

Eje3

Sunday, August 28, 2022 9:41 PM

Ejercicio #3

Dadas las siguientes respuestas al impulso se pide:

- Transferencia del sistema $H(z)$
- Singularidades en el plano z
- Respuesta de módulo y fase

a) *Filtro de media móvil (moving average).*

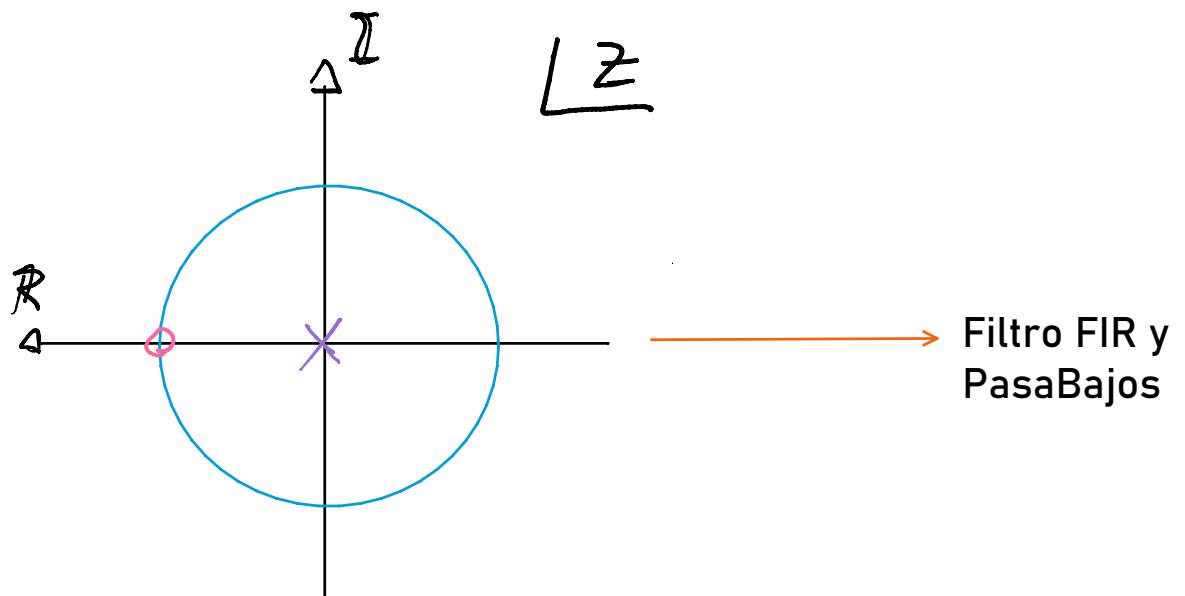
$$h_1(k) = (1, 1) \text{ significa } h(0) = 1 \text{ y } h(1) = 1$$
$$h_2(k) = (1, 1, 1)$$

1. ¿Qué modificación debería implementarse para que la salida represente la media aritmética?
2. Para el último sistema, ¿qué frecuencia de muestreo se debería adoptar si se quisiera eliminar con dicho filtro la interferencia causada por la frecuencia de línea de 50 Hz?

