

4.27) Calcular la convolución de $y(t)$ de los sig. pares de señales $x(t)$ y $h(t)$, calculando primero $X(\omega)$ y $H(\omega)$, aplicando prop. de convolución y por último obteniendo la transformada inversa.

Datos: $x(t)$ y $h(t)$

Pasos: 1. Calcular $H(\omega)$ y $X(\omega)$

2. Aplicar prop. convolución $Y(\omega) = X(\omega) \cdot H(\omega)$

3. Aplicar Antitransformada para obtener $Y(t)$

(a) i) $x(t) = t \cdot e^{-2t} \cdot u(t)$; $h(t) = e^{-4t} \cdot u(t)$
 $a=2$ $a=4$

1) Calcular $X(\omega)$ y $H(\omega)$ utilizando Fórmulas

$$F_{14}(t \cdot e^{-at} \cdot u(t); \operatorname{Re}\{a\} > 0) \Rightarrow \frac{1}{(a + j\omega)^2} \quad F_{13}(e^{-at} \cdot u(t)) \Rightarrow \frac{1}{a + j\omega}$$

$$X(\omega) = \frac{1}{(2 + j\omega)^2} \quad H(\omega) = \frac{1}{4 + j\omega}$$

2) Calcular $Y(\omega)$ Aplicando prop. de convolución $X(\omega) \cdot H(\omega) = Y(\omega)$

$$Y(\omega) = X(\omega) \cdot H(\omega) = \frac{1}{(2 + j\omega)^2} \cdot \frac{1}{(4 + j\omega)}$$

2.1) Aplicar descomposición en fracciones parciales

$$\frac{1}{(2 + j\omega)^2} \cdot \frac{1}{(4 + j\omega)} = \frac{A}{(2 + j\omega)^2} + \frac{B}{(2 + j\omega)} + \frac{C}{(4 + j\omega)}$$

$$1 = \frac{A(2 + j\omega)^2(4 + j\omega)}{(2 + j\omega)^2} + \frac{B(2 + j\omega)^2(4 + j\omega)}{(2 + j\omega)} + \frac{C(2 + j\omega)^2(4 + j\omega)}{(4 + j\omega)}$$

$$1 = A(4 + j\omega) + B(2 + j\omega)(4 + j\omega) + C(2 + j\omega)^2$$

$$\text{con } j\omega = -2, \text{ cancelo } B \text{ y } C \Rightarrow 1 = A(4 + (-2)) + B \cdot 0 + C \cdot 0 \Rightarrow \boxed{A = \frac{1}{2}}$$

$$\text{con } j\omega = -4, \text{ cancelo } A \text{ y } B \Rightarrow 1 = A \cdot 0 + B \cdot 0 + C(2 + (-4))^2 \Rightarrow \boxed{C = \frac{1}{4}}$$

$$\text{con } j\omega = 0 \quad 1 = \frac{1}{2}(4 + 0) + B(2 + 0)(4 + 0) + \frac{1}{4}(2 + 0)^2 \Rightarrow \boxed{B = -\frac{1}{4}}$$

Rearmando

$$Y(\omega) = \frac{1/2}{(2 + j\omega)^2} + \frac{(-1/4)}{(2 + j\omega)} + \frac{1/4}{(4 + j\omega)}$$

$a=2 \quad a=2 \quad a=4$

3) Calcular $Y(t)$ antitransformando $F_{13}^{-1} \quad F_{14}^{-1}$

$$y(t) = \frac{1}{2} t \cdot e^{-2t} \cdot u(t) - \frac{1}{4} e^{-2t} \cdot u(t) + \frac{1}{4} e^{-4t} \cdot u(t)$$

(a) ii) $y(t) = \frac{1}{4} t \cdot e^{-2t} \cdot u(t) - \frac{1}{4} e^{-2t} \cdot u(t) + \frac{1}{4} t \cdot e^{-4t} \cdot u(t) + \frac{1}{4} e^{-4t} \cdot u(t)$

$x(t) = t \cdot e^{-2t} \cdot u(t)$
 $h(t) = e^{-4t} \cdot u(t)$

4.42) La salida $y(t)$ de un sistema LTI causal está relacionada con la entrada $x(t)$ por la ecuación diferencial

$$\frac{dy(t)}{dt} + 2y(t) = x(t)$$

a) Determine la respuesta en frecuencia $H(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)}$ del sistema

