

P1) Sist. LTI „ $h[n] = \left(\frac{j}{2}\right)^n u[n]$

- Estabilidad? Si, ya que $\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h[n]| < \infty$ al tratarse de una progresión geométrica de razón $|\frac{1}{2}|$.
- Causal \rightarrow Si „ valores de $h[n]$ son nulos para $n < 0$
- FIR? No pues los valores en su dominio son ∞ .
- Variante? No. Se puede demostrar fácilmente pero es que lo dice el enunciado!

P2) $x(t) = \sin(2\pi F_0 t)$ „ $F_0 = 120.0$ Hz

F_s para que el muestreo de la señal temporal genere una secuencia periódica?

La secuencia generada será

$$x[n] = \sin 2\pi \frac{F_0}{F_s} n$$

Y para ser periódica deberá verificar: $f = \frac{F_0}{F_s} / F_0, F_s \in \mathbb{Z}$
 es definitivo, que se pueda generar un n.º de ciclos de la señal en un n.º exacto de muestras.

$$f = \frac{F_0}{F_s} = \frac{1200}{1600} = \frac{3}{4} \Rightarrow 3 \text{ ciclos en } 4 \text{ muestras.}$$

↑
frecuencia
directa (ciclos
muestras)

Muchos de los otros valores cumplen esta condición ya que admiten n.ºs racionales.

NOTA: Otra cosa sería si con esta frecuencia de muestreo, la señal podría recuperarse posteriormente, pues no se verifica la condición del T. Nyquist.

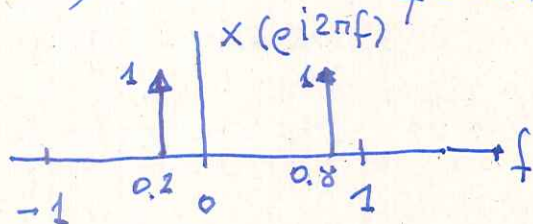
P3)

$$x(t) = e^{j2\pi f_0 t}$$

$$f_0 = 1500 \text{ Hz}$$

Se muestrea a F_s .

¿Para qué valor de F_s la señal discreta resultante es un tono en $f = -0.2$?

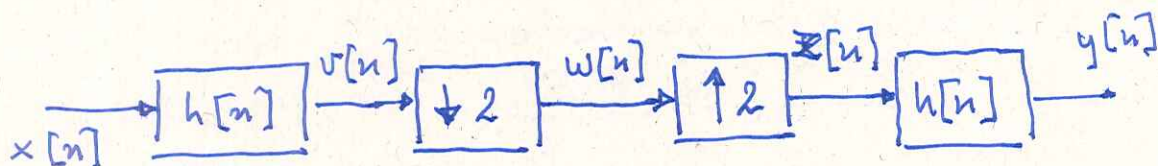


Compliendo la condición de periodicidad en ω , de 0 a 2π , o su equivalente en f (de 0 a 1), obtenemos que el valor en el semieje positivo es de $f = 0.8$. Por tanto:

$$f = \frac{f_0}{F_s} \Rightarrow F_s = \frac{f_0}{f} = \frac{1500}{0.8} = \underline{\underline{1875 \text{ Hz}}}$$

P4) No entra en próximos exámenes.

P5)



$$h[n] = \delta[n] - \delta[n-1]$$

\Rightarrow Al valor que entra de $x[n]$ se le resta el anterior: $x[n-1]$.

y por tanto, generalizando, a la señal $x[n]$ se le resta la señal $x[n-1]$.