$$\textcircled{2}) \quad h_1(k) = (1, 1) \rightarrow h(0) = 1$$

$$h(1) = 1$$

$$H(z) = 1 + 1 \cdot z^{-1} = \frac{z + 1}{z}$$

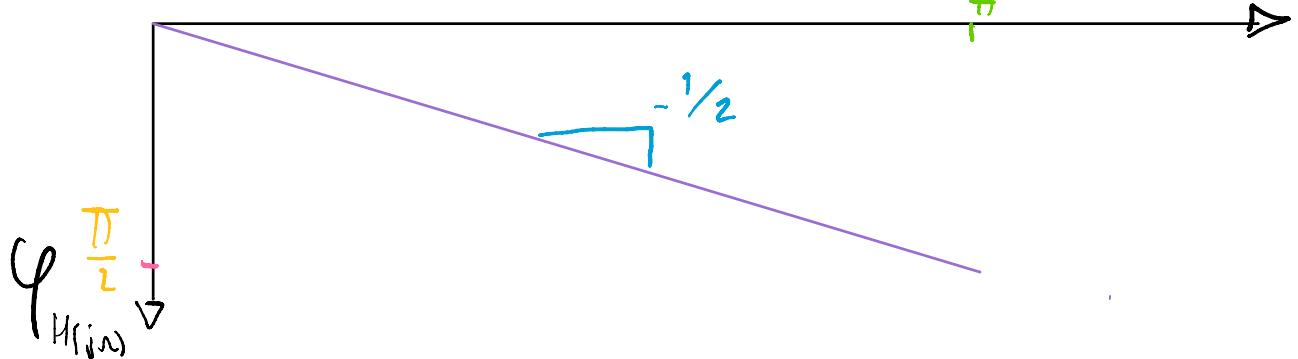


$$H(z) \Big|_{z=1 \cdot e^{j\alpha}} = \frac{1 + e^{j\alpha}}{e^{j\alpha}}$$

$$|H(j\alpha)| = e^{j\alpha/2} \cdot \frac{\left(e^{-j\alpha/2} + e^{j\alpha/2} \right)}{e^{j\alpha}}$$

$$\cos x = \frac{e^{jx} + e^{-jx}}{2} \quad \sin x = \frac{e^{jx} - e^{-jx}}{2j}$$

$$H(j\alpha) = 2 \cos\left(\frac{\alpha}{2}\right) \cdot e^{-j\frac{\alpha}{2}}$$

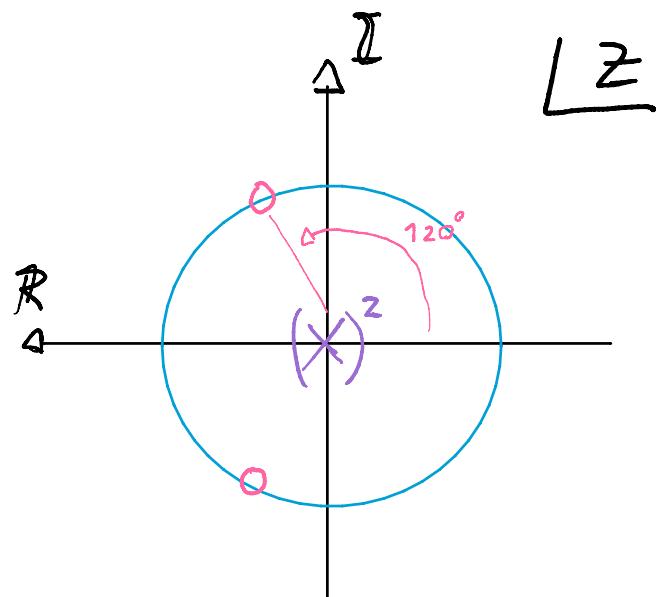


Para obtener la media aritmética, faltaria dividir por la cantidad de muestras a promediar +1 (actual)

$$h_2(k) = (1, 1, 1)$$

$$\Leftrightarrow H(z) = 1 + z^{-1} + z^{-2}$$

$$H(z) = \frac{z^2 + z + 1}{z^2}$$



Filtro FIR y Notch
Pasabajos?

