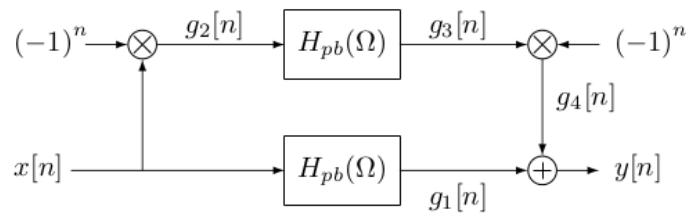


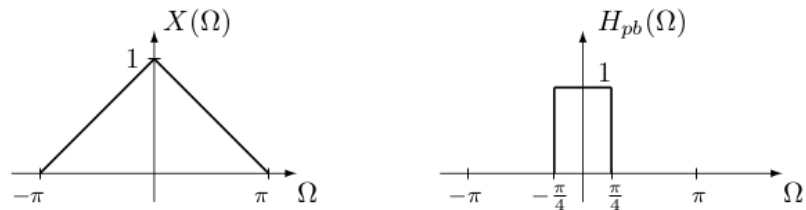
Parcial de Señales y Sistemas (66.74 y 86.05)

14 de noviembre de 2022

1. Sea el sistema de la figura:



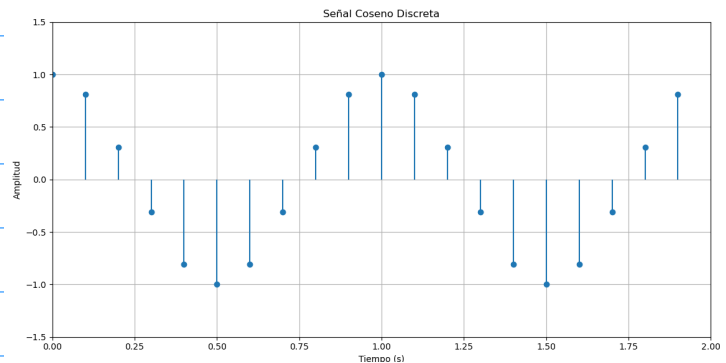
Donde:



Graficar los espectro de frecuencias de las señales $g_1[n]$, $g_2[n]$, $g_3[n]$, $g_4[n]$ y $y[n]$.

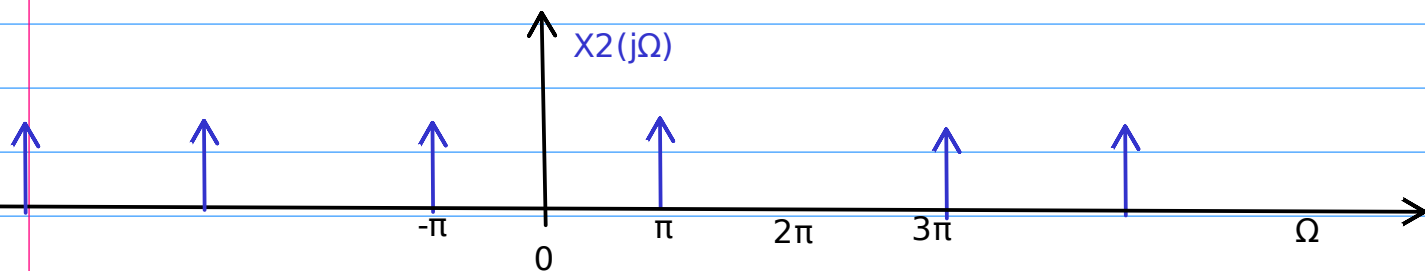
Observacion las entradas : $(-1)^n$ corresponden a $\cos(\pi \cdot n)$ y como el seno siempre vale 0 para $\pi \cdot n$, se puede expresar con la notacion compleja de euler:

