--CONVOLUCIÓN

- -

La convolución es una operación que nos permite conocer la respuesta y[n] de un sistema lineal e invariante en el tiempo a una señal de entrada arbitraria x[n], a partir del conocimiento de la respuesta del mismo sistema a una señal de entrada básica, el impulso:

$$x[n]$$
 -> sistema LIT -> $y[n]$ donde
 $y[n] = T\{x[n]\}$

La función h[n] es el resultado de usar impulso como función de entrada:

$$h[n] = T\{delta[n]\}$$

A partir de h[n] podemos calcular la respuesta a cualquier señal x[n] usando la operación de convolución

$$y[n] = x[n]*h[n]$$

Definición matemática de la operación de convolución:

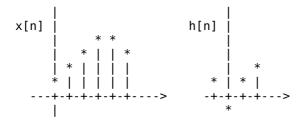
```
x[n]*h[n] = sumatorio(desde k=-infinito; hasta infinito; x[k]h[n-k])
```

Datos

Vamos a particularizar a señales concretas para hacerlo más sencillo:

$$x[n] = [1_, 2, 3, 4, 4, 3]$$

 $h[n] = [1, -1_, 1, 2]$



Fíjate que la señal x[n] comienza en n=0 y la señal h[n] en n=-1.

Comentarios

.

Por limitaciones con el formato de texto, estoy indicando dónde empieza cada señal usando _subrayados_.

```
Método 1 ("método gráfico")
```

En este método para calcular la convolución x[n]*h[n] vamos a hacer uso de las propiedades de los sistemas LIT para reducir las operaciones que se deben realizar:

1. El sistema es lineal

Eso significa que, si la señal es una combinación lineal, la salida será la suma escalada de los términos de la combinación lineal. Es decir,

```
para  x[n] = a1*x1[n] + a2*x2[n]  obtenemos  y[n] = T\{x[n]\} = T\{a1*x1[n] + a2*x2[n]\} = a1*T\{x1[n]\} + a2*T\{x2[n]\}
```

2. El sistema es invariante en el tiempo

Eso significa que si conocemos la respuesta del sistema a una señal de entrada, la respuesta del sistema a la misma señal de entrada desplazada es la respuesta original desplazada la misma cantidad. Es decir,

```
si tenemos
   y[n] = T{x[n]}

también se cumple, para todo valor i,
   T{x[n-i]} = y[n-i]
```

3. La señal de entrada es una combinación lineal de impulsos

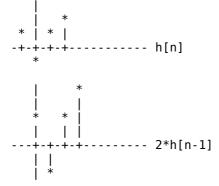
```
x[n] = 1*delta[n] + 2*delta[n-1] + 3*delta[n-2] + 4*delta[n-3] + 4*delta[n-4] + 3*delta[n-5]
```

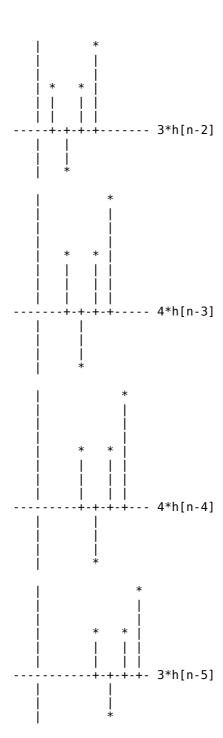
Juntando estas tres propiedades, tratamos de calcular la respuesta del sistema a la señal x[n]:

Conocemos el valor de $T\{delta[n]\}$, que es h[n] por definición, y por tanto también el valor de $T\{delta[n-i]\}$, que es h[n-i]. De esta manera la salida se convierte en una suma de funciones h[n] desplazadas y reescaladas:

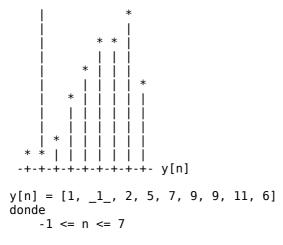
$$y[n] = 1*h[n] + 2*h[n-1] + 3*h[n-2] + 4*h[n-3] + 4*h[n-4] + 3*h[n-5]$$

Gráficamente,





Suma total (y, por tanto, el resultado de la convolución):



Los límites de la convolución van desde n=-1 hasta n=7.