1- transformar prop. $\frac{d^n(x(t))}{dt^n} \Rightarrow (j\omega)^n \cdot x(\omega)$

$$j\omega \cdot Y(\omega) + 2Y(\omega) = X(\omega)$$

2) Armo $H(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)}$ $(j\omega + 2) \cdot Y(\omega) = X(\omega)$

$$\frac{(j\omega + 2) \cdot Y(\omega)}{X(\omega)} = 1 \Rightarrow H(\omega) = \frac{1}{(j\omega + 2)}$$

b) si $x(t) = e^{-t} u(t)$ determine $Y(\omega)$

1- transformo la ecuac. diferencial y reemplazo $x(t)$ por $F_{13} e^{-at} u(t) = \frac{1}{a + j\omega}$

$$j\omega \cdot Y(\omega) + 2Y(\omega) = \frac{1}{(1 + j\omega)} X(\omega)$$

2- Despejo $Y(\omega)$

$$Y(\omega) \cdot (j\omega + 2) = \frac{1}{1 + j\omega} \Rightarrow Y(\omega) = \frac{1}{(1 + j\omega)} \cdot \frac{1}{(2 + j\omega)}$$

c) usando técnica de expansión x fracc. parciales determinar $Y(t)$

1- Aplico expans x fracc. parciales

$$Y(\omega) = \frac{1}{1 + j\omega} \cdot \frac{1}{2 + j\omega} = \frac{A}{1 + j\omega} + \frac{B}{2 + j\omega}$$

$$1 = A(2 + j\omega) + B(1 + j\omega) \rightarrow \text{si } j\omega = -1 \quad 1 = A(2 + (-1)) + B(0) \Rightarrow A = 1$$

$$\rightarrow \text{si } j\omega = -2 \quad 1 = A(0) + B(1 + (-2)) \Rightarrow B = -1$$

$$Y(\omega) = \frac{1}{1 + j\omega} + \frac{(-1)}{2 + j\omega}$$

2- calculo $y(t)$ antitransformando $Y(\omega)$ $F_{13}^{-1} \frac{1}{a + j\omega} \Rightarrow e^{-at} u(t)$

$$y(t) = 1 \cdot e^{-t} u(t) - 1 \cdot e^{-2t} u(t)$$

$$d) i \quad x(\omega) = \frac{1 + j\omega}{2 + j\omega}$$

$$Y(\omega) = \frac{1 + j\omega}{(2 + j\omega)^2}$$

$$y(t) = (-1) \cdot t \cdot e^{-2t} u(t) + e^{-2t} u(t)$$

4.43) La entrada y la salida de un sistema LTI causal están relacionadas por la ecuación diferencial.

$$\frac{d^2 y(\tau)}{d\tau^2} + 6 \frac{dy(\tau)}{d\tau} + 8 y(\tau) = 2x(\tau)$$

a) Encuentre la rta al impulso de este sistema.

1. Calculamos $H(\omega)$ por inspección sabiendo que $H(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)}$.

Por propiedad $\frac{d^n (x(\tau))}{d\tau^n} \Rightarrow (j\omega)^n \cdot X(\omega)$

$$(j\omega)^2 \cdot Y(\omega) + 6(j\omega) \cdot Y(\omega) + 8 Y(\omega) = 2 X(\omega)$$

$$Y(\omega) [j\omega^2 + 6j\omega + 8] = 2 X(\omega)$$

$$H(\omega) = \frac{Y(\omega)}{X(\omega)} = \frac{2}{(j\omega^2 + 6j\omega + 8)} = \frac{2}{(4 + j\omega)(2 + j\omega)} = \frac{A}{(4 + j\omega)} + \frac{B}{(2 + j\omega)}$$

Expansión x fracc. parciales

$$2 = A(2 + j\omega) + B(4 + j\omega) \rightarrow \text{si } j\omega = -4 \Rightarrow 2 = A(2 - 4) + B \cdot 0 \Rightarrow \boxed{A = -1}$$

$$\rightarrow \text{si } j\omega = -2 \Rightarrow 2 = A \cdot 0 + B(4 - 2) \Rightarrow \boxed{B = 1}$$

$$H(\omega) = \frac{-1}{(4 + j\omega)} + \frac{1}{(2 + j\omega)}$$

$a=4 \quad a=2$

2. Antitransformo $H(\omega)$ para obtener $h(\tau)$ $\mathcal{F}^{-1} \frac{1}{a + j\omega} \rightarrow e^{-a\tau} \cdot u(\tau)$

$$h(\tau) = (-1) \cdot e^{-4\tau} \cdot u(\tau) + e^{-2\tau} \cdot u(\tau)$$

b) cuál es la respuesta $y(\tau)$ si $x(\tau) = \tau \cdot e^{-2\tau} \cdot u(\tau)$

2 opciones $\begin{cases} x(\tau) * h(\tau) \Rightarrow y(\tau) \\ X(\omega) \cdot H(\omega) = Y(\omega) \xrightarrow{\mathcal{F}^{-1}} y(\tau) \end{cases}$

$$y(\tau) = -\frac{1}{4} e^{-4\tau} \cdot u(\tau) + \frac{1}{4} e^{-2\tau} \cdot u(\tau) - \frac{1}{2} \tau \cdot e^{-2\tau} \cdot u(\tau) + \frac{\tau^2}{2} \cdot e^{-2\tau} \cdot u(\tau)$$