

2)  $\omega = \omega e^{j0}$   $-r = r e^{j\pi}$

$$-j = e^{-j \frac{\pi}{2}} \quad \frac{1}{j} = j \sqrt{\frac{r}{r}} = e^{-j \frac{\pi}{2}}$$

$$\frac{1+j}{1-j} = e^{j \frac{\pi}{2}}$$

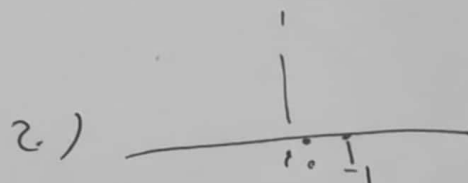
$$\frac{\sqrt{2} + j\sqrt{2}}{1 + \sqrt{2}j} = e^{-j\frac{\pi}{4}}$$

(۷۴)

(ن)  $n > y$ ,  $n < -y$  ( $n > 0$ ,  $n < -y$ )  $\{ n > y, n < -y \}$  (هـ)  $n > 4$ ,  $n < -4$

( ) ५

(ب) - فداوریت (t) و (a) از

 $\wedge)$ 

$$\omega_1 \rightarrow v e^{+} (, , (a t + \pi))$$

2.1  $\cos \theta = e^{i\theta} \cos(\theta)$

$$2.) e^{-t} \cos(\sqrt{t-1} \pi)$$

$$2) e^{-r} + \sin(1 \cdot t + \pi) + e^{-r/6} \cos(1 \cdot t + \frac{\pi}{6})$$

1.)

$$m = -1 \quad g_{h, \infty} = \infty$$

(15)

hence,  $\angle$ :-

(۱۶) الف) سلیس و ساده باشد  $s[A-n] - s[n] - (ج) \text{ حکوم بر ریاضت } [n-1] \wedge \text{ صریح}$

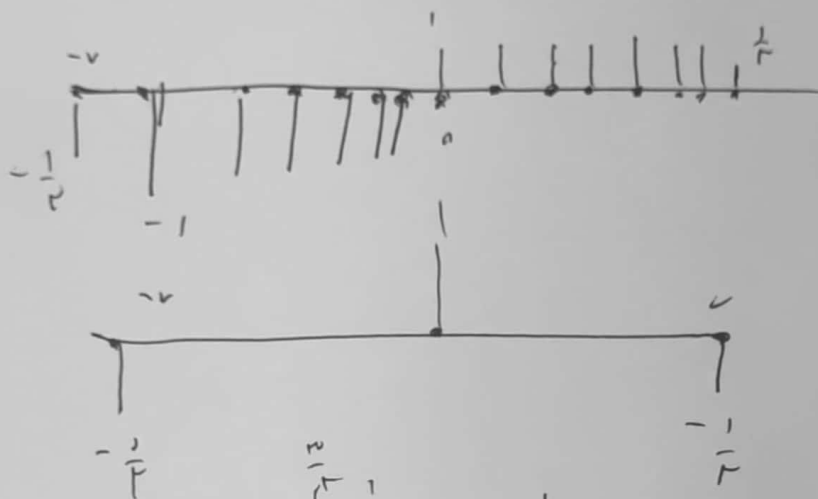
Feb 1

(۲۵) الف)

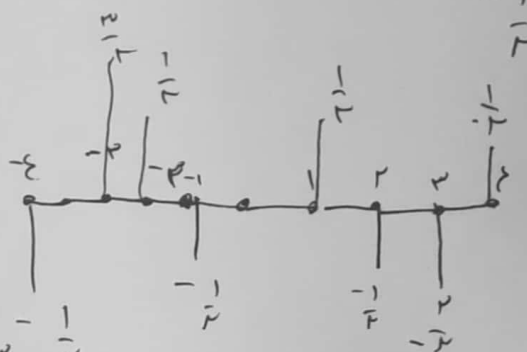
(.)

۲۶)

الف)



ب)



ج)



۲۷)

الف) متناوب و پهنای باند (ب) غیر متناوب و باریک (ج) متناوب و باریک (د) متناوب و پهنای باند

الف) خطی یا بی‌خطی / ب) تغییر ناپذیر و خطی یا بی‌خطی / ج) هم‌فاز و خطی یا بی‌خطی / د) خطی یا بی‌خطی و برعکس

۳۲) (۱) متناوب و پهنای باند (۲) متناوب و باریک (۳) متناوب و پهنای باند (۴) متناوب و باریک (۵) متناوب و پهنای باند (۶) متناوب و باریک (۷) متناوب و پهنای باند (۸) متناوب و باریک (۹) متناوب و پهنای باند (۱۰) متناوب و باریک

(۳۳) (۱) صلیح است (۲) نادرست است (۳) صلیح (۴) صلیح

(۳۴)

$$N_0 = k \frac{N}{h} \ln \left( \frac{2\pi}{N} \right) \quad N_0 = 2k\pi$$

$$N_0 = \frac{N}{(m, n)}$$

۳۵) هدف  $\int_{-\infty}^{\infty} u(t, \tau) y(\tau) d\tau$  با توجه به این جزو است  $\Rightarrow \phi_{y_2}(t)$

(۳۶)

$$\phi_{y_1}(t) = \phi_{y_2}(t) \text{ و } \phi_{y_2}(t) = \phi_{y_1}(t - T)$$

(۳۷)

