

הוא δ ו- ϵ ו- γ הם קבועים. δ הוא הקטן מ- ϵ ו- γ הוא הקטן מ- δ .
 • $\delta = \min(\epsilon, \gamma)$: זהו δ המבוקש.
 נניח x הוא מספר ממשי כלשהו. נניח $|x - a| < \delta$. אז $|x - a| < \epsilon$ ו- $|x - a| < \gamma$.
 נניח $f(x) = x^2$. נרצה להראות $|f(x) - f(a)| < \epsilon$.
 $|f(x) - f(a)| = |x^2 - a^2| = |x - a| \cdot |x + a|$.
 מכיוון $|x - a| < \delta$ ו- $|x - a| < \gamma$, אז $|x + a| < |x - a| + |2a| < \delta + |2a|$.
 נבחר δ כך ש- $\delta + |2a| < \frac{\epsilon}{\delta}$. אז $|x + a| < \frac{\epsilon}{\delta}$.
 לכן $|f(x) - f(a)| < \delta \cdot \frac{\epsilon}{\delta} = \epsilon$.
 זהו ה- δ המבוקש.

$$\delta = \min\left(\frac{\epsilon}{2|a|+1}, \epsilon\right)$$

הוא δ ו- ϵ ו- γ הם קבועים. δ הוא הקטן מ- ϵ ו- γ הוא הקטן מ- δ .
 נניח x הוא מספר ממשי כלשהו. נניח $|x - a| < \delta$. אז $|x - a| < \epsilon$ ו- $|x - a| < \gamma$.
 נניח $f(x) = x^2$. נרצה להראות $|f(x) - f(a)| < \epsilon$.
 $|f(x) - f(a)| = |x^2 - a^2| = |x - a| \cdot |x + a|$.
 מכיוון $|x - a| < \delta$ ו- $|x - a| < \gamma$, אז $|x + a| < |x - a| + |2a| < \delta + |2a|$.
 נבחר δ כך ש- $\delta + |2a| < \frac{\epsilon}{\delta}$. אז $|x + a| < \frac{\epsilon}{\delta}$.
 לכן $|f(x) - f(a)| < \delta \cdot \frac{\epsilon}{\delta} = \epsilon$.
 זהו ה- δ המבוקש.

DECM, DM and ADECM 11.8

התהליך הוא $\dot{x} = Ax + B \cos(\omega t)$ ו- $x(0) = x_0$.
 נניח A הוא מטריצה $n \times n$ ו- B הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח ω הוא קבוע ממשי.
 נניח $x(t)$ הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח λ הוא ערך עצמי של A .
 נניח v הוא וקטור עצמי של A המתאים ל- λ .
 נניח $x(t) = e^{\lambda t} v$ הוא פתרון הומוגני.
 נניח $x(t) = e^{\lambda t} v + e^{i\omega t} w$ הוא פתרון כללי.
 נניח w הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח $\lambda \neq i\omega$. אז $(\lambda - i\omega)w = -B$.
 נניח $\lambda = i\omega$. אז $(\lambda - i\omega)w = 0$.
 נניח $w = \frac{1}{2} B$. אז $x(t) = e^{i\omega t} \frac{1}{2} B$ הוא פתרון כללי.

התהליך הוא $\dot{x} = Ax + B \cos(\omega t)$ ו- $x(0) = x_0$.
 נניח A הוא מטריצה $n \times n$ ו- B הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח ω הוא קבוע ממשי.
 נניח $x(t)$ הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח λ הוא ערך עצמי של A .
 נניח v הוא וקטור עצמי של A המתאים ל- λ .
 נניח $x(t) = e^{\lambda t} v$ הוא פתרון הומוגני.
 נניח $x(t) = e^{\lambda t} v + e^{i\omega t} w$ הוא פתרון כללי.
 נניח w הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח $\lambda \neq i\omega$. אז $(\lambda - i\omega)w = -B$.
 נניח $\lambda = i\omega$. אז $(\lambda - i\omega)w = 0$.
 נניח $w = \frac{1}{2} B$. אז $x(t) = e^{i\omega t} \frac{1}{2} B$ הוא פתרון כללי.

התהליך הוא $\dot{x} = Ax + B \cos(\omega t)$ ו- $x(0) = x_0$.
 נניח A הוא מטריצה $n \times n$ ו- B הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח ω הוא קבוע ממשי.
 נניח $x(t)$ הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח λ הוא ערך עצמי של A .
 נניח v הוא וקטור עצמי של A המתאים ל- λ .
 נניח $x(t) = e^{\lambda t} v$ הוא פתרון הומוגני.
 נניח $x(t) = e^{\lambda t} v + e^{i\omega t} w$ הוא פתרון כללי.
 נניח w הוא וקטור $n \times 1$.
 נניח $\lambda \neq i\omega$. אז $(\lambda - i\omega)w = -B$.
 נניח $\lambda = i\omega$. אז $(\lambda - i\omega)w = 0$.
 נניח $w = \frac{1}{2} B$. אז $x(t) = e^{i\omega t} \frac{1}{2} B$ הוא פתרון כללי.

הוא מיושם בדרך כלל בשיטות כמו AM, FM, PSK, QAM, וכו'.
 הסיבה לכך היא שיש להוסיף תדר נוסף (carrier) כדי שניתן יהיה להעביר אותות בתדרים גבוהים יותר.
 לדוגמה: אם יש לנו אות בתדר f_m ורוצים להעביר אותו בתדר f_c , נשתמש בשיטת AM.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.

הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.

AM 18.1

QAM 18.2

Analog Modulation types 18.2

הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.

הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.

הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.

הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.

הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.

AM 18.3

FM and PM 18.4

Data Communications 18.5

הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $s(t) = A_m \cos(2\pi f_m t)$.
 הסיגנל המודולטור הוא $c(t) = A_c \cos(2\pi f_c t)$.



2) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

3) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

4) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

• $\frac{2n}{n} = \frac{2}{1} + 1 \Rightarrow \log_2(2+1) = \log_2(3)$

• $C = BW \cdot \log_2(2\pi R + 1)$

5) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

6) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

7) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

8) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

9) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

channel capacity 102

10) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

11) (א) קצוות התקוב: סוג הסיביות של הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון, סוג הנתון.

הפרק הזה עוסק על תורת המידע ופונקציות המידע. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת.

המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת.

המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת.

The channel capacity theorem

התאוריה של קאנוני שונויטץ היא אחת מהתאוריות החשובות ביותר בתורת המידע. היא מתארת את המידע המקסימלי שניתן להעביר דרך ערוץ קומוניקציה.

המידע המקסימלי שניתן להעביר דרך ערוץ קומוניקציה הוא $C = B \log_2(1 + \frac{P}{N})$. המידע המקסימלי שניתן להעביר דרך ערוץ קומוניקציה הוא $C = B \log_2(1 + \frac{P}{N})$.

המידע המקסימלי שניתן להעביר דרך ערוץ קומוניקציה הוא $C = B \log_2(1 + \frac{P}{N})$. המידע המקסימלי שניתן להעביר דרך ערוץ קומוניקציה הוא $C = B \log_2(1 + \frac{P}{N})$.

PAU and FSN 18.12

הפרק הזה עוסק על תורת המידע ופונקציות המידע. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת.

המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת.

המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת.

המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת. המידע הוא כמות המידע הנדרשת כדי לתאר את המצב של מערכת.

