

۳۶- رابطه ورودی  $x(n)$  یک سیستم با خروجی  $y[n]$  آن، به صورت زیر است.

$$y[n] = ny[n-1] + x(n)$$

گزینه صحیح در مورد این سیستم کدام است؟

- (۲) پایدار و معکوس ناپذیر است.
- (۴) ناپایدار و معکوس ناپذیر است.

- (۱) ناپایدار و معکوس پذیر است. ✓
- (۳) پایدار و معکوس پذیر است.

$$x(n) = y(n) - ny(n-1) \quad \checkmark$$

بررسی واردن نویسی،

بررسی پایداری،

$$x(n) = A \rightarrow y(n) = ny(n-1) + A \xrightarrow{n \rightarrow \infty} y(\infty) \rightarrow \infty$$

البته اگر بخواهیم با معکوس بسته بررسی کنیم می توانیم صورت زیر عمل کنیم:

$$y(0) = x(0) \text{ و } y(1) = x(0) + x(1) \text{ و } y(2) = 2(x(0) + x(1)) + x(2) \text{ و}$$

$$y(3) = 3[2(x(0) + x(1)) + x(2)] + x(3) \text{ و } \dots$$

مشخص است که با فرض ورودی محدود، خروجی در لحظه  $n \rightarrow \infty$  یک بیهوده می شود.

۳۷- فرض کنید S یک سیستم معکوس پذیر و T معکوس آن باشد. در مورد S و T گزینه صحیح کدام است؟

(۱) اگر S علی باشد، T نیز علی است.

(۲) اگر S پایدار باشد، T نیز پایدار است.

(۳) ✓ اگر S بدون حافظه باشد، T نیز بدون حافظه است. (۴) همه موارد

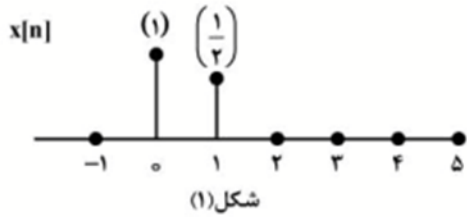
بررسی گزینه ۱: اگر فرض کنیم ورودی لحظه  $t$  یک سیگنال باشد، ورودی لحظه  $t+1$  آن نیز سیگنال خواهد داشت، پس سیگنال واردن لزوماً علی نیست. مثلاً سیستم  $y(t) = x(t-1)$  را در نظر بگیرید.

بررسی گزینه ۲: ممکن است سیگنال پایدار منگور، به ورودی نامحدود، پاسخ محدود دهد. بنابراین به ازای خروجی محدود، ورودی نامحدود است. پس سیگنال واردن لزوماً پایدار نیست. مثلاً سیستم  $y(t) = \frac{1}{t+1} x(t)$  را در نظر بگیرید.

بررسی گزینه ۳: در یک سیستم واردن غیر بدون حافظه، ورودی هر لحظه، خروجی همان لحظه منتقل می شود پس ورودی هر لحظه، خروجی همان لحظه است. پس سیگنال واردن نیز بدون حافظه است.

۳۸- در یک سیستم خطی تغییر ناپذیر با زمان علی پاسخ سیستم به ورودی  $x(n]$  (شکل ۱)،  $y(n]$  است (شکل ۲).

اگر  $h[n]$  پاسخ صریح این سیستم باشد، مقدار  $\sum_{k=-\infty}^{+\infty} |h(k)|^2$  ، کدام است؟



شکل (۱)



شکل (۲)

۳ (۱)  
۱۹/۲ (۳)  
۶ (۲) ✓  
۲۳/۲ (۴)

روش اول (تقلید از روش دوم):

$$x(n) = f(n) + \frac{1}{2}f(n-1)$$

$$\Rightarrow y(n) = x(n) * h(n) = h(n) + \frac{1}{2}h(n-1)$$

$$n=0: \underbrace{y(0)}_1 = \underbrace{h(0)}_{\substack{? \\ =1}} + \frac{1}{2} \underbrace{h(-1)}_0$$

سخت عمل است، پس  $n=0$  و  $h(n)$  را بیابیم:

$$n=1: \underbrace{y(1)}_{\frac{1}{2}} = \underbrace{h(1)}_{\substack{? \\ =-1}} + \frac{1}{2} \underbrace{h(0)}_1$$

$$n=2: \underbrace{y(2)}_{\frac{1}{2}} = \underbrace{h(2)}_{\substack{? \\ =1}} + \frac{1}{2} \underbrace{h(1)}_{-1}$$

$$n=3: \underbrace{y(3)}_{\frac{1}{2}} = \underbrace{h(3)}_{\substack{? \\ =-1}} + \frac{1}{2} \underbrace{h(2)}_1$$

$$n=4: \underbrace{y(4)}_{\frac{1}{2}} = \underbrace{h(4)}_{\substack{? \\ =1}} + \frac{1}{2} \underbrace{h(3)}_{-1}$$

$$n=5: \underbrace{y(5)}_{\frac{1}{2}} = \underbrace{h(5)}_{\substack{? \\ =-1}} + \frac{1}{2} \underbrace{h(4)}_1$$

$$n=6: \underbrace{y(6)}_{\frac{1}{2}} = \underbrace{h(6)}_{\substack{? \\ =1}} + \frac{1}{2} \underbrace{h(5)}_{-1}$$