Así:

$$x[n] = [1, 2, 3, 5, -1, -6, 8, 10]$$

$$x[n-1] = [0, 1, 2, 3, 5, -1, -6, 8, 10]$$

$$v[n] = [1, 1, 1, 2, -6, -5, 14, 2, -10]$$

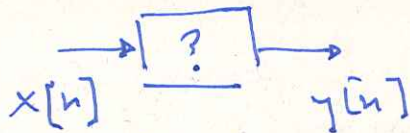
$$w[n] = [1, 1, -6, 14, -10]$$

$$z[n] = [1, 0, 1, 0, -6, 0, 14, 0, -10]$$

$$z[n-1] = [0, 1, 0, 1, 0, -6, 0, 14, 0, -10]$$

$$y[n] = [1, -1, 1, -1, -6, 6, 14, -14, -10, 10]$$

P6)

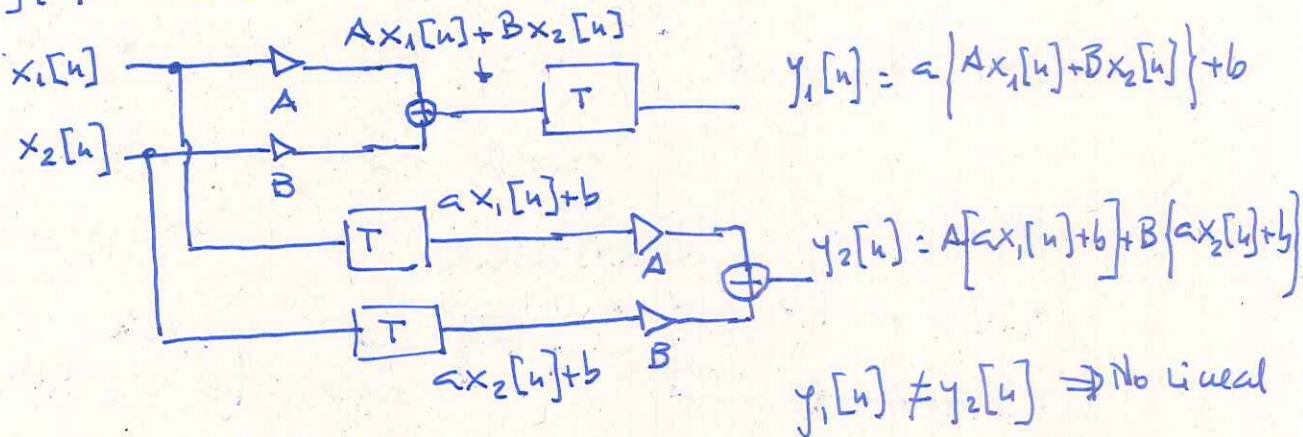


¿Cuál de las relaciones verifica sistema lineal, invariante, causal y estable?

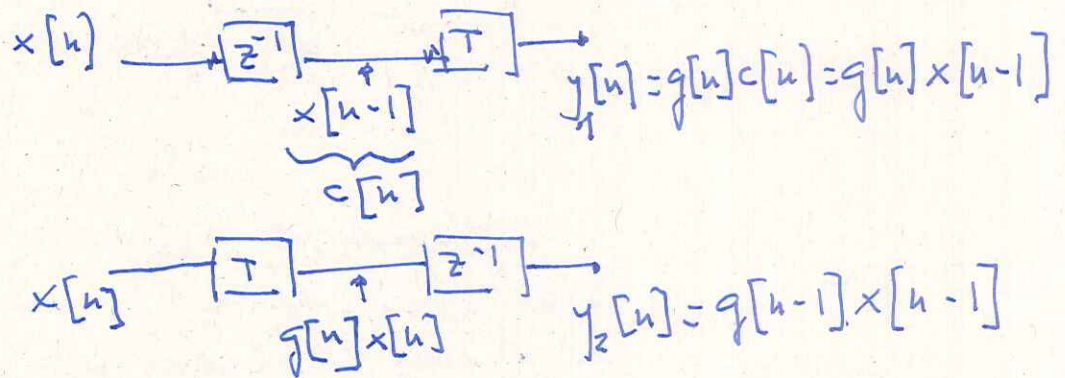
Descartaremos, en principio, por la propiedad más evidente que no cumple.

a) $y[n] = \sum_{k=n-N}^N x[k]$ → No es causal; p.e. para valores de $N > 0$ y $n < 0$ necesitamos conocer valores futuros.

