Escuela de Ingeniería Electrónica

EL-5805 Procesamiento Digital de Señales

Prof.: Ing. José Miguel Barboza Retana, MSc.

Examen Corto #3. (14 puntos, 1pto c/u)

Nombre: ______Carné: _____

- 1. ¿Cuál de las siguientes ecuaciones de diferencias denota a un sistema todo polos?
 - a) y(n) = x(n) + y(n-1).
 - b) y(n) = x(n+1) y(n-1) x(n-1).
 - c) y(n) = x(n) x(n-1) + y(n-3).
 - d) y(n) = x(n-3) + x(n-100).
 - e) y(n) = y(n-1) + y(n-3) y(n-5).
 - f) Ninguna de las anteriores.
- 2. Un sistema descrito por una ecuación de diferencias con coeficientes constantes es:
 - a) Estable e invariante en el tiempo.
 - b) Estable y Causal.
 - c) Lineal e invariante en el tiempo.
 - d) No causal.
 - e) Ninguna de las anteriores.
- 3. El sistema caracterizado por la ecuación de diferencias y(n) = 2x(n-1) + x(n-2) x(n) tiene una respuesta al impulso:
 - a) Causal y finita.
 - b) Causal e infinita.
 - c) Bilateral y finita.
 - d) Bilateral e infinita.
 - e) Causal y estable.
 - f) Ninguna de las anteriores.

4. Dado un sistema caracterizado por la ecuación de diferencias

$$y(n) = Ay(n-2) + By(n-3) - Cx(n) + Dx(n-1)$$

(La entrada al sistema es x(n) y la salida es y(n)). Para la función de transferencia H(z) del sistema se cumple que:

- a) Tiene cuatro polos determinados por los coeficientes A, B, C y D.
- b) Tiene dos polos determinados por los coeficientes C y D.
- c) Tiene dos polos determinados por A, B, C y D.
- d) Tiene dos ceros determinados por C y D.
- e) Tiene dos polos determinados por A y B.
- f) Ninguna de las anteriores
- 5. La función de transferencia $H(z) = \frac{1}{1-z^{-2}}$ tiene dos polos: uno en z = 1 y otro en z = -1. Si la ROC es |z| > 1, entonces la respuesta impulsional es:

a)
$$h(n) = \left\{ \dots, -1, 0, -1, 0, -1, 0, 0 \right\}$$

b)
$$h(n) = \left\{ \underbrace{0}_{\uparrow}, 0, -1, 0, -1, 0, -1, 0, -1, \dots \right\}$$

c)
$$h(n) = \{1, 0, 1, 0, 1, 0, 1, \dots\}$$

d)
$$h(n) = \left\{ \dots, 1, 0, 1, 0, 1, 0, \frac{1}{n} \right\}$$

e)
$$h(n) = \left\{ \dots, -1, 0, -1, 0, 1, 0, 1, 0, \dots \right\}$$

- f) Ninguna de las anteriores
- 6. La transformada z de x(n), con $x(n+2)=2^nu(n)$ es:

a)
$$X(z) = \frac{z}{2(z-1)}$$
, ROC: $|z| > 1$.

b)
$$X(z) = \frac{z-2}{2}$$
, ROC: $|z| > 0$.

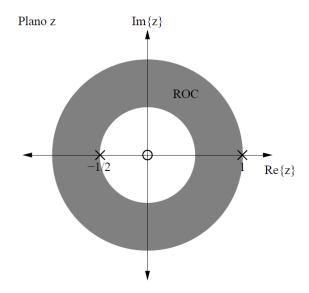
c)
$$X(z) = \frac{1}{z(z-2)}$$
, ROC: $|z| > 2$.

d)
$$X(z) = \frac{z}{z-2}$$
, ROC: $|z| > 2$.

e)
$$X(z) = \frac{1}{z-2}$$
, ROC: $|z| > 2$.