$$x_2[n] (-1)^n = \exp(j \cdot \pi \cdot n) ,$$

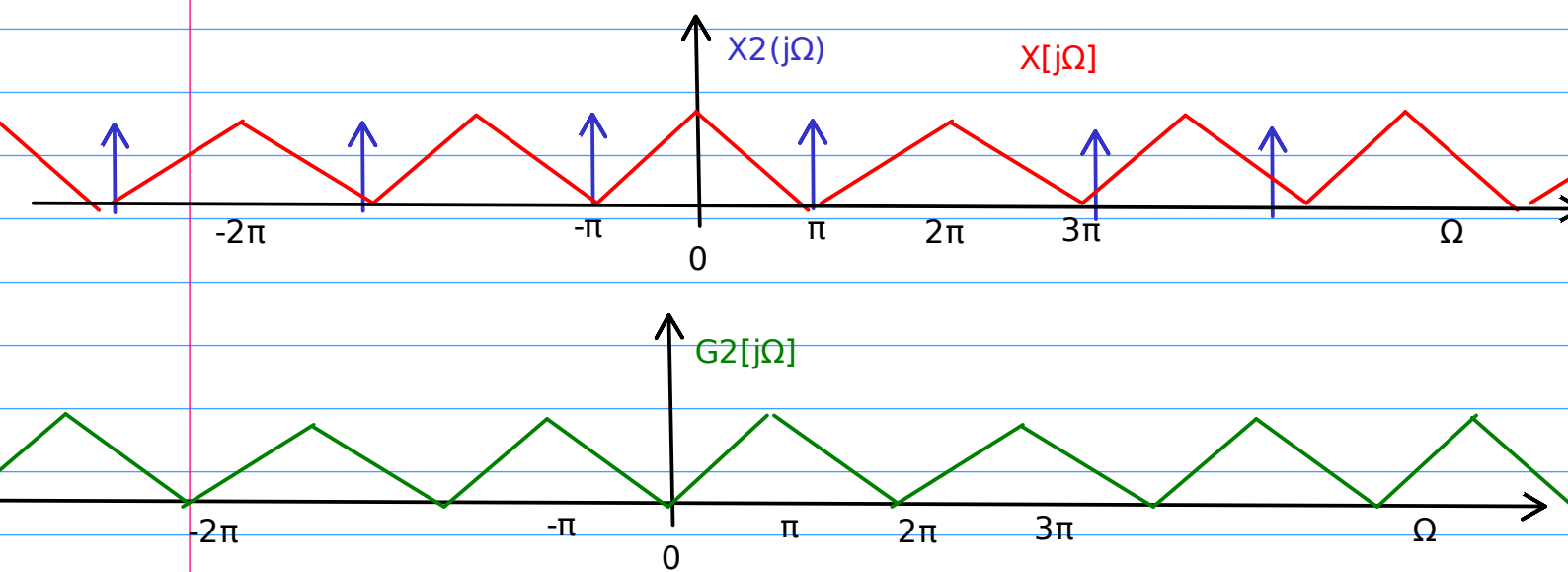


cuya transformada de Fourier corresponde a

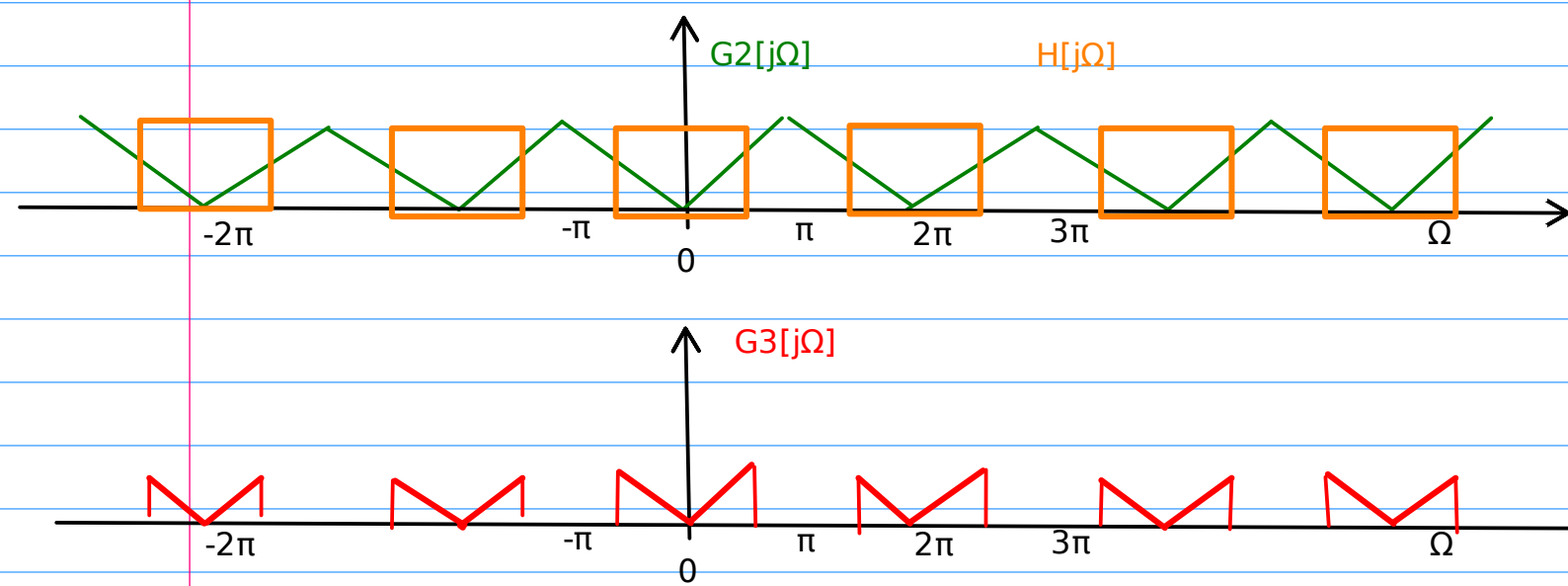
$$X_2(j\Omega) = \sum_k \pi [\delta(\pi - \Omega - 2 \cdot \pi \cdot k) + \delta(\pi + \Omega - 2 \cdot \pi \cdot k)]$$



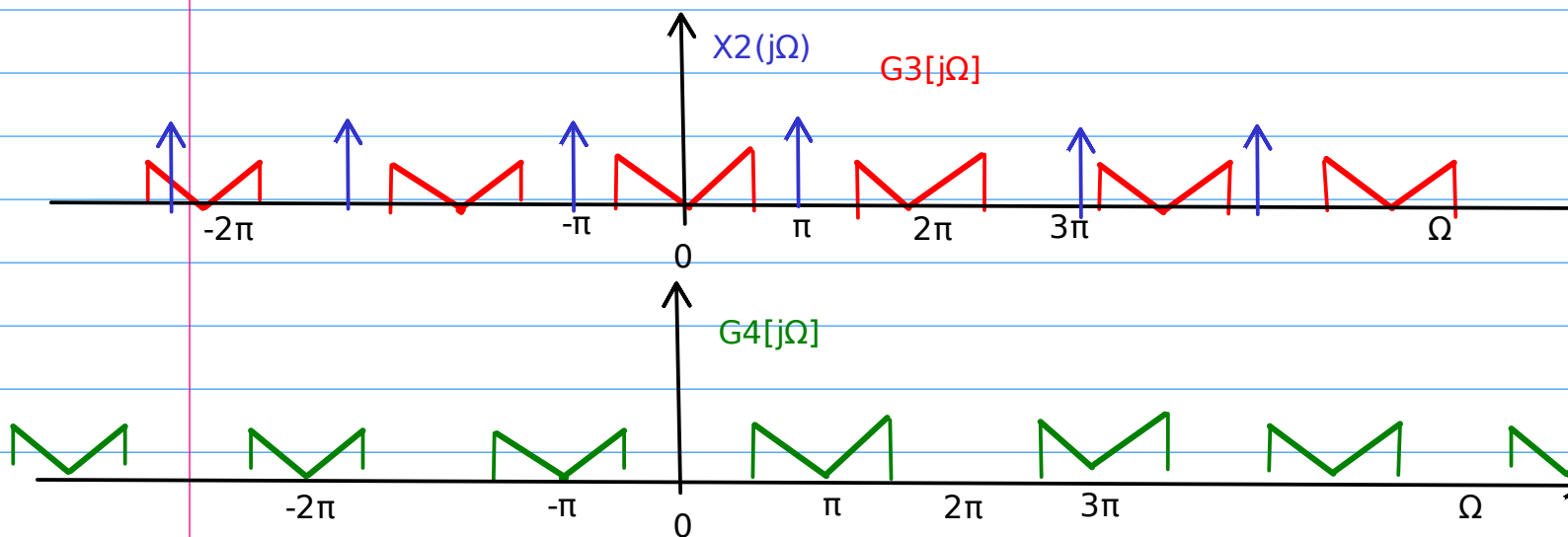
Si $g_2[n] = x_2[n] * x[n]$, por propiedad : $G_2[j\Omega] = X_2[j\Omega]X[j\Omega]$



