

**Λύσεις 2ης Σειράς Ασκήσεων  
HY-215**  
**25 Οκτωβρίου 2005**

1.

2. Η ιδέα της γεομετρικής αναπαράστασης σημάτων είναι να αναπαραστήσουμε ενα σήμα  $x(t)$  σαν γραμμικό συνδιασμό από  $n$  ορθοχανονικών σημάτων. Δηλαδή, δεδομένου ενος συνόλου σημάτων  $s_1(t), s_2(t) \dots s_n(t)$  έχουμε:

$$x(t) = \sum_{j=1}^n a_j \phi_j(t)$$

οπου οι συντελεστές  $a_j$  ορίζονται ως:

$$a_j = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) \phi_j(t) dt, \quad j = 1, 2 \dots n$$

Οι συναρτήσεις βάσης ειναι ορθοχανονικές, δηλαδή

$$\int_{-\infty}^{\infty} \phi_i(t) \phi_j(t) dt = \begin{cases} 1 & , i = j \\ 0 & , i \neq j \end{cases}$$

Τώρα, μπορούμε να πούμε οτι το  $x(t)$  μπορεί να καθοριστεί πλήρως από το διάνυσμα των συντελεστών του

$$\alpha = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}$$

Το  $\alpha$  είναι ενα σημείο στο  $n$ -διάστατο Ευκλείδιο χώρο και λέγετε διάνυσμα του σήματος.

3. ( $\alpha'$ )

$$\begin{aligned} \int_0^T \cos(k\omega t) \cos(l\omega t) dt &= \\ \frac{1}{2} \int_0^T \cos((k-l)\omega t) + \cos((k+l)\omega t) dt &= \\ \frac{1}{2} \int_0^T \cos((k-l)\omega t) dt + \frac{1}{2} \int_0^T \cos((k+l)\omega t) dt &= \\ \begin{cases} \frac{1}{2} \int_0^T 1 dt + \frac{1}{2} \int_0^T \cos(2k\omega t) dt = \frac{T}{2} & , k = l \\ 0 & , k \neq l \end{cases} \end{aligned}$$

( $\beta'$ )

$$\int_0^T e^{j\omega t} dt = \frac{1}{j\omega} [e^{j\omega t}]_0^T = \frac{1}{j\omega} (e^{j\omega T} - e^{j0}) = 0$$

( $\gamma'$ )

$$\begin{aligned} < \psi_k(t), \psi_l(t) > &= \\ \int_0^T e^{jk\omega t} (e^{jl\omega t})^* dt &= \\ \int_0^T e^{jk\omega t} e^{-jl\omega t} dt &= \\ \int_0^T e^{j(k-l)\omega t} dt &= 0 \end{aligned}$$

$\Gamma \alpha k = l$

$$\int_0^T e^{j0} dt = \int_0^T 1 dt = T$$

(δ') Ναι (Βλέπε ερώτημα 2)

4. (α')

$$T_1 = \frac{2\pi}{\omega_1} = \frac{2\pi}{3\omega} = \frac{1}{3}T$$

(β')

$$T_2 = \frac{2\pi}{\omega_2} = \frac{2\pi}{4.5\omega} = \frac{2}{9}T$$

(γ')

$$x_3(t) = \cos(3\omega t) \cos(4.5\omega t) = 1/2[\cos(7.5\omega t) + \cos(1.5\omega t)] =$$

Η περίοδος ειναι το EKΠ των δυο περιόδων, δηλαδή

$$T_3 = \frac{2}{3}T$$