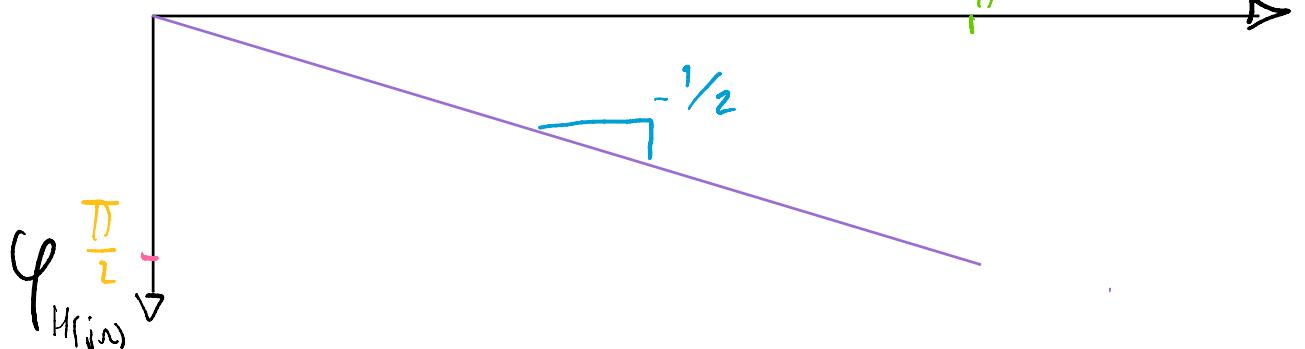
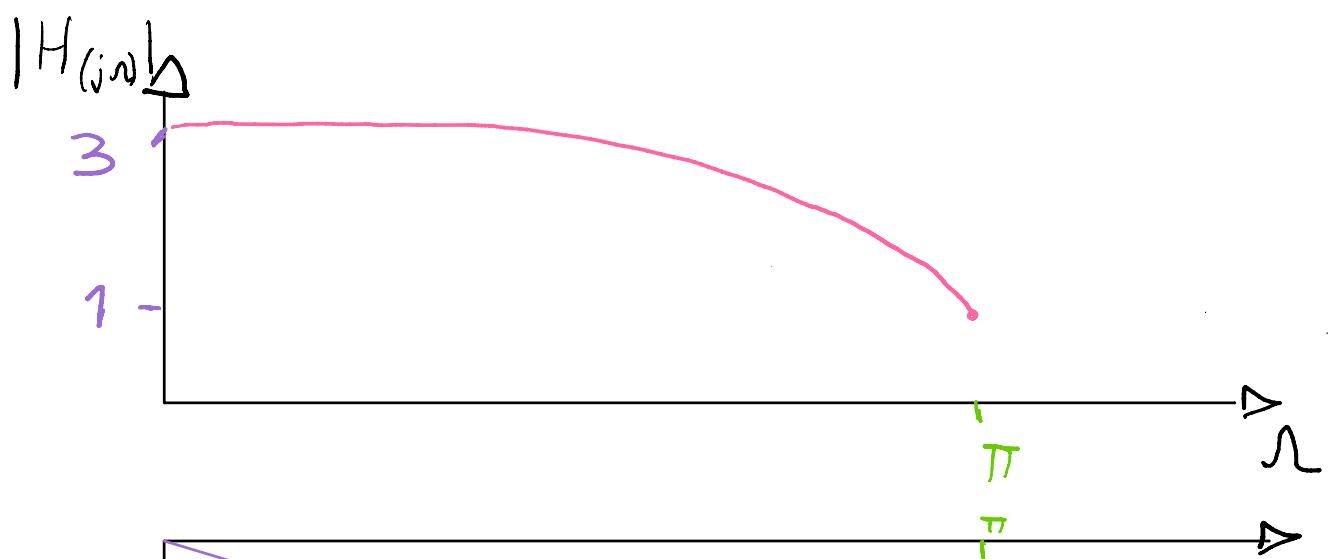
$$H(z) \Big|_{z=1 e^{j\pi}} = \frac{e^{j2\pi} + e^{j\pi} + 1}{e^{j2\pi}}$$

$$= 1 + \frac{e^{j\pi} + 1}{e^{j2\pi}}$$

$\Delta = \text{quadrant}$
 cl. antinom

$$= 1 + 2 \cos(\pi/2) \cdot \frac{e^{j\pi/2}}{e^{j2\pi}}$$

$$H(j\pi) = 1 + 2 \cos(\pi/2) \cdot e^{j - \frac{3}{2}\pi}$$



Cero en $50 M\omega$

$$\omega = \text{K} \cdot T_g \left(\frac{R}{z} \right)^{2f_s}$$

$$2\pi 50 M\omega = 2 f_s \cdot T_g \cdot \left(\frac{R_{\text{corte}}}{z} \right)$$

