

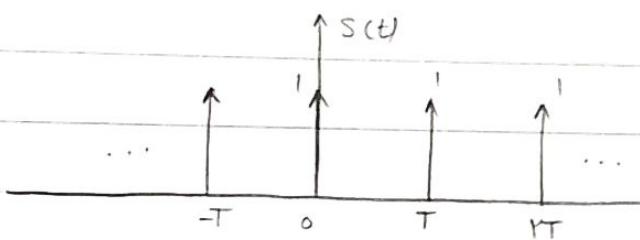
$$T = F \quad \omega_0 = \frac{r\pi}{F} = \frac{\pi}{F}$$

$$rT_1 = F$$

$$g(t) = x(t-1) - 1$$

$$g(t) \xleftrightarrow{fs} d_K$$

$$d_K = \begin{cases} a_k e^{-j k \omega_0 t} & k \neq 0 \\ 0 & k = 0 \end{cases}$$



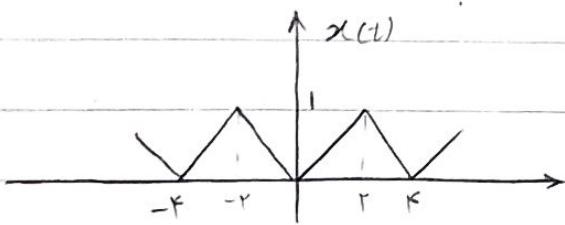
$$a_K = \frac{rT_1}{T} \sin C \left(\frac{rKT_1}{T} \right)$$

$$a_K = \frac{r}{F} \sin C \left(\frac{rK}{F} \right) = \frac{1}{F} \sin C \left(\frac{K}{F} \right)$$

$$s(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} s(t - KT)$$

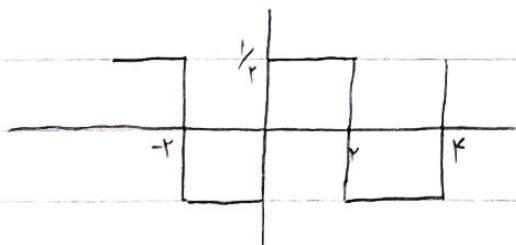
$$a_K = \frac{1}{T} \int_T x(t) e^{-j k \omega_0 t} dt = \frac{1}{T} \int_T s(t) e^{-j k \omega_0 t} dt = \frac{1}{T}$$

ضراب سری فوریه نقطه رایج ضرب



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

$$\omega_0 = \frac{\pi}{F}$$



$$g(t) \longleftrightarrow d_K$$

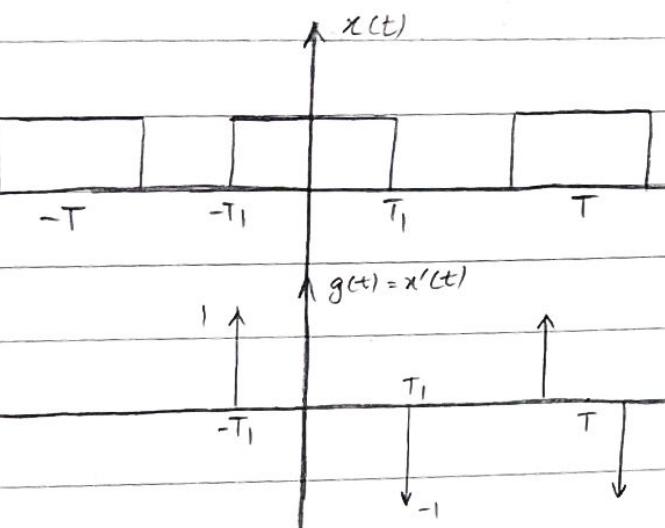
$$x(t) \xleftrightarrow{fs} e_K$$

$$d_K = (j k \omega_0) e_K$$

$$k \neq 0 \quad e_K = \frac{1}{j k \omega_0} d_K$$

$$e_0 = \frac{1}{F} \frac{rF}{r} = 1$$

نمودار آزاده ضربه سری خوبی پالس مستطیلی (زدیده سری خوبی نقطه، ضربه)



$$g(t) = s(t+T_1) - s(t-T_1)$$

$$\begin{aligned} x(t) &\xrightarrow{f_s} a_k \\ g(t) &\xrightarrow{f_s} b_k \\ s(t) &\xrightarrow{f_s} c_k = \frac{1}{T} \end{aligned}$$

$$b_k = c_k e^{j k \omega_0 T_1} - c_k e^{-j k \omega_0 T_1} = c_k (\gamma j \sin(k \omega_0 T_1)) = \frac{1}{T} (\gamma j \sin(k \omega_0 T_1))$$

$$b_k = (j k \omega_0) a_k \rightarrow a_k = \frac{1}{j k \omega_0} b_k \quad k \neq 0$$

$$\Rightarrow a_k = \frac{1}{j k \omega_0 T} \gamma j \sin(k \omega_0 T_1) = \frac{\gamma T_1}{T} \operatorname{sinc}\left(\frac{k \pi T_1}{T}\right)$$

(دلتا)

نمودار آزاده $x(t)$ (۱)

نمودار b_k از تابع سری خوبی داده شده تابع $x(t)$ (۲)

$$a_k = \delta_{k0} \quad |k| > 1 \quad \text{که} \quad (۳)$$

$$b_k = e^{-j k \frac{\pi}{F}} a_{-k} \quad \text{نمودار آزاده ضربه سری خوبی} \quad (۴)$$

$$\therefore x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} b_k e^{j k \frac{2 \pi}{F} t} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_{-k} e^{-j k \frac{2 \pi}{F} t} \quad (۵)$$

از حالت $\sum_{k=-\infty}^{\infty} a_{-k} e^{-j k \frac{2 \pi}{F} t}$ (۵)

$$x(t) = a_0 + \gamma \operatorname{Re} \left\{ a_{-1} e^{j \frac{2 \pi}{F} t} \right\} \quad F = \frac{1}{T} \quad \omega_0 = \frac{2 \pi}{F} = \frac{\pi}{T} \quad : (1)$$

$$x(t) \xrightarrow{f_s} a_k \quad x(-t) \xrightarrow{f_s} a_{-k} \quad x(-(t-1)) \xrightarrow{f_s} e^{-j k \frac{2 \pi}{F}} a_{-k} \quad (5)$$

فرود جسته است سی b_K مزدوج همی خالص $x(-(t-1))$

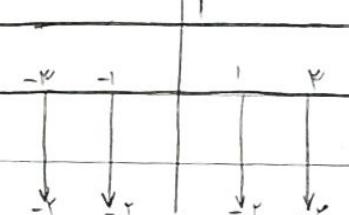
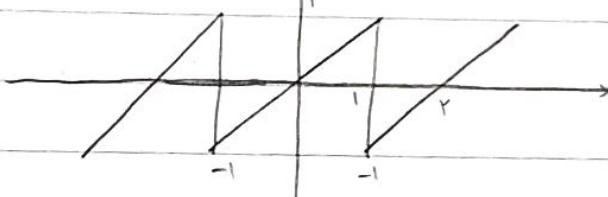
$$a_0 = \phi \quad b_k = e^{-jk\pi} a_{-k} \rightarrow b_0 = \phi$$

$$a_1 = a_{-1} \quad e^{-j\pi} a_1 = -e^{j\pi} a_1 \quad b_1 = -b_{-1}$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^2 dt = a_0^2 + a_1^2 + a_{-1}^2 \Rightarrow |a_1|^2 = \frac{1}{\pi} \Rightarrow a_1 = \pm \frac{1}{\sqrt{\pi}}$$

$$x(t) = a_0 + \operatorname{Re} \{ a_1 e^{j\pi t} \} \Rightarrow x(t) = \cos(\frac{\pi}{\sqrt{\pi}} t) - \cos(\frac{\pi}{\sqrt{\pi}} t)$$

$$x(t)$$



$$g(t) = 1 + z(t)$$

$$z(t) = -\sin(t-1)$$

$$z(t) \xleftrightarrow{f_s} b_K \quad \omega_0 = \frac{\pi}{\sqrt{\pi}} = \pi$$

$$z(t) \xleftrightarrow{f_s} b_K$$

$$b_K = -\operatorname{Re} e^{-jk\pi} \times \frac{1}{\sqrt{\pi}} = -e^{-j\pi k} = -(-1)^k$$

$$x(t) \xleftrightarrow{f_s} d_K$$

$$d_K j K \omega_0 = b_K \quad K \neq 0$$

$$\Rightarrow d_K = \frac{b_K}{j K \omega_0} = \frac{-(-1)^K}{j K \omega_0} \quad K \neq 0$$

$$d_0 = \phi$$

نمودار $x(t)$ متناوب است با دوره تناوب $T = F$ صرایب سیگنال فوریه نمودار زیر است:

$$a_k = \frac{1}{F} \int_{-\frac{F}{2}}^{\frac{F}{2}} x(t) e^{-j2\pi kt/F} dt$$

$$= \frac{1}{F} \left[\frac{1}{2} \sin(\frac{k\pi}{F}) + \frac{1}{k\pi} \right] = \frac{1}{F} \frac{1 - \cos(\frac{k\pi}{F})}{\frac{k\pi}{F}}$$

