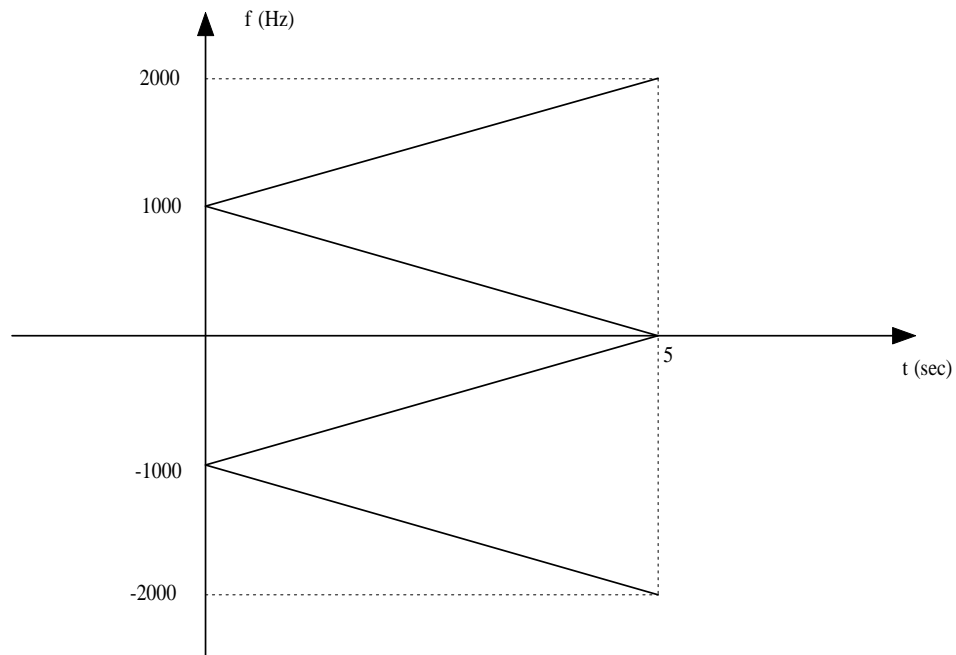


ΗΥ215: Λύσεις 3^{ης} Σειράς Ασκήσεων

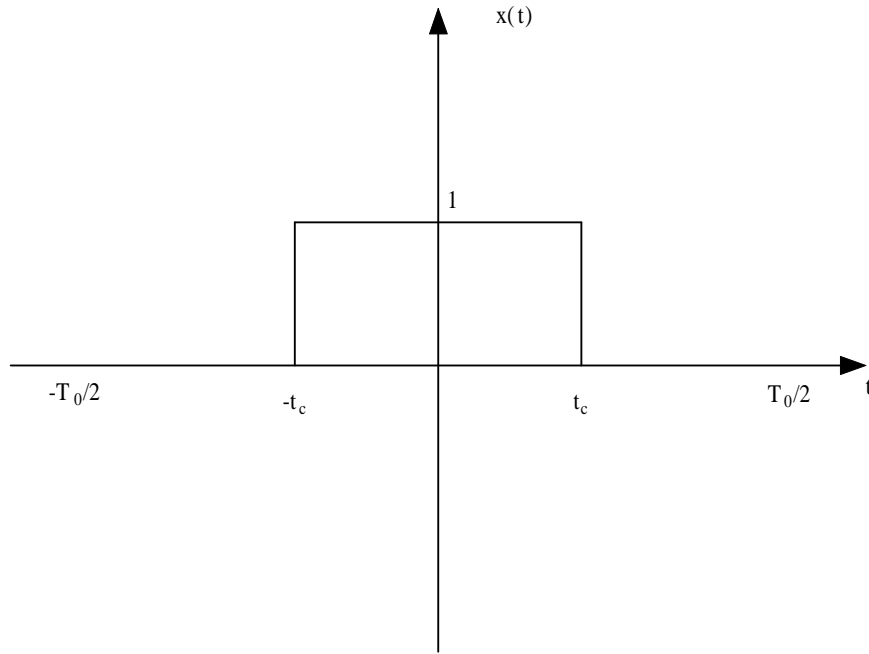
$$\begin{aligned} 1. \quad x(t) &= \Re \left\{ e^{j200\pi t^2} \cos \left(2000\pi t - \frac{\pi}{2} \right) \right\} = \\ &= \frac{1}{2} \Re \left\{ e^{j200\pi t^2} e^{j2000\pi t} e^{-j\frac{\pi}{2}} \right\} + \frac{1}{2} \Re \left\{ e^{j200\pi t^2} e^{-j2000\pi t} e^{j\frac{\pi}{2}} \right\} = \\ &= \frac{1}{2} \cos \left(200\pi t^2 + 2000\pi t - \frac{\pi}{2} \right) + \frac{1}{2} \cos \left(200\pi t^2 - 2000\pi t + \frac{\pi}{2} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \psi_1(t) &= 200\pi t^2 + 2000\pi t - \frac{\pi}{2} \Rightarrow f_1 = \frac{1}{2\pi} \frac{d\psi}{dt} = \frac{1}{2\pi} (200 \cdot 2\pi t + 1000 \cdot 2\pi) \Rightarrow \\ &\Rightarrow f_1 = 200t + 1000 \end{aligned}$$

