

Some Course – Title

February 12, 2026

Author Name

1. Lorem Ipsum Dolor

- Lorem ipsum dolor sit amet, **consectetur adipiscing elit**. Duis pharetra rutrum lectus, id *semper* metus pharetra a.

consectetur /*con* • *sect* • *etur*/

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit, sed do eiusmod tempor incididunt ut labore.

1.1. Nullam Suscipit Convallis Bibendum

- Nunc nulla elit, vestibulum nec justo eu, blandit porta justo. Praesent vel purus dictum lorem accumsan dapibus sed in dolor. Nulla luctus lacus **ullamcorper varius scelerisque**.

 Fusce quis fermentum

Donec varius *venenatis nibh*. Nunc urna enim, *suscipit quis libero ac*, dignissim pretium arcu. Nam purus felis, *imperdiet* at lectus ut, maximus viverra nunc.

1.1.1. Quisque Sit Sagittis Dolor

- Aenean quis rhoncus metus, at dictum enim. Etiam tristique tortor turpis, eu tempor neque tempor sit amet:

$$\tilde{X}(e^{i\omega}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{2\pi}{N} \tilde{X}[k] \delta\left(\omega - \frac{2\pi k}{N}\right).$$

- Integer sit amet porta magna, eget dapibus tortor. Fusce quis fermentum purus. Sed hendrerit lectus sed quam sagittis fermentum. Duis at **accumsan sapien**. Maecenas volutpat mi id *nisl scelerisque iaculis*:

$$\frac{1}{2\pi} \int_{-\varepsilon}^{2\pi-\varepsilon} \tilde{X}(e^{i\omega}) e^{i\omega n} d\omega = \frac{1}{N} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \tilde{X}[k] \int_{-\varepsilon}^{2\pi-\varepsilon} \delta\left(\omega - \frac{2\pi k}{N}\right) e^{i\omega n} d\omega = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \tilde{X}[k] e^{i(2\pi/N)kn}.$$

Donec varius *venenatis nibh*. Nunc urna enim, *suscipit quis libero ac*, dignissim pretium arcu. Nam purus felis, *imperdiet* at lectus ut, maximus viverra nunc.

1.1.1.1. Donec Hendrerit Lectus eu Convallis

- Donec hendrerit eget lectus eu convallis. Vestibulum ante **ipsum primis** in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia curae; Morbi faucibus neque lectus, eu congue *lectus lacinia* vitae.

```
1 for (int j = 0; j < k; j++) {  
2     for (int i = 0; i < M; i++) {  
3         double angle = (2.0 * PI * j * i) / M;  
4         dft_value[j].real += function[i] * cos(angle);  
5         dft_value[j].img -= function[i] * sin(angle);  
6     }  
7 }
```

- Ut vel mauris *real* in quam *img* dignissim ullamcorper. Sed lobortis vel *angle* massa nec tincidunt. .