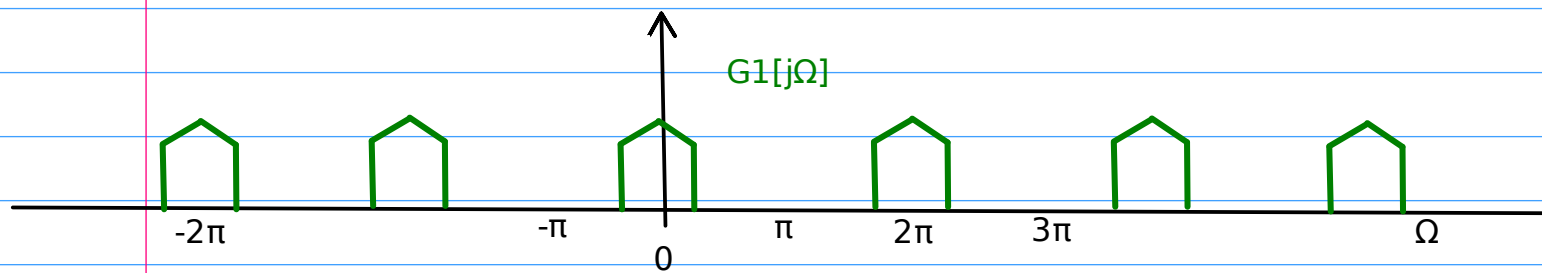
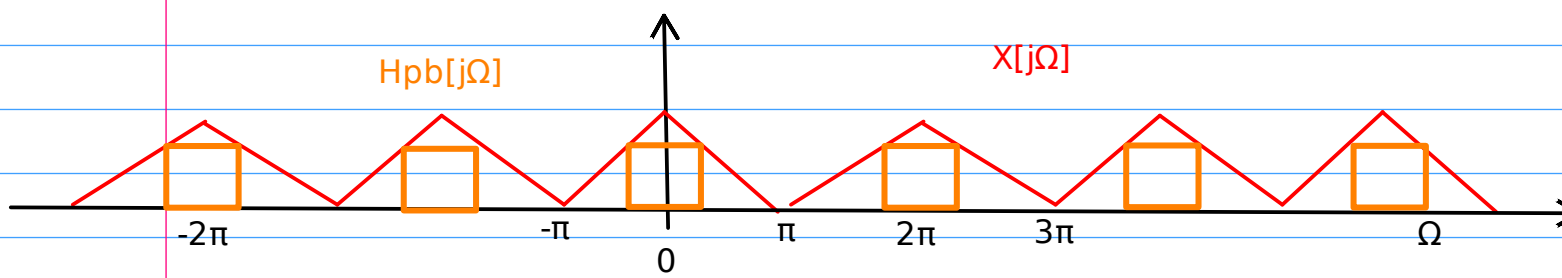
$g_3[n] = g_2[n] * h[n]$, por propiedad : $G_3[j\Omega] = G_2[j\Omega]H[j\Omega]$



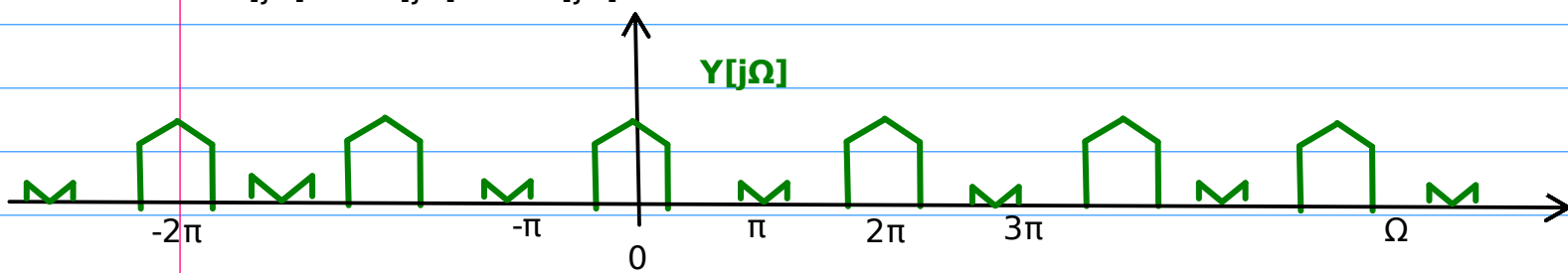
$G_4[j\Omega] = G_3[j\Omega]X_2[j\Omega]$



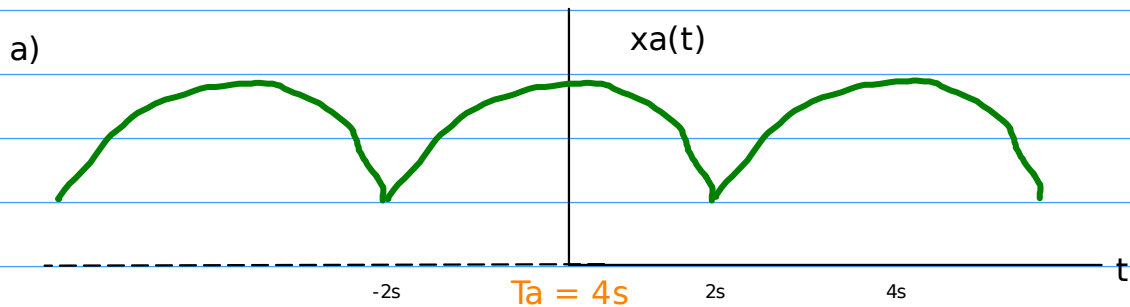
$$G1[j\Omega] = X[j\Omega]H_{pb}[j\Omega]$$