مطلوب است یعنی سیگنال

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

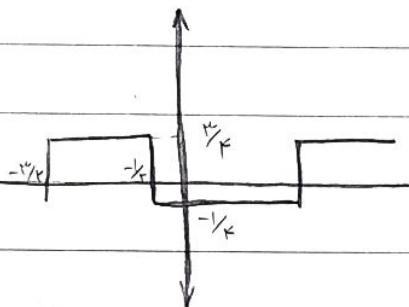
$$k \neq 0$$

$$k = 0$$

$$\frac{1}{F} \sin\left(\frac{k\pi}{F}\right)$$

$$T_1 = \frac{F}{k}$$

لکن واحدیت حسب شرطتی خود سیگنال باید ω_0 کم باشند می آید



سیگنال فوریه سیگنال کی لامپسنسه در زمان

$$x[n] = x[n+N]$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{N}$$

$$\phi_K[n] = e^{j\omega_0 n} = e^{j\frac{2\pi}{N} n}$$

$$x[n] = \sum_{K=0}^{N-1} a_K \phi_K[n]$$

$$n = 0 \quad x[0] = \sum_{K=0}^{N-1} a_K$$

$$n = 1 \quad x[1] = \sum_{K=0}^{N-1} a_K e^{j\frac{2\pi}{N} K}$$

یافتن a_K ها را داشتیم

$$n = N-1 \quad x[N-1] = \sum_{K=0}^{N-1} a_K e^{j\frac{2\pi}{N} K(N-1)}$$

حل رسمی N عبارت N محول

بررسی می شود

$$x[n] = \sum_{K=0}^{N-1} a_K e^{j\frac{2\pi}{N} K n} \quad (*)$$

یافتن a_K در این مشابه پیوسته در زمان:

$$\frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} e^{j\omega_0 n} = \begin{cases} 1 & m = N \\ \phi & m \neq N \end{cases}$$

$$x[n] e^{-j\omega_n n} = \sum_{k=0}^{N-1} a_k e^{j(k-n)\omega_n n}$$

$$\frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j\pi(\frac{n}{N})n} = \sum_{k=0}^{N-1} a_k \left(\frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} e^{j\pi(k-n)(\frac{n}{N})n} \right) : \text{پرسش } \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} e^{j\pi(k-n)(\frac{n}{N})n} = \int_0^1 e^{j\pi(k-x)x} dx$$

$$(k=r) \Rightarrow a_r = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j\pi r \frac{n}{N}}$$

$$x[n] = \sum_{k=0}^{N-1} a_k e^{j k \left(\frac{2\pi}{N} \right) n}$$

$$x[n] = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-jkn \frac{2\pi}{N}} n$$

متراب سری غزیر فقط علای سلسله متناوب مطحی شود سی شرط تاریخی کوی باید برگزار

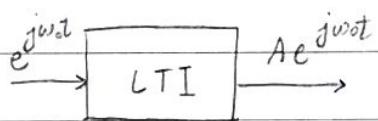
$$x[n] = k_j \left(e^{j\omega_0 n} - e^{-j\omega_0 n} \right) = \frac{1}{k_j} \left(e^{j\frac{\pi n M}{N}} - e^{-j\frac{\pi n M}{N}} \right): x[n] \text{ is } \omega \text{ in } \text{WS}$$

$$a_M = \frac{1}{r_j} \quad / \quad a_{-M} = -\frac{1}{r_j} \quad a_{-M} > a_M ? \text{ جواب می خواهد که این چیز چه مقدار است}$$

$$\begin{aligned} x[n] &\xleftrightarrow{\text{f}_3} a_k \\ x[n] - x[n-1] &\xleftrightarrow{\text{f}_3} a_k \left(1 - e^{-j\left(\frac{r\pi}{N}\right)}\right) \\ \sum_{k=-\infty}^n x[k] &\xleftrightarrow{\text{f}_1} \frac{a_k}{1 - e^{-j\left(\frac{r\pi}{N}\right)}} : b_k \iff y[n] - y[n-1] = x[n] \\ y[n] &\xleftrightarrow{\text{f}_1} b_k \quad b_k \xleftrightarrow{\text{f}_2} e^{-j\left(\frac{r\pi}{N}\right)} \quad b_k \xleftrightarrow{\text{f}_3} a_k \end{aligned}$$

$$x_{(m)}[n] = \begin{cases} x[n] & m-j\omega = n \\ 0 & m-j\omega \neq n \end{cases} \quad \leftarrow \text{FS} \rightarrow \frac{1}{m} Ak$$

ابنی طرزی (خاصیت در حالت کسر مقدار زمان)



می خواهی و سیستم

$$y(t) = x(t) * h(t)$$

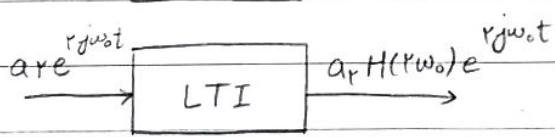
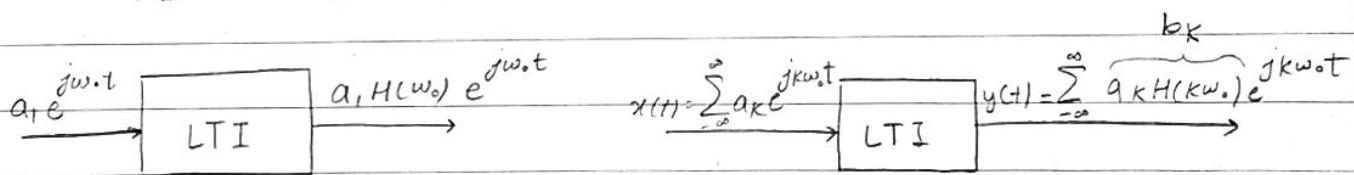
$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) x(t-\tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-j\omega \tau} e^{j\omega t} d\tau$$

$$= \left(\int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-(j\omega \tau)} d\tau \right) e^{j\omega t}$$

$\underbrace{\quad}_{A}$

$$H(\omega) \triangleq \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-j\omega \tau} d\tau \stackrel{\text{تقریب}}{\rightarrow} \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] e^{-j\omega n} : \text{در عین حال آنکه از } \omega \text{ معوجی نیست}$$

گین در فرکانس ω پاسخ فرکانسی سیستم



پاسخ ضربه در ترتیب بکار رفته کنید و دری داشت. $h[n] = \alpha^n u[n]$ است. خود چی با تحسین کنید

با تصریح سیستم خواهد داشت LTI داشت. $x[n] = \cos(\frac{2\pi n}{N})$

$$x[n] = \cos\left(\frac{2\pi n}{N}\right) = \frac{1}{2}(e^{j\frac{2\pi n}{N}} + e^{-j\frac{2\pi n}{N}}) \quad \left\{ \begin{array}{l} a_1 = \frac{1}{2} \\ a_{-1} = \frac{1}{2} \end{array} \right.$$

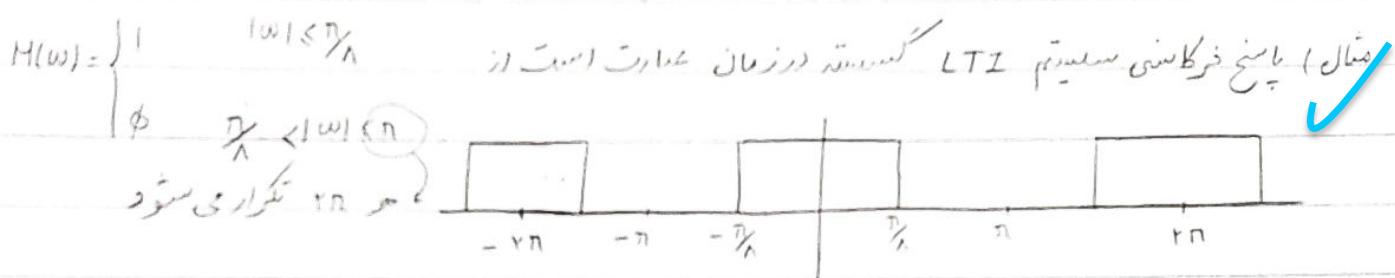
$$H(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} a^n u[n] e^{-j\omega n} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \alpha^n e^{-j\omega n} = \frac{1}{1 - \alpha e^{-j\omega}}$$

\circlearrowleft

سینه ضرب بسری فوری خود میست خواهد داشت

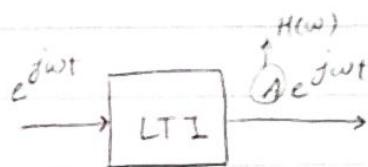
$$Y[n] = b_0 H(j\frac{\pi n}{N}) e^{j(\frac{\pi n}{N})n} + \frac{1}{r} H(-j\frac{\pi n}{N}) e^{-j(\frac{\pi n}{N})n}$$

$$= \underbrace{\frac{1}{r} \left(\frac{1}{1 - \alpha e^{-j\frac{\pi n}{N}}} \right) e^{j(\frac{\pi n}{N})n}}_{b_1} + \underbrace{\frac{1}{r} \left(\frac{1}{1 - \alpha e^{j\frac{\pi n}{N}}} \right) e^{-j(\frac{\pi n}{N})n}}_{b_{-1}}$$



اگر دادهای $x[n]$ دارای دوره تناوب $N=10$ باشد خرد خود ضرب بسری فوری غیر محدود نباشد؟

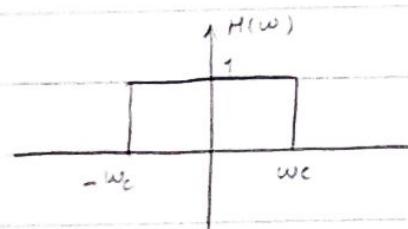
راجی اینکه غیر محدود نباشد زیرا $a_k H(k\frac{\pi}{N})$ موجود است بهنچه فقط یک ضرب وجود دارد