$$\psi_2(t) = 200\pi t^2 - 2000\pi t + \frac{\pi}{2} \Rightarrow f_2 = 200t - 1000$$



2.



$$X_0 = \frac{1}{T_0} \int_{-\frac{T_0}{2}}^{\frac{T_0}{2}} t dt = \frac{1}{T_0} \int_{-t_c}^{t_c} dt = \frac{2t_c}{T_0}$$

$$X_k = \frac{1}{T_0} \int_{-\frac{T_0}{2}}^{\frac{T_0}{2}} e^{-jk2\pi f_0 t} dt = \frac{1}{T_0} \frac{1}{-jk2\pi f_0} e^{-jk2\pi f_0 t} \Big|_{-t_c}^{t_c} =$$

$$= \frac{1}{-jk2\pi} (e^{-jk2\pi \frac{t_c}{T_0}} - e^{jk2\pi \frac{t_c}{T_0}}) = \frac{1}{k\pi} \sin(k2\pi \frac{t_c}{T_0})$$

$$\text{Για } t_c = \frac{T_0}{4} \Rightarrow \begin{cases} X_0 = \frac{2}{T_0} \frac{T_0}{4} = \frac{1}{2} \\ X_k = \frac{1}{k\pi} \sin(k\frac{\pi}{2}) \end{cases}$$

$$\text{Για } t_c = \frac{T_0}{10} \Rightarrow \begin{cases} X_0 = \frac{1}{5} \\ X_k = \frac{1}{k\pi} \sin(k\frac{\pi}{5}) \end{cases}$$

$$\text{Άρα } \boxed{\text{Για } t_c = \frac{T_0}{4}} \quad x(t) = \frac{1}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2}{k\pi} \sin(k\frac{\pi}{2}) \cos(k2\pi f_0 t)$$

Σημείωση: $\boxed{A_k = 2X_k}$

Παρατηρούμε ότι τα X_k σε αυτή την περίπτωση μηδενίζονται για $k\frac{\pi}{2} = \pm m\pi \Rightarrow k = \pm 2m, m = 1, 2, \dots$

Οι πρώτοι μηδενισμοί εκατέρωθεν της $f = 0$ γίνονται για $k = +2$ και $k = -2$ (για $m = 1$ και $m = -1$ αντίστοιχα).

Από τον όρο $\cos(k2\pi f_0 t)$ προκύπτει ότι αυτό συμβαίνει στις συχνότητες $-2f_0$ και $2f_0$.

$$\left. \begin{array}{l} \text{Άρα } \Delta f_1 = 4f_0 \\ f_0 = \frac{1}{T_0} \end{array} \right\} \Rightarrow \boxed{\Delta f_1 = \frac{4}{T_0}}$$

$$\text{Όμοια για } \boxed{t_c = \frac{T_0}{10}} \cdot x(t) = \frac{1}{5} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2}{k\pi} \sin\left(k\frac{\pi}{5}\right) \cos(k2\pi f_0 t)$$

$$\left. \begin{array}{l} k\frac{\pi}{5} = \pm m\pi \Rightarrow k = \pm 5m \Rightarrow k = \pm 5 (m=1) \Rightarrow \Delta f_2 = 10 f_0 (-5f_0 : 5f_0) \\ f_0 = \frac{1}{T_0} \end{array} \right\} \Rightarrow \boxed{\Delta f_2 = \frac{10}{T_0}}$$

