0 = \frac{r\pi}{T} = \frac{1}{\nu} \checkmark$$

$$x(t) = \frac{1}{j} \left(e^{j\frac{r\pi}{\mu}t} - e^{-j\frac{r\pi}{\mu}t} \right) + \frac{1}{\nu} \left(e^{jt} \cdot e^{j\frac{\pi}{\nu}} + e^{-jt} \cdot e^{-j\frac{\pi}{\nu}} \right) + 1$$

$a_r \quad \quad \quad a_{-r} \quad \quad \quad a_0$

$$\Rightarrow \alpha_0 = 1, \quad \alpha_r = \alpha_{-r}^* = \frac{1}{r} e^{j \frac{\pi}{r}}, \quad \alpha_{\mu} = \alpha_{-\mu}^* = \frac{1}{j} = -j$$



$$T = 4 \quad (c)$$

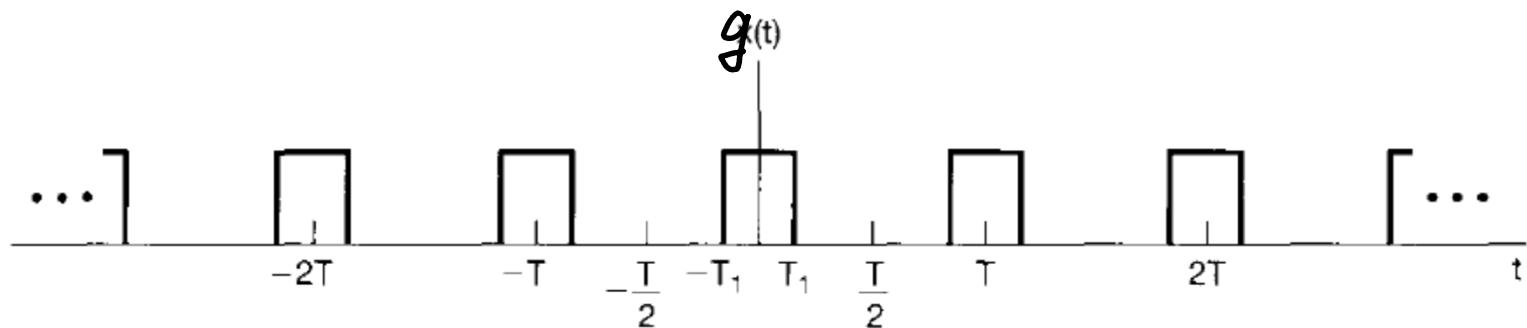
$$\Rightarrow \omega_0 = \frac{2\pi}{T} = \frac{\pi}{2}$$

$$\alpha_0 = \frac{1}{4} \int_{-\mu}^{\mu} x(t) dt$$

$$= \frac{1}{4} \left(\frac{1}{r} + \mu + \frac{1}{r} \right)$$

$$\Rightarrow \alpha_0 = \frac{1}{r}$$

The periodic square wave, $g(t) = \begin{cases} 1, & |t| < T_1 \\ 0, & T_1 < |t| < T/2 \end{cases}$, $\longleftrightarrow b_K$



$$b_k = \frac{2 \sin(k\omega_0 T_1)}{k\omega_0 T} = \frac{\sin(k\omega_0 T_1)}{k\pi}, \quad k \neq 0, \quad b_0 = \frac{1}{T} \int_{-T_1}^{T_1} dt = \frac{2T_1}{T}.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} y_l(t) = g(t + \frac{\pi}{\varphi}) \quad \text{and} \quad y_r(t) = -g(t - \frac{\pi}{\varphi}) \\ T_1 = \frac{1}{\varphi}, \quad T = 4 \end{array} \right. \Rightarrow b_K = F.S\{g(t)\} = \frac{\sin(K \frac{\pi}{\varphi})}{K\pi}$$

$$y(t) = x'(t) = y_i(t) + y_r(t) = g(t + \frac{\omega}{\nu}) - g(t - \frac{\omega}{\nu})$$