$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{j k \omega_0 t}$$

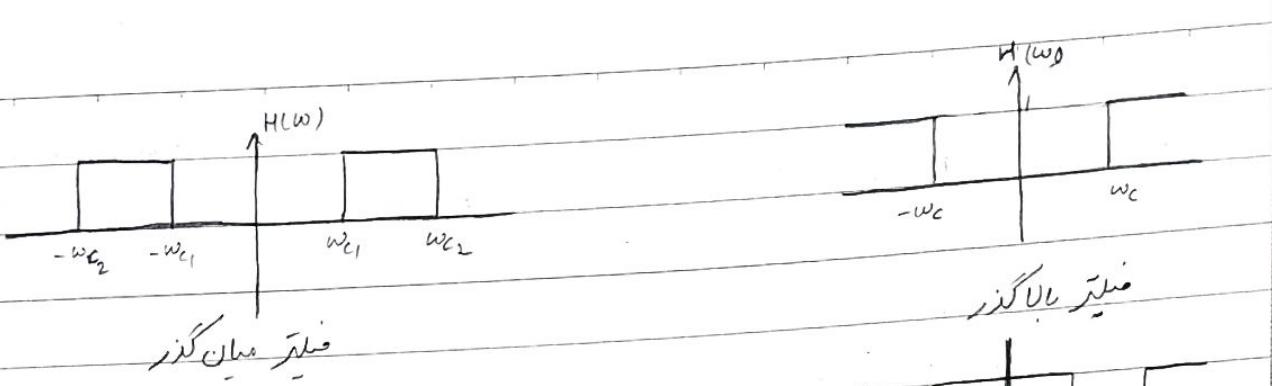
$$y(t) = \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k H(k\omega_0) e^{j k \omega_0 t}}_{b_k}$$

$$H(\omega) \triangleq \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) e^{-j\omega\tau} d\tau$$



فلتر پاسی گذر یعنی سیگنال های بازیگاری می باشند
را عبور می دهد

فلتر های ریکوار

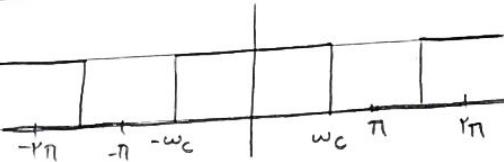


$$H(\omega) \triangleq \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] e^{-j\omega n}$$

جزءی که سمع در زمان:

فرکانس های صفر و π فرکانس های میان حسنه

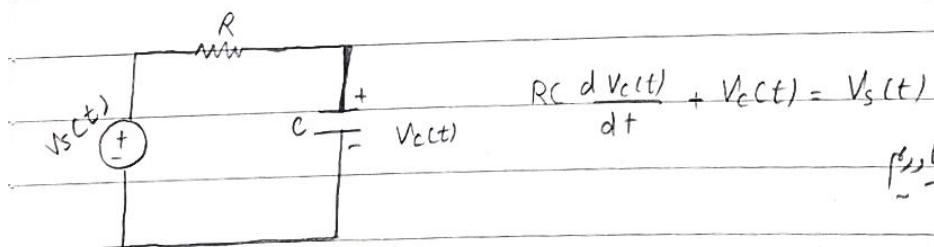
سی فیلتر ماین گزراست



ماین گز



ماین گز



$$RC \frac{dV_c(t)}{dt} + V_c(t) = V_s(t)$$

مثال

بی خواهیم $H(\omega)$ نداشت بارگرم

بردودی $e^{j\omega t}$

$$RC j\omega H(\omega) e^{j\omega t} + H(\omega) e^{j\omega t} = e^{j\omega t}$$

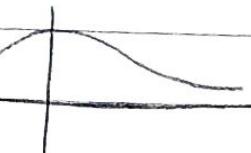
$$\Rightarrow H(\omega) = \frac{1}{RC(j\omega + 1)}$$

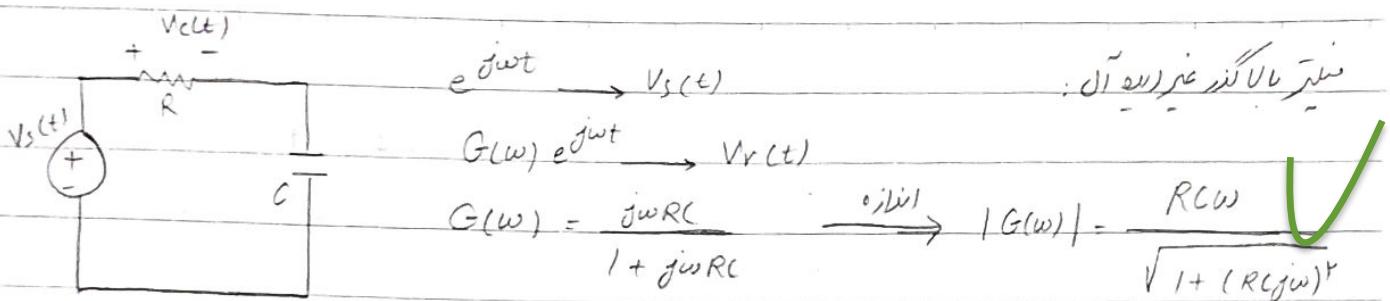
حالی خواهیم سین $H(\omega)$ فیلتری است

$$|H(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + (RCj\omega)^2}}$$

حالی خواهیم سین $H(\omega)$ فیلتری است

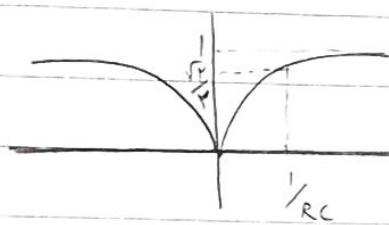
فیلتر ماین گز غیرخطی حون کننده از سکانال های V_a و V_m عبوری دارد





طاقت مختار در فرکانس صفر و پا را درین کنیم و مختار $|G(j\omega)|$ را بدست باید همچنان نمود

هر چونه داری میگوییم در زمان باید فرکانس صفر و پا را بدست بخواهیم



$$\circ < \alpha < 1 \quad y[n] - \alpha y[n-1] = x[n]$$

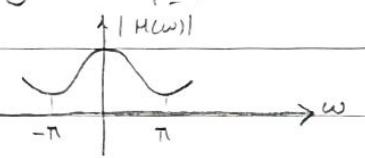
با منع فرکانس این سیستم چنین فلتری است؟

برهم تا در با منع سیستم $H(j\omega)$ را شنیدیم

$$H(j\omega) e^{j\omega n} - \alpha H(j\omega) e^{j\omega(n-1)} = e^{j\omega n}$$

$$\Rightarrow H(j\omega) = \frac{1}{1 - \alpha e^{-j\omega}}$$

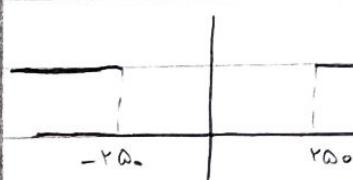
فلتر باین لذت



$$H(\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| > \omega_0 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

مثال ۱) سیستم زمان بیوستی LT یا با منع فرکانس ریز از طریق گردید

$y(+)$. $x(+)$ با درجه تناب $\pi - \frac{\pi}{V}$ و ضرایب سری فوریه a_k به این ساده سیستم (اعمال می کنیم) اگر دردودی $x(+)$ با درجه تناب $\pi - \frac{\pi}{V}$ و ضرایب سری فوریه a_k به این ساده سیستم (اعمال می کنیم) رئیتاً حالت $x(+)$ خواهد بود؟



$$x(+) = \sum a_k e^{jk\omega_0}$$

$$\Rightarrow x(t) = \sum a_k e^{j\omega_0 kt}$$

$$-V \leq k \leq V \quad \text{سی} \quad -V < k < V \quad \text{سی}$$

فلتر علی لذت $H(\omega)$ است

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{\frac{2\pi}{V}} = \frac{V}{2}$$

مثال) اطلاعات زیر در مورد $x[n]$ داده شده است:

متداول با درجه تناوب $N = 4$ است $x[n]$ (۱)

$$\sum_{n=0}^0 x[n] = 2 \quad (2)$$

$$\sum_{n=0}^N (-1)^n x[n] = 1 \quad (3)$$

کمترین توان متوسط (مطلق بیک درجه تناوب) واحد

را باید $x[n]$

$$a_0 = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^N x[n] = \frac{1}{4} \times 2 = \frac{1}{2} \quad (4)$$

$$\omega_0 = \frac{\pi}{4} = \frac{\pi}{4}$$

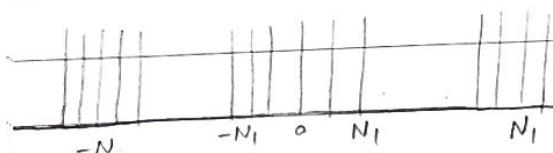
$$\sum_{n=0}^N (-1)^n x[n] \Rightarrow a_1 = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^N e^{-j\pi n} x[n] = \frac{1}{4} \quad (5)$$

$$e^{-j\pi n}$$

$$x[n] = a_0 + a_1 e^{j\pi n} \quad \text{بنابراین} \quad a_1, a_2, a_3, a_4 = 0 \quad \text{بنابراین} \quad \text{حون کمترین توان متوسط} \quad \text{واحد} \quad \text{سی}$$

$$= \frac{1}{2} + \frac{1}{4} e^{j\pi n} = \frac{1}{2} + \frac{1}{4} (-1)^n$$

مثال) ضرایب سری فوریه سیگنال متداول زیر را بدست آورید



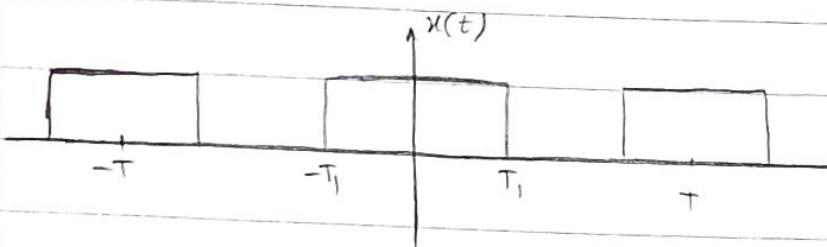
$$a_K = \frac{1}{N} \sum_{n=-N_1}^{N_1} x[n] e^{-jk(\frac{\pi n}{N})n}$$

$$a_k = \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N_1} e^{-jk(\frac{\pi n}{N})(m-N_1)} \quad \text{تغییر متغیر} \quad n = m - N_1$$

$$= \frac{1}{N} e^{jk(\frac{\pi n}{N})N_1} \sum_{m=0}^{N_1} e^{-jk(\frac{\pi n}{N})m}$$

$$a_0 = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^N x[n] = \frac{N_1 + 1}{N}$$

