

مسائل فنونه فعل ^{کم} سیگنال ها و سیستم ها دانشگاه آزاد اسلامی - واحد تهران جنوب

- سیگنال

$$x(t) = \sin^2(t)$$

رادار تظریه

(الف) دویه مذاد سیگنال را تعیین کنید
ب) هزای سری غوری سیگنال را درست کنید.

$$T_1 = \frac{2\pi}{1} = 2\pi$$

$$(T = \pi)$$

$$x(t) = \left(\frac{e^{it} - e^{-it}}{j2} \right)^2 = \frac{e^{j2t} + e^{-j2t} - 2}{-4} = \frac{1}{2} - \frac{1}{4} (e^{j2t} + e^{-j2t})$$

$$k. \frac{2\pi}{\pi} t$$

$$\alpha_0 = \frac{1}{2}, \quad \alpha_1 = -\frac{1}{4}, \quad \alpha_{-1} = \frac{-1}{4}$$

سیگنال حیثی و زوج - هزای سری غوری مذکور حیثی و زوج

(12 marks)

3. Determine whether or not the following signal is periodic. If the signal is periodic, determine its fundamental period (hint: use trig identities and draw the graph)

(a) $x(t) = \cos^2(t)$ $T = \frac{1}{\omega} (\frac{\pi^2}{1}) = \pi$

(b) $x(t) = C_3(2\pi t) \cdot u(t)$ Non- Periodic

(4 marks)

- ۱) سیستم LTI با درودی $x(t) = A_1 \sin 4\omega t + A_2 \sin 8\omega t$ مطلوب است $y(t)$

$$a) h_1(t) = \frac{\sin 4\omega t}{\omega t}$$

$$b) h_2(t) = \frac{(\sin 4\omega t)(\sin 8\omega t)}{\omega t^2}, \quad h_3(t) = \frac{(\sin 4\omega t)(A_2 \sin 8\omega t)}{\omega t}$$

$$x(t) = \frac{1}{2} e^{j2\omega t} + \frac{1}{2} e^{j2\omega t} + \frac{1}{2j} e^{j6\omega t} - \frac{1}{2j} e^{j6\omega t}$$

$$= \left[\frac{1}{2} \delta(\omega - 2\omega) + \frac{1}{2} \delta(\omega + 2\omega) + \frac{1}{2j} \delta(\omega - 6\omega) - \frac{1}{2j} \delta(\omega + 6\omega) \right] 2\omega$$

$$= \pi \delta(\omega \pm 2\omega) + \frac{\pi}{3} (\delta(\omega - 6\omega) - \delta(\omega + 6\omega))$$

$$+ \text{rect}\left(\frac{t}{2}\right) \rightarrow \infty \text{sinc}\left(\frac{\omega}{2} \cdot \frac{t}{2}\right)$$

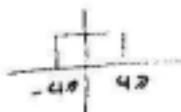
$$h_1(t) = \frac{\sin 4\omega t}{\omega t} = 4 \frac{\sin 4\omega t}{4\omega t} = 4 \text{sinc}(4t)$$

$$\therefore \text{sinc}(4t) \rightarrow 2\pi \text{rect}\left(\frac{\omega}{8\pi}\right)$$

$$4 \text{sinc}(4t) \rightarrow \text{rect}\left(\frac{\omega}{8\pi}\right)$$

$$y_1(\omega) = \text{rect}\left(\frac{\omega}{8\pi}\right) \cdot \left\{ \pi \delta(\omega \pm 2\omega) + \frac{\pi}{3} (\delta(\omega - 6\omega) - \delta(\omega + 6\omega)) \right\}$$

$$= \pi \delta(\omega \pm 2\omega) \rightarrow y_1(t) = C_1 2\omega t$$



$$\omega \rightarrow 2\pi \delta(\omega)$$

$$j\omega \rightarrow 2\pi \delta(\omega - \omega_0)$$

$$f(t) \rightarrow F(\omega)$$

$$F(\omega) \rightarrow 2\pi f(\omega)$$

$$\infty \text{sinc}\left(\frac{\omega}{2}\right) \rightarrow 2\pi \text{rect}\left(-\frac{\omega}{2}\right)$$

$$\frac{\pi}{2\pi} = 4 \Rightarrow 2 = 8\pi$$

$$\frac{\pi}{2\pi} = 8 \Rightarrow \omega = 16\pi$$

$$160 \text{ rad} = 2\pi \text{ rect}($$

$$h_2(t) = \frac{\sin 8\omega t}{\omega t} - \frac{\sin 8\omega t}{\omega t} = 4 \text{sinc}(4t) - 8 \text{sinc}(8t) = \frac{\pi}{32} \text{sinc}(4t) \cdot \text{sinc}(8t)$$

$$H_2(\omega) = \text{rect}\left(\frac{\omega}{8\pi}\right) * \text{rect}\left(\frac{\omega}{16\pi}\right)$$

