



دانشکده مهندسی کامپیوتر

استاد درس: دکتر ابوالفضل دیانت

پاییز ۱۴۰۲

گزارش تمرین اول درس انتقال داده

زهراسادات طباطبائی - ستاره باباجانی

شماره دانشجویی: ۹۹۵۲۱۴۱۵ - ۹۹۵۲۱۱۰۹

سری ۱ تمرین‌ها

۱ سوال ۱

مطابق زیر می‌دانیم:

$$x(t) = \Lambda(t) = \begin{cases} 1 - |x| & \text{if } |x| \leq 1 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

و همینطور می‌دانیم که این تابع حاصل کانولوشن دو تابع $\text{rect}()$ می‌باشد:

$$x(t) = \Lambda(t) = \text{rect}(t) * \text{rect}(t)$$

حال طبق ویژگی‌های فوریه، فوریه عبارت زیر را حساب می‌کنیم:

$$F\{x(t)\} = F\{\Lambda\} = \{\text{rect}(t) * \text{rect}(t)\} = \text{sinc}(f) \times \text{sinc}(f) = \text{sinc}^2(f)$$

در مرحله بعد با توجه به شکل داده شده برای هر شکل معادله آن را به دست آورده و بعد تبدیل فوریه آن را حساب می‌کنیم:

۱.۱ شکل a

$$x(t) = 2\Pi\left(\frac{t}{4}\right) - 2\Lambda\left(\frac{t}{2}\right)$$

محاسبه آن :

$$X(f) = 8\text{sinc}(4f) - 4\text{sinc}^2(2f)$$

۲.۱ شکل b

$$x(t) = 2\Pi\left(\frac{t}{4}\right) - \Lambda(t)$$

محاسبه آن :

$$X(f) = 8\text{sinc}(4f) - \text{sinc}^2(f)$$

۲ سوال ۲

ابتدا تبدیل فوریه هر بخش از تابع را بدست آورده و با هم جمع می‌کنیم: می‌دانیم که داریم:

$$F\{x(t)\} = X(f) \rightarrow \mathcal{F}\{kx(at + b)\} = k \frac{e^{2\pi jfb}}{|a|} X\left(\frac{f}{a}\right),$$

$$F\{\Lambda(t)\} = \mathcal{F}\{\text{rect}(t) * \text{rect}(t)\} = \text{sinc}^2(f) = \sin^2(f)$$

برای بخش اول داریم:

$$F\{4\Lambda(-2t+3)\} = 2e^{-3\pi j f} \sin^2\left(\frac{f}{2}\right)$$

و برای بخش دوم ، با در نظر گرفتن این که توابع sinc و rect زوج هستند:

$$F\{\text{sinc}(-2t+3)\} = e^{-3\pi j f/2} \text{rect}\left(\frac{f}{2}\right)$$

پاسخ نهایی، حاصل جمع بخش اول و دوم است یعنی:

$$F\{4\Lambda(-2t+3) + \text{sinc}(-2t+3)\} = 2e^{-3\pi j f} \sin^2\left(\frac{f}{2}\right) + 1/2e^{-3\pi j f} \text{rect}\left(\frac{f}{2}\right)$$

۳ سوال ۳

$$\begin{aligned} y(t) &= x(t) * h(t) \\ Y(f) &= X(f) \cdot H(f) \end{aligned}$$

محاسبه کانولوشن :

$$y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-3\tau}u(\tau) \cdot \text{rect}(4t+4\tau+6)d\tau$$

تابع $u(\tau)$ را در بازه انتگرال گیری اعمال می کنیم و در نتیجه بازه آن از ۰ تا مثبت بی نهایت می شود.

$$y(t) = \int_0^{+\infty} e^{-3\tau} \cdot \text{rect}(4t-4\tau+6)d\tau$$

$$\begin{aligned} y(t) &= \begin{cases} -\frac{1}{3} - \left(-\frac{1}{3}\right) = 0 & t < -\frac{13}{8} \\ \int_{\max(0, t+\frac{11}{8})}^{\max(0, t+\frac{13}{8})} e^{-3\tau} d\tau & -\frac{13}{8} < t < -\frac{11}{8} \\ \int_{\max(0, t+\frac{11}{8})}^{\max(0, t+\frac{13}{8})} e^{-3\tau} d\tau & t > -\frac{11}{8} \end{cases} \\ &= \begin{cases} 0 & t < -\frac{13}{8} \\ \frac{1}{3} - \frac{e^{-3t-\frac{39}{8}}}{3} & -\frac{13}{8} < t < -\frac{11}{8} \\ -\frac{e^{-3t-\frac{39}{8}}}{3} + \frac{e^{-3t-\frac{33}{8}}}{3} & t > -\frac{11}{8} \end{cases} \end{aligned}$$