$$\text{Αντίστοιχα: } \left. \begin{array}{l} \Delta t_1 = 2t_c \\ t_c = \frac{T_0}{4} \end{array} \right\} \Rightarrow \Delta t_1 = \frac{T_0}{2}$$

$$\left. \begin{array}{l} \Delta t_2 = 2t_c \\ t_c = \frac{T_0}{10} \end{array} \right\} \Rightarrow \Delta t_2 = \frac{T_0}{5}$$

$$\left. \begin{array}{l} \Delta t_1 \Delta f_1 = \frac{T_0}{2} \frac{4}{T_0} = 2 \\ \Delta t_2 \Delta f_2 = \frac{T_0}{5} \frac{10}{T_0} = 2 \end{array} \right\} \Rightarrow \text{Πράγματι } \boxed{\Delta t \Delta f = c}$$

Παρατήρηση: Όσο μικραίνει το Δt αυξάνεται το Δf . Δηλαδή ισχύει μια αντιστρόφως ανάλογη σχέση. Αρχή της αβεβαιότητας.

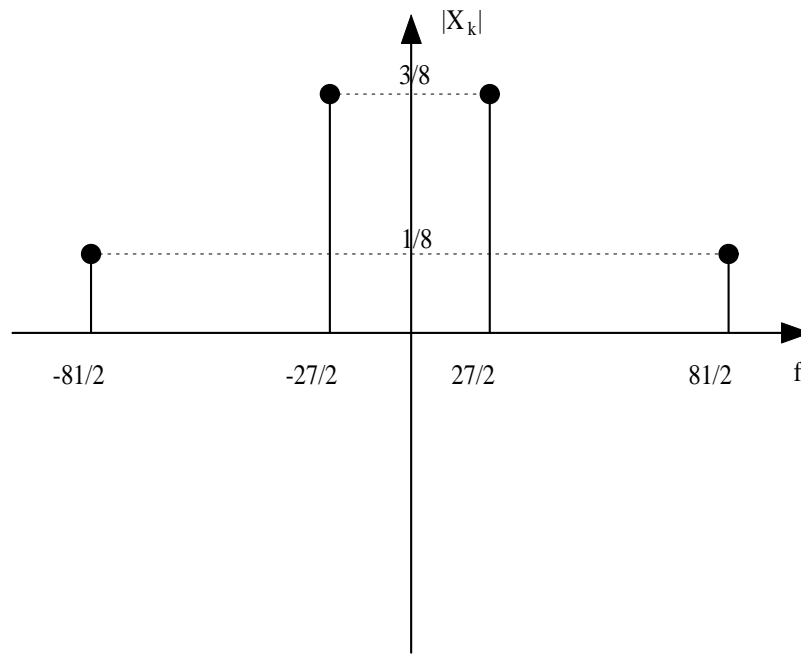
$$3. \text{ (α')} \sin(27\pi t) = \frac{e^{j27\pi t} - e^{-j27\pi t}}{2j}$$

$$\begin{aligned} \text{Άρα } x(t) &= \sin^3 27\pi t = \frac{j}{8} (3e^{-27j\pi t} - 3e^{27j\pi t} + e^{81j\pi t} - e^{-81j\pi t}) = \\ &= -\frac{1}{4} \sin(81\pi t) + \frac{3}{4} \sin(27\pi t) \end{aligned}$$