وصل حاصل (تپیل فوریه) سینال های غیر متناوب

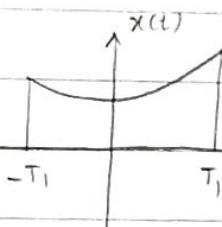


$$a_k = \frac{\gamma T_1}{T} \operatorname{sinc}\left(\frac{\pi k T_1}{T}\right)$$

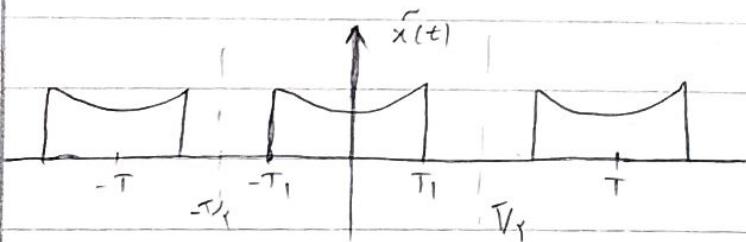
$$T_{AK} = \frac{\gamma T_1}{k\pi \frac{\gamma T_1}{T}} \sin\left(\frac{\pi k \gamma T_1}{T}\right) = \frac{\gamma \sin(k\omega_0 T_1)}{k\omega_0}$$

$$\Rightarrow T_{AK} = \frac{\gamma \sin(\omega T_1)}{\omega} \quad | \quad \omega = k\omega_0$$

اگر $T \rightarrow \infty$ آنرا شکل چارگوش متناوب به میان میانوار تبدیل می شود
که سینال نامتناوب $x(t)$ را در نظر بگیرید



ازین سینال با متناوب نیست سیم T اندیختنی می داشت
که نکته نامتناوب مورد نظر تبدیل دست یافته و سیم T برای آن میزباند



$$\lim_{T \rightarrow \infty} \tilde{x}(t) = x(t)$$

$$\tilde{x}(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$$

$$a_k = \frac{1}{T} \int_{-T}^{T_1} \tilde{x}(t) e^{-jk\omega_0 t} dt = \frac{1}{T} \int_{-T_1}^{T_1} x(t) e^{-jk\omega_0 t} dt = \frac{1}{T} \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-jk\omega_0 t} dt$$

$$T_{AK} \stackrel{(1)}{=} X(jk\omega_0)$$

$$X(jk\omega_0) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-jk\omega_0 t} dt$$

$F\{x(t)\}$

$$X(jw) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-jw t} dt$$

$$\text{ob} \quad w = k\omega_0$$

تبديلFourier

$$\tilde{x}(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$$

$$\begin{aligned} &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{1}{T} X(jk\omega_0) e^{jk\omega_0 t} \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{\omega_0}{T} X(jk\omega_0) e^{jk\omega_0 t} \end{aligned}$$

عكس تبدل Fourier

$$x(t) = \frac{1}{T} \int_{-\infty}^{\infty} X(jw) e^{jw t} dw$$

عكس تبدل Fourier

$$T \rightarrow \infty \Rightarrow \omega_0 \rightarrow 0$$

نکات:

۱) در تبدل Fourier از همه فرکانس‌های حاضر ساختن سیگنال مستلزم نکره است

$$x(t) = \frac{1}{T} \int_{-\infty}^{\infty} X(jw) e^{jw t} dw \quad (\text{عكس تبدل Fourier})$$

در تبدل Fourier فرکانسی را که نامناسب باشد

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} \quad \text{اگر در تبدیل Fourier فرکانس حاصل فرکانس مورد نظر نباشد}$$

۲) صیغ سینال $x(t)$ را بجزی نمی‌خواهیم

حکایی:

$$x(t) = \hat{x}(t) + \int_{-\infty}^{\infty} X(jw) e^{jw t} dw$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^2 dt < \infty \quad \text{شرط کافی:} \quad \int_{-\infty}^{\infty} |\hat{x}(t) - \hat{x}(t)|^2 dt < \infty \quad \text{حکایی با معنار}$$

شرط کافی: شرایط دیرکله

$$\hat{x}(t) = \frac{x(t^+) - x(t^-)}{2}$$

شرط دویلکه $\int_0^\infty |x(t)| dt < \infty$
 تعداد ناپیوستگی در کافی محدود باشد و انتقام ناپیوستگی ممکن باشد

تعداد \min, \max متناهی باشد

$$X(j\omega) = \int_0^\infty e^{-at} e^{-j\omega t} dt = \frac{1}{a+j\omega} e^{-(a+j\omega)t} \Big|_0^\infty = \frac{1}{a+j\omega} \quad a > 0$$

$$|X(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{a^2 + \omega^2}} \quad \angle X(j\omega) = -\tan^{-1}\left(\frac{\omega}{a}\right)$$

$$a < 0 \quad x(t) = e^{-at} u(t)$$

حکایت می‌رسد (تکلیل) حراست سی چکرا کو اعدا در دمی تو اینم تبدیل دوزیر داشته باشند

$$X(j\omega) = \int_0^\infty e^{-at} e^{-j\omega t} dt + \int_{-\infty}^0 e^{at} e^{-j\omega t} dt = \frac{1}{a-j\omega} + \frac{1}{a+j\omega} = \frac{2a}{a^2 + \omega^2}$$

تبیین خوبی داشته باشند

تبدیل خوبی داشته باشند

$$x(t) = \begin{cases} 1 & |x| < T_1 \\ 0 & |x| > T_1 \end{cases} \quad X(j\omega) = \int_{-\infty}^\infty x(t) e^{-j\omega t} dt = \int_{-T_1}^{T_1} e^{-j\omega t} dt = \frac{e^{-j\omega T_1} - e^{j\omega T_1}}{-j\omega} = \frac{\sin(\omega T_1)}{\omega}$$

$$= -\frac{1}{j\omega} e^{-j\omega t} \Big|_{-T_1}^{T_1} = \pi T_1 \operatorname{sinc}\left(\frac{\omega T_1}{\pi}\right)$$

$$x(t) = \frac{1}{\pi n} \int_{-\infty}^\infty X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega = \frac{\sin(\omega t)}{\pi t} = \frac{\omega}{\pi} \operatorname{sinc}\left(\frac{\omega}{\pi} t\right)$$

حوزه تبدیل فری:

۱) خط بودن

$$x(t) \xleftrightarrow{f} X(j\omega)$$

$$y(t) \xleftrightarrow{f} Y(j\omega)$$

$$ax(t) + by(t) \xleftrightarrow{f} aX(j\omega) + bY(j\omega)$$

حایاتی زبانی:

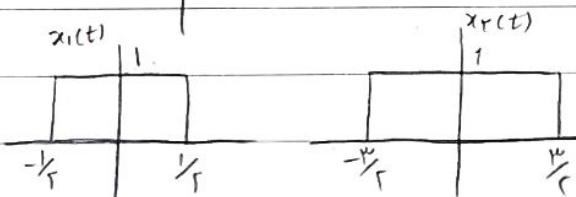
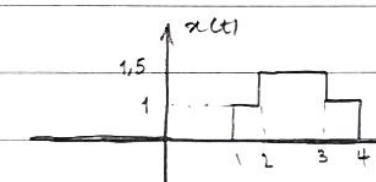
$$x(t-t_0) \xleftrightarrow{f} e^{-j\omega t_0} X(j\omega)$$

$$x(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

$$x(t-t_0) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) e^{j\omega(t-t_0)} d\omega = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} (X(j\omega) e^{-j\omega t_0}) e^{j\omega t} d\omega$$

مثال تبدیل خوبی ایجاد

برای مالس مستطیلی می شوند



$$x(t) = \underbrace{x_1(t - \frac{0}{f})}_{=} + \underbrace{x_2(t - \frac{0}{f})}_{=}$$

$$X_1(j\omega) = \frac{\pi \sin(\omega f)}{\omega}$$

$$X_2(j\omega) = \frac{\pi \sin(\omega f)}{\omega} \Rightarrow X(j\omega) = e^{-j\omega t_0} \left[\frac{1}{f} \frac{\pi \sin(\omega f)}{\omega} + \frac{\pi \sin(\omega f)}{\omega} \right]$$

$$x(t) \xleftrightarrow{f} X(j\omega)$$

تبیین

$$X(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt$$

$$x^*(t) \xleftrightarrow{f} X^*(-j\omega)$$

دایمیتی کن

$$X^*(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(t) e^{j\omega t} dt$$

$$\downarrow X^*(-j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(t) e^{-j\omega t} dt$$

برای سیگنال های حقیقی:

$$x(t) = x^*(t) \Rightarrow X(j\omega) = X^*(-j\omega) \Rightarrow X(-j\omega) = X^*(j\omega)$$

