

الف) جدول حرکت (ب) علی (ج) تغییرات مکان (د) مسافت و سرعت

$$a) y(t) = n(t-2) + n(-\frac{1}{2}t+2)$$

صفحه ششم در حرکت فقط به جدول داده می شود با استفاده از

ب) $n=1 \rightarrow n(-1) + n(\frac{4}{2}) \rightarrow$ $n=1 \rightarrow n(-1) + n(\frac{4}{2}) \rightarrow$ $n=1 \rightarrow n(-1) + n(\frac{4}{2}) \rightarrow$

ج) $n(t-t_0) \rightarrow \boxed{\text{sys}} \rightarrow n(t-2-t_0) + n(-\frac{1}{2}t+2-t_0)$

$y(t-t_0) \rightarrow \boxed{\text{sys}} \rightarrow n((t-t_0)-2) + n(-\frac{1}{2}(t-t_0)+2) \neq$

سیستم تغییرات مکان

ت)

ه) $\alpha n(t) \rightarrow \boxed{\text{sys}} \rightarrow n y(t)$ سیستم تغییرات مکان

$$\alpha(n(t-2) + n(-\frac{1}{2}t+2)) \rightarrow \alpha(n(t-2) + n(-\frac{1}{2}t+2))$$

$y(t)$

$$\text{د) تغییرات مکان: } \left. \begin{array}{l} n_1(t-2) + n_1(-\frac{1}{2}t+2) \\ n_2(t-2) + n_2(-\frac{1}{2}t+2) \end{array} \right\} \Rightarrow \oplus$$

$$(n_1(t-2) + n_2(t-2)) + (n_1(-\frac{1}{2}t+2) + n_2(-\frac{1}{2}t+2)) \rightarrow$$

$$(n_1(t-2) + n_1(-\frac{1}{2}t+2)) + (n_2(t-2) + n_2(-\frac{1}{2}t+2)) \rightarrow y_1 + y_2$$

و) $n_1(t-2) + n_1(-\frac{1}{2}t+2) + n_2(t-2) + n_2(-\frac{1}{2}t+2) \rightarrow$ سیستم تغییرات مکان

① निम्न

(الف) $y(t) = 0$ for $t = -2$ and $t = 2$ and $y(t) = 1$ for $-2 < t < 2$

۵) $\frac{1}{x^2} = x^{-2}$ — $\frac{d}{dx} x^{-2} = -2x^{-3} = -\frac{2}{x^3}$

$\alpha n(t) + \alpha n(t-2) = \alpha(n(t) + n(t-2)) = \alpha y(t)$

also $n_1(t) + n_1(t-2) + n_2(t) + n_2(t-2) \Rightarrow$

$$n_1(t) + n_r(t) + n_1(t-2) + n_r(t-2) =$$

$$(y_1(t) + y_1(t-2)) + (y_2(t) + y_2(t-2)) \Rightarrow y_1(t) + y_2(t)$$

9) Impulse \rightarrow $\boxed{1\delta(t)}$ $y(t) = n(t) + n(t-1)$

$$d) y[n] = n[n]n[n-1]$$

الف) حقیقت در لحظه n به دو مقدار در حافظه دسترسی داریم $n[n]$ و $n[n-1]$ و این دو مقدار را در حافظه $y[n]$ ذخیره می‌کنیم.

ب) برای این کار باید دو حافظه در حافظه $y[n]$ در نظر بگیریم و این دو حافظه را به صورت $y_1[n]$ و $y_2[n]$ نام دهیم.

$$c) x[n-n_0] \rightarrow \boxed{\text{sys}} \rightarrow x[n-n_0]n[n-1-n_0] = y[n-n_0]$$

د) به ازای یک ضریب α می‌توانیم به دو صورت $\alpha x[n]$ و $\alpha x[n-1]$ دسترسی داشته باشیم.

$$e) \alpha x[n] \Rightarrow \alpha x[n] \cdot \alpha x[n-1] \Rightarrow \alpha (x[n]x[n-1])$$

$$f) \alpha x[n] \Rightarrow \alpha x_1[n] + \alpha x_2[n] \Rightarrow \alpha (x_1[n] + x_2[n])$$

$$y_1 + y_2 = y_1 + y_2 \quad ?$$

$$g) \text{ ضریب } \alpha \quad y[n] = n[n]n[n-1]$$

ه) می‌توانیم به دو صورت $\alpha x[n]$ و $\alpha x[n-1]$ دسترسی داشته باشیم.

$$e) y[n] = \mathcal{E}\{n[n-1]\} \rightarrow \frac{n[n-1] + n[1-n]}{2}$$

الف)

بجایگاه

ب)

جمع علی است و چون ضریب به یک است و ضرایب یکسان

$$\frac{1}{2} n[n-n_0] \rightarrow \boxed{\text{sys}} \rightarrow \mathcal{E}\{ \rightarrow \frac{n[n-1-n_0] + n[1-n-n_0]}{2} = y[n-n_0]$$