$$f_s = \frac{\pi \cdot 50 M\omega}{T_g (60^\circ)} = 90,68 M\omega$$

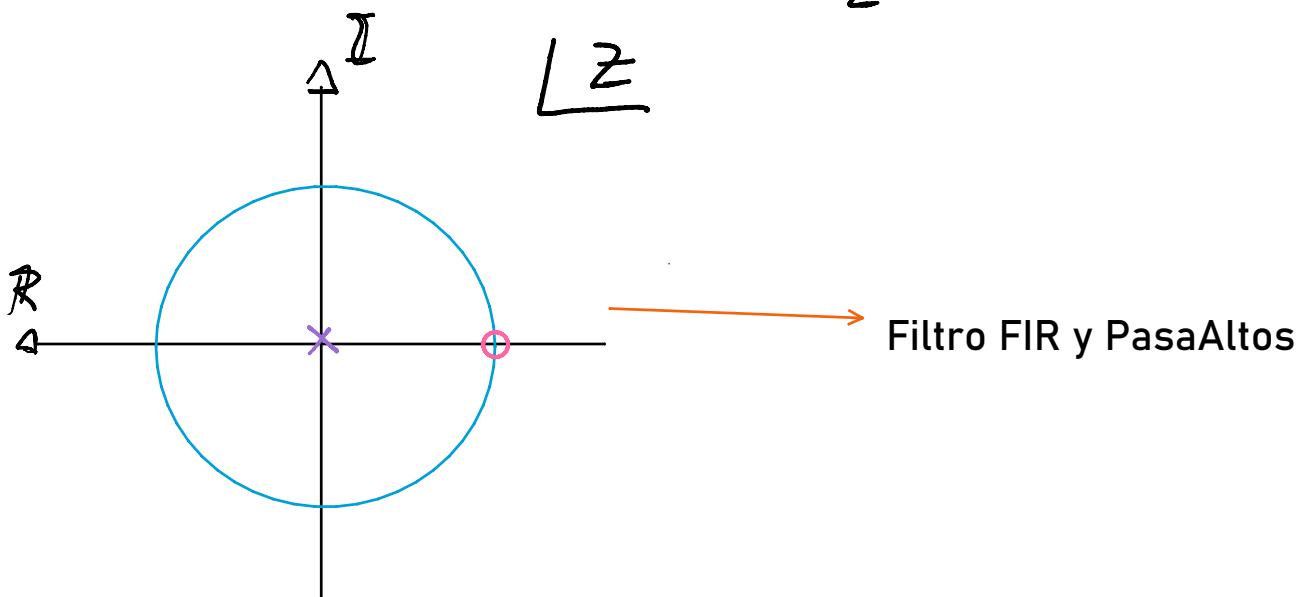
b) Filtro diferenciador

$h_1(k) = (1, -1)$ de primer orden

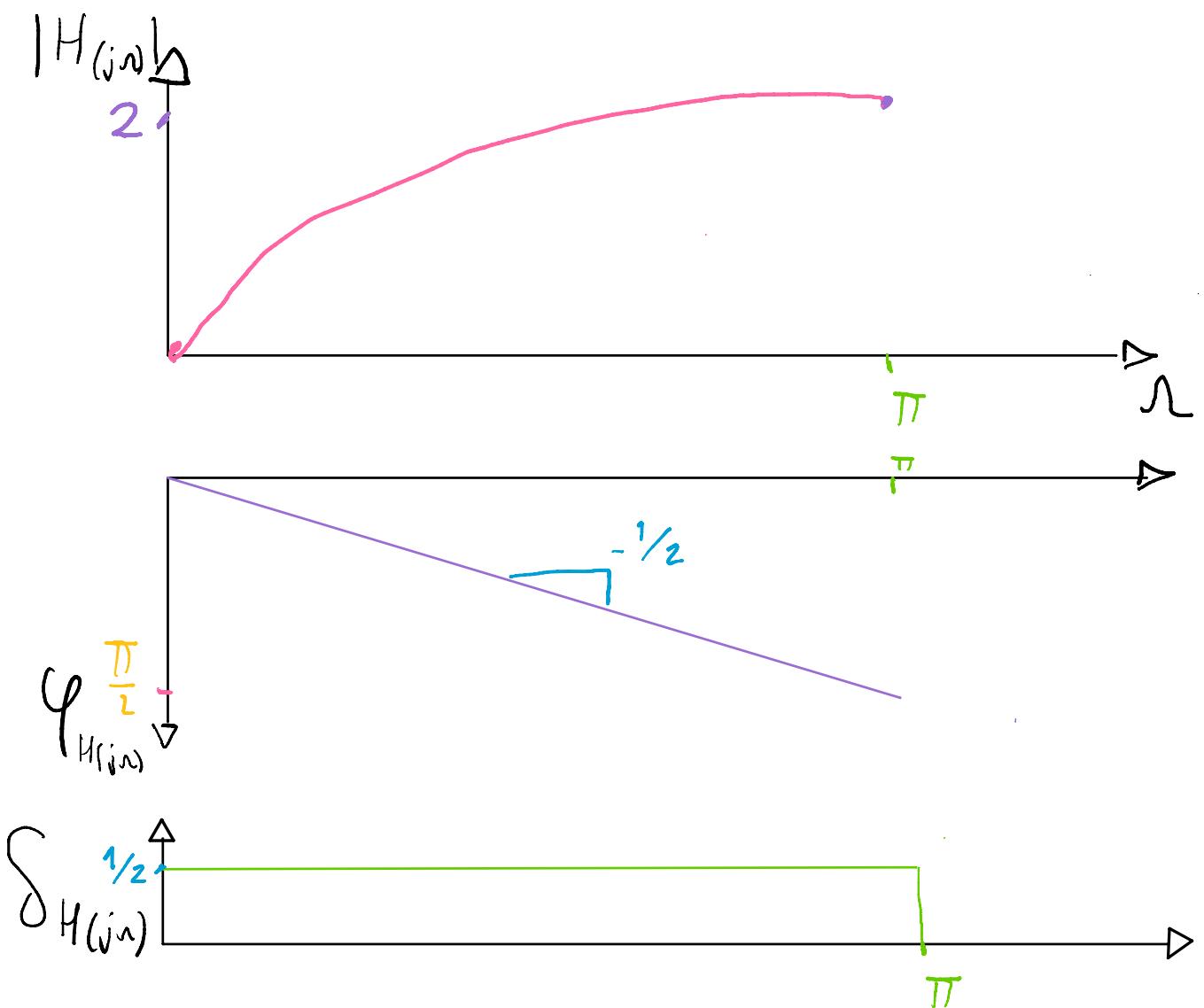
$h_2(k) = (1, 0, -1)$ de segundo orden

1. ¿Qué demora introducen ambos sistemas?
2. Hasta qué frecuencias estos sistemas se comportan como un derivador ideal. Considere una tolerancia admisible del 5% respecto a su respuesta ideal $|H(\Omega)| = \Omega$.

