

אותות ומערכות תרגיל המטלב

חלק א' – מערכות

נתון האות הבא: $y[n] - 4y[n-1] + 4y[n-2] = 20x[n] + 10x[n-1]$
כאשר $y[n]$ מוצא המערכת ו- $x[n]$ כניסת המערכת. האותות דיסקרטיים.

לינאריות

נשים לב שאין צורך לכתוב את $y[n]$ מפורשות, ונוכל להוכיח לינאריות עבור משוואת ההפרשים.
עבור כניסה $x_1[n]$ המוצא יהיה:

$$y_1[n] - 4y_1[n-1] + 4y_1[n-2] = 20x_1[n] + 10x_1[n-1]$$

נכפול בסקלר α ונקבל:

$$1) \alpha y_1[n] - 4\alpha y_1[n-1] + 4\alpha y_1[n-2] = 20\alpha x_1[n] + 10\alpha x_1[n-1]$$

באופן דומה עבור כניסה $x_2[n]$:

$$y_2[n] - 4y_2[n-1] + 4y_2[n-2] = 20x_2[n] + 10x_2[n-1]$$

נכפול בסקלר β ונקבל:

$$2) \beta y_2[n] - 4\beta y_2[n-1] + 4\beta y_2[n-2] = 20\beta x_2[n] + 10\beta x_2[n-1]$$

נחבר את משוואות 1 ו-2, נקבל:

$$\begin{aligned} (\alpha y_1[n] + \beta y_2[n]) - 4(\alpha y_1[n-1] + \beta y_2[n-1]) + 4(\alpha y_1[n-2] + \beta y_2[n-2]) \\ = 20(\alpha x_1[n] + \beta x_2[n]) + 10(\alpha x_1[n-1] + \beta x_2[n-1]) \end{aligned}$$

נשים לב שתכונות הסופרפוזיציה מתקיימות, אם נסמן: $x_3[n] = \alpha x_1[n] + \beta x_2[n]$ עבור כל n נקבל מהמשוואה למעלה:

$$y_3[n] - 4y_3[n-1] + 4y_3[n-2] = 20x_3[n] + 10x_3[n-1]$$

כאשר:

$$y_3[n] = \alpha y_1[n] + \beta y_2[n]$$

$$y_3[n-1] = \alpha y_1[n-1] + \beta y_2[n-1]$$

$$y_3[n-2] = \alpha y_1[n-2] + \beta y_2[n-2]$$

$$x_3[n] = \alpha x_1[n] + \beta x_2[n]$$

$$x_3[n-1] = \alpha x_1[n-1] + \beta x_2[n-1]$$

$$y_3[n] = S\{\alpha x_1[n] + \beta x_2[n]\} \text{ ש: ז"א מצד אחד הראינו ש:}$$

מכיוון שהמשוואה האחרונה שקיבלנו היא בדיוק הגדרת המערכת S .

מצד שני הראינו ש: (לפי איך שהגדרנו את y_3) ש: $y_3[n] = \alpha y_1[n] + \beta y_2[n] = \alpha S\{x_1[n]\} + \beta S\{x_2[n]\}$

כלומר לסיכום הראינו ש: $S\{\alpha x_1[n] + \beta x_2[n]\} = \alpha S\{x_1[n]\} + \beta S\{x_2[n]\}$

ומכאן שהמערכת S לינארית.

קבועה בזמן:

עלינו להראות שהזזת האות בכניסה גוררת הזזת האות במוצא עבור כל n : $x[n] \xrightarrow{S} y[n] \leftrightarrow x[n-n_0] \xrightarrow{S} y[n-n_0]$
משוואת הפרשים עבור כל n שלם:

$$y[n] - 4y[n-1] + 4y[n-2] = 20x[n] + 10x[n-1]$$

נציב $n=n-n_0$ במשוואת הפרשים ונקבל:

$$y[n-n_0] - 4y[n-n_0-1] + 4y[n-n_0-2] = 20x[n-n_0] + 10x[n-n_0-1]$$

כמו כן עבור כניסה $x[n-n_0]$ שמוצאה הוא $\check{y}[n] = S\{x[n-n_0]\}$ מתקבלת משוואת הפרשים הבאה:

$$\check{y}[n] - 4\check{y}[n-1] + 4\check{y}[n-2] = 20x[n-n_0] + 10x[n-n_0-1]$$

שני הביטויים שקיבלנו נכונים עבור כל n ולכן נשווה ביניהם:

$$y[n-n_0] - 4y[n-n_0-1] + 4y[n-n_0-2] = \check{y}[n] - 4\check{y}[n-1] + 4\check{y}[n-2]$$

$$\Rightarrow y[n-n_0] = S\{x[n-n_0]\}$$

ולכן המערכת קבועה בזמן.

LTI:

הוכחנו כי המערכת לינארית וקבועה בזמן לפי הגדרה היא גם LTI.

בעלת זיכרון:

נבודד את המוצא $y[n]$ ממשוואת הפרשים:

$$y[n] = 4y[n-1] - 4y[n-2] + 20x[n] + 10x[n-1]$$

נשים לב כי $y[n]$ תלוי בפלטי העבר $y[n-2]$ ו $y[n-1]$ ובפלטי ההווה והעבר $x[n]$ ו $x[n-1]$ ולכן המערכת בעלת זיכרון.

הפיכה:

על ידי שימוש בתכונת ההזזה בזמן והלינאריות של התמרת Z ניתן לקבל את פונקציית התמסורת של המערכת כמנת הפולינומים האופייניים:

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{20 + 10z^{-1}}{1 - 4z^{-1} + 4z^{-2}} = \frac{20 + 10z^{-1}}{(1 - 2z^{-1})^2}$$

את משוואת הפרשים פותרים עבור התמרת Z החד-צדדית (סיבתית) ולכן עבור הקוטב ב- $z=2$ נקבל כי $z=2 > |z| = \text{roc}_H$.

המערכת הפיכה אם קיימת $H_i(z)$ כך שמתקיים: $H_i(z) = \frac{1}{H(z)}$ ולכל $|z| > 2$ מתקיים $H(z) \neq 0$.

לכן נאמר שעבור $|z| > 2$ מתקיים $H(z) \cdot H_i(z) = 1$ ובמובן הזמן זה אומר ש: $h[n] * h_i[n] = \delta[n]$

$H(z)$ תתאפס כאשר המונה מתאפס. כלומר ב: $z = -0.5$ $H(z) = 0 \Leftrightarrow 20 + 10z^{-1} = 0$

נשים לב שהאפס שקיבלנו $z = -0.5$ לא שייך ל- roc_H כלומר קיבלנו שאכן לכל $|z| > 2$ מתקיים

$H(z) \neq 0$ ולכן קיימת מערכת הופכית כזו והיא:

$$H_i(z) = \frac{\tilde{Y}(z)}{\tilde{X}(z)} = \frac{1}{H(z)} = \frac{(1 - 2z^{-1})^2}{20 + 10z^{-1}}$$

כאשר משוואת הפרשים של המערכת היא:

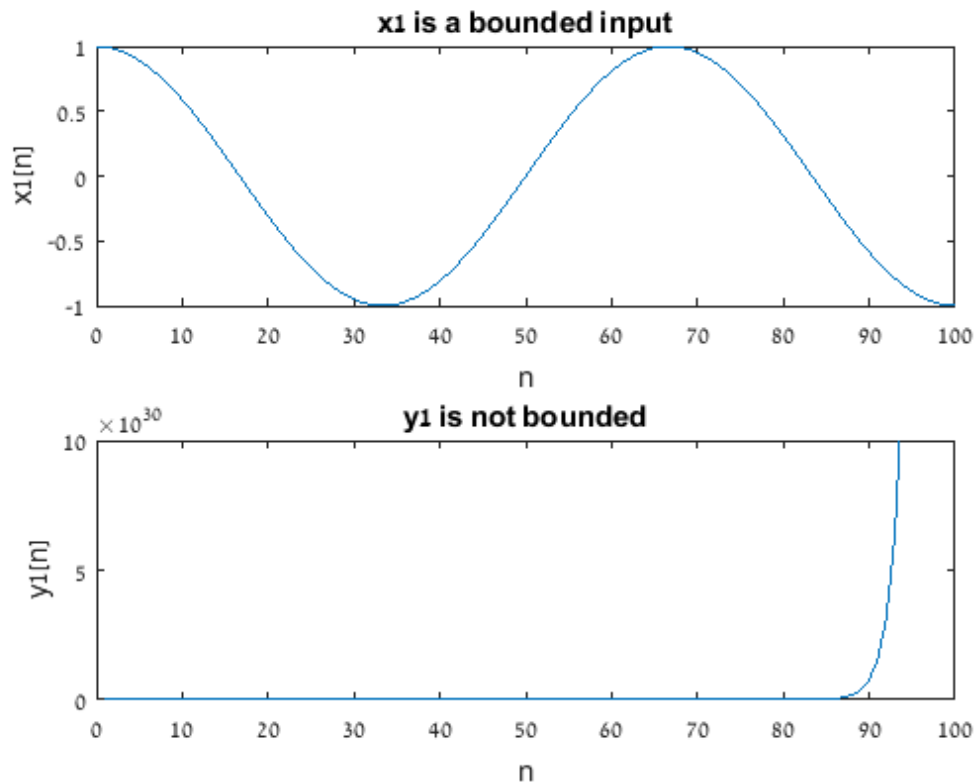
$$\tilde{x}[n] - 4\tilde{x}[n-1] + 4\tilde{x}[n-2] = 20\tilde{y}[n] + 10\tilde{y}[n-1]$$

מכיוון שאנו פותרים משוואות הפרשים עבור התמרת Z החד צדדית הסיבתית, נקבל שעבור הקוטב הפשוט היחיד ב- $z=0.5$ ה- roc_{Hi} הוא $|z| > 0.5$ אשר כולל את מעגל היחידה ולכן המערכת ההופכית יציבה. כמו כן המערכת ההופכית אכן סיבתית כי ה- roc_{Hi} שלה מצורת 'שמש'.