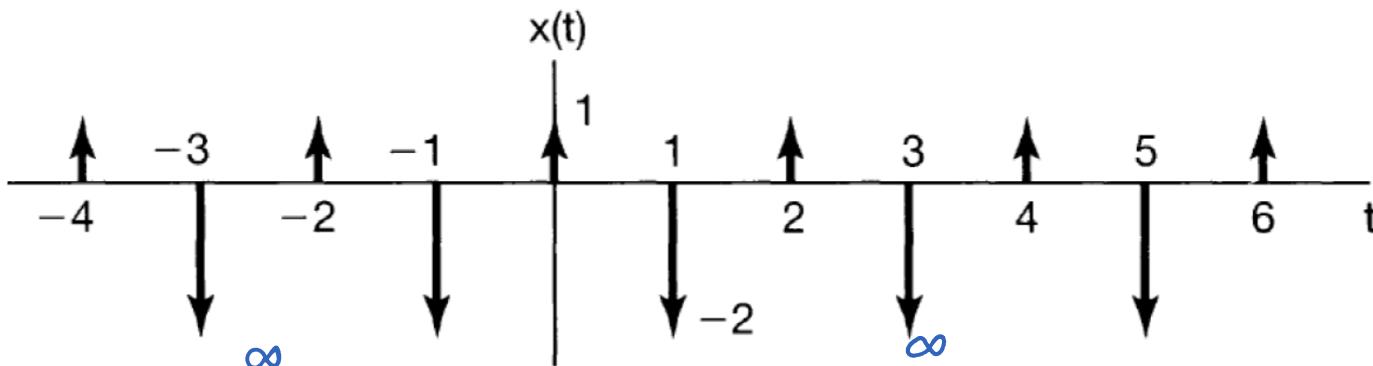
$$c_k = F.S\{y(t)\} = \left[e^{jkK(\frac{\pi}{\nu})(\frac{\omega}{\nu})} - e^{-jkK(\frac{\pi}{\nu})(\frac{\omega}{\nu})} \right] b_k$$

$$\Rightarrow c_k = \nu j \sin\left(\frac{k\pi}{\nu}\right) \frac{\sin\left(\frac{k\pi}{\nu}\right)}{k\pi}, \quad k \neq 0$$

$$x(t) \xleftrightarrow{FS} a_k, \quad y(t) = x'(t) \xleftrightarrow{FS} c_k \Rightarrow a_k = \frac{c_k}{jK\omega_0}$$

$$\Rightarrow a_k = \frac{\nu \sin\left(\frac{k\pi}{\nu}\right) \sin\left(\frac{k\pi}{\nu}\right)}{(k\pi)(K\frac{\pi}{\nu})}, \quad k \neq 0$$

(d)



$$T = r$$

$$x(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - \tau_n) - r \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - l - \tau_n) \Rightarrow \omega_0 = \pi$$

$$\downarrow \quad \quad \quad \downarrow \quad \quad \quad \downarrow$$

$$a_K \quad b_K = \frac{1}{T} = \frac{1}{r} \quad c_K = e^{-jk\omega_0} b_K \quad (t_0 = 1)$$

$$\Rightarrow a_K = b_K - r e^{-jk\omega_0} b_K = (1 - r e^{-jK\pi}) \left(\frac{1}{r}\right) = \frac{1}{r} - (-1)^K$$

$$\Rightarrow a_K = \begin{cases} -\frac{1}{r}, & \text{if } K \\ \frac{1}{r}, & \text{if } K \end{cases}$$

۳ یک سیستم LTI و علی توصیف شده توسط معادله دیفرانسیل زیر را در نظر بگیرید:

$$\frac{d}{dt}y(t) + 4y(t) = x(t)$$

مطلوب است محاسبه ضرایب سری فوریه سیگنال خروجی $y(t)$ در پاسخ به سیگنال ورودی:

$$x(t) = 1 + \cos(3\pi t) + \sin(8\pi t + \frac{\pi}{3})$$

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} \quad \longrightarrow \quad y(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k H(jk\omega_0) e^{jk\omega_0 t} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} b_k e^{jk\omega_0 t}$$

$$sY(s) + 4Y(s) = X(s) \Rightarrow (s+4)Y(s) = X(s)$$

$$\text{تابع سیستم} : H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} \Rightarrow H(s) = \frac{1}{s+4} , \operatorname{Re}\{s\} > -4$$

$$x(t) = 1 + \cos(\nu\pi t) + \sin(\lambda\pi t + \frac{\pi}{\mu})$$

T_1 T_r

$$T_1 = \frac{1}{\nu\pi} = \frac{1}{\nu}, \quad T_r = \frac{1}{\lambda\pi} = \frac{1}{\lambda} \Rightarrow T = \text{lcm}(T_1, T_r) = \nu = \nu T_1 = \lambda T_r$$