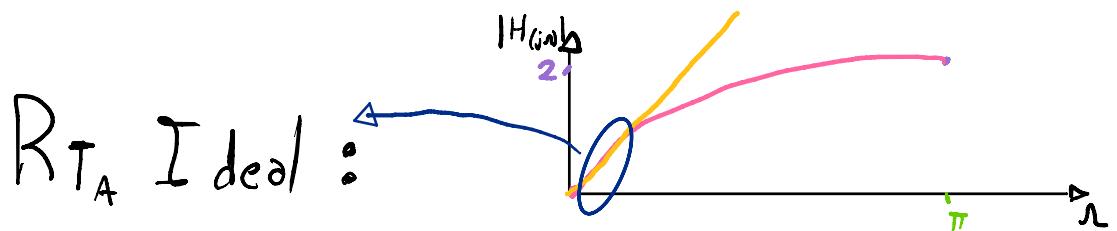
$$h_1(z) = 1 - z^{-1} = \frac{z-1}{z}$$



$$\begin{aligned}
 H(j\omega) &= \frac{e^{j\omega} - 1}{e^{j\omega}} = \frac{e^{j\omega/2} \cdot (e^{j\omega/2} - e^{-j\omega/2})}{e^{j\omega}} \\
 &= 2 \sin(\omega/2) \cdot e^{-j\omega/2}
 \end{aligned}$$



No está bueno que tenga un retardo de media muestra porque no me define si es la anterior o la actual muestra. Siempre tienen que ser enteros



R_{T_A} Ideal :