יציבות במובן BIBO:

הראינו ש: $roc_H = |z| > 2$. ה- roc_H לא מכיל את מעגל היחידה $|z|=1$ ולכן המערכת לא יציבה. דוגמא נגדית מקוד המטלב:

קלט: $x[n] = \cos(0.03\pi n)$ אשר היו אות חסום (אות ממשי). פלט: מתקבל מוצא שאינו חסום.



קוד:

```
n = 0:1:100;
x1 = cos(0.03*pi*n);
subplot(2,1,1)
plot(n,x1)
title('x1 is a bounded input');
xlabel('n');
ylabel('x1[n]');

y1(1:100)=0;
%Initial assignmets
y1(1) = 0;
y1(2)= 0;

for n = 3:1:100
    y1(n) = 4*y1(n-1)-4*y1(n-2)+20*x1(n)+10*x1(n-1);
end

n1 = 1:1:100;
subplot(2,1,2)
plot(n1,y1)
axis([0 100 0 10^31])
title('y1 is not bounded');
xlabel('n');
ylabel('y1[n]');
```

סיבתית:

נראה שהמערכת סיבתית אם התגובה להלם $h[n]$ מקיימת $h[n]=0$ לכל $n<0$.

ראינו שפונקציית התמסורת של המערכת S היא:

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{20 + 10z^{-1}}{1 - 4z^{-1} + 4z^{-2}} = \frac{20 + 10z^{-1}}{(1 - 2z^{-1})^2}, \text{roc}_H = |z| > 2$$

נסדר את הביטוי:

$$H(z) = 10z \frac{2z^{-1}}{(1 - 2z^{-1})^2} + 5 \frac{2z^{-1}}{(1 - 2z^{-1})^2}$$

ולכן לפי נוסחה של התמרה מוכרת שלמדנו:

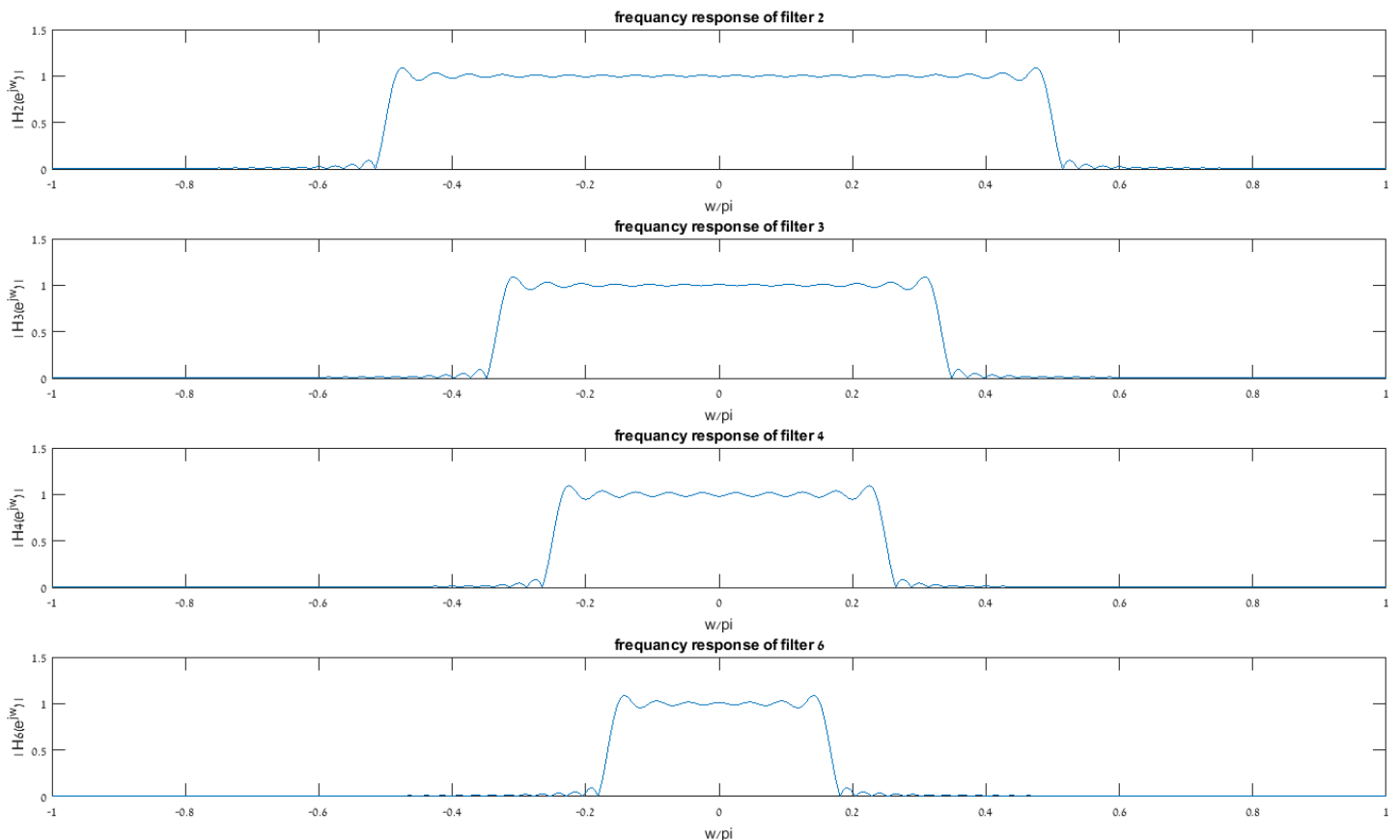
$$h[n] = 5n2^n u[n] + 10[n+1]2^{n+1} u[n+1]$$

נשים לב שאכן קיבלנו שהתגובה להלם $h[n]$ מקיימת $h[n]=0$ לכל $n<0$ ולכן המערכת סיבתית.

חלק ב' – מסנן LPF:

סעיף 1 – הצגת המסננים:

תגובת התדר של כל אחד מ-4 המסננים:



קוד:

```
%Load h2  
load('LPF.mat')  
  
w=linspace(-pi,pi,20001);
```

```
%Plot h2 frequency response
h_2=fft(h2,20001);
subplot(4,1,1)
plot(w/pi,abs(fftshift(h_2)))
title('frequency response of filter 2');
xlabel('w/pi');
ylabel('| H2(e^jw) |');

%Plot h3 frequency response
h_3=fft(h3,20001);
subplot(4,1,2)
plot(w/pi,abs(fftshift(h_3)))
title('frequency response of filter 3');
xlabel('w/pi');
ylabel('| H3(e^jw) |');

%Plot h4 frequency response
h_4=fft(h4,20001);
subplot(4,1,3)
plot(w/pi,abs(fftshift(h_4)))
title('frequency response of filter 4');
xlabel('w/pi');
ylabel('| H4(e^jw) |');

%Plot h6 frequency response
h_6=fft(h6,20001);
subplot(4,1,4)
plot(w/pi,abs(fftshift(h_6)))
title('frequency response of filter 6');
xlabel('w/pi');
ylabel('| H6(e^jw) |');
```

סעיף 2 – העברת תדרים נמוכים:

$$x[n] = 2\cos\left(\frac{3\pi}{10}n\right)\cos\left(\frac{\pi}{10}n\right) \quad \text{אות הכניסה:}$$

א'

נבטא את $x[n]$ ע"י סכום 2 קוסינוסים בעזרת הזהות הטריגונומטרית:

$$\cos x \cdot \cos y = \frac{1}{2} [\cos(x+y) + \cos(x-y)]$$

$$x[n] = \cos\left(\frac{2\pi}{5}n\right) + \cos\left(\frac{\pi}{5}n\right) \quad \text{לכן נקבל:}$$