۴ سوال ۴

۱.۴ عبارت اول

$$x_1(t) = \tan(\pi t + \frac{\pi}{4})$$

چون سیگنال تانژانت هست، پس میدانیم طبق جایگذاری در روابط توان و انرژی که در زیر آمده، هم انرژی و هم توان آن بینهایت میشود. (زیرا تابع آن تانژانت و انتگرالش (توان دوی آن) بینهایت است) تابع متناوب هست و در یک تناوب آن با بازه زمانی محدود، سطح زیر نمودارش محدود نیست و بینهایت است. پس نه توان است نه انرژی...

$$E = \infty, P = \infty$$

۲.۴ عبارت دوم

$$x_2(t) = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \delta(t - 4k)$$

اگر شکل تابع بالا را رسم کنیم، یک سری ضربه واحد هستند که در کنار هم قرار گرفته و یکی در میان مثبت و منفی هستند. اگر آن را به توان دو برسانیم، تمام ضربات واحد به بالا نمودار آمده و مثبت میشوند. سیگنال متناوب هست و در یک بازه زمانی محدود، انتگرال آن محدود است. فلذا سیگنال توان است.

۳.۴ عبارت سوم

$$x_3(t) = e^{3\pi j t}$$

داریم:

$$\begin{aligned} e^{j\theta} &= \cos(\theta) + j \sin(\theta), \\ e^{-j\theta} &= \cos(\theta) - j \sin(\theta) \end{aligned}$$

در اینصورت :

$$E(x) = \int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^2 dt = \int_{-\infty}^{\infty} |e^{3\pi j t}|^2 dt = \infty$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} |x(t)|^2 dt = \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{2T}{2T} = 1 < \infty$$

انرژی سیگنال بینهایت است. حد محاسبه شده نیز محدود است، فلذا سیگنال توان است.

۵ سوال ۵

$$i(t) = 2r(t) - 2r(t-1) - u(t-1) + 1/2r(t-1) - 1/2r(t-3) + u(t-3) - 3r(t-3) + 3r(t-4) = 2r(t) - 3/2r(t-1) - 7/2r(t-3) + 3r(t-4) - u(t-1) + u(t-3)$$

$$i(t) = 2u(t) - 2u(t-1) - \delta(t-1) + \frac{1}{2}u(t-1) - \frac{1}{2}u(t-3) + \delta(t-3) - 3u(t-3) + 3u(t-4) = 2u(t) - \frac{3}{2}u(t-1) - \frac{7}{2}u(t-3) + 3u(t-4) - \delta(t-1) + \delta(t-3)$$

۶ سوال ۶

طبق اسلایدها می‌دانیم:

- $x(t): F\{x(t)\} = X(f)$
- $x(-t): F\{x(-t)\} = X^*(f)$
- $x^*(t): F\{x^*(t)\} = X^*(-f)$
- $x(t)$ is even $x(t) = x(-t)$, $x(t)$ is real $x(t) = x^*(t)$

• ابتدا باید اثبات کنیم $X(f)$ عدد حقیقی است $(X(f) = X^*(f))$:

اگر $x(t) = x(-t)$ ، آنگاه:

$$F\{x(t)\} = F\{x(-t)\} \quad X(f) = X^*(f)X(f)$$

• سپس باید اثبات کنیم $X(f)$ تابع زوج است $(X(f) = X(-f))$:

از آنجا که اثبات کردیم $X(f)$ عدد حقیقی است:

$$X(-f) \text{ است حقیقی عدد همچنین } X(-f) = X^*(-f)$$

اگر $x(t) = x^*(t)$ ، آنگاه:

$$F\{x(t)\} = F\{x^*(t)\} \quad X(f) = X^*(-f) = X(-f)X(f) = X(-f)X(f)$$

زوج است



۷ سوال ۷

$$x(t) * \delta(t - \tau) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(T) \delta(t - \tau - T) dT = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t - \tau) \delta(t - \tau - T) dT$$

با استفاده از خاصیت غربالی ضربه واحد داریم :

$$x(t) * \delta(t - \tau) = x(t - \tau)$$