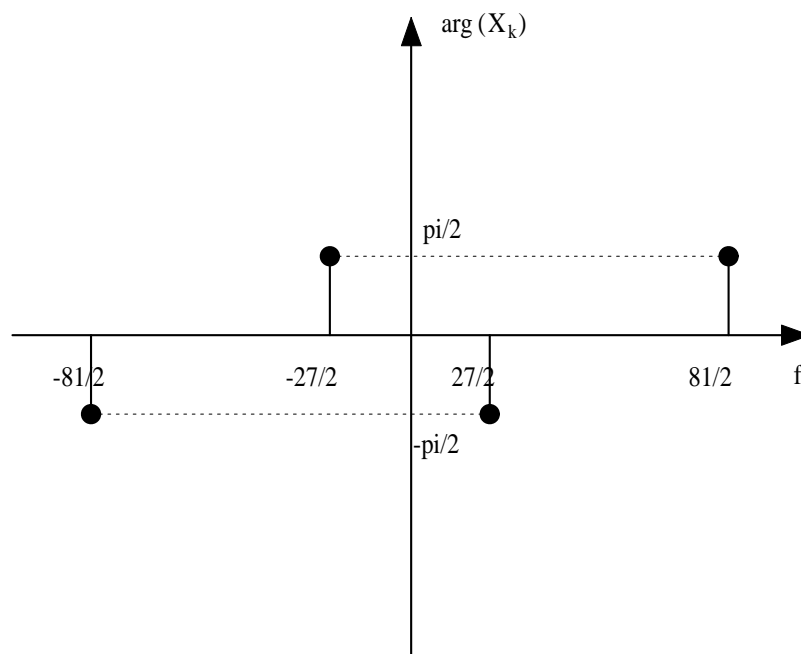
(β') Για να σχεδιάσουμε το φάσμα πλάτους και φάσης είναι πιο απλό να κάνουμε τα $\sin \rightarrow \cos$.

Έτσι:

$$x(t) = \frac{3}{4} \cos\left(27\pi t - \frac{\pi}{2}\right) + \frac{1}{4} \cos\left(81\pi t + \frac{\pi}{2}\right)$$



φάσμα πλάτους



φάσμα φάσης

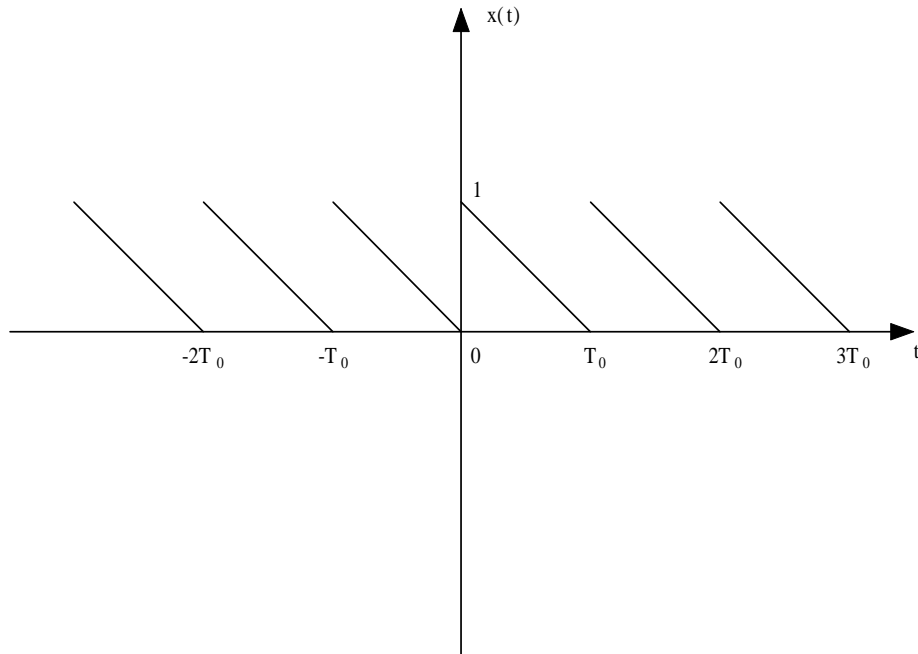
$$\begin{aligned}
 (\Upsilon) \quad T_1 &= \frac{2\pi}{27\pi} = \frac{2}{27} \quad T_0 = l_1 T_1 = l_2 T_2 \Rightarrow \frac{l_1}{l_2} = \frac{T_2}{T_1} \Rightarrow \frac{l_1}{l_2} = \frac{1}{3} \Rightarrow \\
 T_2 &= \frac{2\pi}{81\pi} = \frac{2}{81}
 \end{aligned}$$

$$\boxed{T_1 = T_0 = \frac{2}{27}}$$

(δ') Από το θεώρημα Parseval:

$$\frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} x^2(t) dt = A_0 + \frac{1}{2} \sum_{k=1}^{\infty} A_k^2 \Rightarrow \int_0^{T_0} \sin^6(27\pi t) dt = \frac{1}{2} \left(\frac{9}{16} + \frac{1}{16} \right) \frac{2}{27} = \frac{5}{8} \frac{1}{27} = \frac{5}{216}$$