f) Ninguna de las anteriores

7. La respuesta impulsional de un sistema con el siguiente diagrama de polos y ceros utilizando la región de convergencia (ROC) anular indicada con gris y una ganancia unitaria está definida por:



a)
$$h(n) = \frac{-2u(n-1)}{3(-2)^n} - \frac{2u(-n)}{3}$$

b)
$$h(n) = \frac{-2u(n-1)}{3(-2)^n} + \frac{2u(n-1)}{3}$$

c)
$$h(n) = \frac{2u(-n)}{3(-2)^{-n}} + \frac{2u(n-1)}{3}$$

d)
$$h(n) = \frac{2u(-n)}{3(-2)^{-n}} - \frac{2u(-n)}{3}$$

- e) La transformada z no existe y por tanto no hay respuesta impulsional.
- f) Ninguna de las anteriores.
- 8. ¿Cuántas señales x(n) están asociadas con la transformada z: $X(z) = \frac{z^3}{(z^2-1)(z-2)(z-3)}$?
 - a) Una señal.
 - b) Dos señales.
 - c) Tres señales.
 - d) Cuatro señales.
 - e) Cinco señales.
 - f) Ninguna de las anteriores

- 9. ¿Cuál de las siguientes afirmaciones es válida?
 - a) Los polos de la función de transferencia del sistema determinan la forma de la respuesta natural y los polos de la transformada z de la señal de entrada la forma de la respuesta forzada.
 - b) Los ceros de la función de transferencia del sistema determinan la forma de la respuesta natural y los polos de la transformada z de la señal de entrada la forma de la respuesta forzada.
 - c) La forma de las respuestas natural y forzada dependen únicamente de los polos del sistema.
 - d) Solo los ceros de la transformada z de la señal de entrada tienen influencia en la forma de la respuesta forzada.
 - e) Los ceros de la función de transferencia no tienen ninguna influencia en las respuestas natural y forzada.
 - f) Ninguna de las anteriores
- 10. Si un sistema tiene ciertas condiciones iniciales diferentes de cero, la diferencia con la respuesta de estado cero en el dominio z es:
 - a) Un cambio en la posición de los polos de la respuesta forzada.
 - b) Un cambio en la posición de los polos de la respuesta natural.
 - c) Un cambio en los coeficientes constantes de la respuesta forzada.
 - d) Un cambio en los coeficientes constantes de las respuestas natural y forzada.
 - e) Un cambio en los coeficientes constantes de la respuesta natural.
 - f) Ninguna de las anteriores
- 11. Un sistema en reposo regido por la ecuación de diferencias

$$y(n) = \frac{5}{4}y(n-1) - \frac{1}{4}y(n-2) + x(n)$$

Tiene como entrada la señal:

$$x(n) = u(n) - \left[1 + \frac{3}{(-2)^{n+1}}\right]u(n-1)$$

Para la función de transferencia del sistema y la transformada z de x(n) y y(n), que son H(z), X(z) y Y(z) respectivamente, se cumple:

a)
$$H(z) = \frac{1}{(1-z^{-1})\left(1-\frac{1}{4}z^{-1}\right)}, \ X(z) = \frac{1+\frac{1}{4}z^{-1}}{1+\frac{1}{2}z^{-1}}, \ Y(z) = \frac{1+\frac{1}{4}z^{-1}}{(1-z^{-1})\left(1-\frac{1}{4}z^{-1}\right)\left(1+\frac{1}{2}z^{-1}\right)}$$

b)
$$H(z) = \frac{1}{(1-z^{-1})(1-\frac{1}{4}z^{-1})}, \ X(z) = \frac{1-\frac{1}{4}z^{-1}}{1-\frac{1}{2}z^{-1}}, \ Y(z) = \frac{1}{(1-z^{-1})(1-\frac{1}{2}z^{-1})}$$

c)
$$H(z) = \frac{1}{(1-z^{-1})\left(1-\frac{1}{4}z^{-1}\right)}, \ X(z) = \frac{1+\frac{1}{4}z^{-1}}{1-\frac{1}{2}z^{-1}}, \ Y(z) = \frac{1+\frac{1}{4}z^{-1}}{(1-z^{-1})\left(1-\frac{1}{4}z^{-1}\right)\left(1-\frac{1}{2}z^{-1}\right)}$$