برای سیگنال های حقیقی قسمت حقیقی (Re) نابغ تبدیل فوریه روح است
فرد است " " (Im) موجوی " " "

$$X^*(j\omega) = \operatorname{Re}\{X(j\omega)\} - j \operatorname{Im}\{X(j\omega)\} \Rightarrow \operatorname{Re}\{X(j\omega)\} = \operatorname{Re}\{X(-j\omega)\}$$

$$X(-j\omega) = \operatorname{Re}\{X(-j\omega)\} + j \operatorname{Im}\{X(-j\omega)\} \Rightarrow \operatorname{Im}\{X(-j\omega)\} = -\operatorname{Im}\{X(j\omega)\}$$

برای سیگنال حقیقی، داشته باشند تبدیل فوریه روح است

$\Leftrightarrow X(-j\omega) = -X(j\omega)$ فاز نابغ تبدیل فوریه هر زد است " "

$$X(j\omega) = |X(j\omega)| e^{j\angle X(j\omega)}$$

$$X^*(j\omega) = |X(j\omega)| e^{-j\angle X(j\omega)}$$

$$X(-j\omega) = |X(-j\omega)| e^{j\angle X(-j\omega)} \quad X^*(-j\omega) = X(-j\omega)$$

نتهی: برای سیگنال حقیقی کافی است تبدیل فوریه را برای فرکانس های مشتمل می سین کنیم برای فرکانس های مفقی

از درایط گفته شده (ستادهی کنیم)

$$X(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt$$

$$x(t) \xrightarrow{f} X(j\omega) \quad (F)$$

$$X(-j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{j\omega t} dt$$

$$x(-t) \xrightarrow{f} X(-j\omega)$$

$$\hookrightarrow X(-j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(-t) e^{-j\omega t} dt$$

نتهی: اگر $x(t)$ حقیقی و روح باشد آنها $X(j\omega)$ نیز حقیقی و روح خواهد بود

$$x(t) = x(-t) \Rightarrow X(j\omega) = X(-j\omega)$$

$$\Rightarrow X(j\omega) = X^*(j\omega)$$

$$x(t) \text{ حقیقی} \Rightarrow X^*(j\omega) = X(-j\omega)$$

حتمی و نزدیک است $x(t)$ که: $X(j\omega) \leftarrow$ موجوی خالص و مردی است

$$x(t) = x_e(t) + x_o(t)$$

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

$$x_o(t) = \frac{1}{2}(x(t) - x(-t))$$

$$x_e(t) \xrightarrow{f} \operatorname{Re}\{X(j\omega)\}$$

$$x_o(t) \xrightarrow{f} j\operatorname{Im}\{X(j\omega)\}$$

تبديل عاشر

$$X(j\omega) = X_e(j\omega) + X_o(j\omega)$$

$$X(j\omega) = \operatorname{Re}\{X(j\omega)\} + j\operatorname{Im}\{X(j\omega)\}$$

مثال: تبدل عاشر را در خواهم بر طریق سادهتر نمایش آمد

$$e^{-at|t|} = e^{-at} u(t) + e^{at} u(-t) = \mathcal{F}_{\text{Even}}\{e^{-at} u(t)\}$$

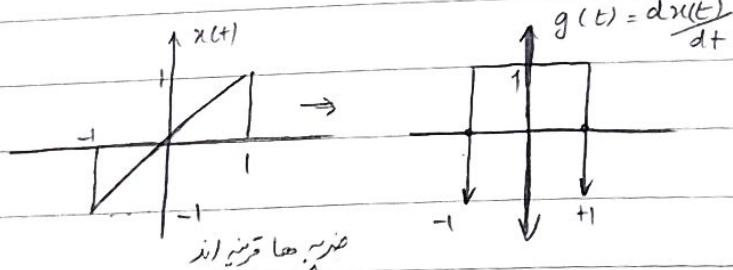
$$\mathcal{F}_{\text{Even}}\{e^{-at} u(t)\} \xrightarrow{f} \operatorname{Re}\left\{\frac{1}{a+j\omega}\right\} = \frac{a}{a^2+\omega^2}$$

متسلق و زنگول

$$x(t) \xrightarrow{f} X(j\omega)$$

$$\frac{dx(t)}{dt} \xrightarrow{f} j\omega X(j\omega)$$

$$\int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau \xrightarrow{f} \frac{1}{j\omega} X(j\omega) + \pi X(0) \delta(\omega)$$



مثال) تبدل فوریه سینال زیر را بنویس

$$X(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) e^{-j\omega t} dt = e^{-j\omega t} \Big|_{-\infty}^{\infty}$$

$$G(j\omega) = \frac{y \sin \omega}{\omega} - e^{-j\omega} - e^{j\omega} = \frac{y \sin \omega}{\omega} - y \cos \omega$$

$$X(j\omega) = \frac{1}{j\omega} G(j\omega) + \pi G(0) \delta(\omega) = \frac{1}{j\omega} \left(\frac{y \sin \omega}{\omega} - y \cos \omega \right) + \pi x_0 \times \delta(\omega)$$

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

متناهی تبدیل فourier را از روی $\delta(t)$ مانند کنید ✓

$$U(j\omega) = \frac{1}{j\omega} \Delta(j\omega) + \pi \Delta(0) \delta(\omega) = \frac{1}{j\omega} + \pi \delta(\omega)$$

$$x(t) \xrightarrow{F} X(j\omega)$$

(4)

$$x(at) \xrightarrow{F} \frac{1}{|a|} X\left(\frac{j\omega}{a}\right)$$

$$F\{x(at)\} = \int_{-\infty}^{\infty} x(at) e^{-j\omega t} dt$$

$$z = at \quad a > 0 \quad = \int_{-\infty}^{\infty} x(z) e^{-j\omega(z/a)} dz/a$$

$$a < 0 \quad = \int_{-\infty}^{\infty} x(z) e^{-j\omega(z/a)} dz/a$$

اگر a>1 سیگنال در حوزه زمان جمع می شود و در حوزه فرکانس بازی شود
 " جمع " باز " " a<1

(duality) دوگانی ✓ (5)

$$f(t) \xrightarrow{F} g(\omega)$$

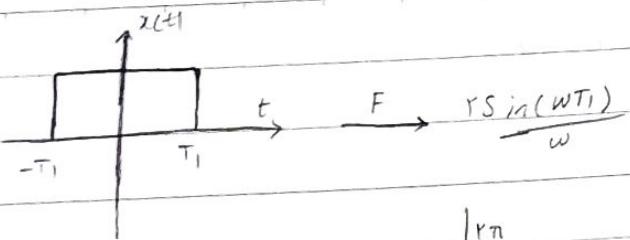
$$g(t) \xrightarrow{F} 2\pi f(-\omega)$$

$g(\omega)$ در ω میگذرد
یعنی t

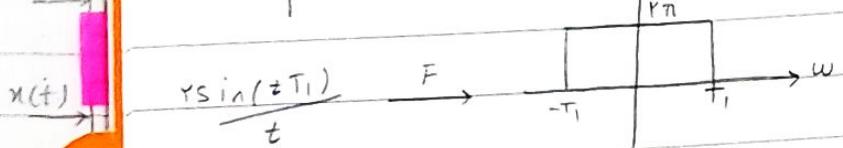
$$\delta(t) \xrightarrow{F} 1$$

دستا ✓

$$\delta(t) \xrightarrow{F} 2\pi \delta(-\omega) = 2\pi \delta(\omega)$$



$$\frac{r \sin t T_1}{r n t} = \frac{\sin(t T_1)}{T_1 t}$$



$$g(t) = \frac{r}{1+t^2}$$

جذب خاصیت دیگر که با دو کانکل (ثبات و متناسب)

$$e^{-at|t|} \xrightarrow{F} \frac{ra}{a^2 + \omega^2}$$

$$e^{-|t|} \xrightarrow{F} \frac{r}{1+\omega^2}$$

$$\frac{r}{1+t^2} \xrightarrow{F} r \pi e^{-|w|}$$

جذب خاصیت دیگر که با دو کانکل (ثبات و متناسب)

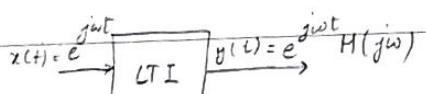
$$a) -j t x(t) \xleftrightarrow{F} \frac{d X(j\omega)}{d\omega}$$

$$b) e^{j\omega t} x(t) \xleftrightarrow{F} X(j(\omega - \omega_0))$$

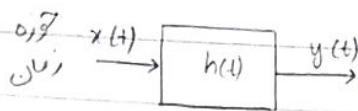
$$c) \frac{1}{j} \frac{d}{dt} x(t) + \pi x(0) \delta(t) \xleftrightarrow{F} \int_{-\infty}^{\omega} X(j\zeta) d\zeta$$

کانولوشن ①

$$x(t) * h(t) \xleftrightarrow{F} X(j\omega) H(j\omega)$$

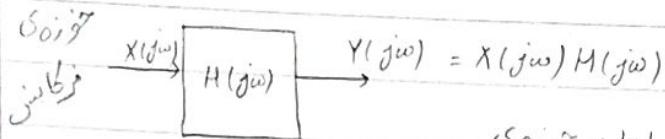


$$x(t) = \frac{1}{r n} \int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega \Rightarrow y(t) = \frac{1}{r n} \int_{-\infty}^{\infty} \underbrace{X(j\omega) H(j\omega)}_{Y(j\omega)} e^{j\omega t} d\omega$$



$$y(t) = x(t) * h(t)$$

نمایه سیم:

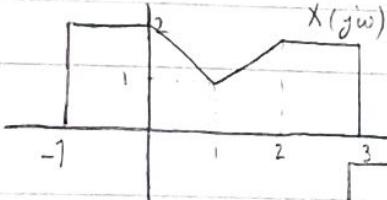


توصیف سیستم در حوزه زمانی محدود و حدود دارد (اما در حوزه فرکانس، تبدیل فریزی صاحب ندارد و حدود داشت) باشندز

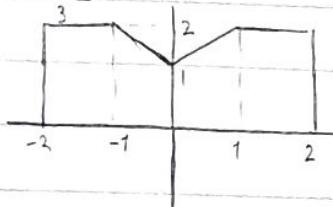
$$\int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^r dt = \frac{1}{r\pi} \int_{-\infty}^{\infty} |X(j\omega)|^r d\omega \quad \text{برای اینکه تبدیل از زمینه را در حوزه فرکانس باشندز!} \quad (9)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^r dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)^* x(t) dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) \left[\frac{1}{r\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X^*(j\omega) e^{-j\omega t} d\omega \right] dt : \text{این بات:}$$

$$= \frac{1}{r\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X^*(j\omega) \left[\int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt \right] d\omega = \frac{1}{r\pi} \int_{-\infty}^{\infty} |X(j\omega)|^r d\omega$$



$$y(t) = x(t+1)$$



مثال x(t) به صورت زیر داده شده است

$$\angle X(j\omega)$$

$$\times(j\phi)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) d\omega \quad (2)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) \frac{\sin \omega}{\omega} e^{j\omega} d\omega \quad (3)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |X(j\omega)|^2 d\omega \quad (4)$$

کلس تبدیل فریزی برآمده است

حنتی دوچرخ $\Rightarrow y(t)$ حقیقی و زوج

$$\angle Y(j\omega) = \phi$$

$$Y(j\omega) = X(j\omega) e^{j\omega}$$

$$\angle X(j\omega) = -\omega \Rightarrow \angle Y(j\omega) = \angle X(j\omega) + \omega$$

$$X(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) dt = Fx_F - 1 = V \quad (1)$$

$$x(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) e^{+j\omega t} d\omega \xrightarrow{\text{جایگزینی}} \int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) d\omega = 2\pi x(0) = 2\pi \quad (2)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) \frac{2\sin\omega}{\omega} e^{j\omega t} d\omega = 2\pi y(\omega) = 2\pi \times \frac{V_F}{F} \quad (3)$$

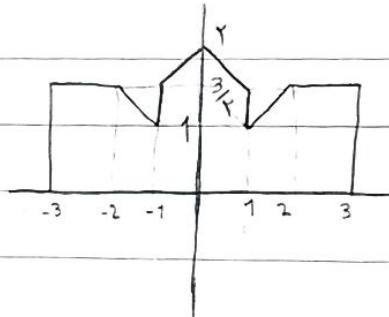
ضرور محدود فرکانس میان کارلشن است

$$y(t) = (x(t) * \begin{cases} 1 & |t| \leq F \\ 0 & |t| > F \end{cases}) \quad (4)$$

حریمی زمان

$$y(t) = 1x_F + \frac{(1+F)}{F} = Y_F \quad (5)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |X(j\omega)|^2 d\omega = 2\pi \int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^2 dt \quad (6)$$



$$x(t) * y(t) \xrightarrow{F} X(j\omega) Y(j\omega) \quad (7)$$

ضرب در ماسنون

$$x(t) \xrightarrow[F]{F} X(j\omega)$$

$$y(t) \rightarrow Y(j\omega)$$

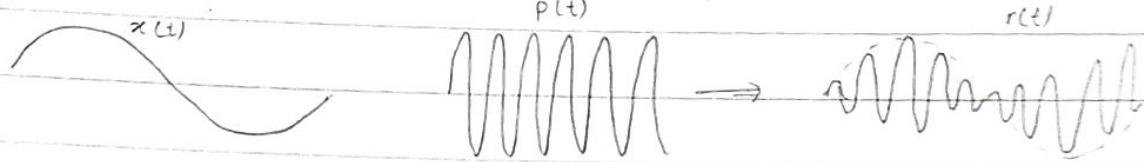
$$x(t) * y(t) \xrightarrow{F} \frac{1}{2\pi} X(j\omega) * Y(j\omega) \quad (8)$$

$$x(t) = \frac{\sin(\omega) \sin(\omega_F)}{\pi t F} = (\sin(\omega))_F \left(\frac{\sin(\omega_F)}{\pi t} \right) \quad : \text{مطالعه} \quad (9)$$

$$\frac{1}{2\pi} \left(\begin{cases} 1 & |t| \leq F \\ 0 & |t| > F \end{cases} \right) * \left(\begin{cases} 1 & |\omega| \leq \omega_F \\ 0 & |\omega| > \omega_F \end{cases} \right)$$

$$X(j\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| \leq \omega_F \\ \frac{1}{2} \left(1 - \frac{|\omega|}{\omega_F} \right) & \omega_F < |\omega| < \omega_F + F \\ 0 & |\omega| \geq \omega_F + F \end{cases}$$

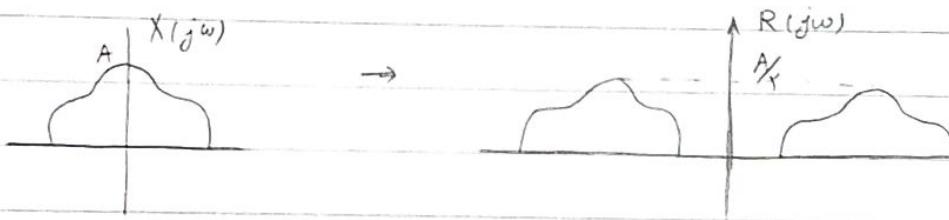
نحوی اند $r(t) = x(t)p(t)$ می خواهد $p(t) = \cos \omega_0 t$ (که ω_0



$$p(t) = \cos \omega_0 t$$

$$\mathcal{F}\{\cos \omega_0 t\} = V_p (\pi \delta(\omega - \omega_0) + \pi \delta(\omega + \omega_0)) = \pi (\delta(\omega - \omega_0) + \delta(\omega + \omega_0))$$

$$\begin{aligned} F(r(t)) &= R(j\omega) = X(j\omega) * P(j\omega) \frac{1}{\pi n} = \frac{1}{\pi n} X(j\omega) * (\pi \delta(\omega - \omega_0) + \pi \delta(\omega + \omega_0)) \\ &= \frac{1}{\pi} (X(j(\omega - \omega_0)) + X(j(\omega + \omega_0))) \end{aligned}$$



$$\left\{ \begin{array}{l} x(t) = e^{-bt} u(t) \quad b > 0 \\ h(t) = e^{-at} u(t) \quad a > 0 \end{array} \right.$$

آنکه مطلوب است بایسی کانولوشن دو سیگنال را:

$$h(t) = e^{-at} u(t) \quad a > 0$$

$$x(t) * h(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} X(j\omega) H(j\omega) = \frac{1}{b+j\omega} \frac{1}{a+j\omega} \Rightarrow Y(j\omega) = \frac{A}{b+j\omega} + \frac{B}{a+j\omega}$$

$$\Rightarrow A = \frac{1}{a-b} \quad B = \frac{1}{b-a} \quad \Rightarrow Y(j\omega) = \frac{1}{a-b} \left(\frac{1}{b+j\omega} \right) + \frac{1}{b-a} \left(\frac{1}{a+j\omega} \right)$$

$$\Rightarrow y(t) = \frac{1}{a-b} e^{-bt} u(t) + \frac{1}{b-a} e^{-at} u(t)$$

$$Y(j\omega) = \frac{1}{(a+j\omega)^p} = j \frac{d}{d\omega} \left(\frac{1}{a+j\omega} \right)$$

حالات دوم

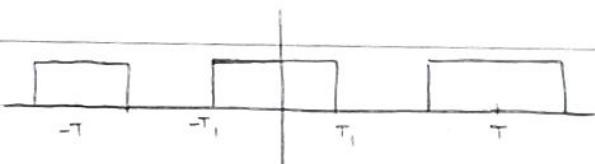
$$t x(t) \xrightarrow{\text{F}} j \frac{d}{d\omega} X(j\omega) \Rightarrow y(t) = t e^{-at} u(t)$$

تبدیل فوریه سکینال کی متنادب :

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{jk\omega_0 t}$$

فرض کنید $x(t)$ متنادب با دوره تناوب T

$$X(j\omega) = \pi \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k \delta(\omega - k\omega_0)$$



مثال) تبدیل فوریه سکینال زیر ؟

حوالہ مان باشد کہ سکینال متنادب (ست) و

تبدیل فوریه را بر ω میں مسحود

$$a_k = \frac{\sin(k\omega_0 T)}{\pi K}$$

$$X(j\omega) = \pi \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{\sin(k\omega_0 T)}{\pi K} \delta(\omega - k\omega_0)$$

$$K=1 \quad K=-1 \\ a_k = 1 \quad a_k = -1$$

مثال) تبدیل فوریه رای سکیند $x(t) = \sin(\omega_0 t)$

$$X(j\omega) = \pi \left(\delta(\omega - \omega_0) - \delta(\omega + \omega_0) \right)$$

$$\int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau \xrightarrow{\text{F}} \frac{X(j\omega)}{j\omega} + \pi X(j\omega) \delta(\omega)$$

