

Transformada de la Place.

- Demuestre si los siguientes sistemas de la forma $y = H(x)$ son sistemas lineales e invariantes en el tiempo (SLIT) - (Simular en Python).

1. $y[n] = x[n]/3 + 2x[n-1] - y[n-1]$

2. $y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x^2[k]$

3. $y[n] = \text{median}(x[n])$; donde median es la función mediana sobre una ventana de tamaño 3.

4. $y[t] = Ax(t) + B$; $A, B \in \mathbb{R}$.

①. Linealidad Sistema [1]

Sea $x_1[n] \rightarrow y_1[n]$, y $x_2[n] \rightarrow y_2[n]$, definido por.

$$y_1[n] = \frac{x_1[n]}{3} + 2x_1[n-1] - y_1[n-1]$$

$$y_2[n] = \frac{x_2[n]}{3} + 2x_2[n-1] - y_2[n-1]$$

Se quiere probar que

$$x[n] = ax_1[n] + bx_2[n]$$

$$y[n] = ay_1[n] + by_2[n]$$

Sustituimos .

$$y[n] = \frac{ax_1[n] + bx_2[n]}{3} + 2(ax_1[n-1] + bx_2[n-1]) - y[n-1]$$

Comparación directa:

$$y[n-1] = \frac{ax_1[n-1] + bx_2[n-1]}{3}$$

$$\bullet y[n] = \frac{ax_1[n] + bx_2[n]}{3}$$

Se cumple la Propiedad de linealidad.

$$\Rightarrow x[n-n_0] = \frac{x[n-n_0] + 2x[n-n_0-1] - y[n-n_0-1]}{3}$$

\Rightarrow Como la forma de la ecuación no cambia al desplazar la entrada, se dice que el Sistema es invariante en el tiempo, por tanto el Sistema es SLT.

② Sistema 2 (Linealidad de el)

$$\text{Sea } x[n] = ax_1[n] + bx_2[n]; y[n] = \sum_{k=-\infty}^n x^2[k]$$
$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^n (a^2 x_1^2[k] + b^2 x_2^2[k] + 2ab x_1[k] x_2[k])$$

Factorizando tenemos:

$$= \sum_{k=-\infty}^n (a^2 x_1^2[k] + 2ab x_1[k] x_2[k] + b^2 x_2^2[k])$$

$$\neq a \sum x_1^2 + b \sum x_2^2[k]$$

No cumple la propiedad de linealidad

=> Invariante en el tiempo:

desplazando $x[n] \rightarrow x[n-n_0]$:

$$y[n] = \sum_{\kappa=-\infty}^n x^2[\kappa-n_0] = \sum_{\kappa=-\infty}^{n-n_0} x^2[\kappa] = y[n-n_0]$$

Complete convarianza en el tiempo
como no cumple ambas condiciones

Linealidad \times

Invariante \checkmark

El Sistema no es SLT

3o Sistema 3. $y[n] = \bar{x}(x[n-1], x_n; x[n+1])$

Linealidad: Se tiene en cuenta que la mediana no es una operación lineal, ejemplo:

• $x_1 = [1, 1, 1]; \bar{x} = 1$

• $x_2 = [3, 3, 3]; \bar{x} = 3$

Pero $0,5 \cdot 1 + 0,5 \cdot 3 = 2$, Or en general falla

$x_3 = [0, 5, 100]; \bar{x} = 5$

$x_4 = [0, 6, 100]; \bar{x} = 6$

$x = x_3 + x_4 = [0, 11, 200], \bar{x} = 11$

Pero no siempre ocurre $\bar{x}_3 + \bar{x}_4 = 5 + 6 = 11$ por lo que el comportamiento, no es garantizado.

* No es lineal \bar{x} .

→ Invarianza en el tiempo:

Si se desplaza la Señal, también se desplaza la salida y el sistema si es constante en el tiempo.

Por tanto:

Linealidad: X

Invarianza: ✓

El Sistema No es LTI

4. Sistema 4.

$$y(t) = A \cdot (t) + B; \text{ Linealidad}$$

→ Se requiere que:

$$T\{ax_1(t) + bx_2(t)\} = aT\{x_1(t)\} + bT\{x_2(t)\}$$

$$\text{Verificación: } T\{x(t)\} = Ax(t) + B$$

Por tanto:

$$T\{ax_1 + bx_2\} = A \cdot (ax_1 + bx_2) + B$$

Mientras que:

$$\begin{aligned} aT\{x_1\} + bT\{x_2\} &= a(Ax_1 + B) + b(Ax_2 + B) \\ &= A(ax_1 + bx_2) + (a+b)B \end{aligned}$$

Solo si $B = 0$; Pero si $B \neq 0$

Es lineal cuando $B = 0$

— Invariante en el tiempo.

Si se desplaza la entrada.

$$x(t) \rightarrow x(t - t_0) \Rightarrow y(t) = A \cdot (t - t_0) + B = y(t - t_0)$$

\Rightarrow Es variante en el tiempo.

Solo si $B = 0$ es SLIT. ✓

Pero si $B \neq 0$ No es SLIT ✗