d)
$$H(z) = \frac{1}{(1-z^{-1})(1-\frac{1}{4}z^{-1})}, \ X(z) = \frac{1-\frac{1}{4}z^{-1}}{1+\frac{1}{2}z^{-1}}, \ Y(z) = \frac{1}{(1-z^{-1})(1+\frac{1}{2}z^{-1})}$$

e)
$$H(z) = \frac{1}{(1-z^{-1})\left(1-\frac{1}{4}z^{-1}\right)}, \ X(z) = \frac{1-\frac{1}{4}z^{-1}}{1+\frac{1}{2}z^{-1}}, \ Y(z) = \frac{1}{(1+z^{-1})\left(1+\frac{1}{2}z^{-1}\right)}$$

- f) Ninguna de las anteriores
- 12. Un sistema no causal con función de transferencia $H(z) = \frac{z}{z-1/2} + \frac{2z}{z-j} + \frac{2z}{z+j}$ se rige por la siguiente ecuación de diferencias:

a)
$$y(n) = \frac{x(n-1)}{2} - x(n-2) + \frac{x(n-3)}{2} + 5y(n) - 2y(n-1) + y(n-2)$$

b)
$$y(n) = 2y(n+3) - y(n+2) + 2y(n+1) - 10x(n+3) + 4x(n+2) - 2x(n+1)$$

c)
$$y(n) = \frac{-y(n-1)}{2} + y(n-2) - \frac{y(n-3)}{2} + 5x(n) - 2x(n-1) + x(n-2)$$

d)
$$y(n) = -10y(n+3) + 4y(n+2) - 2y(n+1) - 10x(n+3) + 4x(n+2) - 2x(n+1)$$

e)
$$y(n) = \frac{y(n-1)}{2} - y(n-2) + \frac{y(n-3)}{2} + 5x(n) - 2x(n-1) + x(n-2)$$

f) Ninguna de las anteriores

13. Un sistema causal tiene como función de transferencia $H(z) = \frac{2z^2}{z^2 - 1/100}$. La respuesta al impulso bajo condiciones iniciales y(-1) = y(-2) = -1 es:

a)
$$y(n) = \frac{u(n)}{10^n} + \frac{u(n)}{(-10)^n}$$

b)
$$y(n) = \frac{211u(n)}{200(10)^n} + \frac{191u(n)}{200(-10)^n}$$

c)
$$y(n) = \frac{11u(n)}{200(10)^n} - \frac{9u(n)}{200(-10)^n}$$

d)
$$y(n) = \frac{201u(n)}{10^{2n}}$$

e)
$$y(n) = \frac{209}{200} \left(\frac{-1}{10}\right)^n u(n) + \frac{189}{200} \left(\frac{1}{10}\right)^n u(n)$$

- f) Ninguna de las anteriores
- 14. El sistema de segundo orden, cuya función de transferencia tiene dos polos simples en z=1/2 y z=2. Además, tiene un cero simple en z=5/4. Este sistema es estable si su respuesta impulsional es:

a)
$$h(n) = -u(-n-1)\left[2^n + \left(\frac{1}{2}\right)^n\right]$$

b)
$$h(n) = -u(-n)\left(\frac{1}{2}\right)^n + \frac{2^n}{4}u(n-1)$$

c)
$$h(n) = -u(-n-1)\left(\frac{1}{2}\right)^n + 2^n u(n)$$

d)
$$h(n) = -u(-n-1)2^n + u(n)\left(\frac{1}{2}\right)^n$$

e)
$$h(n) = -u(-n-1)\left(\frac{1}{2}\right)^n + u(n)2^n$$

f)
$$h(n) = u(n-1) \left(\frac{1}{2}\right)^n - \frac{2^n}{4} u(-n)$$

g) Ninguna de las anteriores