با اینکه برای  $n$  ما نیز مشخص است که  $h(n)$  منظم شود حال داغ،

$$\sum_n |h(n)|^2 = 6$$

روش دوم (مدیرین رابط هستیم)؛ با کمک دست مشخص است که:

$$y(n) = x(n) - x(n-1) + x(n-2) - x(n-3) + x(n-4) - x(n-5)$$

$$\Rightarrow h(n) = f(n) - f(n-1) + f(n-2) - f(n-3) + f(n-4) - f(n-5)$$

$$\Rightarrow \sum_n |h(n)|^2 = 6$$

۳۹ - مقدار  $x(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t - 2n\pi)$  برابر با کدام است؟

(۱)  $\frac{1}{2\pi} \sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{jn2\pi t}$

(۲)  $\sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{jn2\pi t}$

(۳)  $\sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{jnt}$

(۴)  $\frac{1}{2\pi} \sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{jnt}$  ✓

$x(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t - 2\pi n) \xrightarrow{FS} a_k = \frac{1}{2\pi} \Rightarrow x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \frac{1}{2\pi} e^{jk t}$   
 $T = 2\pi \rightarrow \omega_0 = 1$

۴۰ - سیگنال زمان پیوسته متناوب با پریود  $T$  و ضرایب فوریه  $a_k$  است. اگر ضرایب سیگنال

$y(t) = x(t) - x(2t)$  را،  $b_k$  بنامیم، در مورد آن گزینه صحیح کدام است؟

(۲)  $b_{2k} = a_k - a_k, b_k = a_k - a_k$

(۱) ✓  $b_{2k} = a_k - a_k, b_k = a_k$

(۴)  $b_{2k} = a_k - a_k, b_k = a_k$

(۳)  $b_{2k} = a_k, b_k = a_k - a_k$

سه ابع نسبت از عبارت جمله دوم (مقل ۲ جزوه ۲ فصل ۳ کتاب) آینه است.

$y(t) = x(t) - x(2t)$   
 $\begin{matrix} a(k), T & a(k), T/2 \\ \uparrow & \uparrow \\ x(t) & x(2t) \\ \downarrow & \downarrow \\ a(k), T & a(2k), T \end{matrix}$

$T_y = \text{lcm}(T, T/2) = T$

$\Rightarrow b[k] = a[k] - a_{(2k)} \Rightarrow \begin{cases} b(r) = a(r) - a_{(r)}(r) \\ b(c) = a(c) - \frac{a_{(c)}(c)}{a(1)} \end{cases}$

۴۱ - پاسخ فرکانس یک سیستم LTI زمان گسسته به صورت  $H(e^{j\omega}) = \frac{6 - 10e^{-j\omega}}{6\cos(\omega) - 10}$  است. کدام گزینه در مورد

سیستم صادق است؟

(۲) غیرعلی و وارون پذیر

(۱) علی و وارون پذیر

(۴) علی و وارون ناپذیر

(۳) ✓ غیرعلی و وارون ناپذیر

ساز  $e = z \rightarrow H(z) = \frac{z - 10z^{-1}}{6z + 6z^{-1} - 10} = \frac{z^2 - 10}{z^2 - \frac{10}{6}z + 1} = \frac{z(z - \frac{10}{z})}{(z - \frac{10}{z})(z - 1)}$  زیرا تبدیل فوریه آن  $\rightarrow |z| < 1$  هکذاست و با این داریم که در ROC باشد.

چون  $\sigma = \infty$  در ROC قرار ندارد پس سیستم ناپایدار است همچنین چون  $z = \frac{0}{0}$  (صورتی) در ROC قرار دارد پس سیستم ناپایدار است.

۴۲- ناحیه همگرایی تبدیل لاپلاس سیگنال  $x(t) = \left[ \frac{d^2}{dt^2} (te^{-2t} u(t)) \right] * e^{-2|2t-1|}$  کدام است؟ (\* نماد کانولوشن است)

- (است)
- (۱)  $-4 < \text{Re}[s] < 4$
  - (۲)  $-3 < \text{Re}[s] < 2$
  - (۳)  $-3 < \text{Re}[s] < 4$  ✓
  - (۴)  $-2 < \text{Re}[s] < 2$

قطب  $s = -2$  تبدیل می‌شود  $\rightarrow \text{Re}(s) > -2$   
 $[te^{-2t} u(t)]$

قطب  $s = \pm 4$  تبدیل می‌شود  $\rightarrow -4 < \text{Re}(s) < 4$   
 $e^{-4(t-1/2)}$

این مقدار کل برابر است با دو ناحیه فوق هر یک که مقدار صحیح ۳ است.