Se podían haber calculado previamente, porque los límites van desde (límite inferior de x[n] + límite inferior de h[n]) hasta (límite superior de x[n] + límite superior de h[n]), es decir, desde (0 + -1 = -1) hasta (5 + 2 = 7).

```
Método 2 ("método analítico")
```

En este método para calcular la convolución x[n]*h[n] vamos utilizar directamente la definición matemática de la operación:

```
y[n] = x[n]*h[n] = sumatorio(desde k=-infinito; hasta infinito; x[k]h[n-k])
```

Como sabemos que x[n] está definido entre n=0 y n=5, el sumatorio queda reducido a los valores 0 <= k <= 5.

Como sabemos los límites de la convolución (desde límite_inferior(x) +límite_inferior(h) hasta límite_superior(x)+límite_superior(h)), podemos limitar también los valores de n: -1 <= n <= 7

Expresamos las ecuaciones:

```
x[2]h[-1-2] +
y[-1] = x[0]h[-1-0] + x[1]h[-1-1] +
                                                      x[3]h[-1-3] +
           x[4]h[-1-4] +
                          x[5]h[-1-5]
y[0] = x[0]h[0-0] +
                      x[1]h[0-1] +
                                       x[2]h[0-2] +
                                                      x[3]h[0-3] +
           x[4]h[0-4] +
                          x[5]h[0-5]
y[1] = x[0]h[1-0] +
                       x[1]h[1-1] +
                                       x[2]h[1-2] +
                                                      x[3]h[1-3] +
           x[4]h[1-4] +
                          x[5]h[1-5]
y[2] = x[0]h[2-0] + x[1]h[2-1] +
                                       x[2]h[2-2] +
                                                      x[3]h[2-3] +
           x[4]h[2-4] +
                          x[5]h[2-5]
y[3] = x[0]h[3-0] +
                      x[1]h[3-1] +
                                       x[2]h[3-2] +
                                                      x[3]h[3-3] +
           x[4]h[3-4] +
                           x[5]h[3-5]
y[4] = x[0]h[4-0] +
                       x[1]h[4-1] +
                                       x[2]h[4-2] +
                                                      x[3]h[4-3] +
           x[4]h[4-4] + x[5]h[4-5]
y[5] = x[0]h[5-0] + x[1]h[5-1] +
                                       x[2]h[5-2] +
                                                      x[3]h[5-3] +
           x[4]h[5-4] +
                          x[5]h[5-5]
```

Como sabemos que h[n] sólo está definido en -1 <= n <= 2 podemos eliminar un montón de términos de las ecuaciones:

```
 y[-1] = x[0]h[-1-0] 
 y[0] = x[0]h[0-0] + x[1]h[0-1] 
 y[1] = x[0]h[1-0] + x[1]h[1-1] + x[2]h[1-2] 
 y[2] = x[0]h[2-0] + x[1]h[2-1] + x[2]h[2-2] + x[3]h[2-3] 
 y[3] = x[1]h[3-1] + x[2]h[3-2] + x[3]h[3-3] + x[4]h[3-4] 
 y[4] = x[2]h[4-2] + x[3]h[4-3] + x[4]h[4-4] + x[5]h[4-5] 
 y[5] = x[3]h[5-3] + x[4]h[5-4] + x[5]h[5-5]
```

Por tanto el resultado de la convolución es,

```
y[n] = [1*1, (1*-1 + 2*1), (1*1 + 2*-1 + 3*1), ...]
= [1, _1_, 2, 5, 7, 9, 9, 11, 6]
donde
-1 <= n <= 7
```

Método 3 ("método h reflejada")