$$|M(jr)| = r = 2 \operatorname{rem}\left(\frac{r}{2}\right)$$

$$r - 2 \operatorname{rem}\left(\frac{r}{2}\right) = e$$

$$r - 2 \operatorname{rem}\left(\frac{r}{2}\right) = r \cdot 0,05$$

$$0,95 r - 2 \operatorname{rem}\left(\frac{r}{2}\right) = 0$$

Com Calco

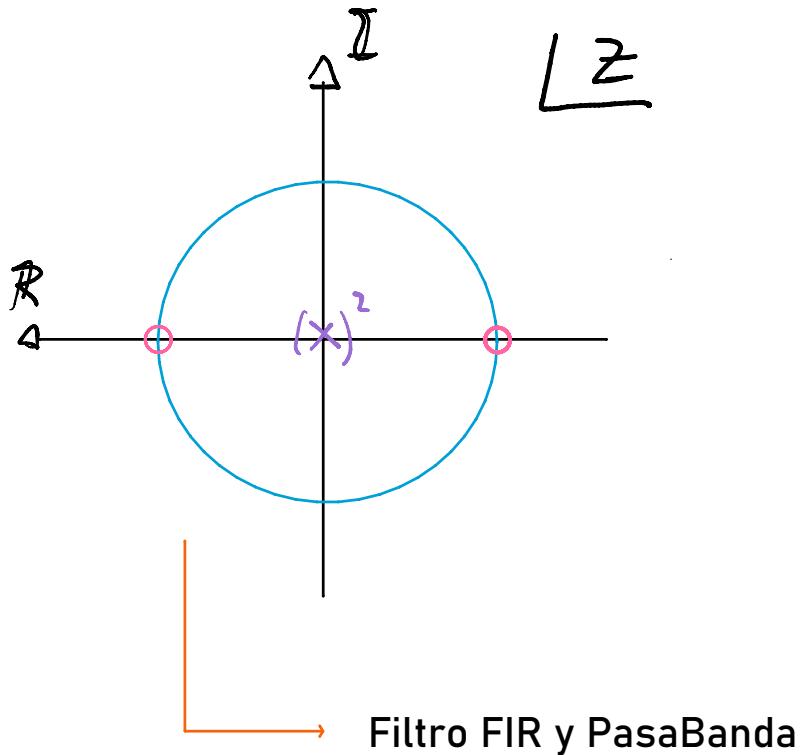
$$r_{max} = 1,104 \quad (5\% \text{ de error})$$

$$\omega = k \cdot T_g \left(\frac{r}{2}\right)$$

$$\cancel{2\pi} \cdot f_{\text{der}_{\text{Ideal}}} = \cancel{2} f_s \cdot T_g \left(\frac{1,104}{2}\right)$$

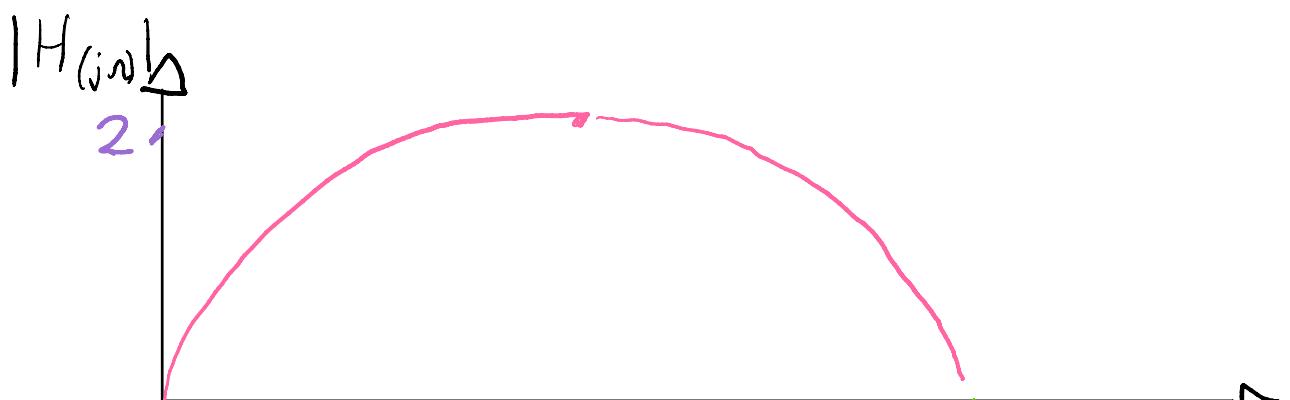
$$f_{\text{der}_{\text{Ideal}}(5\%)} = \frac{f_s \cdot 0,616}{\pi}$$