b) $y[n] = ax[n] + b$ → No es lineal



c) $y[n] = g[n]x[n]$ → No es invariante



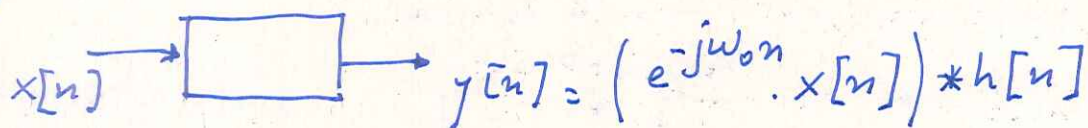
d) $y[n] = x[n] \cos \omega_0 + x[n-1]$

- Estable (claramente está acotada su salida si la entrada lo está)
- Causal (no existen valores futuros)
- Lineal (fácil demostrarlo con los ejemplos anteriores)
- Invariante (" " ")

77) ¿Qué sistemas no es causal?

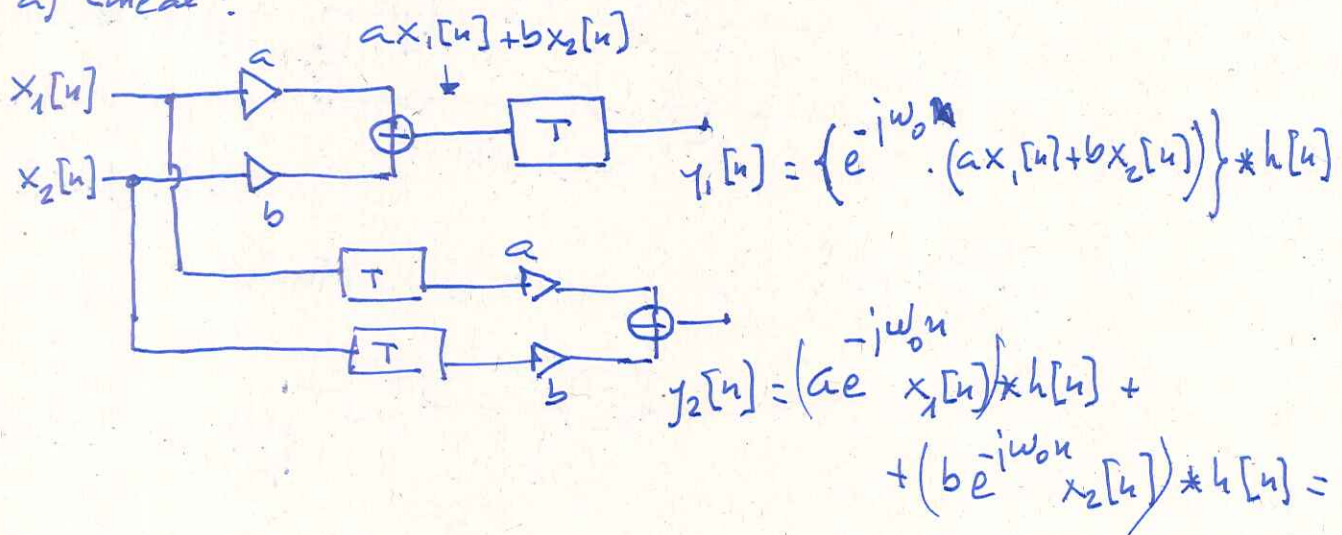
- a) $y[n] = x^2[n]u[n]$ ~ Causal. Solo depende de valores actuales.
- b) $y[n] = x[n] + x[n-3] + x[n-10]$ ~ Causal. Solo depende de valores actuales y pasados.
- c) $y[n] = x[n] - x[n^2-n]$ ~ No es causal. Existen valores de n negativos (p.e. $n=-3$) para los que necesitamos conocer futuros.
- d) $\prod_{k=1}^N x[n-k]$ ~ Causal. Solo depende de valores pasados.