(ثابت خاصیت پنجم :

$$\begin{array}{c} \xrightarrow{x(t)} \boxed{\int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau} \xrightarrow{j\omega} Y(j\omega) \\ U(t) \end{array}$$

$$Y(j\omega) = X(j\omega) \underbrace{U(j\omega)}_{\frac{1}{j\omega} + \pi \delta(\omega)}$$

$$\sum_{k=0}^n a_k \frac{d^k y(t)}{dt^k} = \sum_{k=0}^m b_k \frac{d^k x(t)}{dt^k}$$

مهم توصيف شرطه معادلات دينارسي

د دخل سمع صرف اصولي مدخل آخرين باعث فوكسون بود

$$x(t) = e^{j\omega t} \rightarrow y(t) = H(t)e^{j\omega t}$$

جهاز

$$\sum_{k=0}^n a_k (j\omega)^k Y(j\omega) = \sum_{k=0}^m b_k (j\omega)^k X(j\omega)$$

درین دخل باعث را استفاده ز تبدل دوري می فرمایی

$$H(j\omega) = \frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{\sum_{k=0}^m b_k (j\omega)^k}{\sum_{k=0}^n a_k (j\omega)^k}$$

مطلوب است که مدخل باعث ضرب

$$\frac{dy(t)}{dt} + ay(t) = x(t) \quad (\text{معادله})$$

$$F: j\omega Y(j\omega) + aY(j\omega) = X(j\omega)$$

$$H(j\omega) = \frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{1}{a+j\omega}$$

$\rightarrow h(t) = e^{-at} u(t) \quad a < 0$

$\rightarrow h(t) = -e^{-at} u(-t) \quad a > 0$

متال باعث خوبی توصيف شرطه LTI معادله دينارسي زیر

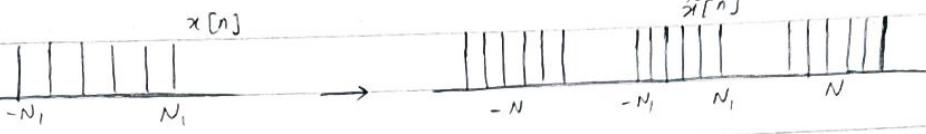
$$\frac{d^r y(t)}{dt^r} + F \frac{dy(t)}{dt} + Yy(t) = \frac{dx(t)}{dt} + Yx(t)$$

$$F: (j\omega)^r Y(j\omega) + F(j\omega) Y(j\omega) + Y Y(j\omega) = j\omega X(j\omega) + Y X(j\omega)$$

$$H(j\omega) = \frac{j\omega + r}{(j\omega)^r + Fj\omega + r} = \frac{j\omega + r}{(j\omega + 1)(j\omega + r)} = \frac{1}{j\omega + 1} + \frac{1}{j\omega + r}$$

$$\Rightarrow h(t) = K_r e^{-t} u(t) + K_r e^{-rt} u(t)$$

فصل ۷.۰ مضمون: تبدیل فوریه سیگنال های کسیست در زمان



$$\begin{aligned} s(t) &\xrightarrow{\text{LT}} X(s) \\ x(t) &\xrightarrow{\text{LT}} X(s) \end{aligned}$$

$$\tilde{x}[n] = \sum_{k=0}^N a_k e^{j k \omega_0 n}$$

$$\omega_0 = \frac{\pi}{n}$$

$$a_k = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j k \omega_0 n}$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j k \omega_0 n} = \frac{1}{N} \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j k \omega_0 n}$$

$$X(j\omega) \triangleq \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j \omega n} \quad \text{تبدیل فوریه سیگنال کسیست}$$

$$a_k = \frac{1}{N} X(j\omega_0) \Rightarrow \tilde{x}[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X(j\omega_0) e^{j k \omega_0 n} = \frac{\omega_0}{\pi n} \sum_{k=0}^{N-1} X(j\omega_0) e^{j k \omega_0 n}$$

$$\Rightarrow \tilde{x}[n] = \frac{1}{\pi n} \sum_{k=0}^{N-1} X(j\omega_0) e^{j k \omega_0 n} \quad \omega_0$$

$$N \rightarrow \infty \Rightarrow x[n] = \frac{1}{\pi n} \int_{-\pi}^{\pi} X(j\omega) e^{j \omega n} d\omega \quad \text{سنتر تبدیل فوریه معکوس}$$

نکات:

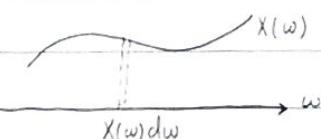
۱) در کانو نویم

$$x[n] \xrightarrow{F} g(\omega)$$

دسته های متقارن (زد و کم) کسیست کی میتوانست

۲) برای سیگنال متقارن

$$a_k = \frac{1}{N} X(j\omega_0)$$

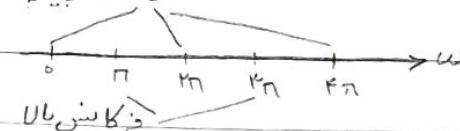


۳) مفہوم جکوار طیف

$$X(\omega + 2\pi) = X(\omega)$$

۱۴) تبدیل فوریه سینال گسینه در زمان متناوب است

فرکانس ماین



$$X(e^{j\omega})$$

نماد رفع جای تبدیل فوریه سینال گسینه در زمان

$$X(\omega) = \sum_{-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j\omega n} = \sum_{-\infty}^{\infty} \delta[n] e^{-j\omega n} = 1$$

$$x[n] = \delta[n]$$

✓

$$X(\omega) = \sum_{-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j\omega n} = \sum_{0}^{\infty} a^n e^{-j\omega n} = \frac{1}{1 - ae^{-j\omega}}$$

$$|a| < 1$$

$$x[n] = a^n u[n]$$

✓

$$x[n] = \begin{cases} 1 & |n| \leq N_1 \\ 0 & |n| \geq N_1 \end{cases} \quad X(j\omega) = \sum_{n=-N_1}^{N_1} e^{-j\omega n} = \frac{\sin \omega(N_1 + 1)}{\sin \omega/2} \quad (\text{دلتا})$$

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x[k] \xrightarrow{F} \frac{1}{1 - e^{-j\omega}} X(j\omega) + \pi X(j\phi) \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - 2k\pi)$$

$$y[n] - y[n-1] = x[n]$$

$$Y(j\omega) - e^{-j\omega} Y(j\omega) = X(j\omega) \Rightarrow \frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{1}{1 - e^{-j\omega}} \quad [\omega \neq 0]$$

میں کو صفر نہیں بدل سکتی جو دیگر

$$x[n] = e^{j\omega_0 n} \quad \text{تبیں فری سیگنال کی منادب}$$

$$X(j\omega) = \sum_{l=-\infty}^{\infty} r_n \delta(\omega - \omega_0 - 2\pi l)$$

طیف سیگنال منادب با بد نتار ضرب ہے

$$x[n] = \sum_{k<N} a_k e^{jk(\frac{2\pi}{N})n}$$

$$X(j\omega) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} r_n a_k \delta(\omega - \frac{2\pi k}{N})$$

$$x_1[n] = \frac{\sin(n\pi/\beta)}{n\pi}$$

مثال) حاسبي تريل خوري

$$x_r[n] = \frac{\sin(n\pi/\gamma)}{n\pi}$$

نام دارند

$X_1(j\omega)$

$-k\pi/\beta$

$k\pi/\beta$

π

$X_r(j\omega)$

-2π

$-\pi/\gamma$

π/γ

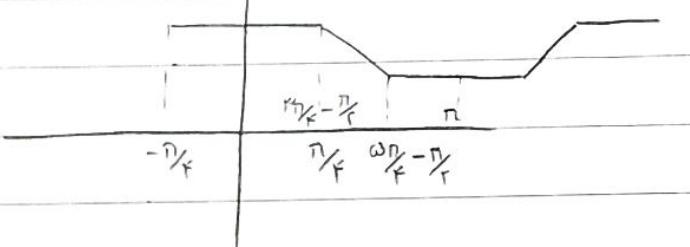
π

حاسري کانلوشن برخورك

$$Y_r[n] = \int_{-\pi}^{\pi} X_1(j\theta) X_r(j(\omega - \theta)) d\theta$$

حاصل کانلوشن

$$= Y_r[n] \int_{-\pi}^{\pi} X_1(j\theta) \hat{X}_r(j(\omega - \theta)) d\theta$$



سیستم های توکمین شوند با معادلات دیفرانسیل :

$$\sum_{k=0}^N a_k y[n-k] = \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$



روش دستی اول :

$$Y(w) = X(w) H(w)$$

روش این مضر :

$$\sum_{k=0}^N a_k e^{-j\omega k} Y(w) = \sum_{k=0}^M b_k e^{-j\omega k} X(w)$$

$$H(w) = \frac{Y(w)}{X(w)} = \frac{\sum_{k=0}^M b_k e^{-j\omega k}}{\sum_{k=0}^N a_k e^{-j\omega k}}$$

مثال ١ مطابق (است) لـ $y[n] - ay[n-1] = x[n]$ $|a| < 1$: مطابق (است) لـ $y[n] - ae^{-j\omega}Y(\omega) = X(\omega)$

$$H(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)} = \frac{1}{1 - ae^{-j\omega}} \Rightarrow h[n] = a^n u[n]$$

مثال ٢ مطابق (است) لـ $y[n] - \gamma_F y[n-1] + \gamma_R y[n-R] = x[n]$ γ_F, γ_R ثوابت توصيف شونه لـ LTI

$$Y(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)} = \frac{\gamma}{1 - \gamma_F e^{-j\omega} + \gamma_R e^{-jR\omega}}$$