4.



$$X_0 = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} \left(-\frac{t}{T_0} + 1\right) dt = \frac{1}{T_0} \left(-\frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} t dt + \int_0^{T_0} dt \right) = \frac{1}{T_0} \left(-\frac{1}{T_0} \frac{t^2}{2} \Big|_0^{T_0} + t \Big|_0^{T_0} \right) = \frac{1}{T_0} \left(-\frac{T_0}{2} + T_0 \right) = \frac{1}{2}$$

Θα χρησιμοποιήσουμε το γεγονός ότι

$$\int x e^{ax} dx = \frac{e^{ax}(ax - 1)}{a^2}$$

$$X_k = \frac{1}{T_0} \left[\underbrace{-\frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} t e^{-jk\omega_0 t} dt}_a + \underbrace{\int_0^{T_0} e^{-jk\omega_0 t} dt}_b \right]$$

Το ολοκλήρωμα της $e^{-jk\omega_0 t}$ σε μία περίοδο ισούται με 0, αφού $e^{j\theta} = \cos(\theta) + j \sin(\theta)$. Συνεπώς το b στην παραπάνω εξίσωση είναι ίσο με το 0.

Για το α έχουμε:

$$\begin{aligned}
 -\frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} t e^{-jk\omega_0 t} dt &= -\frac{1}{T_0} \left(\frac{e^{-jk\omega_0 t} (-jk\omega_0 t - 1)}{(-jk\omega_0)^2} \Big|_0^{T_0} \right) \\
 &= -\frac{1}{T_0} \left(\frac{e^{-jk2\pi f_0 T_0} (-j2\pi f_0 T_0 - 1)}{-4k^2\pi^2 f_0^2} - \frac{-1}{-4k^2\pi^2 f_0^2} \right) \\
 &= -\frac{1}{T_0} \left(\frac{e^{-j2k\pi} (-j2k\pi - 1)}{-4k^2\pi^2 f_0^2} - \frac{1}{4k^2\pi^2 f_0^2} \right) \\
 &= -\frac{1}{T_0} \left(\frac{j2k\pi + 1}{4k^2\pi^2 f_0^2} - \frac{1}{4k^2\pi^2 f_0^2} \right) \\
 &= -\frac{1}{T_0} \left(\frac{j2k\pi}{4k^2\pi^2 f_0^2} + \frac{1}{4k^2\pi^2 f_0^2} - \frac{1}{4k^2\pi^2 f_0^2} \right) \\
 &= -\frac{1}{T_0} \frac{j2k\pi}{4k^2\pi^2 f_0^2} \\
 &= -\frac{j}{2k\pi f_0}
 \end{aligned}$$

Αντικαθιστώντας τα α και β στην αρχική εξίσωση έχουμε:

$$\begin{aligned}
 X_k &= \frac{1}{T_0} \left(\underbrace{-\frac{j}{2k\pi f_0}}_a + \underbrace{0}_b \right) \\
 &= -\frac{j}{2k\pi f_0 T_0} = -\frac{j}{2k\pi}
 \end{aligned}$$

$$A_k = 2 X_k = \frac{1}{k\pi} e^{-j\frac{\pi}{2}}, \quad A_0 = X_0$$

$$x(t) = \frac{1}{2} + \Re \left\{ \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k\pi} e^{-j\frac{\pi}{2}} e^{jk\omega_0 t} \right\} = \frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k} \sin(k\omega_0 t)$$

5. $f_i = \frac{1}{2\pi} d\psi(t) = f_c - I_0 e^{-\frac{t}{\tau}} f_m \sin(2\pi f_m t + \phi_m) - \frac{1}{2\pi} e^{-\frac{t}{\tau}} \frac{I_0}{t} \cos(2\pi f_m t + \phi_m)$

Κώδικας Matlab:

```

Td = 6;
f_s = 11025;
t = 0:1/f_s:Td;
tau = 2;
I0 = 10;

```

```
A = 1*exp(-t/tau);
I = I0*exp(-t/tau);
Phim = -pi2;
Phic = -pi2;
f_m = 220;
f_c = 110;
x = A.*cos(2*pi*f_c*t + I.*cos(2*pi*f_m*t + Phim) + Phic);
soundsc(x, f_s);
```