Guía de estudio 7-Señales y Vectores

EL-5002 Modelos de Sistemas para Mecatrónica

- 1. ¿Cómo se puede clasificar las señales? Explique la clasificación de:
 - a. Señales de energía y de potencia
 - b. Señales periódicas y no periódicas
- 2. Clasifique las siguientes señales en señales de energía o de potencia y encuentre la energía o potencia normalizadas en cada caso. (todas las señales están definidas en el intervalo $-\infty < t < \infty$).

a.
$$\cos t + 2\cos 2t$$

b.
$$e^{|-t|}$$

c.
$$e^{j2\pi t}$$

d.
$$e^{-|t|}\cos 2t$$

- 3. ¿Qué es un sistema? Defina las siguientes clasificaciones de sistemas:
 - a. Sistema lineal y sistema no lineal
 - b. Sistema variente en el tiempo y sistema invariante en el tiempo
 - c. Sistema causal y sistema no causal
- 4. Sea f(t) la entrada de un sistema dado y g(t) su correspondiente salida. A continuación, se dan las relaciones entrada-salida a varios sistemas. Clasifique los sistemas en una o más de las categorías dadas en la pregunta 3:

a.
$$g(t) = 1 + f(t+1)$$

b.
$$g(t) = 2tf(t)$$

c.
$$g(t) = 2tf(t)$$

d.
$$g(t) = \int_0^t f(\tau) d\tau$$

- 5. Matemáticamente ¿cómo se define un vector? ¿cómo se puede relacionar con el concepto de tupla? ¿Se cumple con las propiedades asociativa, conmutativa, elemento opuesto y elemento neutro en vectores?
- 6. ¿Qué es un espacio vectorial completo?
- 7. Defina los siguientes conceptos para espacios vectoriales de N-dimensiones:
 - a. Producto punto o escalar.
 - b. Vectores ortogonales
 - c. Norma vectorial (Euclidean Norm)
 - d. Representación de vectores a partir de un conjunto ortogonal de vectores base.

8. Tres vectores expresados en el sistema de coordenadas cartesianos descritos por $\overline{x_1}$; $\overline{x_2}$, $\overline{x_3}$ son:

$$\bar{A} = \overline{x_1} - \overline{x_2} + 5 \overline{x_3}$$
 $\bar{C} = 3\overline{x_1} + \overline{x_2} + 2 \overline{x_3}$

$$\bar{B} = -\overline{x_1} + \overline{x_2} + \overline{x_3}$$
 $\bar{D} = \overline{x_1} + 5 \overline{x_2} - 4 \overline{x_3}$

- a. Determine cuál de los vectores es ortogonal a $\overline{\mathcal{D}}$.
- b. Represente \bar{A} en término de los vectores \bar{B} , \bar{C} y \bar{D} .
- c. Calcule el cuadrado de la longitud del vector error residual si \bar{A} se representa sólo en términos de \bar{C} y \bar{D} .
- 9. ¿Qué es un espacio funcional?
- 10. Defina el concepto de funciones linealmente independientes
- 11. ¿Cómo se definen las funciones ortogonales? ¿Cómo se expresa el producto interno de dos funciones? ¿Qué significa que un conjunto de funciones esté normalizado?
- 12. Busque las relaciones de ortogonalidad de componentes $sen~(n\omega_0t)$ y $cos~(n\omega_0t)$ en un periodo
- 13. Para N términos, una función f(t) se puede aproximar por medio de una serie descrita por:

$$f(t) \approx \sum_{n=1}^{N} f_n \, \phi_n(t)$$

Donde $\phi_n(t)$ es un conjunto de funciones ortogonales adecuada y f_n son los coeficientes de la serie

- a. ¿Cómo se encuentra el error cuadrático integral residual después de N términos?
- b. ¿Cómo se puede minimizarse este error?