78)



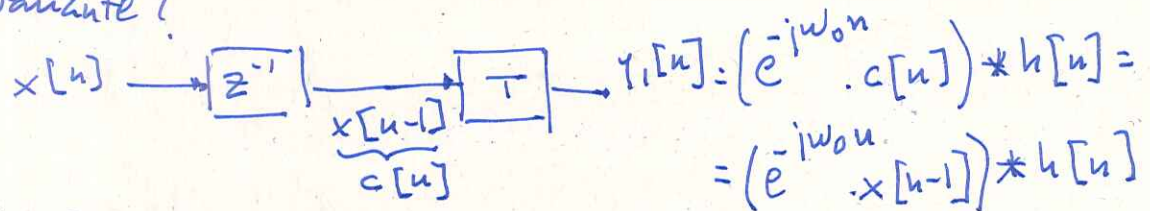
Siendo $h[n]$ un sistema (TI, causal y estable)

a) Lineal?



aplicando la p. distributiva de la convolución con respecto a la suma. $\Rightarrow y_1[n] \Rightarrow$ Lineal

b) Invariante?



$$y_1[n] = (e^{-j\omega_0 n} \cdot c[n]) * h[n] = (e^{-j\omega_0 n} \cdot x[n-1]) * h[n]$$

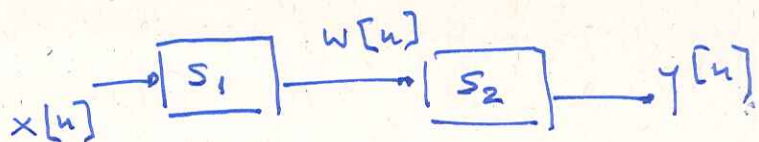
$$y_2[n] = (e^{-j\omega_0(n-1)} \cdot x[n-1]) * h[n]$$

c) Si es causal

d) Si es estable

$y_1[n] \neq y_2[n] \Rightarrow$ No es invariante

P9)



Nota: Entenderemos que se trata de saber si la conexión en cascada de 2 sistemas LTI causales y estables es a la vez un sistema LTI, causal y estable. La respuesta es que sí, hay multitud de ejemplos que lo confirman.

Las respuestas b y c no son correctas debido a que pueden existir cancelaciones entre ambos sistemas.

P10) $x[n] \rightarrow \boxed{h[n]} \rightarrow y[n] = x[n] * h[n]$

$$x[n] = [2, -1]$$

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

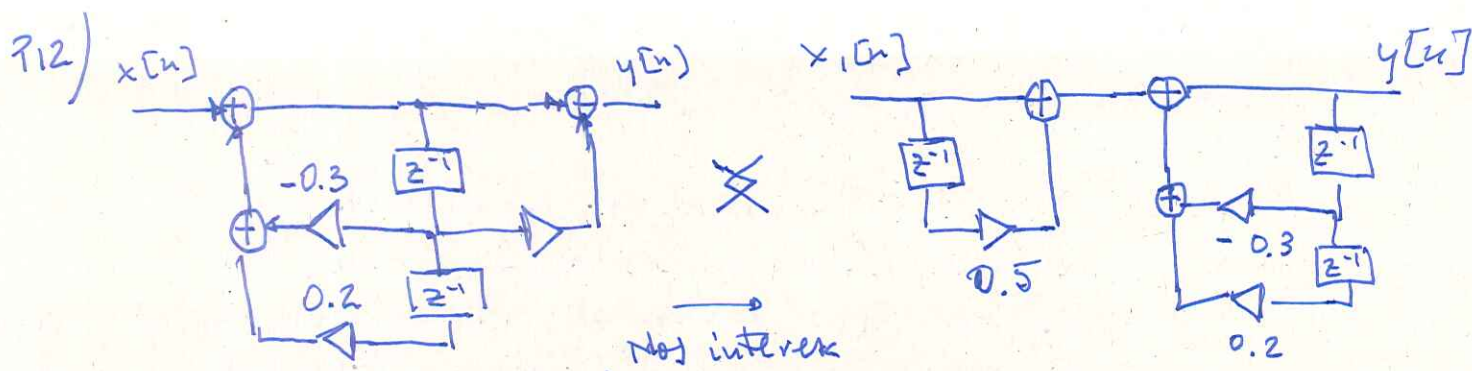
$x[k]$	2	-1		
$h[-k]$	1	2	-1	$y[0] = -2$
$h[1-k]$		1	2	$y[1] = 5$
$h[2-k]$			1	$y[2] = 0$
$h[3-k]$				$y[3] = -1$
$h[4-k]$				$y[4] = 0$
				\vdots