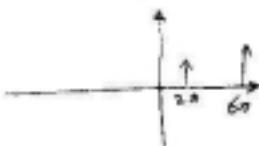
$$h_1(t) \cdot h_2(t) \rightarrow \frac{1}{2\pi} H_1(\omega) * H_2(\omega)$$

$$6 \text{sinc}(12t) \rightarrow \frac{1}{2} \text{rect}\left(\frac{\omega}{24\pi}\right)$$

$$2 \text{sinc}(4t) \rightarrow \frac{1}{2} \text{rect}\left(\frac{\omega}{8\pi}\right)$$

$$y(\omega) = \frac{\pi}{2} \delta(\omega \pm 2\omega) + \frac{\pi}{2} (\delta(\omega - 6\omega) - \delta(\omega + 6\omega))$$

$$\bullet \frac{\pi}{2} \delta(\omega \pm 2\omega) = \frac{1}{2} \sin 6t \checkmark$$



مسائل نوبه فصل دوم سیگنال ها و سیستم ها دانشگاه آزاد اسلامی - واحد تهران جنوب غیرانی

- سیستم زمان پیوسته $e^{j\omega t}$ و پنهان را در نظر نمایم که با سعی مای اکسپو و ورودی داری مخلوط $e^{j\omega t}$ به صورت زیر مخفی شده است . برای هر سیستم دو چیز نمیدارد که اطلاعاتی خواهد بود برای مشتغلبری که سیستم قطعاً LT_I سیستم کفایت نماید .

$$g_1: e^{j\omega t} \rightarrow t e^{j\omega t}$$

$$g_2: e^{j\omega(t-1)} \rightarrow e^{j\omega t}$$

هر سب در حالت داری مخلوط اما مستقل از زمان

$$g_3: e^{j\omega t} \rightarrow \cos(\omega t)$$

LT_I سیستم \Leftrightarrow

S_1, S_2 ، در سوابط بالا بحث شد که ، لذا از LT_I بودن آن می توان جلوه زدن .

$$S_3: \cos(\omega t) = \frac{e^{j\omega t} + e^{-j\omega t}}{2}$$

سیستم زمان بیسته و حملی پا درودی $x(t)$ و خروجی $y(t)$ را در در حالت زیر در تحلیل مطابق.

$$x(t) = e^{j2t} \rightarrow \boxed{\text{sys.}} \rightarrow y(t) = e^{j3t}$$

$$x(t) = \bar{e}^{j2t} \rightarrow \boxed{\text{sys.}} \rightarrow y(t) = \bar{e}^{j3t}$$

(الف) با سیستم سیستم پا درودی $x(t) = C_3(2t)$ را پرسید کوئی.

(ب) باع سیستم پا درودی $x(t) = C_3(2t-1)$ را پرسید کوئی.

$$(a) x(t) = C_3(2t) = \frac{1}{2} e^{j2t} + \frac{1}{2} \bar{e}^{j2t} = \frac{1}{2} e^{j3t} + \frac{1}{2} \bar{e}^{-j3t} = C_3(3t)$$

$$(b) x(t) = C_3(2t-1) = \frac{1}{2} e^{j(2t-1)} + \frac{1}{2} \bar{e}^{-j(2t-1)}$$

$$= \frac{1}{2} \bar{e}^{-j} \cdot e^{j2t} + \frac{1}{2} e^j \cdot \bar{e}^{-j2t}$$

$$= \frac{1}{2} \bar{e}^j \cdot e^{j3t} + \frac{1}{2} e^j \cdot \bar{e}^{-j3t} = C_3(3t-1)$$

نکته

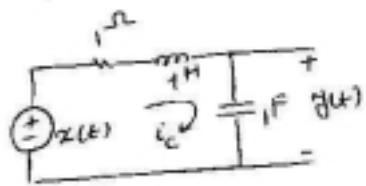
مسائل نمونه فصل دوم سیگنال ها و سیستم ها دانشگاه آزاد اسلامی - واحد تهران جنوب خبرانی

- سیستم $\dot{x} = Ax + Bu$ را برای دستگیری $(x(t), u(t))$ و $(y(t), u(t))$ مزبور می‌دانیم.