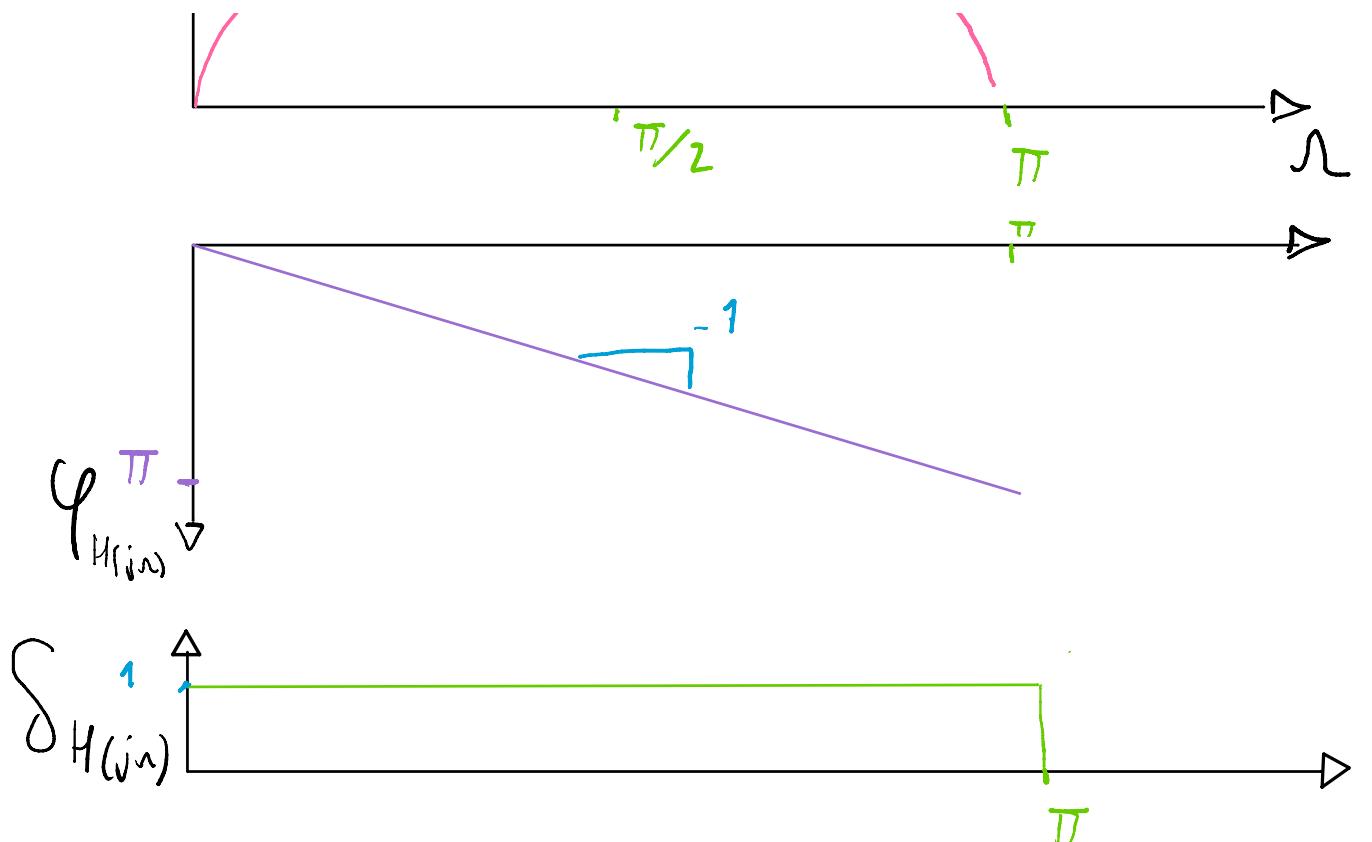
$$H_2(z) = 1 - z^{-2} = \frac{z^2 - 1}{z^2}$$



$$H_2(j\omega) = \frac{e^{j2\omega} - 1}{e^{j2\omega}} = e^{j\omega} \cdot \frac{(e^{j\omega} - e^{-j\omega})}{e^{j2\omega}}$$

$$= 2 \operatorname{Rm}(\omega) \cdot e^{j-\omega}$$





Es mejor que tenga un retardo de una muestra entera para los sistemas discretos.

Derivador Ideal :

$$\Omega - 2 \operatorname{sen}(\Omega) = e$$

$$\Omega - 2 \operatorname{sen}(\Omega) = \Omega \cdot 0,05$$

$$\Omega_{\max} = 1,95$$

5%

$$W = k \cdot \operatorname{Tg}(\Omega/2)$$

$$2\pi \cdot f_{\text{der}}_{\text{Ideal}} = 2f_s \cdot T_y \left(\frac{1,10^4}{2} \right)$$

$$f_{\text{der}}_{\text{Ideal}(5\%)} = \frac{f_s \cdot 1,47}{\pi}$$