$$T = \nu \Rightarrow \omega_0 = \frac{\nu\pi}{T} = \pi$$

$$x(t) = a_0 + a_r e^{j\nu\pi t} + a_{-\nu} e^{-j\nu\pi t} + \frac{1}{rj} (e^{j\lambda\pi t} \cdot e^{j\frac{\pi}{\mu}} - e^{-j\lambda\pi t} \cdot e^{-j\frac{\pi}{\mu}})$$

a_0 a_r $a_{-\nu}$ a_λ $a_{-\lambda}$

$$\Rightarrow \begin{cases} a_0 = 1, & a_\nu = a_{-\nu} = \frac{1}{\nu}, \\ a_\lambda = a_{-\lambda}^* = \frac{1}{rj} e^{j\frac{\pi}{\mu}} \end{cases}, \quad a_k = 0 \quad \forall k \neq 0, \pm\nu, \pm\lambda$$

$$H(s) = \frac{1}{s + \kappa} \quad , \quad \operatorname{Re}\{s\} > -\kappa \Rightarrow H(j\kappa\omega_0) = H(j\kappa\pi) = \frac{1}{j\kappa\pi + \kappa}$$

ضرایب سری فوریه خروجی:

$$b_0 = H(0) a_0 = (\frac{1}{\kappa})(1) = \frac{1}{\kappa}$$

$$b_r = H(j\kappa\pi) a_r = \frac{1}{\kappa + j\kappa\pi} \times \frac{1}{r} = \frac{1}{\kappa + j\kappa\pi}$$

$$b_{-r} = H(-j\kappa\pi) a_{-r} = \frac{1}{\kappa - j\kappa\pi} \times \frac{1}{r} = \frac{1}{\kappa - j\kappa\pi} = b_r^*$$

$$b_\lambda = H(j\lambda\pi) a_\lambda = \frac{1}{\kappa + j\lambda\pi} \times \frac{1}{rj} e^{j\frac{\pi}{\mu}}$$

$$b_{-\lambda} = H(-j\lambda\pi) a_{-\lambda} = \frac{1}{\kappa - j\lambda\pi} \times \left(\frac{-1}{rj} e^{-j\frac{\pi}{\mu}}\right) = b_\lambda^*$$

۴ اگر $x(t)$ یک سیگنال متناوب با دوره‌ی تناوب اصلی $T = 4$ و ضرایب سری فوریه a_k باشد و بدانیم که:

$$\cdot a_k = 0 \quad , \quad |k| > 1$$

. ۱. $x(t)$ حقیقی و فرد است.

سیگنال‌های ممکن برای $x(t)$ را تعیین کنید.

$$\cdot \int_1^9 |x(t)|^2 dt = 2 \quad . ۲$$

$$x(t) = x^*(t) = -x(-t) \Rightarrow a_k = a_{-k}^* = -a_{-k} \quad (1)$$

. $a_0 = 0$ موجومی محض و فرستاده، (رسیجه)

۱) همان ضرایب غیرصفر عبارتند از:

$$a_1 = a_{-1}^* = -a_{-1}$$

$$\int_1^9 |x(t)|^2 dt = 2 \Rightarrow 2 \int_{-2}^2 |x(t)|^2 dt = 2 \Rightarrow \int_{-2}^2 |x(t)|^2 dt = 1 \quad (2)$$

$$\text{رابطہ پرسوال} : \frac{1}{T} \int_T |x(t)|^p dt = \sum_{k=-\infty}^{\infty} |a_k|^p$$

$$\Rightarrow \frac{1}{F} \times 1 = |a_{-1}|^p + |a_1|^p , \quad a_1 = jA, a_{-1} = -jA$$

$$\Rightarrow \frac{1}{F} = p A^p \Rightarrow A^p = \frac{1}{\lambda} \Rightarrow A = \frac{\pm 1}{\sqrt[p]{p}} \quad \checkmark \quad (\text{موقی محس})$$

$$x(t) = a_{-1} e^{-j\omega_0 t} + a_1 e^{j\omega_0 t} , \quad \omega_0 = \frac{p\pi}{F} = \frac{\pi}{p}$$

$$= \begin{cases} -j \frac{1}{\sqrt[p]{p}} e^{-j\frac{\pi}{p}t} + j \frac{1}{\sqrt[p]{p}} e^{j\frac{\pi}{p}t} = -\frac{\sqrt[p]{p}}{p} \sin(\frac{\pi}{p}t) \\ j \frac{1}{\sqrt[p]{p}} e^{-j\frac{\pi}{p}t} - j \frac{1}{\sqrt[p]{p}} e^{j\frac{\pi}{p}t} = \frac{\sqrt[p]{p}}{p} \sin(\frac{\pi}{p}t) \end{cases} \quad \checkmark$$