Por tanto: $y[n] = [0, -2, 5, 0, -1, 0, \dots]$

P11) $y[n] + y[n-1] = x[n] + x[n-1] - 2x[n-2]$

$$Y(e^{j\omega})[1 + e^{-j\omega}] = X(e^{j\omega})[1 + e^{-j\omega} - 2e^{-j2\omega}]$$

$$\begin{aligned}
 H(e^{j\omega}) &= \frac{Y(e^{j\omega})}{X(e^{j\omega})} = \frac{1 + e^{-j\omega} - 2e^{-j2\omega}}{1 + e^{-j\omega}} = 1 - \frac{2e^{-j2\omega}}{1 + e^{-j\omega}} = 1 - \frac{2e^{-j2\omega}}{e^{-j\omega/2}(e^{j\omega/2} + e^{-j\omega/2})} \\
 &= 1 - \frac{2e^{j\frac{3}{2}\omega}}{2 \cos \omega/2} = 1 - \frac{e^{j\frac{3}{2}\omega}}{\cos(\omega/2)}
 \end{aligned}$$



no interesa
verlo con una
clase realimentación
(duplicando el bloque z^{-1}
superior e intercambiando
bloques).

$$y[n] = x[n] + 0.5x[n-1] - 0.3y[n-1] + 0.2y[n-2] \Rightarrow$$

$$\Rightarrow y[n] + 0.3y[n-1] - 0.2y[n-2] = x[n] + 0.5x[n-1] \Rightarrow$$

$$\Rightarrow H(e^{j\omega}) = \frac{1 + 0.5e^{-j\omega}}{1 + 0.3e^{-j\omega} - 0.2e^{-j2\omega}}$$

P13)

$$x_1[n] = \{1, 1, 1, 1, 0, 0, 1, 1, 1\} \xrightarrow[N=9]{DFT} X_1[k]$$

$$x_2[n] = \{0, 0, 1, 1, 1, 1, 1, 0, 0\} \rightarrow X_2[k]$$

$$y[n] = x_1[n] \otimes x_2[n] \xleftarrow{IDFT} X_1[k] \cdot X_2[k]$$

$x_1[n]$	1	1	1	1	0	0	1	1	1
$\tilde{x}_2[-n]p_9[n]$	0	0	0	1	1	1	1	1	0
$\tilde{x}_2[1-n]p_9[n]$	0	0	0	0	1	1	1	1	1
$\tilde{x}_2[2-n]p_9[n]$	1	0	0	0	0	1	1	1	1

$\rightarrow y[0] = 3$
 $\rightarrow y[1] = 3$
 $\rightarrow y[2] = 4$

714)

(ya no hace falta seguir) !

