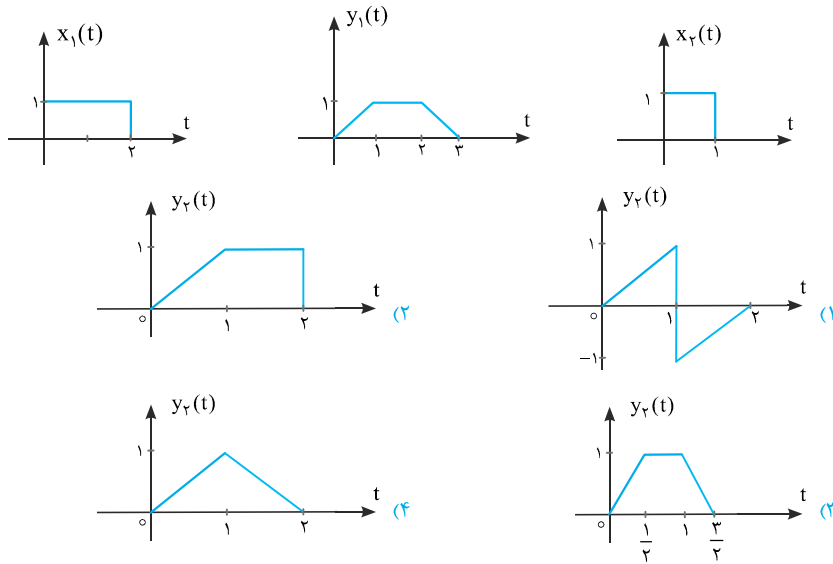


سؤالات کنکور سراسری ۱۳۹۲

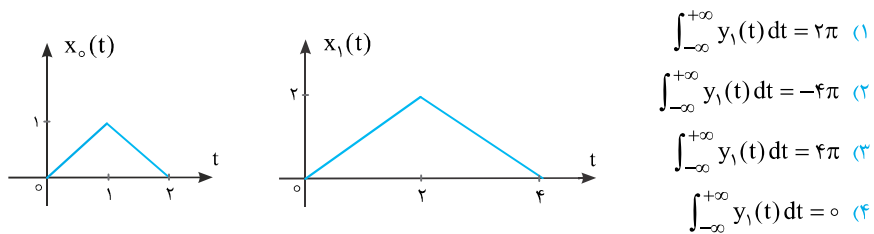
۱. اگر $x_1(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \cos \frac{t}{\pi} \delta(t - k\pi)$ و $x_2(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \cos \pi t^\gamma \delta(t - k)$ و $x_3(t) = x_1(t) + x_2(t)$ باشد، در این صورت:

- ۱) $x_1(t)$ و $x_2(t)$ متناوب و $x_3(t)$ نامتناوب است.
- ۲) هر سه سیگنال متناوب هستند.
- ۳) $x_1(t)$ متناوب و $x_2(t)$ و $x_3(t)$ نامتناوب می‌باشند.
- ۴) هیچ‌کدام متناوب نیستند.

۲. با اعمال $x_1(t)$ به ورودی یک سیستم LTI، خروجی $y_1(t)$ حاصل می‌شود. اگر $x_2(t)$ به ورودی همین سیستم اعمال گردد، خروجی $y_2(t)$ کدام است؟



۳. اگر $y_0(t)$ پاسخ یک سیستم LTI پایدار به ورودی $x_0(t)$ بوده و بدانیم $\int_{-\infty}^{+\infty} y_0(t) dt = \pi$ می‌باشد، آنگاه در مورد $y_1(t)$ که پاسخ همان سیستم به ورودی $x_1(t)$ است، چه می‌توان گفت؟



- ۱) $\int_{-\infty}^{+\infty} y_1(t) dt = 2\pi$
- ۲) $\int_{-\infty}^{+\infty} y_1(t) dt = -4\pi$
- ۳) $\int_{-\infty}^{+\infty} y_1(t) dt = 4\pi$
- ۴) $\int_{-\infty}^{+\infty} y_1(t) dt = 0$

۴. اگر تابع سیستم خطی و تغییرناپذیر با زمان $H(s) = \frac{1}{(s-a)(s-b)(s-c)}$ باشد به طوری که c, b, a اعداد حقیقی و $a < b < 0 < c$ و ناحیه همگرایی آن به صورت $b < \text{Re}[s] < c$ باشد، آنگاه در مورد علی بودن و پایداری آن چه می‌توان گفت؟

(۱) سیستم علی و پایدار است.

(۲) سیستم غیرعلی و ناپایدار است.

(۳) سیستم علی و ناپایدار است.

(۴) سیستم غیرعلی و پایدار است.

۵. برای سیگنال مختلط $x[n]$ با دوره تناوب ۴ داریم:

$x[0] = 1 - j$, $x[1] = 1 + j$, $x[2] = 1$, $x[3] = 1 - j^3$

بنامیم و $y[n]$ را به صورت سیگنالی تعریف کنیم که ضرایب فوریه آن برابر با $b_k = \text{Re}\{a_k\}$, $\forall k \in \mathbb{Z}$ است.