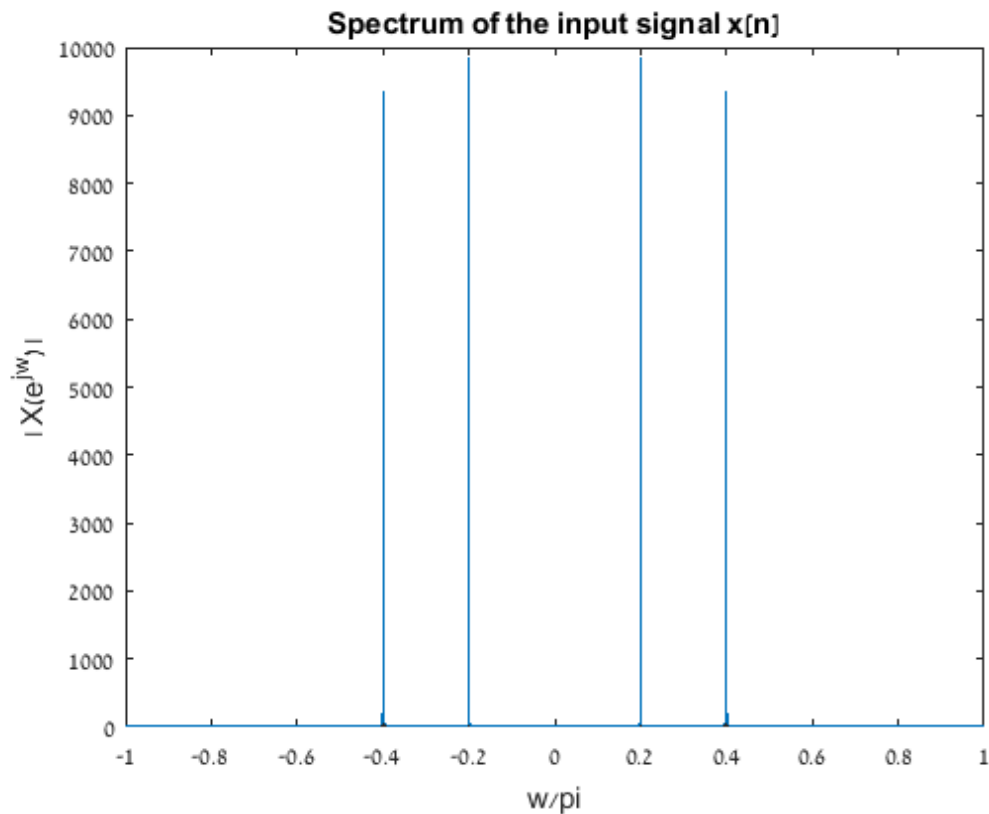
נבצע התמרת פוריה בדידה ל- $x[n]$, נשתמש בתכונת הליניאריות וניעזר בנוסחה:

$$\mathcal{F}\{\cos(w_0 n)\} = \pi \sum_{l=-\infty}^{\infty} [\delta[w - w_0 - 2\pi l] + \delta[w + w_0 - 2\pi l]]$$

לכן ספקטרום אות הכניסה הוא:

$$X(e^{jw}) = \pi \sum_{l=-\infty}^{\infty} \left[\delta\left[w - \frac{2\pi}{5} - 2\pi l\right] + \delta\left[w + \frac{2\pi}{5} - 2\pi l\right] + \delta\left[w - \frac{\pi}{5} - 2\pi l\right] + \delta\left[w + \frac{\pi}{5} - 2\pi l\right] \right]$$

ב:



קוד:

```
n=-10000:1:10000;
x=2*cos((1/10)*pi*n).*cos((3/10)*pi*n);
%DFT of x[n]
w=linspace(-pi,pi,20001);
X=fft(x,20001);
plot(w/pi,abs(fftshift(X)))
title('Spectrum of the input signal x[n]')
xlabel('w/pi');
ylabel('| X(e^{jw}) |');
axis([-1 1 0 10^4])
```

ג:

נמצא באופן אנליטי את מוצא המסנן $y[n]$ בהנחת מסננים אידיאליים:

נשתמש בתוכנת הקונבולוציה בזמן/מכפלה בתדר: $y[n] = x[n] * h[n] \Leftrightarrow Y(e^{jw}) = X(e^{jw}) \cdot H(e^{jw})$

• מסנן $h_2[n]$: לפי הגדרת המסנן בשאלה ובהנחה שהוא אידיאלי:

$$H_2(e^{jw}) = \begin{cases} 1, & |w| \leq \frac{\pi}{2} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} Y_2(e^{jw}) &= X(e^{jw}) \cdot H_2(e^{jw}) = \pi \left[\delta \left[w - \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w - \frac{\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{\pi}{5} \right] \right] \cdot H_2(e^{jw}) \\ &= \pi \left[\delta \left[w - \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w - \frac{\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{\pi}{5} \right] \right] \end{aligned}$$

התמרה הפוכה: $y_2[n] = \cos\left(\frac{2\pi}{5}n\right) + \cos\left(\frac{\pi}{5}n\right)$

- מסנן $h_3[n]$: לפי הגדרת המסנן בשאלה ובהנחה שהוא אידיאלי:

$$H_3(e^{jw}) = \begin{cases} 1, & |w| \leq \frac{\pi}{3} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} Y_3(e^{jw}) &= X(e^{jw}) \cdot H_3(e^{jw}) = \pi \left[\delta \left[w - \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w - \frac{\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{\pi}{5} \right] \right] \cdot H_3(e^{jw}) \\ &= \pi \left[\delta \left[w - \frac{\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{\pi}{5} \right] \right] \end{aligned}$$

$$y_3[n] = \cos\left(\frac{\pi}{5}n\right) \quad \text{התמרה הפוכה:}$$

- מסנן $h_4[n]$: לפי הגדרת המסנן בשאלה ובהנחה שהוא אידיאלי:

$$H_4(e^{jw}) = \begin{cases} 1, & |w| \leq \frac{\pi}{4} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} Y_4(e^{jw}) &= X(e^{jw}) \cdot H_4(e^{jw}) = \pi \left[\delta \left[w - \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w - \frac{\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{\pi}{5} \right] \right] \cdot H_4(e^{jw}) \\ &= \pi \left[\delta \left[w - \frac{\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{\pi}{5} \right] \right] \end{aligned}$$

$$y_4[n] = \cos\left(\frac{\pi}{5}n\right) \quad \text{התמרה הפוכה:}$$

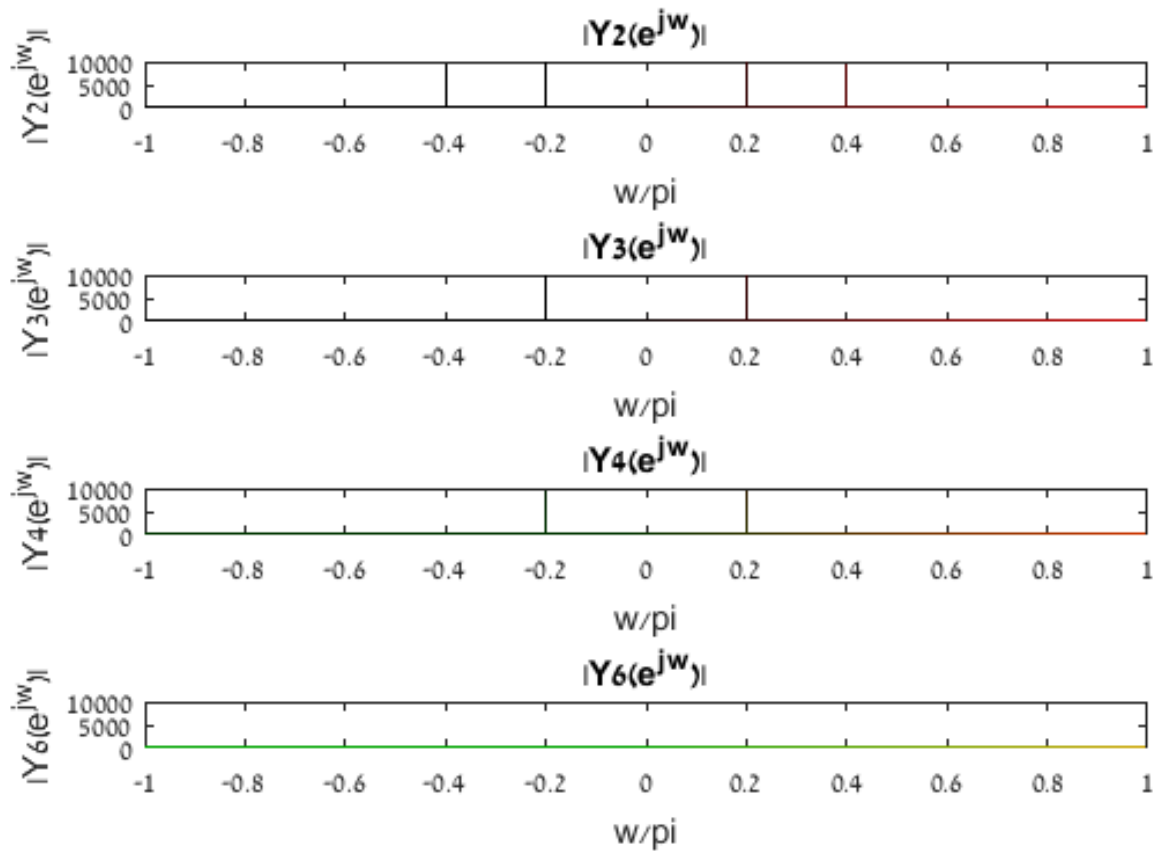
- מסנן $h_6[n]$: לפי הגדרת המסנן בשאלה ובהנחה שהוא אידיאלי:

$$H_6(e^{jw}) = \begin{cases} 1, & |w| \leq \frac{\pi}{6} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$Y_6(e^{jw}) = X(e^{jw}) \cdot H_6(e^{jw}) = \pi \left[\delta \left[w - \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{2\pi}{5} \right] + \delta \left[w - \frac{\pi}{5} \right] + \delta \left[w + \frac{\pi}{5} \right] \right] \cdot H_6(e^{jw}) = 0$$

$$y_6[n] = 0 \quad \text{התמרה הפוכה:}$$

ב:



קוד:

```
load LPF.mat

n=-10000:1:10000;
x=2*cos((1/10)*pi*n).*cos((3/10)*pi*n);
X=fft(x,20001);

%Plot output spectrum Y2
H2=fft(h2,20001);
Y2=X.*H2;
w = linspace(-pi,pi,20001);
subplot(4,1,1)
plot(w/pi,abs(fftshift(Y2)))
title('|Y2(e^jw)|');
xlabel('w/pi');
ylabel('|Y2(e^jw)|');

%Plot output spectrum Y3
H3=fft(h3,20001);
Y3=X.*H3;
subplot(4,1,2)
plot(w/pi,abs(fftshift(Y3)))
title('|Y3(e^jw)|');
xlabel('w/pi');
ylabel('|Y3(e^jw)|');

%Plot output spectrum Y4
H4=fft(h4,20001);
Y4=X.*H4;
subplot(4,1,3)
plot(w/pi,abs(fftshift(Y4)))
title('|Y4(e^jw)|');
xlabel('w/pi');
```



```
ylabel('|Y4(e^jw)|');

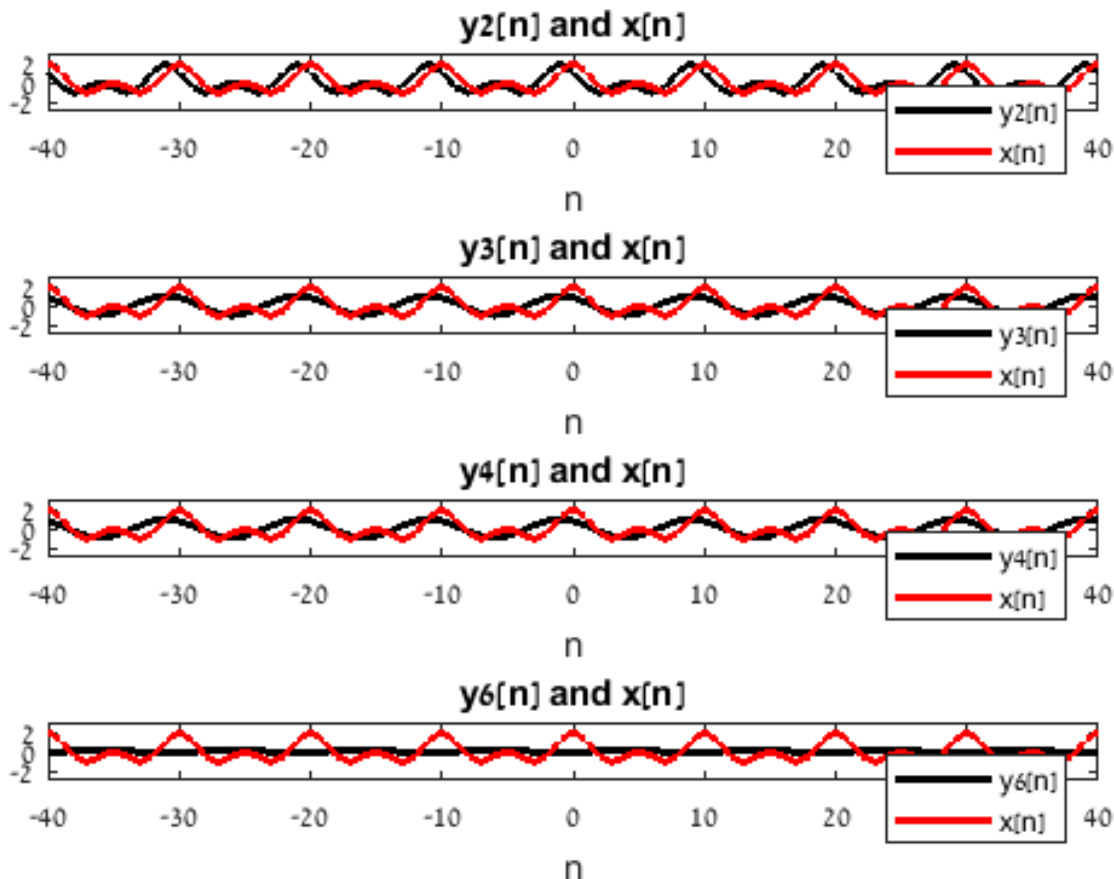
%Plot output spectrum Y6
H6=fft(h6,20001);
Y6=X.*H6;
subplot(4,1,4)
plot(w/pi,abs(fftshift(Y6)))
axis([-1 1 0 10000])
title('|Y6(e^jw)|');
xlabel('w/pi');
ylabel('|Y6(e^jw)|');
```

הסבר לתוצאות שהתקבלו:

- מסנן LPF-ה- $h_2[n]$ בעל תדר קיטעון ב- $\frac{\pi}{2}$ ולכן יסנן תדרים בתחום: $|\omega| > \frac{\pi}{2}$. עבור הכניסה הנתונה (סכום של שני קוסינוסים בזמן) קיבלנו בתדר 4 הלימים בתדרים $-\frac{\pi}{5}, \frac{2\pi}{5}, -\frac{\pi}{5}, \frac{\pi}{5}$. 4 התדרים האלה קטנים מ- $\frac{\pi}{2}$ ולכן לאחר המעבר במסנן 4 ההלימים יישארו.
- מסנן LPF-ה- $h_3[n]$ בעל תדר קיטעון ב- $\frac{\pi}{3}$ ולכן יסנן תדרים בתחום: $|\omega| > \frac{\pi}{3}$. עבור הכניסה הנתונה (סכום של שני קוסינוסים בזמן) קיבלנו בתדר 4 הלימים בתדרים $-\frac{2\pi}{5}, \frac{2\pi}{5}, -\frac{\pi}{5}, \frac{\pi}{5}$. 2 התדרים $-\frac{\pi}{5}, \frac{\pi}{5}$ נמצאים בתחום: $|\omega| \leq \frac{\pi}{3}$ ולכן לאחר המעבר במסנן נקבל במוצא בתחום התדר 2 הלימים בלבד.
- מסנן LPF-ה- $h_4[n]$ בעל תדר קיטעון ב- $\frac{\pi}{4}$ ולכן יסנן תדרים בתחום: $|\omega| > \frac{\pi}{4}$. עבור הכניסה הנתונה (סכום של שני קוסינוסים בזמן) קיבלנו בתדר 4 הלימים בתדרים $-\frac{2\pi}{5}, \frac{2\pi}{5}, -\frac{\pi}{5}, \frac{\pi}{5}$. 2 התדרים $-\frac{\pi}{5}, \frac{\pi}{5}$ נמצאים בתחום: $|\omega| \leq \frac{\pi}{4}$ ולכן לאחר המעבר במסנן נקבל במוצא בתחום התדר 2 הלימים בלבד.
- מסנן LPF-ה- $h_6[n]$ בעל תדר קיטעון ב- $\frac{\pi}{6}$ ולכן יסנן תדרים בתחום: $|\omega| > \frac{\pi}{6}$. עבור הכניסה הנתונה (סכום של שני קוסינוסים בזמן) קיבלנו בתדר 4 הלימים בתדרים $-\frac{2\pi}{5}, \frac{2\pi}{5}, -\frac{\pi}{5}, \frac{\pi}{5}$. כל התדרים נמצאים בתחום: $|\omega| > \frac{\pi}{6}$

$$Y_6(e^{j\omega}) = 0 \text{ כלומר לא נקבל הלימים, כלומר } |\omega| > \frac{\pi}{6}$$

ה':



קוד:

```
figure %for question 5
y2=ifft(Y2);
subplot(4,1,1)
plot(n,y2,'k',n,x,'r','LineWidth',2)
title('y2[n] and x[n]')
legend('y2[n]', 'x[n]')
xlabel('n');
axis([-40 40 -3 3])

y3=ifft(Y3);
subplot(4,1,2)
plot(n,y3,'k',n,x,'r','LineWidth',2)
title('y3[n] and x[n]')
legend('y3[n]', 'x[n]')
xlabel('n');
axis([-40 40 -3 3])

y4=ifft(Y4);
subplot(4,1,3)
plot(n,y4,'k',n,x,'r','LineWidth',2)
title('y4[n] and x[n]')
legend('y4[n]', 'x[n]')
xlabel('n');
axis([-40 40 -3 3])

y6=ifft(Y6);
subplot(4,1,4)
plot(n,y6,'k',n,x,'r','LineWidth',2)
title('y6[n] and x[n]')
legend('y6[n]', 'x[n]')
xlabel('n');
axis([-40 40 -3 3])
```