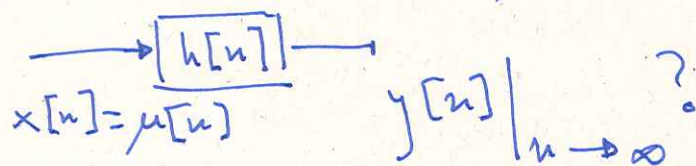
Calcular $x[n]$

De tablas: $\frac{\text{Sen}(2\pi f_c n)}{\pi n} \xrightarrow{DFT} \text{Rect}\left(\frac{f}{2f_c}\right)$

Por tanto, con $X(e^{j2\pi f}) = \text{Rect}\left(\frac{f}{1/4}\right) \Rightarrow f_c = 1/8 \Rightarrow x[n] = \frac{\text{Sen}\left(\frac{\pi}{4}n\right)}{\pi n}$

P15)
P16)
P17) } no entran en este examen

P18) Sistema LTI, $h[n] = a^n u[n]$, $|a| < 1$



$$y[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[n-k] \cdot h[k] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u[n-k] a^k u[k] = \sum_{k=0}^n a^k = \frac{1}{1-a}$$

$n \rightarrow \infty$
 $|a| < 1$

P19) no entra en este examen

P20) $x[n] = [1, 2, 3, 5, -1, -6, 8, 10]$ $\xrightarrow{\text{DFT}} X(e^{j\omega}) \xrightarrow{\text{IDFT}} X(e^{j\omega}) \Big|_{\omega = \frac{2\pi}{5}k}$
 $k = 0, 1, 2, 3, 4$
 $y[n] ?$

Sabemos que

$$y[n] = \sum_{r=-\infty}^{\infty} x[n+rN] \xrightarrow{\text{IDFT}} X[k]$$

(Sobre esta propiedad:
conviene pensar en la
dualidad sobre el
Teorema de muestreo de
una señal temporal)

Por tanto:

$N=5$

$r=0 \rightarrow x[n]$	1	2	3	5	-1	-6	8	10
$r=1 \rightarrow x[n-N]$						1	2	3
$r=2 \rightarrow$ fuera contexto								
$r=-1 \rightarrow x[n+N]$	-6	8	10					
$r \leq -2 \rightarrow$ fuera contexto								

$y[n] = [-5, 10, 13, 5, -1]$

P21) no entra en este



P21) No entra en este examen

$$P22) \quad x[n] = [1, 2, 3, 5, -1, -6, 8, 10] \xrightarrow[\text{(N=9)}]{\text{DFT}} X[k] \quad k=0, 1, \dots, 8$$
$$y[n] ? \xleftarrow{\text{IDFT}} X^*[k]$$

Siendo $x[n] \longleftrightarrow X[k]$

Sabemos por propiedades:

$$x^*[n] \longleftrightarrow X^*[-k]$$

Por lo que siendo $x[n]$ una secuencia real:

$$x[n] = x^*[n] \longleftrightarrow X[k] = X^*[-k]$$

$$\Downarrow$$
$$X^*[k] = X[-k] \quad (1)$$

También que

$$x[-n] \longleftrightarrow X[-k] \quad (2)$$

Por tanto, uniendo (1) y (2)

$$x[-n] \longleftrightarrow X^*[k]$$

NOTA.- En estas propiedades hay que entender, y por facilidad de notación, que las transformadas inversas generan secuencias periódicas (también que los inversos en f se limitan al n.º de N muestras, pues serían igualmente periódicas al ser $X(e^{j\omega})$).

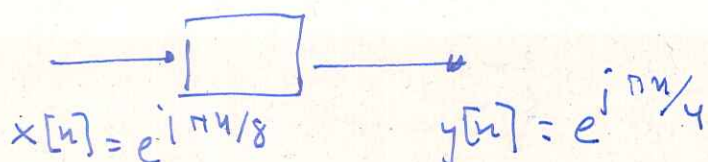
Así:

$$y[n] = [1, 0, 10, 8, -6, -1, 5, 3, 2]$$

↑

$$\tilde{x}[n] = \dots 10, 0, \underline{1, 2, 3, 5, -1, -6, 8, 10}, 0, 1, 2 \dots$$

P23/



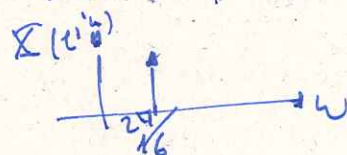
Si fuera un sistema LTI, podría caracterizarse por su respuesta impulsional $h[n]$, verificándose:

$$x[n] * h[n] = y[n] \rightarrow X(e^{j\omega}) \cdot H(e^{j\omega}) = Y(e^{j\omega}) \quad (1)$$