۵ سیگنال $x(t)$ دارای تبدیل فوریه‌ی $X(j\omega)$ است. تبدیل فوریه‌ی هریک از سیگنال‌های زیر را بر حسب $X(j\omega)$ به دست آورید.

$$e^{jt}x(4t - 1) \quad \text{(الف)}$$

$$y_1(t) = x(t-1) \Rightarrow Y_1(j\omega) = e^{-j\omega} X(j\omega)$$

$$\begin{aligned} y_r(t) &= y_1(\lceil t \rceil) = x(\lceil t \rceil - 1) \Rightarrow Y_r(j\omega) = \frac{1}{\kappa} Y_1(j\frac{\omega}{\kappa}) \\ &= \frac{1}{\kappa} e^{-j\frac{\omega}{\kappa}} X(j\frac{\omega}{\kappa}) \end{aligned}$$

$$y(t) = e^{jt} y_r(t) = e^{jt} x(\lceil t \rceil - 1) \Rightarrow Y(j\omega) = Y_r(j(\omega - 1))$$

$$\Rightarrow \underline{Y(j\omega) = \frac{1}{\kappa} e^{-j\frac{1}{\kappa}(\omega - 1)} X(j\frac{1}{\kappa}(\omega - 1))}$$

(ب)

$$\int_{t-2}^{t+2} x(\tau) d\tau$$

$$y(t) = \int_{t-2}^{t+2} x(\tau) d\tau = \underbrace{\int_{-\infty}^{t+2} x(\tau) d\tau}_{g(t+2)} - \underbrace{\int_{-\infty}^{t-2} x(\tau) d\tau}_{g(t-2)}$$

$$G(j\omega) = F\left\{ \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau \right\} = \frac{1}{j\omega} X(j\omega) + \pi X(0) \delta(\omega)$$

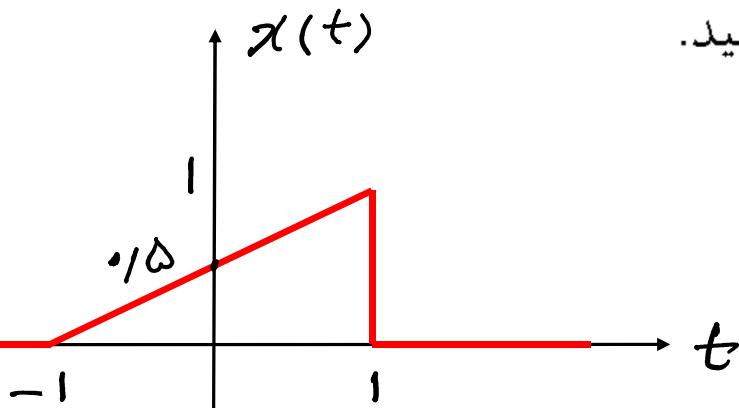
$$\begin{aligned} \Rightarrow Y(j\omega) &= (e^{j\omega} - e^{-j\omega}) G(j\omega) = 2j \sin(\omega) G(j\omega) \\ &= \frac{2 \sin(\omega)}{\omega} X(j\omega) + 2\pi j \sin(\omega) X(0) \delta(\omega) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow Y(j\omega) = \frac{2}{\omega} \sin(\omega) X(j\omega)$$

۶ تبدیل فوریه‌ی هر یک از سیگنال‌های زیر را محاسبه کنید.