$$Y[j\Omega] = G4[j\Omega] + G1[j\Omega]$$



2. Una señal analógica periódica $x_a(t)$, de período $T = 4s$, es muestreada obteniendo la señal discreta $x[n]$ de N muestras y sea $X_N(k)$ su DFT. Se pide:
- Si utilizamos una frecuencia de muestreo de $f_s = 10Hz$ y tomamos $N = 80$ muestras. ¿Que restricciones debemos imponer sobre $x_a(t)$ para evitar el aliasing? ¿Cual es la resolución frecuencial de $X_N(k)$, en Hz ? ¿Cuántos armónicos estarán presentes en $X_N(k)$?
 - Explique el procedimiento para reconstruir la señal analógica $x_a(t)$ a partir de $X_N(k)$. Que condiciones debemos imponer sobre los valores de la frecuencia de muestreo f_s y el número de muestras a tomar N .



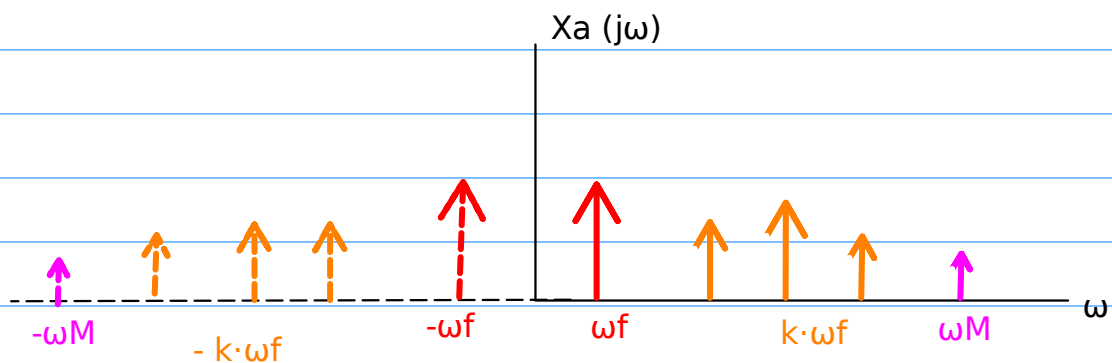
Frecuencia Fundamental: $1/4 \text{ Hz}$, $\omega_f = 2\pi/T_a = \pi/2 \text{ rad/s}$

Otras frecuencias son $\omega_{\text{armonicos}} = k \cdot \omega_f = k \cdot \pi/2 \text{ rad/s}$

Como la señal es periodica se puede representar con una serie de cosenos y senos con diferentes frecuencias , los valores de coseno y senos se repetiran cada $\omega_{\text{armonicos}} + 2\pi \cdot k$

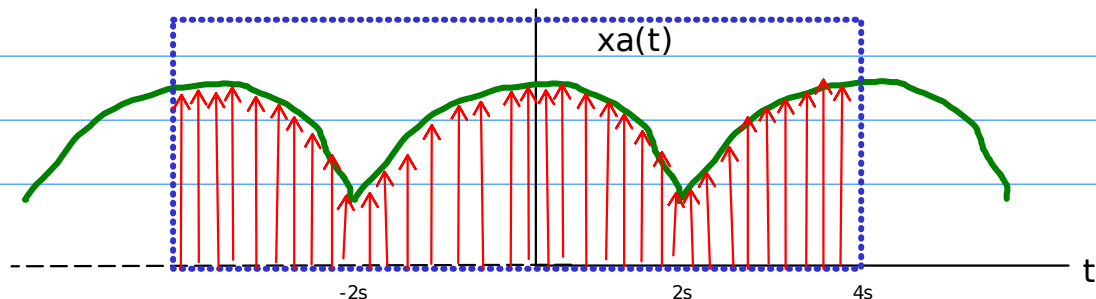
El armónico fundamental corresponde a la frecuencia más baja presente en la señal que no es cero. Es el primer armónico, y todos los demás armónicos son múltiplos enteros de esta frecuencia.

Espectro de $X_a(j\omega)$ generico :



Existe un maximo $\omega_M = k \cdot \omega_f$, que para que no se produzca aliasing debe ser la mitad de la frecuencia de muestreo $\omega_s \geq 2\omega_M$

Se toman 10 muestras cada 1 segundo , y se consiguen 80 muestras
tiempo de muestreo = $80/10 = 8 \text{ s}$



Se puede observar que se han muestreado 2 periodos

Para que se cumpla el teorema de muestreo las características de X_a deben ser:

La señal X_a , debe tener una componente de frecuencia máxima en

$$\omega_M = \omega_s/2 = 2\pi 10/2 = \pi 10$$

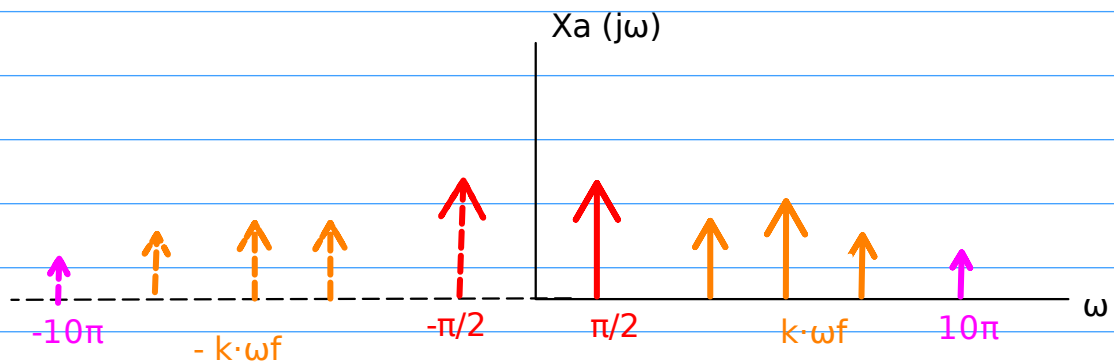
$$\omega = (2\pi)f$$

Para evitar solapamiento o aliasing :

