DIGITAL SIGNAL PROCESSING

Processamento Digital de Sinais

DIGITAL SIGNAL PROCESSING

Aula 4 - Sinais e Sistemas de Tempo Discreto (Part. 2)

OPERAÇÕES ENTRE SINAIS

Transformação da Variável Dependente

MUDANÇA DE ESCALA DE AMPLITUDE

$$y[n] = c \times x[n]$$

>> y = c * x %onde x é um vetor e c um escalar

ADIÇÃO

$$y[n] = x_1[n] + x_2[n]$$

ADIÇÃO IN MATLAB

$$y[n] = x_1[n] + x_2[n]$$

```
function [y,n] = sigadd(x1,n1,x2,n2)

n = min(min(n1),min(n2)):max(max(n1),max(n2)); % duration of y(n)

y1 = zeros(1,length(n)); y2 = y1; % initialization

y1(find((n>=min(n1))&(n<=max(n1))==1))=x1; % x1 with duration of y

y2(find((n>=min(n2))&(n<=max(n2))==1))=x2; % x2 with duration of y

y = y1+y2;
```

MULTIP. AMOSTRA POR AMOSTRA

$$y[n] = x_1[n].x_2[n]$$

MULTIP. AMOSTRA POR AMOSTRA IN MATLAB

$$y[n] = x_1[n].x_2[n]$$

```
function [y,n] = sigmult(x1,n1,x2,n2)

n = min(min(n1),min(n2)):max(max(n1),max(n2)); % duration of y(n)

y1 = zeros(1,length(n)); y2 = y1; % initialization

y1(find((n>=min(n1))&(n<=max(n1))==1))=x1; % x1 with duration of y

y2(find((n>=min(n2))&(n<=max(n2))==1))=x2; % x2 with duration of y

y = y1.*y2;
```

MULTIP. AMOSTRA POR AMOSTRA IN MATLAB

$$y[n] = x_1[n].x_2[n]$$

```
function [y,n] = sigmult(x1,n1,x2,n2)

n = min(min(n1),min(n2)):max(max(n1),max(n2)); \% duration of y(n)

y1 = zeros(1,length(n)); y2 = y1; \% initialization

y1(find((n>=min(n1))&(n<=max(n1))==1))=x1; \% x1 with duration of y

y2(find((n>=min(n2))&(n<=max(n2))==1))=x2; \% x2 with duration of y

y = y1.*y2; y1 e y2 são matrizes unidimensionais, logo deve-se utilizar o operador .*
```

para evitar que o Matlab realize multiplicação matricial entre y1 e y2

DIFERENCIAÇÃO

$$y[n] = x[n] - x[n-1]$$

INTEGRAÇÃO

$$y[n] = \sum_{i=0}^{n} x[i]$$

OPERAÇÕES ENTRE SINAIS

Transformação da Variável Independente

DESLOCAMENTO NO TEMPO

$$y[n] = x[n - n_0]$$

 n_0 > 0 deslocamento à direita n_0 < 0 deslocamento à esquerda

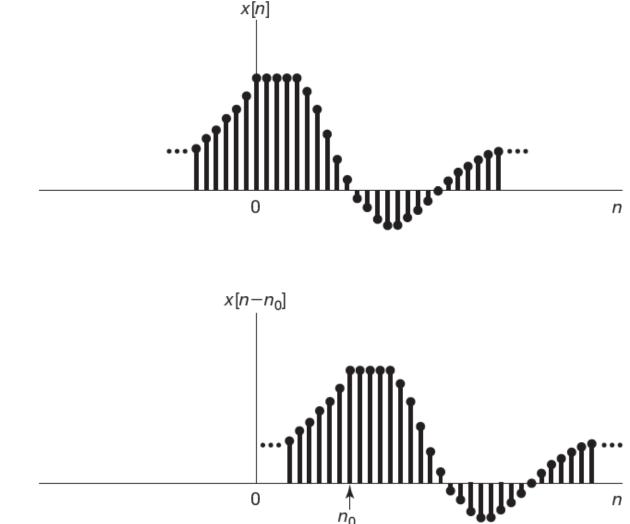
DESLOCAMENTO NO TEMPO IN MATLAB

$$y[n] = x[n - n_0]$$

```
function [y,n] = sigshift(x,m,k)
n = m+k;
y = x;
```

DESLOCAMENTO NO TEMPO

Sinal de tempo discreto relacionados por um deslocamento no tempo. Nesta figura, $n_0>0$, de modo que $x[n-n_0]$ é uma versão atrasada de x[n] (isto é, cada ponto em x[n] aparece atrasado em $x[n-n_0]$