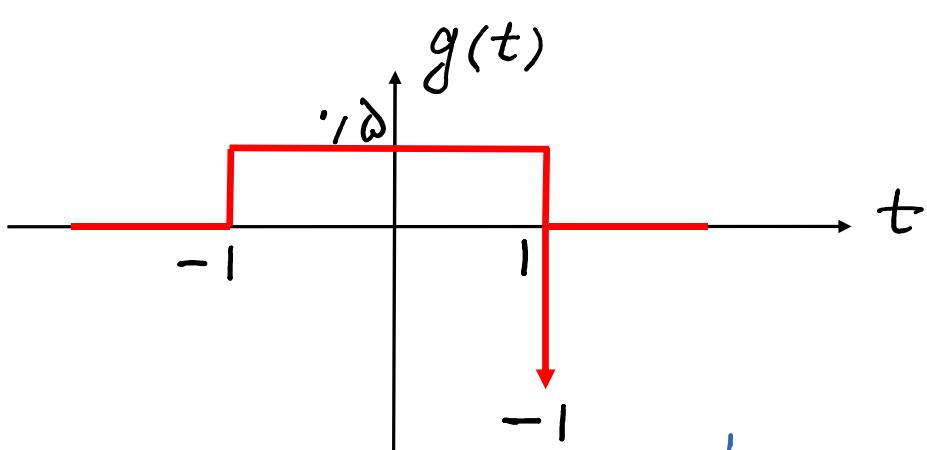
$$x(t) = \begin{cases} 0 & |t| > 1 \\ \frac{t+1}{2} & |t| \leq 1 \end{cases}$$

الف)



$$g(t) = x'(t)$$

$$= \frac{1}{\nu} \operatorname{rect}\left(\frac{t}{\nu}\right) - \delta(t-1)$$



$$G(j\omega) = j\omega X(j\omega)$$

$$\Rightarrow X(j\omega) = \frac{1}{j\omega} G(j\omega)$$

$$\operatorname{rect}(t) = \begin{cases} 1 & , |t| < \frac{1}{\nu} \\ 0 & , |t| > \frac{1}{\nu} \end{cases}$$

$$G(j\omega) = \frac{1}{\pi} F\{\text{rect}(\frac{t}{\pi})\} - e^{-j\omega}$$

$$F\{\text{rect}(t)\} = \text{sinc}\left(\frac{\omega}{\pi}\right) = \frac{\pi \sin\left(\frac{\omega}{\pi}\right)}{\omega}$$

$$\Rightarrow G(j\omega) = \frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi \sin(\omega)}{\pi \omega} \right) - e^{-j\omega} = \frac{\sin(\omega)}{\omega} - e^{-j\omega}$$

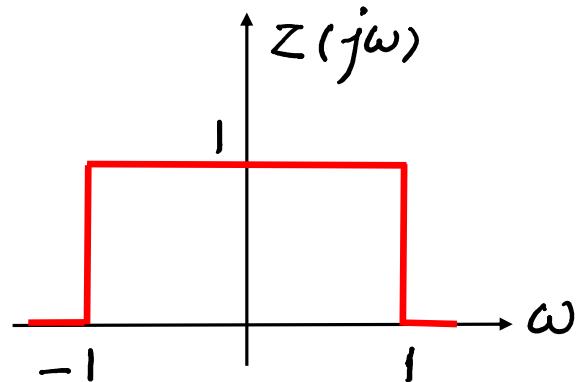
$$\Rightarrow X(j\omega) = \underline{\frac{\sin(\omega)}{j\omega^2} - \frac{e^{-j\omega}}{j\omega}}$$

$$x(t) = t \left(\frac{\sin t}{\pi t}\right)^2 \quad (\text{ب})$$

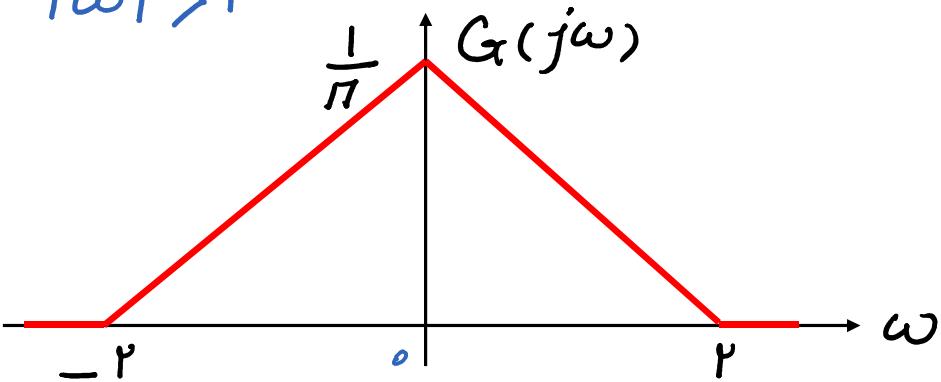
$$x(t) = t g(t) \Rightarrow X(j\omega) = j \frac{d}{d\omega} G(j\omega) \qquad g(t) = \left(\frac{\sin t}{\pi t}\right)^2$$

$$g(t) = \left(\frac{\sin t}{\pi t} \right)^P = Z^P(t) \Rightarrow G(j\omega) = \frac{1}{P\pi} Z(j\omega) * Z(j\omega)$$

$$Z(j\omega) = F\left\{ \frac{\sin t}{\pi t} \right\} = \begin{cases} 1 & , |\omega| < 1 \\ 0 & , |\omega| > 1 \end{cases} = \text{rect}\left(\frac{\omega}{P}\right)$$