لطفاً معادله دیگران را بر حسب درودی $(x(t), y(t))$ بفرمایید.

۱) اگر درودی سیستم $x(t) = e^{j\omega t} x_0$ باشد، پاسخ خروجی سیستم را پسوند کنید.

۲) اگر درودی سیستم $x(t) = \sin(t)$ باشد، خروجی $y(t) = \sin(t)$ را پسوند کنید.



$$i_C + V_L + V_C = x(t) \\ i_C = \frac{dV_C}{dt}, \quad V_L = \frac{dV_C}{dt} = \frac{di_C}{dt} = \frac{d^2V_C}{dt^2}, \quad V_C = y(t)$$

$$\Rightarrow \frac{d^2y(t)}{dt^2} + \frac{dy(t)}{dt} + y(t) = x(t)$$

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

$$\Rightarrow (j\omega)^2 e^{j\omega t} + H(j\omega) e^{j\omega t} H(j\omega) + e^{j\omega t} H(j\omega) = e^{j\omega t}$$

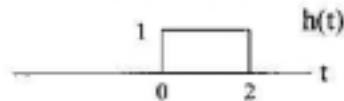
$$\Rightarrow H(j\omega) = \frac{1}{(j\omega)^2 + (j\omega) + 1}$$

$$x(t) = \sin(t) = \frac{1}{2j} e^{j1t} - \frac{1}{2j} e^{-j1t}$$

$$y(t) = \frac{1}{2j} \cdot \frac{1}{j1} \cdot e^{j1t} - \frac{1}{2j} \cdot \frac{1}{-j1} e^{-j1t}$$

$$= -\frac{1}{2} e^{j1t} - \frac{1}{2} e^{-j1t} = -C_0(t)$$

5. (10 marks) Suppose a LTI system has impulse response



(a) What is the response of the system to the complex signal

$$x_1(t) = e^{j\omega t}$$

for some fixed ω ?

(b) Hence, by writing $\cos(x)$ in terms of complex exponentials, find the response of the system to

$$x_2(t) = \cos(\omega t).$$

Note that in this case the result should be *real valued*, so some simplification may be necessary.

$$H(j\omega) = \int_0^{\infty} e^{-j\omega t} dt = \frac{1}{j\omega} e^{-j\omega t} \Big|_0^{\infty} = \frac{1}{j\omega} (1 - e^{-j2\omega})$$

$$x_1(t) = e^{j\omega t} \Rightarrow y_1(t) = e^{j\omega t} \cdot \frac{1}{j\omega} (1 - e^{-j2\omega}) *$$

$$x_2(t) = \frac{e^{j\omega t}}{2} + \frac{e^{-j\omega t}}{2} \Rightarrow y_2(t) = \frac{1}{2} e^{j\omega t} \cdot \frac{1}{j\omega} (1 - e^{-j2\omega}) + \frac{1}{2} e^{-j\omega t} \cdot \frac{1}{-j\omega} (1 - e^{j2\omega})$$

$$\begin{aligned} y_2(t) &= \frac{1}{j2\omega} \cdot e^{j\omega t} e^{-j\omega t} (e^{j\omega} - e^{-j\omega}) - \frac{1}{j2\omega} e^{-j\omega t} e^{j\omega t} (e^{-j\omega} - e^{j\omega}) \\ &= \frac{j\omega(t-1)}{\omega} \cdot \frac{\sin(\omega)}{\omega} + \frac{-j\omega(t-1)}{\omega} \cdot \frac{\sin(\omega)}{\omega} \\ &= \frac{\sin(\omega)}{\omega} \cdot 2\cos(\omega(t-1)) = 2 \frac{\sin(\omega)}{\omega} \cdot \cos(\omega(t-1)) \end{aligned}$$

مسائل نمونه فصل دهم سیکنال ها و سیستم ها دانشگاه آزاد اسلامی - واحد تهران جنوب

7. A system with an impulse response

$$h(t) = 3e^{-10t} u(t)$$

is driven by a sinusoidal signal $x(t) = 3 \cos(5t)$. Find an expression for the output signal.