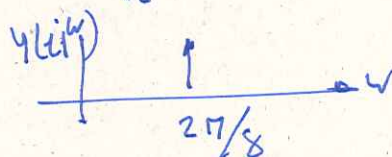
Sabiendo que

$$e^{j\omega_0 n} \xrightarrow{\text{DTFT}} 2\pi \delta(\omega - \omega_0) \text{ , Periódica en } 2\pi$$

$$X(e^{j\omega}) = 2\pi \delta\left(\omega - \frac{2\pi}{16}\right)$$



$$Y(e^{j\omega}) = 2\pi \delta\left(\omega - \frac{2\pi}{8}\right)$$



Es imposible encontrar una $H(e^{j\omega})$ que multiplicada a $X(e^{j\omega})$ nos dé como resultado $Y(e^{j\omega})$.

NO es sistema LTI

P24/

$$x[n] = 2\delta[n+2] - \delta[n+1] + 3\delta[n] - \delta[n-1] + 2\delta[n-2]$$

$$X(e^{j\omega})|_{\omega=0} ?$$

$$X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j\omega n} \Rightarrow X(e^{j\omega})|_{\omega=0} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] = 2 - 1 + 3 - 1 + 2 = 5$$

P25) $x[n] \xrightarrow[N=8]{\text{DFT}} X[k] = 2 \cos\left(\frac{\pi k}{2}\right) + 2 \sin\left(\frac{14\pi k}{8}\right) + 2 \sin(\pi k)$

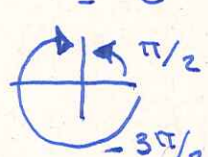
Teniendo en cuenta que si una señal $\delta[n]$ que

$$x[n] = \delta[n - n_0] \xrightarrow{\text{DFT}} e^{-j \frac{2\pi}{N} k n_0}$$

y expresando en términos de exponenciales la $X[k]$ dada

$$X[k] = e^{j \frac{\pi k}{2}} + e^{-j \frac{\pi k}{2}} + \frac{e^{j 14 \pi k / 8} - e^{-j 14 \pi k / 8}}{j} + \frac{e^{j \pi k} - e^{-j \pi k}}{j}$$

realizando las transformadas inversas para cada uno de estos sumandos, y teniendo en cuenta que los argumentos (fases) positivos los habremos de esperar en los correspondientes negativos:

$$\bullet \quad e^{j \pi k / 2} = e^{-j 3 \pi k / 8} = e^{-j \frac{2\pi}{8} k \cdot 6} \xrightarrow{\text{IDFT}} \delta[n-6]$$


$$\bullet \quad e^{-j \pi k / 2} = e^{-j \frac{2\pi}{8} k \cdot 2} \longrightarrow \delta[n-2]$$

$$\bullet \quad e^{j 14 \pi k / 8} = e^{-j \frac{2\pi}{8} k} \longrightarrow \delta[n-1]$$

$$\bullet \quad e^{-j 14 \pi k / 8} = e^{-j \frac{2\pi}{8} k \cdot 7} \longrightarrow \delta[n-7]$$

$$\bullet \quad e^{j \pi k} = e^{-j \pi k} = e^{-j \frac{2\pi}{8} k \cdot 4} \longrightarrow \delta[n-4]$$

$$\bullet \quad e^{-j \pi k} \longrightarrow \delta[n-4]$$

Por tanto, al multiplicarlo por los coeficientes constantes que tiene cada uno de ellos, obtenemos.

$$x[n] = \delta[n-6] + \delta[n-2] - j \delta[n-1] + j \delta[n-7] - j \delta[n-4] + j \delta[n-4]$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{x[n] = \delta[n-2] + \delta[n-6] + j \delta[n-7] - j \delta[n-1]}}$$