הסבר לתוצאות שהתקבלו:

- עבור $x[n], y2[n]$:
קיבלנו כי $X(e^{j\omega}) = Y_2(e^{j\omega})$ ולכן גם $x[n] = y2[n]$. $Y_2(e^{j\omega})$ מכיל 4 הלימים בתדר אשר בהתמרה ההפוכה בתחום הזמן מניב סופרפוזיציה של 2 קוסינוסים. כתוצאה מכך הגרפים זהים (השחור והאדום), המוצא זהה לכניסה. כלומר: $x[n] = \cos\left(\frac{2\pi}{5}n\right) + \cos\left(\frac{\pi}{5}n\right) = y2[n]$
- עבור $x[n], y3[n]$:
 $Y_2(e^{j\omega})$ מכיל 2 הלימים בתדר אשר בהתמרה ההפוכה בתחום הזמן מניב: $y3[n] = \cos\left(\frac{\pi}{5}n\right)$. נשים לב שהגרף השחור אכן גרף של קוסינוס.
- עבור $x[n], y4[n]$:
 $Y_2(e^{j\omega})$ מכיל 2 הלימים בתדר אשר בהתמרה ההפוכה בתחום הזמן מניב: $y4[n] = \cos\left(\frac{\pi}{5}n\right)$. נשים לב שהגרף השחור אכן גרף של קוסינוס.
- עבור $x[n], y6[n]$:
קיבלנו כי $Y_6(e^{j\omega}) = 0$ אשר אינו מכיל כלל הלימים בתדר. נשים לב כי הגרף השחור שהתקבל קרוב ל-0 מכיוון שהמסנן שקיבלנו אינו אידיאלי לחלוטין. לכן בתחום הזמן $y6[n] \approx 0$.

חלק ג' - דגימה:

סעיף 1 – אותות חסומים סרט:

א':

- $x_c(t) = \text{sinc}\left(\frac{t}{6}\right)$, נבחין: $x_c(t) = \text{sinc}\left(\frac{t}{6}\right) = 6 \cdot \frac{1}{6} \text{sinc}\left(\frac{t}{6}\right)$. לחישוב FT של האות נשתמש בנוסחה:

$$\frac{B}{\pi} \text{sinc}\left(\frac{Bt}{\pi}\right) = \begin{cases} 1, & |\Omega| < B \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

במקרה שלנו $B = \frac{\pi}{6}$, ולכן: $x_c(t) \xrightarrow{FT} \begin{cases} 6, |\Omega| < \frac{\pi}{6} \\ 0, otherwise \end{cases}$. הזמן המקסימלי הוא $\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. הזמן המקסימלי עבורו ניתן יהיה לשחזר את האות הדגום $x[n]$ יתקבל מתנאי נייקוויסט: $\frac{2\pi}{Ts} \geq 2\Omega_m$ ולכן: $Ts \leq 6$ [זמן], כלומר $T_{max}=6$ [זמן]

• $x_c(t) = \text{sinc}^2(\frac{t}{12})$, נסמן: $\tilde{x}_c(t) = \text{sinc}(\frac{t}{12})$ כלומר: $x_c(t) = \tilde{x}_c(t) \cdot \tilde{x}_c(t)$. כעת נשתמש בתכונת מכפלה בזמן/קונבולוציה בתדר ונקבל:

$$\mathcal{F}\{\tilde{x}_c(t) \cdot \tilde{x}_c(t)\} = \frac{1}{2\pi} \tilde{X}_c(j\Omega) * \tilde{X}_c(j\Omega)$$

לחישוב FT של האות $\tilde{x}_c(t)$ נשתמש בנוסחה: $\frac{B}{\pi} \text{sinc}(\frac{Bt}{\pi}) = \begin{cases} 1, |\Omega| < B \\ 0, otherwise \end{cases}$

במקרה שלנו $B = \frac{\pi}{12}$, ולכן: $x_c(t) \xrightarrow{FT} \begin{cases} 12, |\Omega| < \frac{\pi}{12} \\ 0, otherwise \end{cases}$. כעת נשתמש בתכונה שקונבולוציה על שני מלבנים זהים היא משולש. כאשר במקרה שלנו עבור המלבנים: $a = \frac{\pi}{12}, b = 12$ לכן נקבל עבור המשולש: גובה $2ab^2 = 24\pi$ והמרחק מהראשית הוא $|2a| = \frac{\pi}{6}$. שיפוע הישר (בחלק המישור הימני): $\text{slope} = \frac{24\pi - 0}{0 - \frac{\pi}{6}} = -144$, מסימטריה של המשולש נקבל:

$$x_c(t) \xrightarrow{FT} \frac{1}{2\pi} \begin{cases} 24 - 144\Omega, 0 < \Omega \leq \frac{\pi}{6} \\ 24 + 144\Omega, -\frac{\pi}{6} \leq \Omega \leq 0 \\ 0, otherwise \end{cases} = \begin{cases} 12 - \frac{72}{\pi}|\Omega|, |\Omega| < \frac{\pi}{6} \\ 0, otherwise \end{cases}$$

ולכן התדר המקסימלי הוא $\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. הזמן המקסימלי עבורו ניתן יהיה לשחזר את האות הדגום $x[n]$ יתקבל מתנאי נייקוויסט: $\frac{2\pi}{Ts} \geq 2\Omega_m$ ולכן: $Ts \leq 6$ [זמן]. כלומר $T_{max}=6$ [זמן]

• $x_c(t) = \cos(\frac{\pi t}{12})$. לחישוב FT של האות נשתמש בנוסחה:

$$\mathcal{F}\{\cos(\Omega_0 t)\} = \pi[\delta(w - w_0) + \delta(w + w_0)]$$

לכן:

$$\mathcal{F}\{x_c(t)\} = \pi \left[\delta\left[w - \frac{\pi}{12}\right] + \delta\left[w + \frac{\pi}{12}\right] \right]$$

לכן התדר המקסימלי הוא $\Omega_m = \frac{\pi}{12}$. נבחין שעבור $\Omega_m = \pm \frac{\pi}{12}$ מתקבל $X_c(j\Omega) \neq 0$ ולכן זהו מקרה גבולי של משפט נייקוויסט ונדרוש שייתקיים: $\frac{2\pi}{Ts} > 2\Omega_m$ ולכן: $Ts < 12$ [זמן]

• $x_c(t) = \cos(\frac{\pi t}{12}) + \sin(\frac{\pi t}{6})$. לחישוב FT של האות נשתמש בנוסחאות:

$$\mathcal{F}\{\cos(\Omega_0 t)\} = \pi[\delta(w - w_0) + \delta(w + w_0)]$$

$$\mathcal{F}\{\sin(\Omega_0 t)\} = \frac{\pi}{j} [\delta(w - w_0) - \delta(w + w_0)]$$

לכן:

$$X_c(j\Omega) = \pi \left[\delta\left[w - \frac{\pi}{12}\right] + \delta\left[w + \frac{\pi}{12}\right] \right] + \frac{\pi}{j} \left[\delta\left[w - \frac{\pi}{6}\right] - \delta\left[w + \frac{\pi}{6}\right] \right]$$