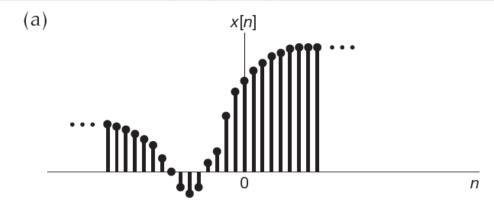
REFLEXÃO NO TEMPO

$$y[n] = x[-n]$$

 n_0 > 0 deslocamento à direita n_0 < 0 deslocamento à esquerda

REFLEXÃO NO TEMPO

(a) Sinal de tempo discreto x[n]; (b) sua reflexão x[-n] em relação a n = 0



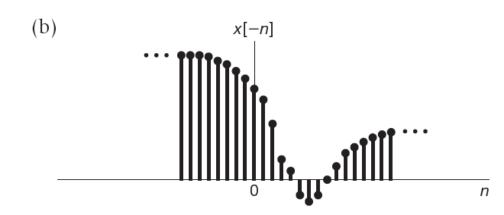


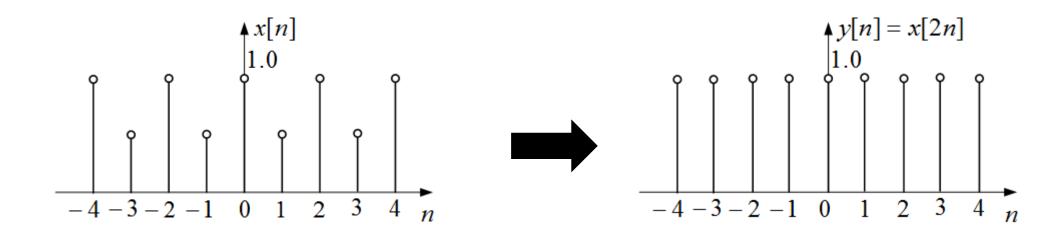
Figura 1.10 (a) Sinal de tempo discreto x[n]; (b) sua reflexão x[-n] em relação a n = 0.

MUDANÇA DE ESCALA DE TEMPO

$$y[n] = x[kn]$$

k > 1, y[n] será a versão comprimida de x[n] 0 < k < 1, y[n] será a versão expandida de x[n]*

MUDANÇA DE ESCALA DE TEMPO



OPERAÇÕES ENTRE SINAIS

Potência e Energia de um Sinal

ENERGIA

$$E_{x} = \sum_{-\infty}^{\infty} x[n]x^{*}[n] = \sum_{-\infty}^{\infty} |x[n]|^{2}$$

POTÊNCIA

$$P_{x} = \frac{1}{N} \sum_{0}^{N-1} |x[n]|^{2}$$

SINAIS PARES E ÍMPARES

SINAL PAR

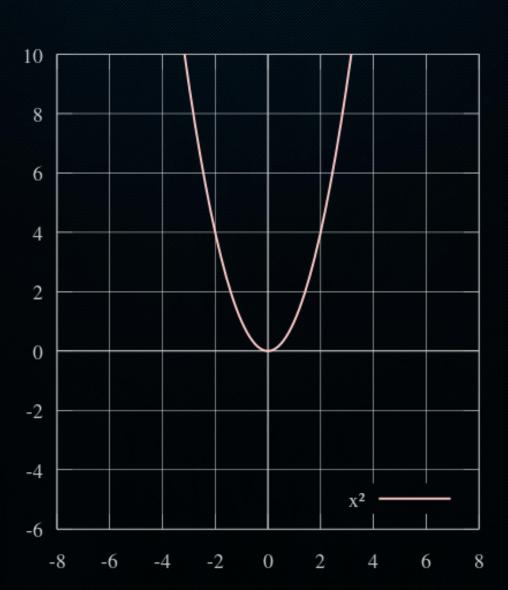
$$x[n] = x[-n]$$

Exemplos:

$$x[n] = \cos(\omega_0 n)$$

 $x[n] = n^2$

SINAL PAR



SINAL ÍMPAR

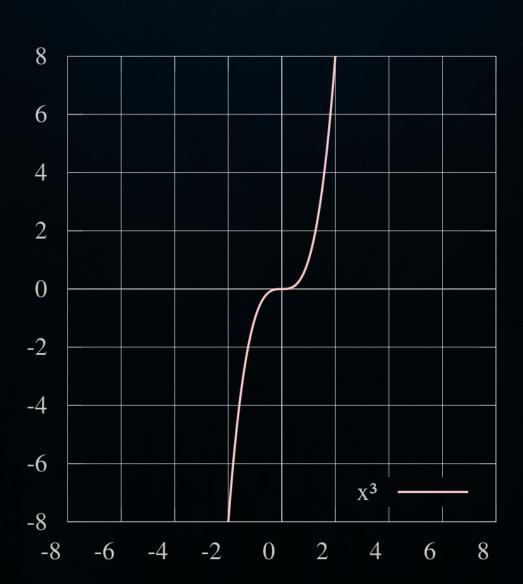
$$x[n] = -x[-n]$$

Exemplos:

$$x[n] = \sin(\omega_0 n)$$

 $x[n] = n^3$

SINAL ÍMPAR



$$x[n] = x_e[n] + x_o[n]$$

Um sinal real qualquer x[n] pode ser decomposto em uma componente par (x_e) e uma ímpar (x_o)

$$x_e[n] = \frac{1}{2}[x[n] + x[-n]]$$

$$x_o[n] = \frac{1}{2}[x[n] - x[-n]]$$

```
function [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      % Real signal decomposition into even and odd parts
      % [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      if any(imag(x) \sim = 0)
            error('x is not a real sequence')
      end
      m = -fliplr(n);
      m1 = min([m,n]); m2 = max([m,n]); m = m1:m2;
      nm = n(1)-m(1); n1 = 1:length(n);
      x1 = zeros(1, length(m)); x1(n1+nm) = x; x = x1;
      xe = 0.5*(x + fliplr(x)); xo = 0.5*(x - fliplr(x));
```

```
function [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      % Real signal decomposition into even and odd parts
      % [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      if any(imag(x) \sim = 0)
             error('x is not a real sequence')
      end
      m = -fliplr(n);
      m1 = min([m,n]); m2 = max([m,n]); m = m1:m2;
      nm = n(1)-m(1); n1 = 1:length(n);
      x1 = zeros(1, length(m)); x1(n1+nm) = x; x = x1;
      xe = 0.5*(x + fliplr(x)); xo = 0.5*(x - fliplr(x));
```

Somente números reais

```
function [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      % Real signal decomposition into even and odd parts
      % [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      if any(imag(x) \sim = 0)
            error('x is not a real sequence')
      end
      m = -fliplr(n);
      m1 = min([m,n]); m2 = max([m,n]); m = m1:m2;
      nm = n(1)-m(1); n1 = 1:length(n);
      x1 = zeros(1, length(m)); x1(n1+nm) = x; x = x1;
      xe = 0.5*(x + fliplr(x)); xo = 0.5*(x - fliplr(x));
```