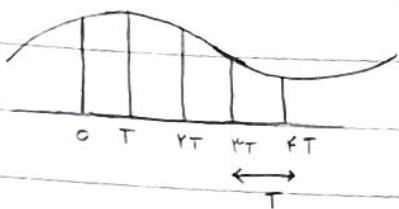
$$\frac{e^{-j\omega}}{1 - \gamma_F e^{-j\omega} + \gamma_R e^{-jR\omega}} = \frac{\gamma}{1 - \gamma_F u + \gamma_R u^R}$$

$$\Rightarrow \frac{Y(\omega)}{X(\omega)} = \frac{\gamma}{(1 - \gamma_F u)(1 - \gamma_R u)} = \frac{A}{1 - \gamma_F u} + \frac{B}{1 - \gamma_R u} \quad A = \gamma_F, \quad B = -\gamma_R$$

$$= \frac{\gamma}{(1 - \gamma_F u)(1 - \gamma_R u)} \xrightarrow{\text{معادلة اصل}} A \text{ و } B \text{ كـ} \frac{\gamma}{1 - \gamma_F u} \text{ و } \frac{-\gamma_R}{1 - \gamma_R u}$$

$$\Rightarrow \frac{Y(\omega)}{X(\omega)} = \frac{\gamma_F}{1 - \gamma_F u} + \frac{-\gamma_R}{1 - \gamma_R u} \Rightarrow h[n] = \gamma_F (\gamma_F)^n u[n] - \gamma_R (\gamma_R)^n u[n]$$

فصل هفتم : مفونه سرداری ∞



ت را تاحد امکان ناید کوچک باشد و مفونه حا بهم نزدیک باشد
معنی فرکانس مفونه سرداری ناید زیاد باشد و اگر ازدیک حدی کم باشد
من توانم سیگنال را بر صورت پیوسته بسازم

سیگنال اگر پیوسته باشد $\rightarrow x(t)$

" " کم است باشد $\rightarrow x[n] = nT$

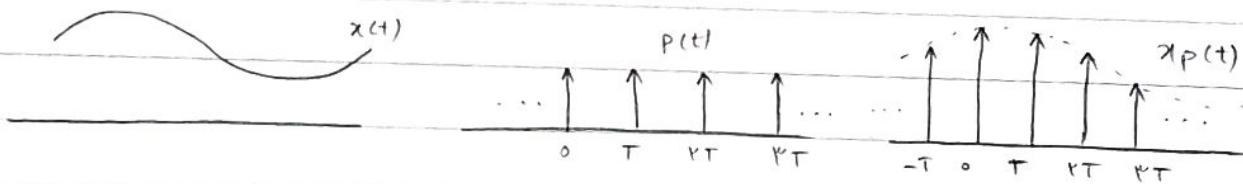
$$f_s = \frac{1}{T}$$

$$\omega_s = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f_s$$

بر حسب رایان

سوال : کجا سیگنال پیوسته باشی توان از روی مفونه کسسه بازیابی کرد؟
تحت شرطی تفاکر سیگنال پیوسته ای توان ازدیک سری مفونه عبور داد
(فرکانس سیگنال) عیایی باز سیگنال \geq فرکانس مفونه سرداری

سیگنال $x(t)$ را خیار است باتوجه به خواص مفونه برای کنترل



$$x_p(t) = x(t)p(t) \Rightarrow x_p(t) = x(t) \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t-nT) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nT) \delta(t-nT)$$

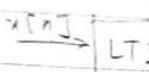
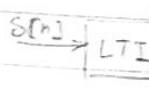
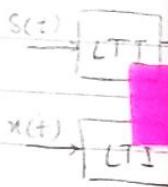
تبیل فونی $p(t)$ حین که تابع هناید است صفت خطی، ضرب است

$$P(w) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} 2\pi a_k \delta(w - kw_0) = \frac{2\pi}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(w - kw_s)$$

$\frac{1}{T} = p(t+1)$ ضرب بری فونی

$$X_p(w) = \frac{1}{T} (X(w) * P(w)) = \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} X(w - kw_s)$$

Subject



$\forall t \neq 0$

$\forall n \neq 0$

$$h[n] * h_0$$

↓
پسندیده شده

$$h(t) * h_0$$

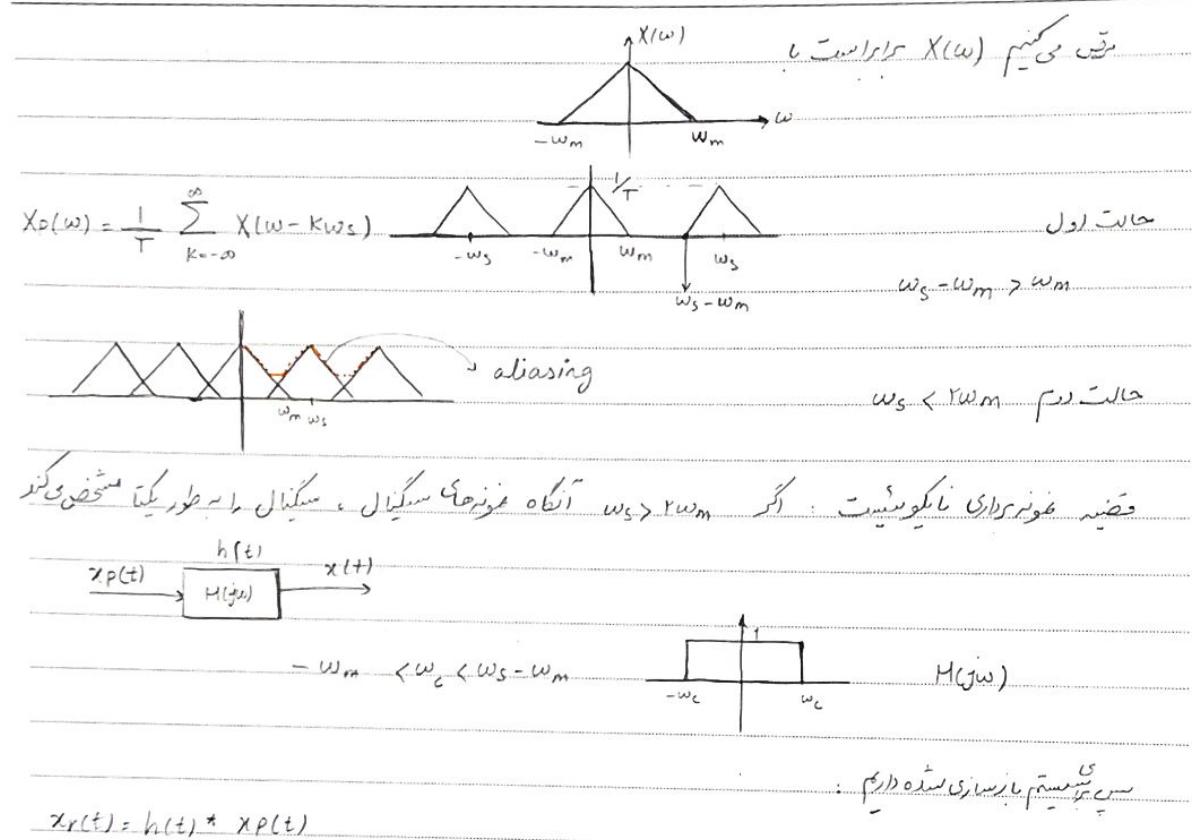
↓
پسندیده شده

$$\theta = 0$$

$$y[n]$$

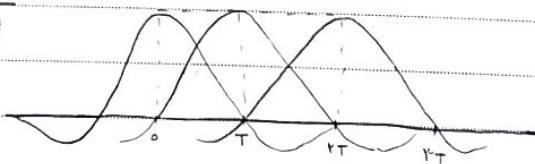
$$y$$

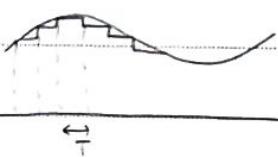
پیشکار اینجا



$$h(t) : F^{-1} \left\{ \begin{array}{|c|} \hline 1 & \\ \hline 0 & \\ \hline -w_c & w_c \\ \hline \end{array} \right\} = \frac{T \sin w_c t}{\pi t} = \frac{w_c T \sin w_c t}{\pi w_c t}$$

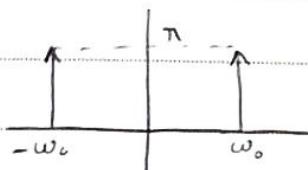
$$x(t) = h(t) * x_p(t) = h(t) * \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nt) \delta(t - nt) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nt) \frac{w_c T}{\pi} \frac{\sin w_c (t - nt)}{w_c (t - nt)}$$





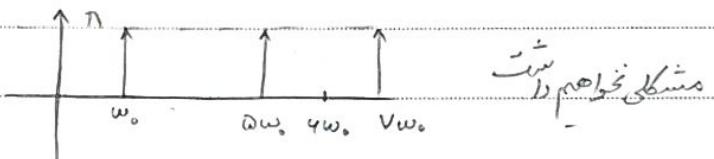
zero order hold کوئی حلقہ نہیں

پیٹھ کا حلقہ نہیں

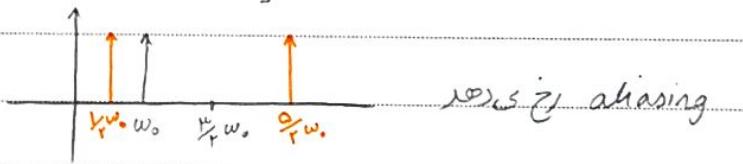


$$x(t) = \cos(\omega_0 t) \quad (\text{انہیں})$$

: $\frac{\pi}{T} < 4\omega_0$ لے $\omega_0 = \frac{\pi}{T}$



: $\frac{\pi}{T} < 4\omega_0$ لے $\omega_0 = \frac{\pi}{T}$



وہیں ہے aliasing