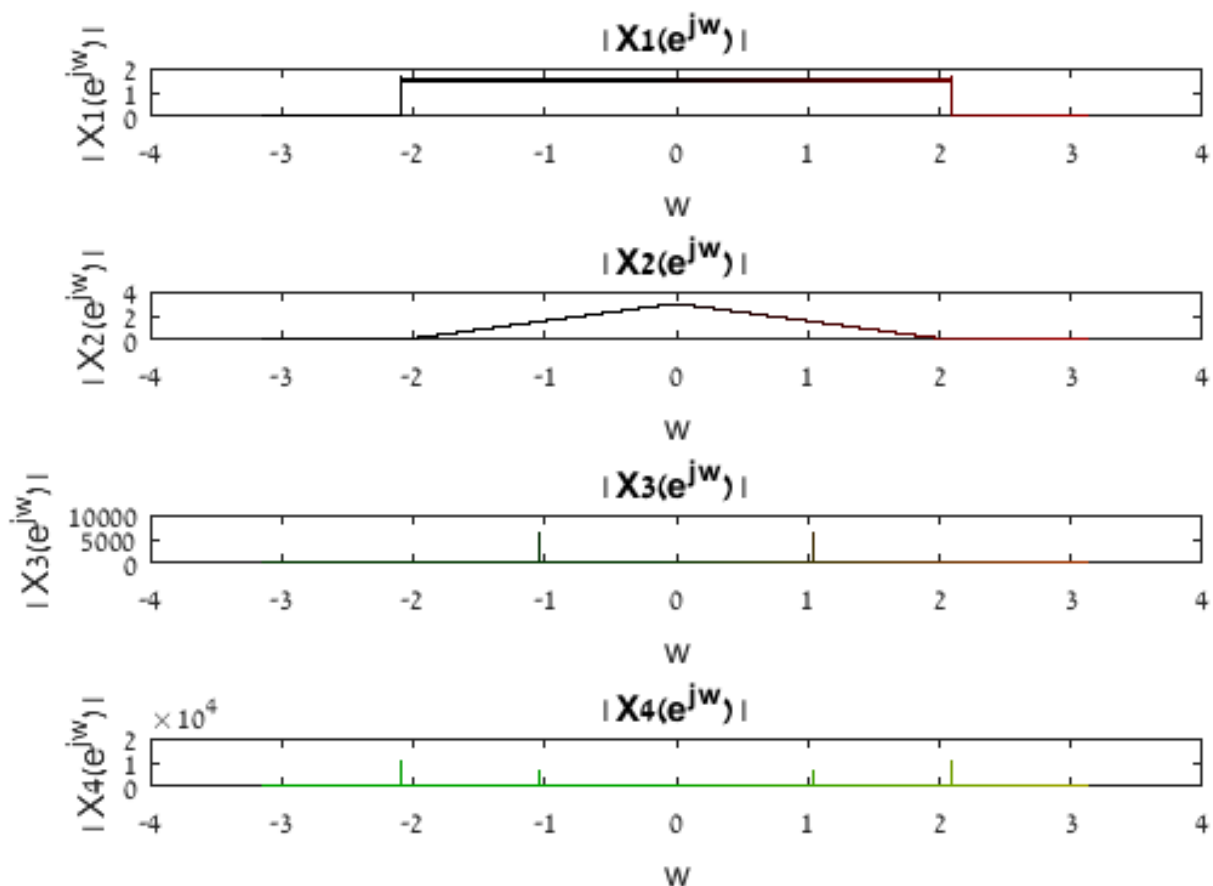
לכן התדר המקסימלי הוא $\Omega_m = \max\{\frac{\pi}{12}, \frac{\pi}{6}\} = \frac{\pi}{6}$. נבחין שעבור $\Omega_m = \pm \frac{\pi}{6}$ מתקבל $X_c(j\Omega) \neq 0$ ולכן זהו מקרה גבולי של משפט נייקוויסט ונדרוש שייתקיים: $\frac{2\pi}{Ts} > 2\Omega_m$ ולכן: $Ts < 6$ [זמן]

ב:

ביטויים לאות הדגום כתלות בזמן הדגימה T , נשתמש בנוסחה: $x[n] = X_c(t = nT)$

האות הדגום	T שיאפשר שיחזור
$x[n] = \text{sinc}(\frac{nT}{6})$	$Ts \leq 6$
$x[n] = \text{sinc}^2(\frac{nT}{12})$	$Ts \leq 6$
$x[n] = \cos(\frac{\pi nT}{12})$	$Ts < 12$
$x[n] = \cos(\frac{\pi nT}{12}) + \sin(\frac{\pi nT}{6})$	$Ts < 6$

ג:



קוד:

```
T1=4;
n = -10000:1:10000;
w = linspace(-pi,pi,20001);

x1=sinc(n*4/6);
X1=fft(x1,20001);
subplot(4,1,1)
plot(w,abs(fftshift(X1)))
title('| X1(e^jw) |')
xlabel('w')
ylabel('| X1(e^jw) |');
```

```
x2=(sinc(n*T1/12)).^2;
X2=fft(x2,20001);
subplot(4,1,2)
plot(w,abs(fftshift(X2)))
title('| X2(e^jw) |')
xlabel('w')
ylabel('| X2(e^jw) |');

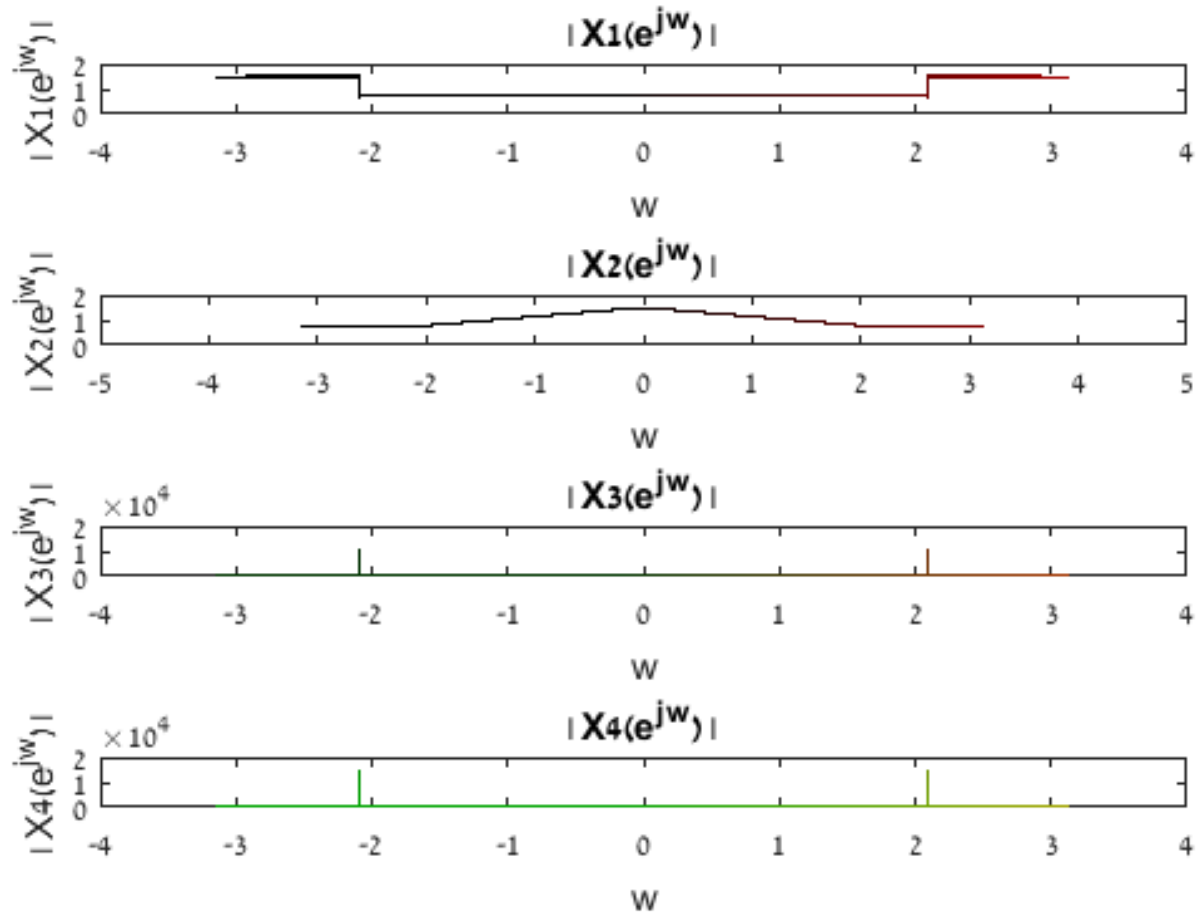
x3=cos(pi*n*T1/12);
X3=fft(x3,20001);
subplot(4,1,3)
plot(w,abs(fftshift(X3)))
title('| X3(e^jw) |')
xlabel('w')
ylabel('| X3(e^jw) |');

x4=cos(pi*n*T1/12)+sin(pi*n*T1/6);
X4=fft(x4,20001);
subplot(4,1,4)
plot(w,abs(fftshift(X4)))
title('| X4(e^jw) |')
xlabel('w')
ylabel('| X4(e^jw) |');
```

הסבר:

- עבור $x_c(t) = \text{sinc}(\frac{t}{6})$ קיבלנו כי: $x_c(t) \xrightarrow{FT} \begin{cases} 6, |\Omega| < \frac{\pi}{6} \\ 0, otherwise \end{cases}$ כאשר $\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. נציב $T1=4$ ונקבל: $\Omega_s = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$. תנאי נייקוויסט מתקיים כי $T1 \leq 6$ אשר מתיישב עם $\Omega_s = \frac{\pi}{2} \geq 2\Omega_m = \frac{\pi}{3}$. עבור התמרת פוריה של האות הדגום ציר התדר גדל פי 4 ($w=\Omega T$), והגובה קטן פי 4. ז"א שגובה המלבן הוא 1.5 וקצוות המלבן בתדרים: $w = |\frac{2\pi}{3}| \approx \pm 2.09$.
- עבור $x_c(t) = \text{sinc}^2(\frac{t}{12})$ קיבלנו כי: $x_c(t) \xrightarrow{FT} \begin{cases} 12 - \frac{72}{\pi}|\Omega|, |\Omega| < \frac{\pi}{6} \\ 0, otherwise \end{cases}$ כאשר $\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. נציב $T1=4$ ונקבל: $\Omega_s = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$. תנאי נייקוויסט מתקיים כי $T1 \leq 6$ אשר מתיישב עם $\Omega_s = \frac{\pi}{2} \geq 2\Omega_m = \frac{\pi}{3}$. עבור התמרת פוריה של האות הדגום ציר התדר גדל פי 4 ($w=\Omega T$), והגובה קטן פי 4. ז"א שגובהו המקסימלי של המשולש הוא 3 וקצוות המשולש בתדרים: $w = |\frac{2\pi}{3}| \approx \pm 2.09$.
- עבור $x_c(t) = \cos(\frac{\pi t}{12})$ קיבלנו כי: $x_c(t) \xrightarrow{FT} \pi \left[\delta\left[w - \frac{\pi}{12}\right] + \delta\left[w + \frac{\pi}{12}\right] \right]$ כאשר $\Omega_m = \frac{\pi}{12}$. נציב $T1=4$ ונקבל: $\Omega_s = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$. תנאי נייקוויסט מתקיים כי $T1 \leq 6$ אשר מתיישב עם $\Omega_s = \frac{\pi}{2} \geq 2\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. עבור התמרת פוריה של האות הדגום ציר התדר גדל פי 4 ($w=\Omega T$), לכן ההלמים מתקבלים בתדרים: $w = |\frac{\pi}{3}| \approx \pm 1.04$.
- עבור $x_c(t) = \cos(\frac{\pi t}{12}) + \sin(\frac{\pi t}{6})$ קיבלנו כי: $X_c(j\Omega) = \pi \left[\delta\left[w - \frac{\pi}{12}\right] + \delta\left[w + \frac{\pi}{12}\right] \right] + \frac{\pi}{j} \left[\delta\left[w - \frac{\pi}{6}\right] - \delta\left[w + \frac{\pi}{6}\right] \right]$ כאשר $\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. נציב $T1=4$ ונקבל: $\Omega_s = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$. תנאי נייקוויסט מתקיים כי $T1 \leq 6$ אשר מתיישב עם $\Omega_s = \frac{\pi}{2} \geq 2\Omega_m = \frac{\pi}{3}$. עבור התמרת פוריה של האות הדגום ציר התדר גדל פי 4 ($w=\Omega T$), לכן ההלמים מתקבלים בתדרים: $w_2 = |\frac{2\pi}{3}| \approx \pm 2.09, w_1 = |\frac{\pi}{3}| \approx \pm 1.04$.

ד:



קוד:

```
T2=8;
n = -10000:1:10000;
w = linspace(-pi,pi,20001);

x1=sinc(n*T2/6);
X1=fft(x1,20001);
subplot(4,1,1)
plot(w,abs(fftshift(X1)))
title('| X1(e^jw) |')
xlabel('w')
ylabel('| X1(e^jw) |');

x2=(sinc(n*T2/12)).^2;
X2=fft(x2,20001);
subplot(4,1,2)
plot(w,abs(fftshift(X2)))
axis([-5 5 0 2])
title('| X2(e^jw) |')
xlabel('w')
ylabel('| X2(e^jw) |');

x3=cos(pi*n*T2/12);
X3=fft(x3,20001);
subplot(4,1,3)
plot(w,abs(fftshift(X3)))
title('| X3(e^jw) |')
xlabel('w')
ylabel('| X3(e^jw) |');

x4=cos(pi*n*T2/12)+sin(pi*n*T2/6);
X4=fft(x4,20001);
subplot(4,1,4)
plot(w,abs(fftshift(X4)))
```

```
title(' | X4(e^jw) | ' )
xlabel('w')
ylabel(' | X4(e^jw) | ');
```

הסבר:

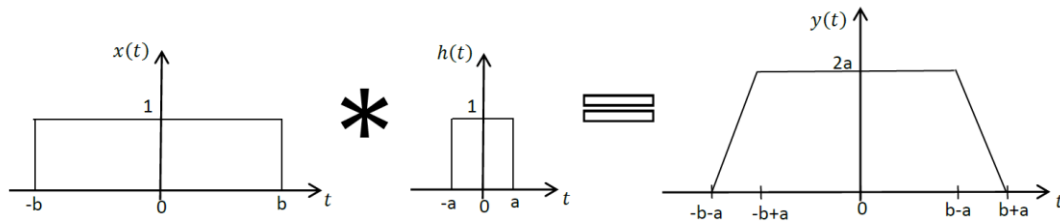
- עבור $x_c(t) = \text{sinc}(\frac{t}{6})$ קיבלנו כי: $6, |\Omega| < \frac{\pi}{6}$ $x_c(t) \xrightarrow{FT} \begin{cases} 6, |\Omega| < \frac{\pi}{6} \\ 0, otherwise \end{cases}$ כאשר $\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. נציב $T2=8$ ונקבל: $\Omega_s = \frac{2\pi}{8} = \frac{\pi}{4}$.
תנאי נייקוויסט לא מתקיים כי $T2 > 6$. החפיפה תהה החל מתדר: $2.09 \approx \pm \frac{2\pi}{3} = \pm (\Omega_s - \Omega_m)T2$ עבור $w = \pm (\Omega_s - \Omega_m)T2$ פ"א באיזורי החפיפה והגובה קטן פי 8. $2 * (\frac{6}{8}) = 1.5$ גובה המלבן הוא סופרפוזיציה של שני המלבנים כלומר $2 * (\frac{6}{8}) = 1.5$, באיזורים ללא חפיפה $|\omega| \leq \frac{2\pi}{3}$ גובה המלבן הוא של מלבן אחד $0.75 > |\omega|$.
- עבור $x_c(t) = \text{sinc}^2(\frac{t}{12})$ קיבלנו כי: $12 - \frac{72}{\pi} |\Omega|, |\Omega| < \frac{\pi}{6}$ $x_c(t) \xrightarrow{FT} \begin{cases} 12 - \frac{72}{\pi} |\Omega|, |\Omega| < \frac{\pi}{6} \\ 0, otherwise \end{cases}$ כאשר $\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. נציב $T2=8$ ונקבל:
 $\Omega_s = \frac{2\pi}{8} = \frac{\pi}{4}$. תנאי נייקוויסט לא מתקיים כי $T2 > 6$. החפיפה תהה החל מתדר:
 $w = \pm (\Omega_s - \Omega_m)T2 = \pm \frac{2\pi}{3} \approx 2.09$ עבור התמרת פוריה של האות הדגום ציר התדר גדל פי 8 ($w = \Omega T$), והגובה קטן פי 8. ז"א גובה המשלוש המקסימלי ב- $(\frac{12}{8}) = 1.5$, באיזורי החפיפה יש סופרפוזיציה בין שני המשולשים (בין שני קווים ישרים בעלי שיפועים מנוגדים) ולכן מתקבל קו ישר.
- עבור $x_c(t) = \cos(\frac{\pi t}{12})$ קיבלנו כי: $\pi [\delta[w - \frac{\pi}{12}] + \delta[w + \frac{\pi}{12}]]$ $x_c(t) \xrightarrow{FT}$ כאשר $\Omega_m = \frac{\pi}{12}$. נציב $T2=8$ ונקבל: תנאי נייקוויסט מתקיים כי $T2 \leq 12$ אשר מתיישב עם $\Omega_s = \frac{\pi}{4} \geq 2\Omega_m = \frac{\pi}{6}$. עבור התמרת פוריה של האות הדגום ציר התדר גדל פי 8 ($w = \Omega T$), לכן ההלמים מתקבלים בתדרים: $w = \Omega_m * T2 = |8 * \frac{\pi}{12}| \approx \pm 2.09$.
- עבור $x_c(t) = \cos(\frac{\pi t}{12}) + \sin(\frac{\pi t}{6})$ קיבלנו כי: $X_c(j\Omega) = \pi [\delta[w - \frac{\pi}{12}] + \delta[w + \frac{\pi}{12}]] + \frac{\pi}{j} [\delta[w - \frac{\pi}{6}] - \delta[w + \frac{\pi}{6}]]$ נציב $T2=8$ ונקבל:
 $\Omega_s = \frac{2\pi}{8} = \frac{\pi}{4}$. תנאי נייקוויסט לא מתקיים כי $T2 > 6$. החפיפה תהה החל מתדר:
 $w = \pm (\Omega_s - \Omega_m)T2 = \pm \frac{2\pi}{3} \approx 2.09$, עבור התמרת פוריה של האות הדגום ציר התדר גדל פי 8 ($w = \Omega T$). מכיון שאנו מתסכלים רק על מחזור דגימה בודד $|\omega| \leq \pi$ נקבל רק את ההלמים ב- $w = \pm \frac{2\pi}{3}$. נשים לב שההלמים שנוצרים מהשכפול תורמים במחזור הבודד רק את ההלם שנוצר מרכיב הסינוס בתדרים:
- $w = \pm (2\pi - \frac{4\pi}{3}) = \pm \frac{2\pi}{3}$ כשהם עולים על ההלמים של הקוסינוס המקורי, ולכן נקבל הלמים 'גבוהים יותר' מהמקוריים. נקבל רק הלמים ב: $w = | \frac{2\pi}{3} | \approx \pm 2.09$.