Sen = [12345], m = [-5-4-3-2-1]

```
function [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      % Real signal decomposition into even and odd parts
      % [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      if any(imag(x) \sim = 0)
            error('x is not a real sequence')
      end
      m = -fliplr(n);
      m1 = min([m,n]); m2 = max([m,n]); m = m1:m2;
      nm = n(1)-m(1); n1 = 1:length(n);
      x1 = zeros(1, length(m)); x1(n1+nm) = x; x = x1;
      xe = 0.5*(x + fliplr(x)); xo = 0.5*(x - fliplr(x));
```

```
Se n = [1, 2, 3, 4, 5]

m = [-5, -4, -3, -2, -1]

m1 = -5, m2 = 5

m = [-5, -4, ... 4, 5]
```

```
function [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      % Real signal decomposition into even and odd parts
      % [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      if any(imag(x) \sim = 0)
            error('x is not a real sequence')
      end
      m = -fliplr(n);
      m1 = min([m,n]); m2 = max([m,n]); m = m1:m2;
      nm = n(1)-m(1); n1 = 1:length(n);
      x1 = zeros(1, length(m)); x1(n1+nm) = x; x = x1;
      xe = 0.5*(x + fliplr(x)); xo = 0.5*(x - fliplr(x));
```

```
Se n = [1, 2, 3, 4, 5]

m = [-5, -4, -3, -2, -1]

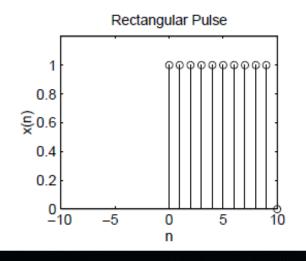
m1 = -5, m2 = 5

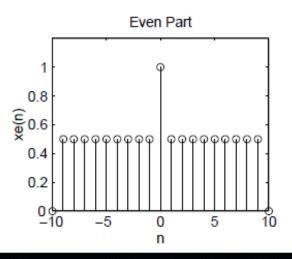
m = [-5, -4, ... 4, 5]

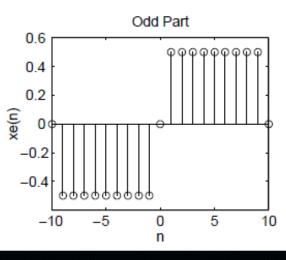
nm = 5, n1 = [1 ... 5]
```

```
function [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      % Real signal decomposition into even and odd parts
                                                                  Se n = [1, 2, 3, 4, 5]
      % [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
                                                                m = [-5, -4, -3, -2, -1]
      if any(imag(x) \sim = 0)
                                                                      m1 = -5, m2 = 5
             error('x is not a real sequence')
                                                                   m = [-5, -4, ..., 4, 5]
      end
      m = -fliplr(n);
                                                                  nm = 6, n1 = [1 ... 5]
      m1 = min([m,n]); m2 = max([m,n]); m = m1:m2;
                                                           x1 = [0 \ 0 \ 0 \ ... \ 0] (11 \ zeros)
      nm = n(1)-m(1); n1 = 1:length(n);
                                                              x1[6+n[1:5]] = x[n[1:5]]
      x1 = zeros(1, length(m)); x1(n1+nm) = x; x = x1;
      xe = 0.5*(x + fliplr(x)); xo = 0.5*(x - fliplr(x));
```

```
function [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      % Real signal decomposition into even and odd parts
      % [xe, xo, m] = evenodd(x,n)
      if any(imag(x) \sim = 0)
            error('x is not a real sequence')
      end
                                                  Aplica fórmula da decomposição
      m = -fliplr(n);
                                                              em sinais par e ímpar
      m1 = min([m,n]); m2 = max([m,n]); m = m1:m2;
      nm = n(1)-m(1); n1 = 1:length(n);
      x1 = zeros(1, length(m)); x1(n1+nm) = x; x = x1;
      xe = 0.5*(x + fliplr(x)); xo = 0.5*(x - fliplr(x));
```







EXERCÍCIOS PROPOSTOS

Matlab

- Dada a função $x[n]=3\delta[n+2]-2u[n-5]-u[2n]$, faça:
 - a) implemente em Matlab a função x[n], usando subplot (1 para cada um dos termos de x[n], e um para o próprio x[n]). Use o comando stem
 - b) plote (stem) a derivada (diferença) deste sinal
 - C) plote (stem) a integral deste sinal