(۱)  $\lim_{\Delta \rightarrow 0} \Delta(t) \delta \delta \theta = \frac{1}{T} \delta(t)$  (۲)  $\lim_{\Delta \rightarrow 0} \Delta(t) \delta(t) = 0$

(۳)  $g(t) \int_{-\infty}^{\infty} u(\tau) \delta(t - \tau) d\tau$

(۱) (۲) (۳)  $\begin{cases} t > 0 \Rightarrow \delta(t - \tau) = 0 \\ t < 0 \Rightarrow \delta(t - \tau) = u(t) \delta(t) \end{cases}$

(۳۸)

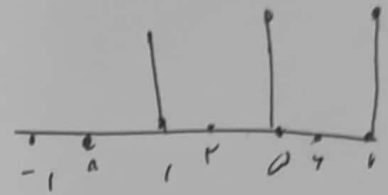
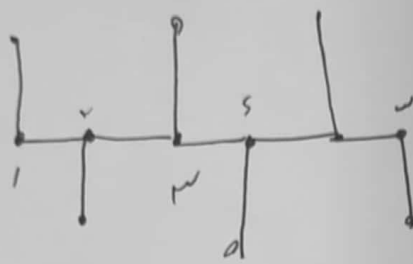
الف)  $[n = 2n(n)]$  سیستم تغییرناپذیر (ب)  $(n-1) \times (n-1)$   $[n = n(n)]$

(ب)  $[n] = 2n(n)$  سیستم تغییرناپذیر

(۳۹)

$$x(t) = y(t-1) \Leftrightarrow x(t) = y(t-1) \quad (1)$$

(2)



(3) الف

$$z_1 = -x_1 - jy_1 = -2, \quad z_2 = \sqrt{x_1^2 + y_1^2} = 2$$

$$z_1 = x_1 + jy_1 = 2, \quad z_2 = -x_1 + jy_1 = -2$$

$$x = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta \quad (4)$$

$$z = r e^{j\theta} = r \left[ \cos \theta + j \sin \theta \right] \quad (5)$$

$$e^{j\theta} = \cos \theta + j \sin \theta \quad (6)$$

$$e^{-j\theta} = \cos \theta - j \sin \theta \quad (7)$$

$$\frac{1}{1-a} = \sum_{k=0}^{\infty} a^k \quad (8)$$

$$\frac{1}{1-a} = \sum_{k=0}^{\infty} a^k \quad (9)$$

$$\frac{1}{1-a} = \sum_{k=0}^{\infty} a^k \quad (10)$$

(11)

سویان پژوهش: سذر ۱

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} [\gamma(T-1) + \gamma(\mu) + \gamma(T-1, \mu)] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \gamma(T, \mu) = \gamma_0$$

$$\therefore \left( \frac{\partial}{\partial t} n + \frac{\partial}{\partial x} n v \right) = \frac{\partial}{\partial t} n$$

$$\frac{\partial}{\partial t} n = \gamma k_A \Rightarrow n_0 = \frac{\gamma}{\omega} k_A$$

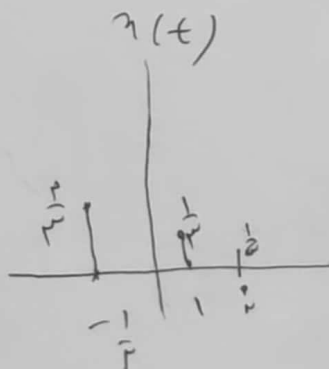
$$\therefore \left( \frac{\gamma k_A}{\omega} + \gamma \right)$$

$$\frac{\gamma k_A n_0}{\omega} = \gamma k_A \Rightarrow n_0 = \frac{\omega}{\gamma} k$$

$$\frac{1}{T} \int_0^{\infty} x(t) dt - \frac{1}{T} \int_0^{\infty} x(-t) dt$$

$$= \frac{1}{T} \int_0^{\infty} x(t) dt - \frac{1}{T} \int_0^{\infty} x(\lambda) d\lambda$$

$$= \frac{1}{T} \left( \gamma \left( \frac{1+\gamma}{T} \right) - \frac{1}{T} \left( -\gamma \left( \frac{1+\gamma}{T} \right) \right) \right) = \frac{\gamma}{T} - \left( -\frac{\gamma}{T} \right) = \frac{2\gamma}{T}$$



طس (۲) سذر ۱

$$\gamma (t-1)(t-2)(t-\frac{1}{T})$$

$$x(t) = \delta(t(t)) - \delta(t-1)(t-2)(t+\frac{1}{T})$$

(٢) و (٢٢)

$$x(t) = h\left(\frac{t}{T}\right) \delta(t+1) = h\left(\frac{t}{T}\right) \bigg|_{-1}^t \delta(t+1) = h\left(\frac{-1}{T}\right) \delta(t+1) = \frac{1}{T} \delta(t+1)$$

$$\int_{-1}^1 (t^2 + 1) \delta(t+1) dt = \int_{-1}^1 (t^2 + 1) \delta(t+1) dt = 2$$

حل (٢) ، (٢٢)

$$x[n] = \frac{y[n+1]}{\cos\left(\frac{\pi}{6}(n+1)\right)} \neq 0$$