סעיף 2 – אותות לא חסומים סרט:

א:

- $x_c(t) = \begin{cases} 1, |t| \leq 80 \\ 0, otherwise \end{cases}$ למציאת התמרת פוריה נשתמש בנוסחה:
 $x_c(t) = \begin{cases} 1, |t| \leq T1 \\ 0, otherwise \end{cases} \xrightarrow{FT} 2T1 \text{sinc}(\frac{\Omega T1}{\pi})$ כאשר אצלנו $T1=80$, לכן נקבל: $X_c(j\Omega) = 160 \text{sinc}(\frac{80\Omega}{\pi})$
- $x_c(t) = \begin{cases} 1 - \frac{|t|}{160}, |t| \leq 160 \\ 0, otherwise \end{cases}$ למציאת התמרת פוריה נשתמש בנוסחה:
 $x_c(t) = \begin{cases} 1 - \frac{|t|}{T}, |t| \leq T \\ 0, otherwise \end{cases} \xrightarrow{FT} T \text{sinc}^2(\frac{\Omega T}{2\pi})$ כאשר אצלנו $T=160$, לכן נקבל: $X_c(j\Omega) = 160 \text{sinc}^2(\frac{80\Omega}{\pi})$

- $x_c(t) = \begin{cases} 1, & |t| \leq 80 \\ 2 - \frac{|t|}{80}, & 80 \leq |t| \leq 160 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$, נשים לב שהאות הוא טרפז בזמן שהוא קונבולוציה של שני מלבנים ברוחב שונה וגובה זהה בזמן. לפי הפיתוח שראינו בתרגול:



נמצא את a, b ממערכת המשוואות: $a+b=160, b-a=80$, הפתרון הוא: $a=40, b=120$. האות שלנו בנוי מקונבולוציה של:

$$x_c(t) = \begin{cases} 1, & |t| \leq T \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} \xrightarrow{FT} 2T \text{sinc}\left(\frac{\Omega T}{\pi}\right)$$

ולכן בשימוש בנוסחה $x_1(t) = \begin{cases} 1, & |t| \leq 40 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$, $x_2(t) = \begin{cases} 1, & |t| \leq 120 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$ ובתכונת קונבולוציה בזמן/מכפלה בתדר נקבל: $X'_c(j\Omega) = 240 \text{sinc}\left(\frac{120\Omega}{\pi}\right) \cdot 80 \text{sinc}\left(\frac{40\Omega}{\pi}\right)$ מכיוון שגובה הטרפז שלנו הוא 1 ולא 80, יש לחלק בפקטור 80: $X_c(j\Omega) = 240 \text{sinc}\left(\frac{120\Omega}{\pi}\right) \cdot \text{sinc}\left(\frac{40\Omega}{\pi}\right)$.

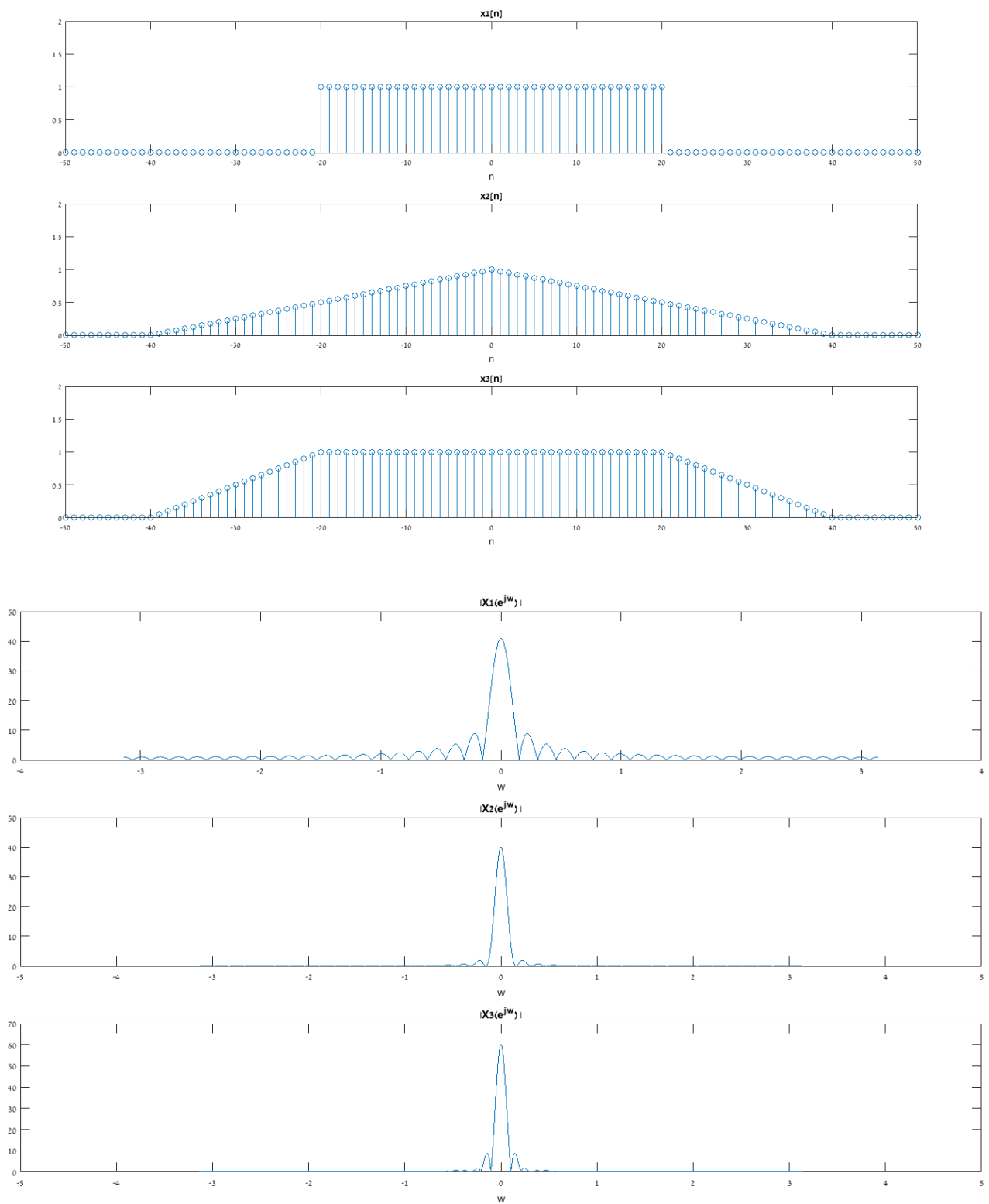
ב':

ביטויים לאות הדגום כתלות בזמן הדגימה T , נשתמש בנוסחה: $x[n] = X_c(t = nT)$

$$x[n] = x_c(t = nT) = \begin{cases} 1, & |nT| \leq 80 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} = \begin{cases} 1, & |n| \leq \frac{80}{T} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$x[n] = x_c(t = nT) = \begin{cases} 1, & -\frac{|nT|}{160} \leq |nT| \leq 160 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} = \begin{cases} 1, & -\frac{|nT|}{160} \leq |n| \leq \frac{160}{T} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$x[n] = x_c(t = nT) = \begin{cases} 1, & |nT| \leq 80 \\ 2 - \frac{|nT|}{80}, & 80 \leq |nT| \leq 160 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} = \begin{cases} 1, & |n| \leq \frac{80}{T} \\ 2 - \frac{|nT|}{80}, & \frac{80}{T} \leq |n| \leq \frac{160}{T} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$



```
n = -10000:1:10000;
T = 4;

x1 = linspace(0,0,20001);
x2 = linspace(0,0,20001);
x3 = linspace(0,0,20001);

for n1=-10000:1:10000
    if(abs(n1*T)<=80)
        x1(n1+10001)=1;
        x3(n1+10001)=1;
    end
    if(abs(n1*T)<=160)
        x2(n1+10001)=1-(abs(T*n1)/160);
    end
    if(abs(n1*T)>80 && abs(n1*T)<=160)
        x3(n1+10001)=2-abs(T*n1)/80;
    end
end

subplot(3,1,1);
stem(n,x1);
title('x1[n]');
xlabel('n');
axis([-50 50 0 2]);
subplot(3,1,2);
stem(n,x2);
title('x2[n]');
xlabel('n');
axis([-50 50 0 2]);
subplot(3,1,3);
stem(n,x3);
title('x3[n]');
xlabel('n');
axis([-50 50 0 2]);

figure
w = linspace(-pi,pi,20001);
X1=fft(x1,20001);

subplot(3,1,1)
plot(w,abs(fftshift(X1)))
title('|X1(e^jw)|');
xlabel('w');

X2=fft(x2,20001);
subplot(3,1,2)
plot(w,abs(fftshift(X2)))
title('|X2(e^jw)|');
xlabel('w');
axis([-5 5 0 50]);

X3=fft(x3,20001);
subplot(3,1,3)
plot(w,abs(fftshift(X3)))
title('|X3(e^jw)|');
xlabel('w');
axis([-5 5 0 70]);
```