$$\omega_M = 10\pi, \omega_{\text{fund}} = \pi/2$$

Divido por 2π :

$$F_M = 5 \text{ Hz}, F_{\text{min}} = 1/4 \text{ Hz}$$

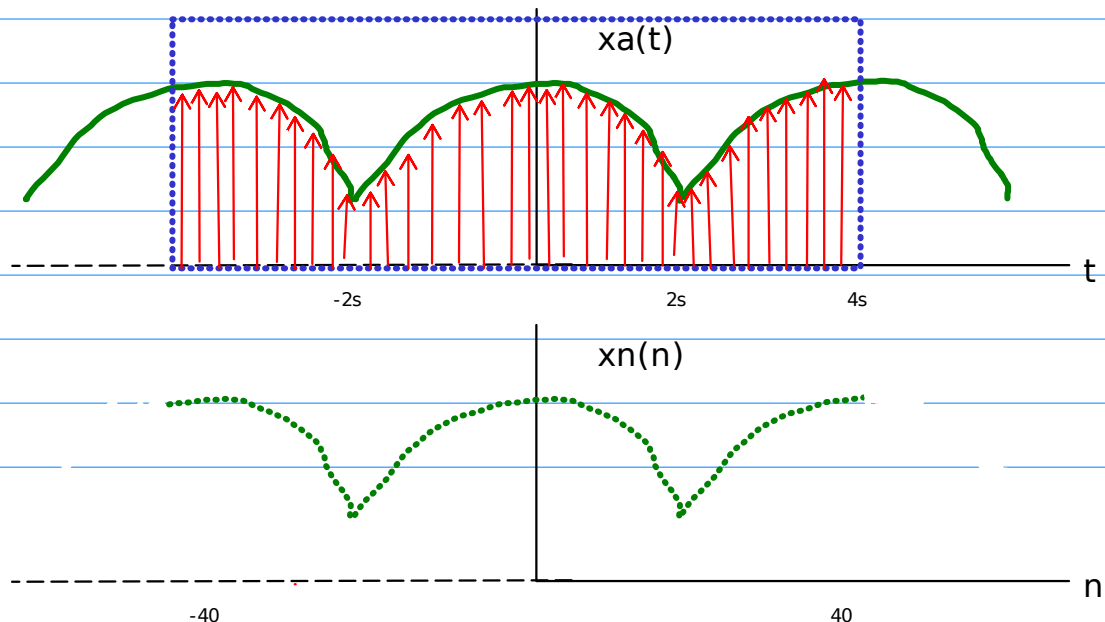


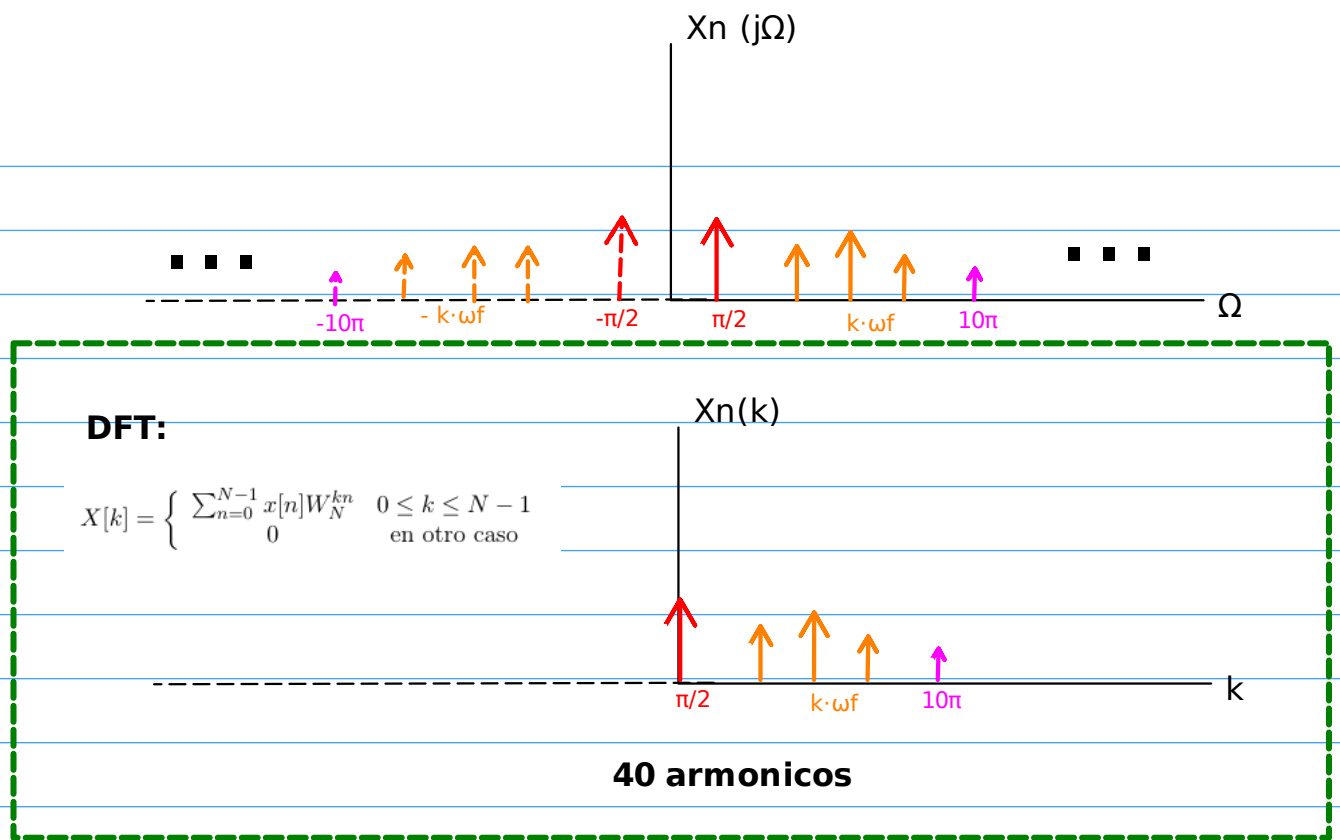
La resolución de frecuencia es simplemente la frecuencia de muestreo dividida por la cantidad de muestras .