- -

En este método para calcular la convolución x[n]*h[n] vamos a cambiar ligeramente la definición matemática de la operación:

$$y[n] = x[n]*h[n] = sumatorio(desde k=-infinito; hasta infinito; x[k]h[n-k])$$

Definimos hr[n] como la reflexión de h[n].

$$h = [1, -1, 1, 2]$$

 $hr = [2, 1, -1, 1]$

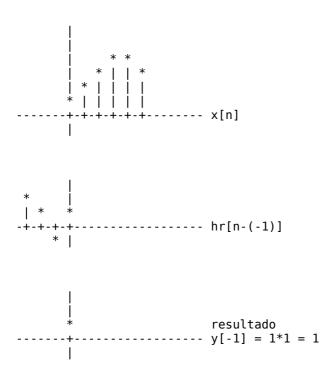
Por definición de lo que es la reflexión, se cumple que h[n] = hr[-n].

Reescribimos la ecuación:

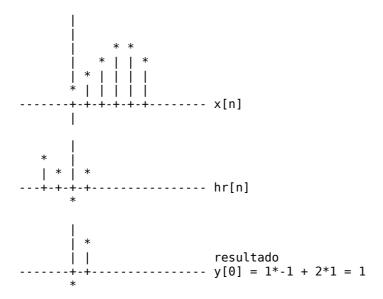
Tal como está expresado el sumatorio, ahora se puede entender como una multiplicación escalar de los vectores: x[k] y hr[k-n]. La representación gráfica de esta operación es simplemente una señal móvil que se va desplazando por encima de la otra señal y en cada punto multiplicando elemento a elemento y sumando resultados parciales.

Gráficamente:

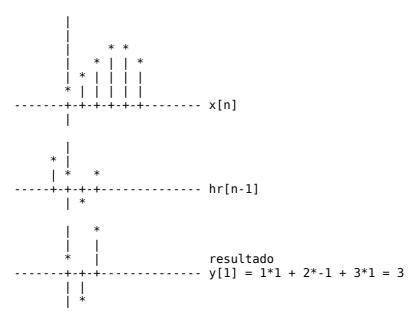
Para calcular el primer término de y[n] se posiciona la señal hr[n] en el punto más a la izquierda que pueda generar una multiplicación no nula. Eso supone que el último punto a la derecha de hr[n] se posiciona sobre el primero punto de x[n] a la izquierda; en esta posición el borde derecho de la señal hr[] acaba de encontrar el borde izquierda de la señal x[n]:



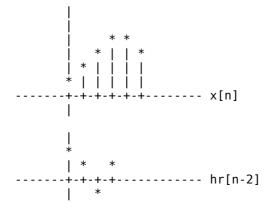
Para calcular el término y[0]:



Para calcular el término y[1]:



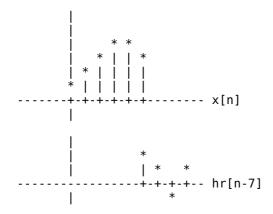
Y así sucesivamente... Para y[2] multiplicamos:



Para el término y[3]: Para el término y[4]: +----- hr[n-4] Para el término y[5]: +-+-+---- hr[n-5] Para el término y[6]:

-+-+--- hr[n-6]

Para el término y[7]:



Al terminar,

Se puede observar que la señal hr[n] se va deslizando sobre la señal x[n] desde la izquierda de x[n] hasta que desaparece por la derecha.

Se puede observar también que el valor que se está calculando en cada paso, y[i] corresponde al punto donde la señal x[n] está fija y hr[n] está desplazado i posiciones. Es decir, que el origen de coordenadas de hr[n] está desplazado a la posición i.

Comentarios

Aunque los métodos 1 y 3 parecen bastante similares (se pueden ver gráficamente), puedes comprobar que para calcular el término i de la salida, y[i], en el primer método hay que sumar los valores de múltiples gráficas; sin embargo, en el tercer método simplemente hay que desplazar hr[n] a la posición i y hacer una multiplicación entre ambas señales. Decimos que en el primer caso hay una suma en "vertical" mientras que en el segundo caso hay una suma en "horizontal" (simples nombres).