ج) تغییر دینامیک و تغییر ضرایب

$$د) ضرایب \rightarrow \alpha n[n] = \frac{\alpha n[n-1] + \alpha n[1-n]}{2} = \alpha \left[\frac{n[n-1] + n[1-n]}{2} \right]$$

$$ه) ضرایب \rightarrow \frac{n_1[n-1] + n_1[1-n]}{2} + \frac{n_2[n-1] + n_2[1-n]}{2}$$

$$\frac{n_1[n-1] + n_2[1-n]}{2} + \frac{n_2[1-n] + n_1[1-n]}{2}$$

و)

تغییر ضرایب و تغییر دینامیک

$$f) y[n] = \begin{cases} n[n-1] & n \geq 1 \\ 0 & n = 0 \\ n[n] & n < -1 \end{cases}$$

الف) که حافظه سیستم در این حالت به صورت یک خطی است و در هر لحظه فقط یک مقدار را می‌تواند نگه دارد (در $n \geq 1$) (این)

ب) که سیستم یک خطی است، چون حافظه به صورت یک خطی است و در هر لحظه فقط یک مقدار را می‌تواند نگه دارد.

$$c) \boxed{n \geq 1} \rightarrow x[n-1-n] \quad , \quad \boxed{n=0} \rightarrow 0 \quad , \quad \boxed{n \leq -1} \rightarrow x[n]$$

$$\rightarrow x[n-n] = y[n-n] \rightarrow \text{تغییر انداخته به قبل}$$

د)

این سیستم یک سیستم با حافظه نامتناهی است (مورد)

$$e) \boxed{n \geq 1} \rightarrow x[n-1] = x y[n] \\ \boxed{n \leq -1} \rightarrow x[n] = x y[n]$$

ف) که حافظه نامتناهی است

$$n \geq 1 \rightarrow x_1[n-1] + x_2[n-1] \quad \checkmark$$

$$n \leq -1 \rightarrow x_1[n] + x_2[n] \quad \checkmark$$

$$g) \boxed{n \geq 1} \rightarrow y[n] = x[n-1] \rightarrow y[n+1] = x[n]$$

این سیستم یک سیستم با حافظه نامتناهی است

$$g) y[n] = \sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k]$$

الف) $\sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k] \rightarrow \sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k]$

ب) $\sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k] \rightarrow \sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k]$

$$ج) \Rightarrow \sum_{k=-\infty}^{n-n_0} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k-n_0} x[k] \Rightarrow y[n-n_0]$$

$$د) \sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k] \rightarrow a \sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k]$$

هـ) $\sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k]$

$$و) \sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k] \rightarrow \sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k} x[k]$$

$$\frac{y[n]}{\sum_{k=-\infty}^n \left(\frac{1}{2}\right)^{n-k}} = x[k]$$

$$h) y(t) = \sin(\pi t - 1) n(t)$$

الف) فرض در کمال t داشته باشیم $n(t) = 1$ — جدول حلقه

ب) سیستم غیر خطی، ضریب آینه معکوس، رابطه است.

$$\begin{aligned} \gamma) x(t-t_0) &\Rightarrow \sin(\pi(t-t_0) - 1) n(t-t_0) \quad \int \neq \\ y(t-t_0) &= \sin(\pi(t-t_0) - 1) n(t-t_0) \end{aligned}$$

تغییر بازنه

ج) با بیلر — معکوس براندار — ضریب براندار

$$d) \sin(\pi t - 1) \alpha n(t) \rightarrow \alpha y(t) \quad \checkmark$$

$$\sin(\pi t - 1) n_1(t) + \sin(\pi t - 1) n_2(t) \rightarrow y_1 + y_2$$

$$e) y(t) = \sin(\pi t - 1) n(t)$$

$$\frac{y(t)}{\sin(\pi t)} = n(t) \quad \text{مکس می شود}$$

④ رابطه تفاضل $y[n] = n + u[n] + 2u[n+1]$ را به کمک رابطه تفاضل

$$y_1[n] = n + u_1[n] + 2u_1[n+1] \quad y_1[n] - y_2[n] =$$

$$y_2[n] = n + u_2[n] + 2u_2[n+1] \rightarrow$$

$$n + u_1[n] + 2u_1[n+1] - (n + u_2[n] + 2u_2[n+1])$$

$$\cancel{n} + u_1[n] + 2u_1[n+1] - \cancel{n} - u_2[n] - 2u_2[n+1]$$

$$\underbrace{u_1[n] - u_2[n]}_{n[n]} + 2 \underbrace{(u_1[n+1] - u_2[n+1])}_{n[n+1]}$$

$$\Rightarrow y_1[n] - y_2[n] = n[n] + 2n[n+1]$$

رابطه تفاضل حقیقی ما به کمک رابطه تفاضل