10 Hz
80 muestras

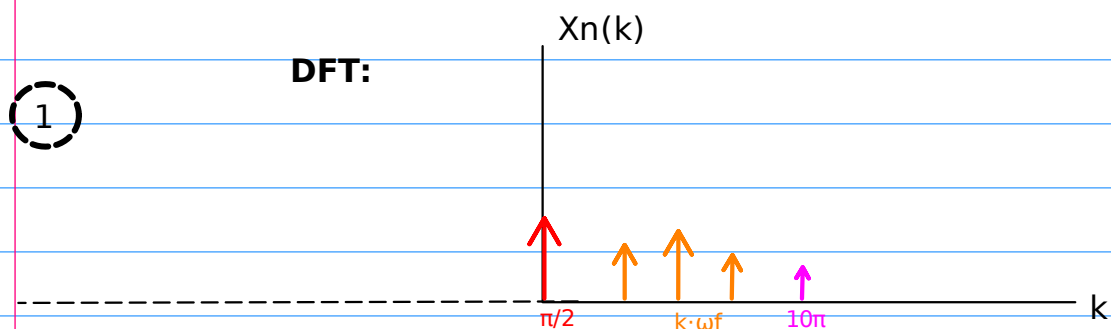
Resolucion : 1/8 Hz

Cantidad de armónicos : Como se toman dos ciclos de X_a para hacer el muestreo de 80 muestras , en el caso limite de que hayan 80 frecuencias involucradas en $X[n]$ habran 40 que se repetiran , ya que se toman dos ciclos , por lo tanto habremos tomado como máximo 40 armónicos



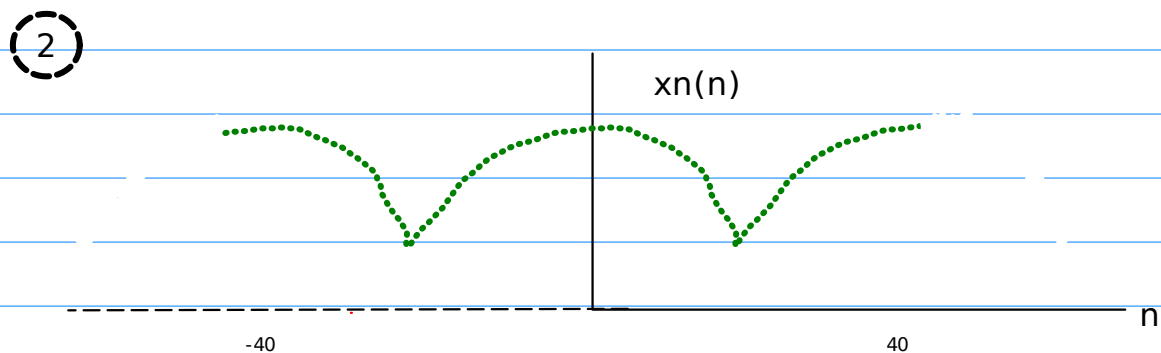


b) Indicar el procedimiento para reconstruir $x_a(t)$ a partir de $X_n[k]$



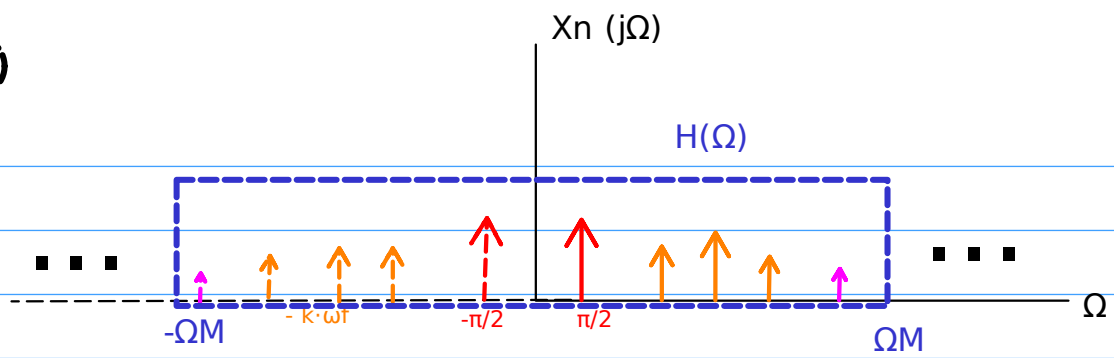
Vuelvo a la señal con la que hice la DFT :

$$x[n] = \begin{cases} \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X[k] W_N^{-kn} & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$



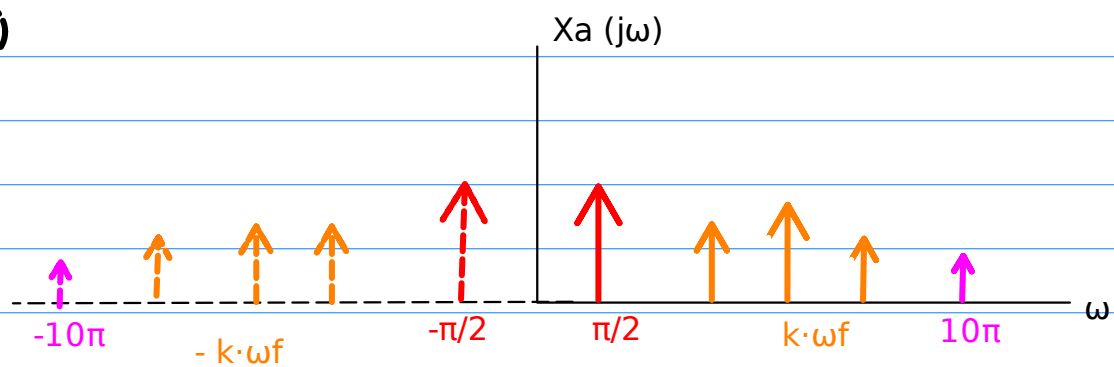
Se utiliza un filtro pasabajos $H[\Omega]$ con frecuencia de corte :
 $\Omega_c = \Omega_M = \pi$ (ejemplo con $f_M = 5$ Hz)