در این صورت $y[1]$ برابر کدام است؟

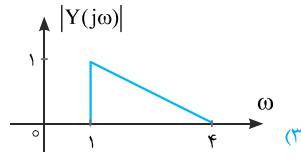
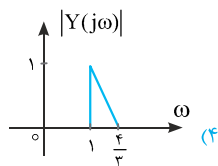
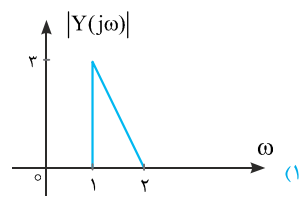
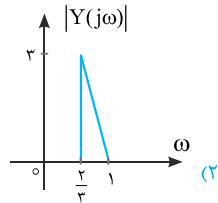
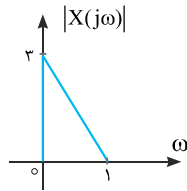
(۱) $1 + j^2$

(۲) ۲

(۳) ۱

(۴) $1 - j$

۶. اندازه تبدیل فوریه سیگنال $x(t)$ در شکل زیر داده شده است. اندازه تبدیل فوریه $y(t) = x(3t - 2)e^{jt}$ کدام است؟



۷. اگر سیگنال $x(t)$ دارای تبدیل لاپلاس $X(s) = \frac{3s+7}{s^3+6s^2+11s+6}$ باشد و $y(t) = x(2t)$ و

بدانیم $x(t)$ برای $t < 0$ صفر است، مقدار حد $A = \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{dy(t)}{dt}$ برابر کدام است؟

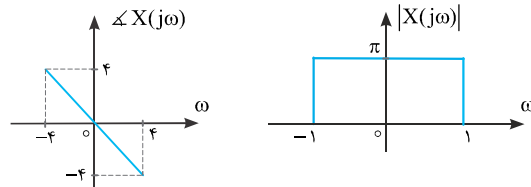
(۱) صفر

(۲) ۶

(۳) ۳

(۴) $\frac{7}{6}$

۸. در صورتی که اندازه و فاز تبدیل فوریه سیگنال $x(t)$ به شکل زیر باشد، فاز تبدیل فوریه سیگنال $y(t) = |x(t)|^2$ کدام مورد خواهد بود؟



(۱) صفر (۲) $-\omega$ (۳) -4ω (۴) -2ω

۹. فرض کنید $X(z)$ تبدیل Z سیگنال گسسته $x[n]$ است. صفرهای $X(z)$ در $z = \pm 4$ و دو قطب در $z = 0$ می‌باشد. اگر $y[n] = x^2[n]$ باشد، صفرهای تابع $Y(z)$ کدام است؟

(۱) $z = \pm j8$ (۲) $z = \pm 4$ (۳) $z = \pm j16$ (۴) $z = \pm 4$ و مضاعف

۱۰. فرض کنید سیگنال $x(t)$ به صورت زیر تعریف شده باشد: $x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \text{sinc}(t-k)$

که $\text{sinc}(x) = \frac{\sin(\pi x)}{\pi x}$. در این صورت مقدار $x(\frac{1}{4}) + x(\frac{3}{4})$ برابر است با:

(۱) ۱ (۲) $-\frac{3}{2}$ (۳) ۲ (۴) $\frac{6}{4}$

۱۱. سیستم LTI با پاسخ ضربه $h[n] = \delta[n] - (\frac{1}{2})^{-n} \delta[n-5]$ را در نظر بگیرید. کدام گزینه می‌تواند پاسخ ضربه سیستم معکوس پایدار سیستم فوق باشد؟

(۱) $h_1[n] = 2^{5n} u[n]$ (۲) $h_1[n] = -2^{-5n} u[-n-1]$

(۳) $r \in \mathbb{Z}, h_1[n] = \begin{cases} -r^n u[n], & n = \delta r \\ 0, & n \neq \delta r \end{cases}$ (۴) $r \in \mathbb{Z}, h_1[n] = \begin{cases} -r^n u[-n-1], & n = \delta r \\ 0, & n \neq \delta r \end{cases}$

۱۲. در یک سیستم LTI پایدار و علی با پاسخ ضربه $h[n]$ ، پاسخ به ورودی $x[n] = 1 + \cos(\gamma \pi f_0 n + \frac{\pi}{4})$ به صورت $y[n] = z - e^{j\gamma \pi f_0 n}$ شده است. مقدار $\sum_{n=-\infty}^{+\infty} \text{Re}\{h[n]\} \sin(\gamma \pi f_0 n)$ در این سیستم کدام است؟

$$\sum_n \text{Re}\{h[n]\} \sin(\gamma \pi f_0 n) = 1 \quad (۱)$$

$$\sum_n \text{Re}\{h[n]\} \sin(\gamma \pi f_0 n) = -1 \quad (۲)$$

$$\sum_n \text{Re}\{h[n]\} \sin(\gamma \pi f_0 n) = \sin \frac{\pi}{4} \quad (۳)$$

$$\sum_n \text{Re}\{h[n]\} \sin(\gamma \pi f_0 n) = \sum_n \text{Re}\{h[n]\} \cos(\gamma \pi f_0 n) \quad (۴)$$