۴۳- تابع تبدیل یک سیستم خطی تغییرناپذیر با زمان و علی به صورت  $H(s) = \frac{s^2 + 5s + 6}{(s+1)^2}$  است. اگر  $y(t)$  پاسخ

این سیستم به ورودی  $x(t) = e^t u(t)$  باشد، مقدار  $y(0^+)$  کدام است؟

$$Y(s) = H(s) \cdot X(s) = \frac{s^2 + 5s + 6}{(s+1)^2 (s-1)} \Rightarrow y(0^+) = \lim_{s \rightarrow +\infty} sY(s) = 1$$

- (۱) ۰
- (۲) ۱ ✓
- (۳)  $\frac{3}{2}$
- (۴) ۲

۴۴- تابع تبدیل یک سیستم خطی تغییرناپذیر با زمان و علی به صورت  $H(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}$  است. اگر ورودی این

سیستم سیگنال  $x(n) = n3^{-n} u(n)$  باشد و خروجی آن را با  $y[n]$  نمایش دهیم، مقدار  $\sum_{n=-\infty}^{+\infty} (-1)^{n+1} y[n]$

کدام است؟

- (۱)  $-\frac{3}{2}$
- (۲)  $-\frac{1}{8}$
- (۳)  $\frac{1}{8}$  ✓
- (۴)  $\frac{3}{2}$

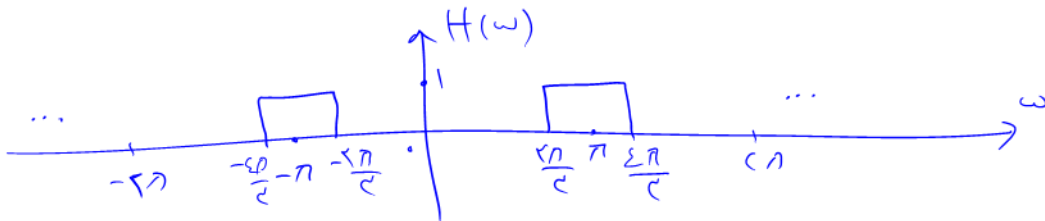
$$A = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} (-1)^{n+1} y[n] = - \sum_{n=-\infty}^{+\infty} y[n] (-1)^{-n} = -Y(z) \Big|_{z=-1}$$

$$Y(z) = X(z) \cdot H(z) = \frac{\frac{1}{z} z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)^2 \left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)}, \quad |z| > \frac{1}{2} \Rightarrow A = \frac{1}{8}$$

۴۵- سیستم LTI زمان گسسته با پاسخ ضربه  $h(n) = \delta[n] - \frac{\sin(\frac{\Delta\pi n}{3})}{\pi n}$ ، فیلتر ایدئال با کدام مشخصات است؟

- (۱) میان‌گذر ایدئال با فرکانس‌های قطع  $\frac{6\pi}{8}, \frac{3\pi}{8}$   
 (۲) میان‌گذر ایدئال با فرکانس‌های قطع  $\frac{2\pi}{3}, \frac{\pi}{3}$   
 (۳) بالاگذر ایدئال با فرکانس‌های قطع  $\frac{\pi}{3}$   
 (۴)  بالاگذر ایدئال با فرکانس‌های قطع  $\frac{2\pi}{3}$

$$h(n) = \delta(n) - \frac{\sin(\frac{\Delta\pi n}{3} - 2\pi n)}{\pi n} = \delta(n) - \frac{\sin \frac{2\pi}{3} n}{\pi n} \Rightarrow H(\omega) = 1 - \text{rect}\left(\frac{\omega}{\frac{2\pi}{3}}\right)$$



البته اسم سوال یک ایراد ظریف دارد که بعضی طراح آن فکر کرده باشه. مقدار  $\frac{\sin \frac{\Delta\pi n}{3}}{\pi n}$  در  $n=0$  برابر قرار داد نوشته‌ای،

برابر چه آن یعنی  $\frac{1}{3}$  مه باشه، اما طراح آن با برابر چه  $\frac{\sin \frac{2\pi n}{3}}{\pi n}$  یعنی  $\frac{1}{3}$  در نظر گرفته است. در واقع

که در این مورد پاسخ در گزینه ما نیست.  $h(n) = \delta(n) - \frac{\sin \frac{2\pi}{3} n}{\pi n} - \frac{1}{3} \delta(n) = -\frac{1}{3} \delta(n) - \frac{\sin \frac{2\pi}{3} n}{\pi n}$