3



Divido por el periodo de muestreo T_s , para pasar a $\omega = \Omega/T_s$ y obtenfo $X_a(\omega)$

4

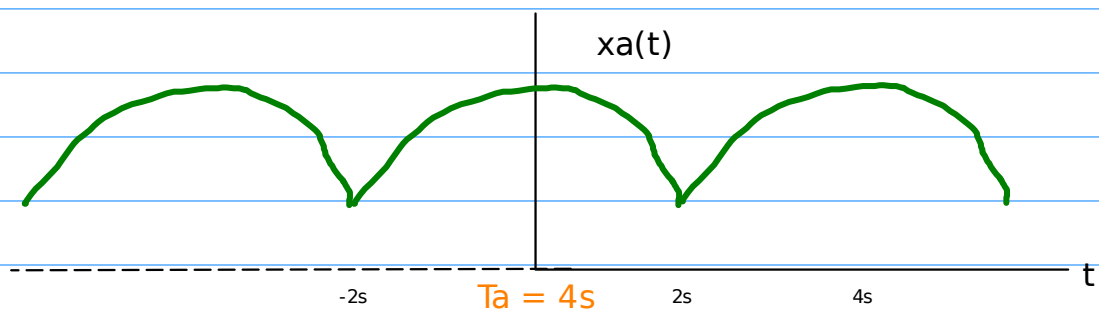


Aplico la antitransformada:

5

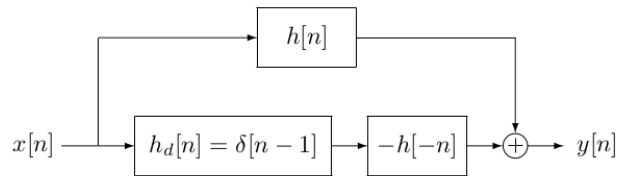
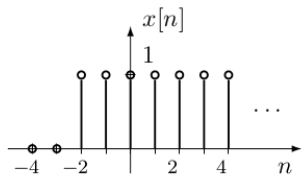
$$x(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega, \quad t \in \mathbb{R}$$

Obtengo nuevamente $X_a(t)$



3. Sea un sistema LTI descrito por $y[n] = 0,75 x[n] + 0,25 x[n - 1]$. Se pide:

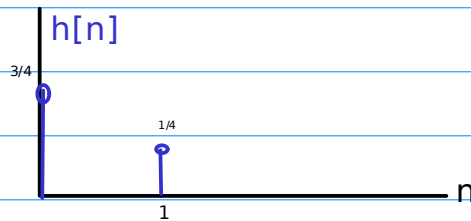
- Estimar y graficar la respuesta al impulso $h[n]$ del sistema.
- ¿El sistema es causal? ¿es estable? Justifique.
- Estimar y graficar la salida cuando la señal de entrada $x[n]$ es como en la figura de abajo.
- Sea la interconexión de sistema LTI como en la figura de abajo, donde $h[n]$ es la respuesta al impulso estimada en el punto a). Estimar y graficar la respuesta al impulso del sistema total.
- Estimar y graficar la salida del sistema de la parte d) cuando la señal de entrada $x[n]$ es como en la figura de abajo.



a)

La respuesta al impulso , es el sistema con $\delta[n]$ como entrada :

$$h[n] = (3/4) \delta[n] + (1/4) \delta[n - 1]$$



b)

Causalidad: El sistema no depende de valores de la señal mayores a n , como la entrada $x[n] = \delta[n]$ nunca es evaluada para $\delta[n+k]$, el sistema es causal

Estabilidad: dada una señal de entrada acotada $|x[n]| < M$, para cualquier n

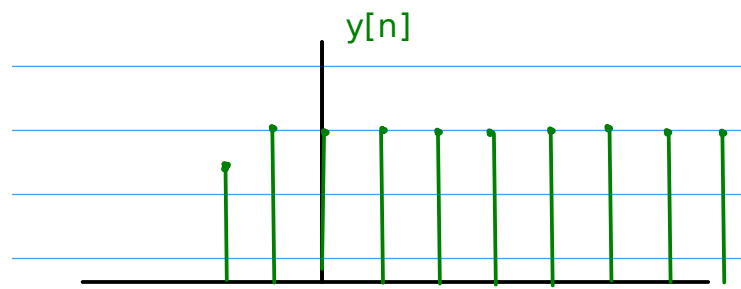
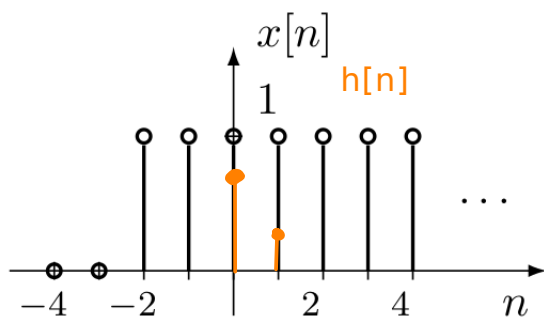
si se la convoluciona con $h[n]$, dara como resultado

$$y[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k] h[k-n]$$

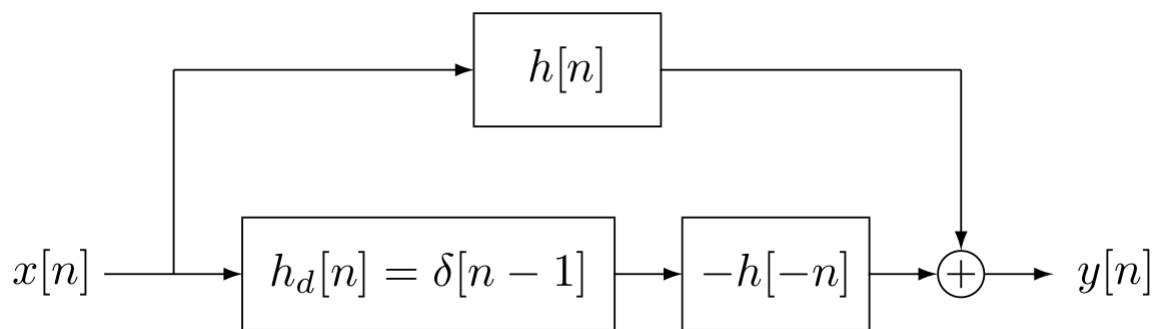
$$\sum_{k=-\infty}^{\infty} (3/4) x[k] \delta[k-n] + (1/4) x[k] \delta[k-n - 1]$$