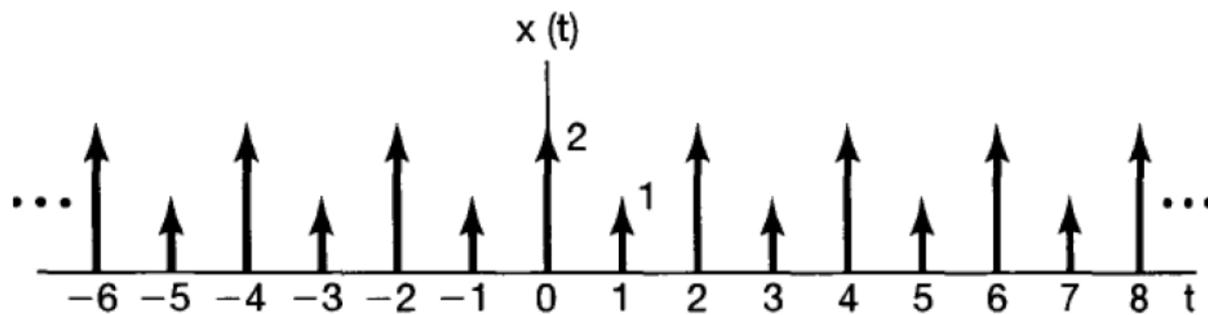


\Rightarrow



$$X(j\omega) = j \frac{d}{d\omega} G(j\omega) = \begin{cases} j/\mu\pi & , -2 < \omega < 0 \\ -j/\mu\pi & , 0 < \omega < 2 \\ 0 & , \text{others} \end{cases}$$

(ج)

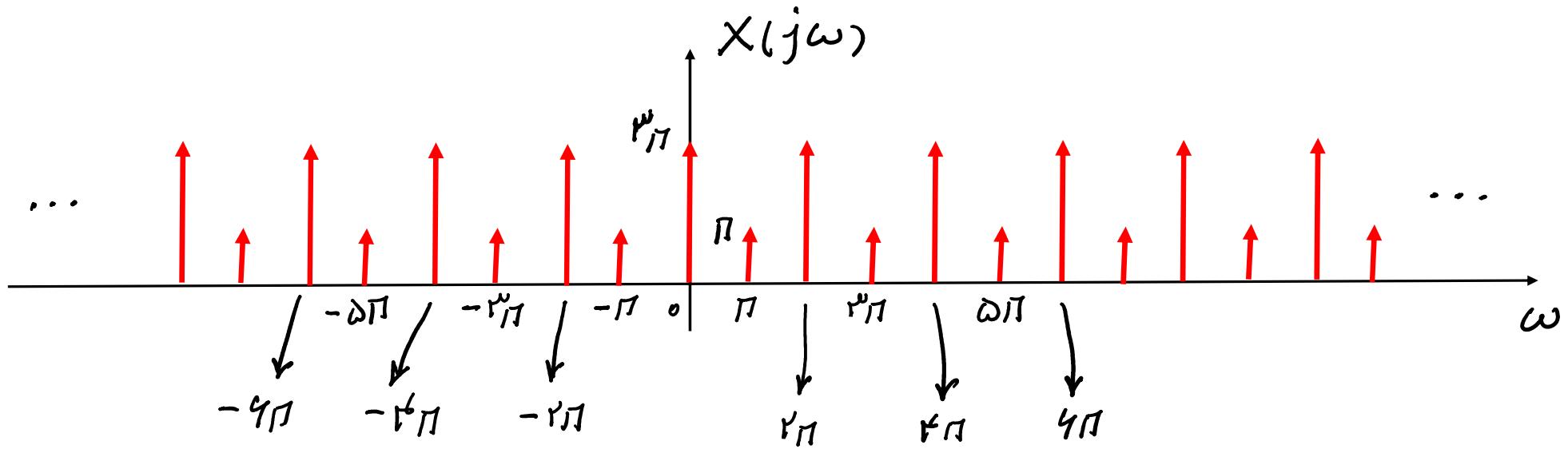


$$x(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} r\delta(t-nT) + \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t-1-nT), \quad T=1, \omega_0 = \frac{r\pi}{T} = \pi$$