(10 marks)

$$H(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} 3 e^{-10t} \cdot e^{-j\omega t} dt = \frac{-3}{10+j\omega} e^{-(10+j\omega)t} \Big|_{-\infty}^{\infty} = \frac{3}{10+j\omega}$$

$$x(t) = \frac{3}{2} e^{j5t} + \frac{3}{2} \bar{e}^{-j5t}$$

$$\begin{aligned} y(t) &= \frac{3}{2} e^{j5t} \frac{3}{10+j5} + \frac{3}{2} \bar{e}^{-j5t} \frac{3}{10-j5} \\ &= \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{10+j5} e^{j5t} + \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{10-j5} \cdot \bar{e}^{-j5t} \\ &= \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{11.18 \angle 26.5^\circ} e^{j5t} + \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{11.18 \angle -26.5^\circ} \cdot \bar{e}^{-j5t} \\ &= 0.804 \cos(5t - 26.5^\circ) \end{aligned}$$

پرسش

مسائل نمونه فصل کوم سیگنال ها و سیستم ها دانشگاه آزاد اسلامی - واحد تهران جنوب خرانی

3.) A signal $x(t)$ has the Fourier series representation

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

for some coefficients c_k , where $-\infty < t < \infty$ and $\omega_0 = 2\pi/T$. Find the Fourier coefficients c'_k for the signal

$$v(t) = x(t) \cos\left(\frac{2\pi t}{T}\right).$$

(10 marks)

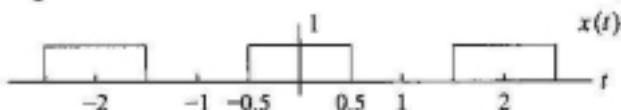
$$x(t) \longleftrightarrow a_k$$

$$x(t) \cos\left(\frac{2\pi}{T}t\right) \longleftrightarrow b_k = ?$$

$$\begin{aligned} v(t) &= \frac{1}{2} x(t) \cdot e^{j \frac{2\pi}{T} t} + \frac{1}{2} x(t) e^{-j \frac{2\pi}{T} t} \\ &= \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{j k \left(\frac{2\pi}{T}\right) t} \cdot e^{j \frac{2\pi}{T} t} + \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{j k \left(\frac{2\pi}{T}\right) t} \cdot e^{-j \frac{2\pi}{T} t} \\ &= \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{j k \left(\frac{2\pi}{T}\right) t} \quad k+1 = k' \\ &\quad + \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_k e^{j k \left(\frac{2\pi}{T}\right) t} \quad k-1 = k'' \\ &= \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_{k-1} e^{j k \left(\frac{2\pi}{T}\right) t} + \frac{1}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} a_{k+1} e^{j k \left(\frac{2\pi}{T}\right) t} \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{1}{2} (a_{k+1} + a_{k-1}) e^{j k \left(\frac{2\pi}{T}\right) t} \end{aligned}$$

$$b_k = \frac{1}{2} (a_{k+1} + a_{k-1})$$

3. (10 marks) The signal



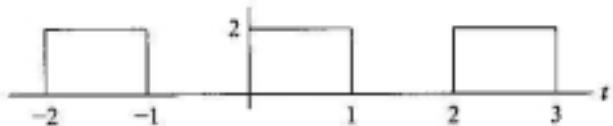
has a Fourier series representation

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k e^{j k \pi t}, \quad T=2, \quad \omega_0 = \frac{2\pi}{2} = \pi$$

where

$$c_k = \begin{cases} 1/2 & k=0 \\ \frac{1}{k\pi} \sin(k\pi/2) & \text{otherwise.} \end{cases}$$

Use this information to find a Fourier series expansion for the signal $y(t)$ below:



$$y(t) = 2x(t - \frac{1}{2}) \Rightarrow T=2$$

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

$$x(t - \frac{1}{2}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k e^{jk\pi(t - \frac{1}{2})} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k e^{-jk\frac{\pi}{2}} \cdot e^{jk\pi t}$$

$$y(t) = 2x(t - \frac{1}{2}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \underbrace{2c_k}_{b_k} e^{-jk\frac{\pi}{2}} \cdot e^{jk\pi t}$$

$$b_0 = 2c_0 = 1$$

$$\begin{aligned} b_k &= 2c_k e^{-jk\frac{\pi}{2}} = \frac{2}{k\pi} \sin\left(\frac{k\pi}{2}\right) \cdot e^{-jk\frac{\pi}{2}} \\ &= \frac{2}{k\pi} \cdot \frac{1}{j2} (1 - e^{jk\pi}) = \frac{1}{jk\pi} (1 - (-1)^k) \end{aligned}$$

$$b_k = \begin{cases} 1, & k=0 \\ 0, & k:\text{even}, k \neq 0 \\ \frac{2}{jk\pi}, & k:\text{odd} \end{cases}$$