Como la $h[n]$, vale $\neq 0$, para dos valores , la salida sera acotada y el sistema es estable .

c) Si la señal es $x[n] = u[n+2]$



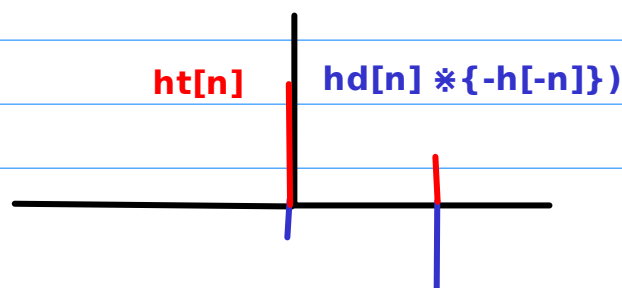
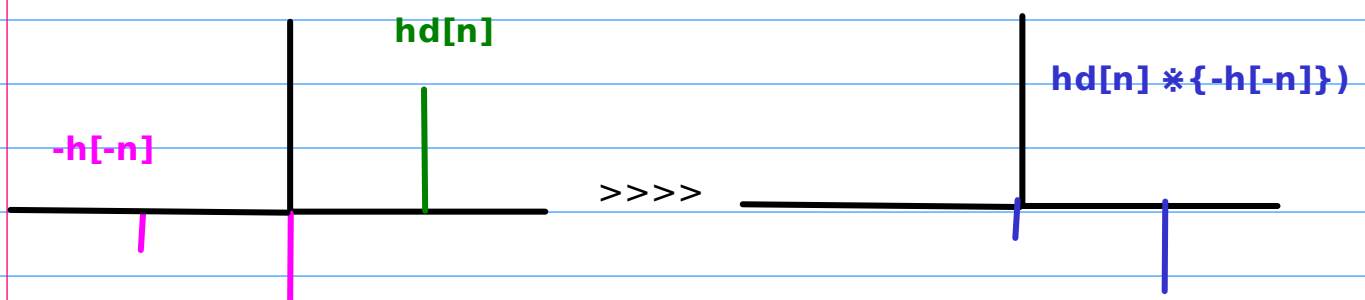
d) Si se ingresa a un sistema total compuesto por:

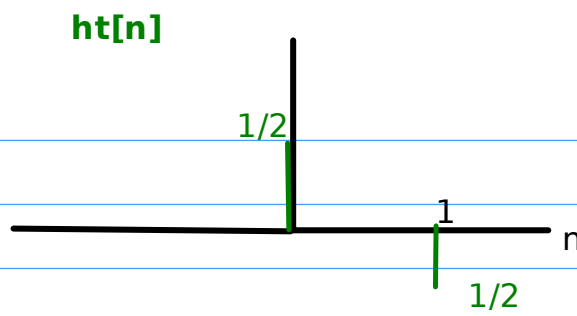


ai) Estimar y graficar el impulso total $h_t[n] = h[n] + (h_d[n] * \{-h[-n]\})$

$$h_t[n] = h[n] + (h_d[n] * \{-h[-n]\})$$

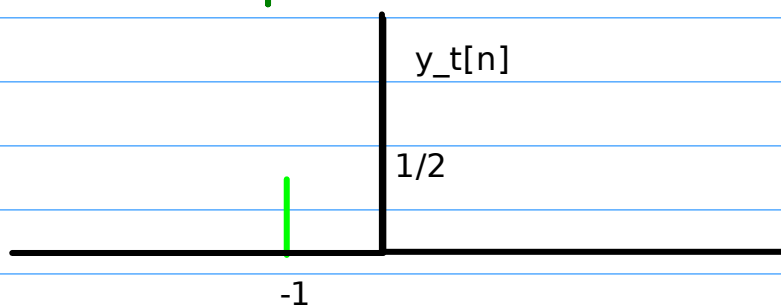
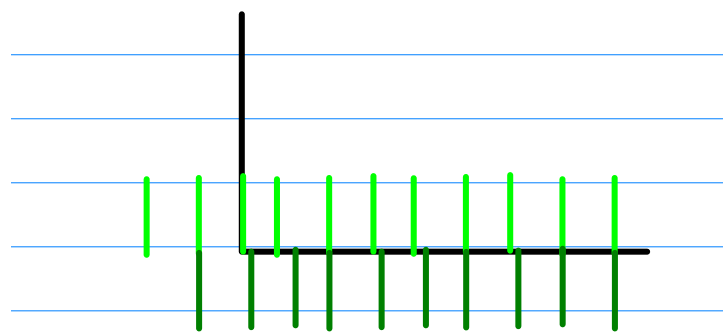
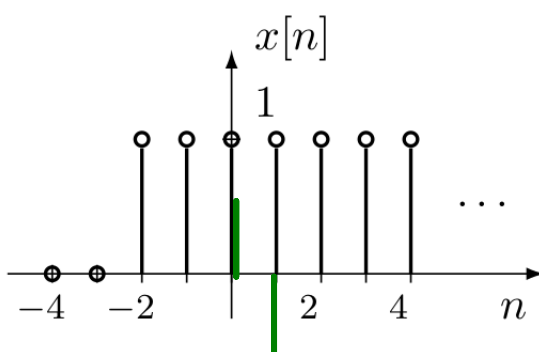
$$h_d[n] * \{-h[-n]\})$$





$$h_t[n] = (1/2) \delta[n] - (1/2) \delta[n-1]$$

d) Estimar y graficar $y_t[n]$, ingresando la $x[n]$ del grafico



$$y[n] = (1/2)\delta[n+2]$$