$$\sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t-nT) \quad \frac{2\pi}{T} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta\left(\omega - \frac{2\pi k}{T}\right) \quad a_k = \frac{1}{T} \text{ for all } k$$

$$X(j\omega) = r\pi \sum_{K=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - K\pi) + \pi e^{-j\omega} \sum_{K=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - K\pi)$$

$$= \pi \sum_{K=-\infty}^{\infty} (r + e^{-j\omega}) \delta(\omega - K\pi) = \pi \sum_{K=-\infty}^{\infty} (r + e^{-jk\pi}) \delta(\omega - K\pi)$$



۷ برای هر یک از تبدیل فوریه‌های زیر، سیگنال زمانی متناظر را به دست آورید.

$$X(j\omega) = \frac{d}{d\omega} \left\{ \frac{\sin 3\omega - j \cos 3\omega}{\frac{1}{2} + j\omega} \right\} \quad (\text{الف})$$

$$\sin 3\omega - j \cos 3\omega = -j(\cos 3\omega + j \sin 3\omega) = -j e^{j 3\omega}$$

$$\Rightarrow X(j\omega) = -j \frac{d}{d\omega} \left(\frac{e^{j\mu\omega}}{\frac{1}{\mu} + j\omega} \right) = -j \frac{d}{d\omega} Z(j\omega)$$

$$G(j\omega) = \frac{1}{\frac{1}{\mu} + j\omega} \Rightarrow g(t) = e^{-\frac{1}{\mu}t} u(t)$$

$$Z(j\omega) = e^{j\mu\omega} G(j\omega) \Rightarrow z(t) = g(t+\mu) = e^{-\frac{1}{\mu}(t+\mu)} u(t+\mu)$$

$$\Rightarrow x(t) = -tz(t) = -t e^{-\frac{1}{\mu}(t+\mu)} u(t+\mu)$$

(ب)

$$X(j\omega) = \frac{1-j\omega}{(1+j\omega)^2}$$

$$X(j\omega) = \underbrace{\frac{1}{(1+j\omega)^P}}_{x_1(j\omega)} - \underbrace{\frac{j\omega}{(1+j\omega)^P}}_{x_r(j\omega)}$$

$$x_1(t) = t e^{-t} u(t) \quad , \quad x_r(t) = \frac{d}{dt} [t e^{-t} u(t)]$$

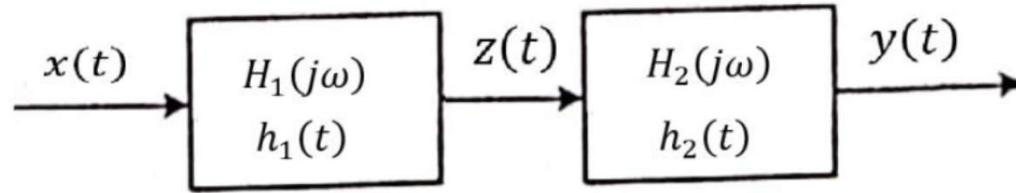
$$\Rightarrow x_r(t) = (e^{-t} - t e^{-t}) u(t) + t e^{-t} \underset{=0}{\cancel{\delta(t)}}$$

$$\Rightarrow x(t) = x_1(t) - x_r(t) = (P t - 1) e^{-t} u(t)$$

$$X(j\omega) = \cos(2\omega + \frac{\pi}{6}) \quad (ج)$$

$$\begin{aligned}
 X(j\omega) &= \frac{1}{r} e^{j(\gamma\omega + \frac{\pi}{4})} + \frac{1}{r} e^{-j(\gamma\omega + \frac{\pi}{4})} \\
 &= \frac{1}{r} e^{j\frac{\pi}{4}} \cdot e^{j\gamma\omega} + \frac{1}{r} e^{-j\frac{\pi}{4}} \cdot e^{-j\gamma\omega} \\
 \Rightarrow x(t) &= \frac{1}{r} e^{j\frac{\pi}{4}} \delta(t+r) + \frac{1}{r} e^{-j\frac{\pi}{4}} \delta(t-r)
 \end{aligned}$$

۸ در شکل زیر:



اگر $H_2(j\omega) = e^{-j2\omega}$ و $H_1(j\omega) = \begin{cases} -4\omega^2, & |\omega| < 8 \\ 0, & 8 < |\omega| \end{cases}$ به ترتیب پاسخ فرکانسی سیستم‌های اول و دوم باشند، خروجی $y(t)$ را به ازای ورودی $x(t) = 3 + 2\cos(2t + \frac{\pi}{4})$ به دو روش زیر بدست آورید.
 الف) با تحلیل در حوزه فرکانس

$$H_1(j\omega) = -4\omega^2 \operatorname{rect}\left(\frac{\omega}{16}\right) = 4(j\omega)(j\omega) \operatorname{rect}\left(\frac{\omega}{16}\right)$$

سیستم ۱ ورودی‌های خود را در حوزه فرکانسی $|\omega| < 8$ و دوبار مستقیم گرد و در نظر می‌نماید. در واقع یک نوع مستقیم‌تر سرتیفیکات پاسینگ بازگذاری قطع $\omega_c = 8$ است.

$$H_r(j\omega) = e^{-j\gamma\omega} \Rightarrow h_r(t) = \delta(t - \gamma) \quad : \text{آخر (هنر رطافی)}$$

$$\begin{aligned} x(t) &= r + 2 \cos(\gamma t + \frac{\pi}{4}) = r + 2 \cos(\gamma t) \cos(\frac{\pi}{4}) - 2 \sin(\gamma t) \sin(\frac{\pi}{4}) \\ &= r + \sqrt{r} \cos(\gamma t) - \sqrt{r} \sin(\gamma t) \end{aligned}$$

$$X(j\omega) = 4\pi \delta(\omega) + \pi \sqrt{r} [\delta(\omega - \gamma) + \delta(\omega + \gamma)] - \frac{\pi}{j} \sqrt{r} [\delta(\omega - \gamma) - \delta(\omega + \gamma)]$$

$$\Rightarrow X(j\omega) = 4\pi \delta(\omega) + \pi \sqrt{r} (1+j) \delta(\omega - \gamma) + \pi \sqrt{r} (1-j) \delta(\omega + \gamma)$$

رُولفه های فرکانسی $X(j\omega)$ فقط رفرانس های صفر و $\pm \gamma$ دارند.

$$\Rightarrow Z(j\omega) = -\kappa \omega^r X(j\omega)$$

$$= -\kappa \omega^r [4\pi \delta(\omega) + \pi \sqrt{r} (1+j) \delta(\omega-r) + \pi \sqrt{r} (1-j) \delta(\omega+r)]$$

$$\Rightarrow Z(j\omega) = -14\pi \sqrt{r} (1+j) \delta(\omega-r) - 14\pi \sqrt{r} (1-j) \delta(\omega+r)$$

$$Z(j\omega) = (-14\pi \sqrt{r}) (\sqrt{r} e^{j\frac{\pi}{r}}) \delta(\omega-r) - (14\pi \sqrt{r}) (\sqrt{r} e^{-j\frac{\pi}{r}}) \delta(\omega+r)$$

$$Z(t) = -14 e^{j(rt+\frac{\pi}{r})} - 14 e^{-j(rt+\frac{\pi}{r})} = -28 \cos(rt + \frac{\pi}{r})$$

$$Y(j\omega) = e^{-j\kappa \omega} Z(j\omega) \Rightarrow Y(t) = Z(t-r)$$

$$\Rightarrow Y(t) = -28 \cos(rt - \kappa + \frac{\pi}{r})$$

ب) با تحلیل در حوزه زمان

نتیجه: روحه لند کر طیف سینال ورودی $(+)\chi$ فقط در فرکانس های $\omega = 0$ و $\omega = \pm 2$ متمرکز است.
دارد که همچنان درون بازد عبور فیلتر منطبق کنید برای دام $(|\omega| < \Lambda)$ فرآور نشانه اند.

$$\Rightarrow z(t) = \kappa \frac{d^r}{dt^r} x(t) \Rightarrow z(t) = \kappa \frac{d^r}{dt^r} \left[\nu + r \cos(2t + \frac{\pi}{\kappa}) \right]$$

$$= \kappa \frac{d}{dt} \left[-r \sin(2t + \frac{\pi}{\kappa}) \right] = -2r \cos(2t + \frac{\pi}{\kappa})$$

$$y(t) = z(t - 2) \Rightarrow \underline{y(t) = -2r \cos(2t - 2 + \frac{\pi}{\kappa})}$$