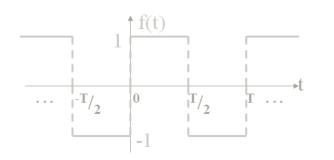
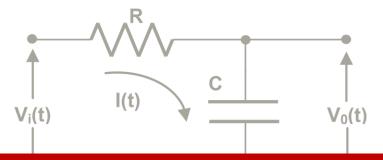
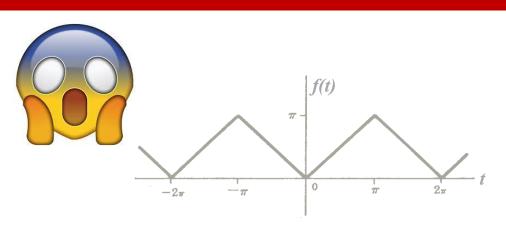
Actividad Práctica: Resolución de Consignas

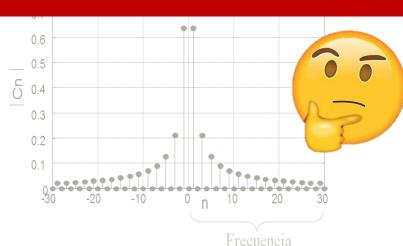




Actividad Práctica

Convolución 1P



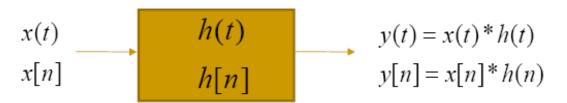




Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Resumen

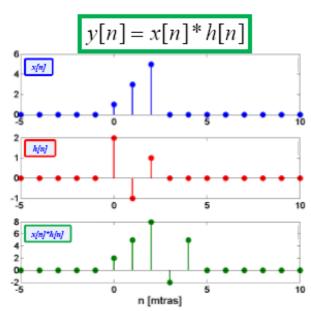
Sumatoria/Integral de Convolución



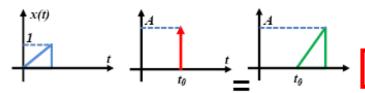
$$y[n] = x[n] * h[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]h[n-k]$$

$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{\tau = -\infty}^{\infty} x(\tau)h(t - \tau)d\tau$$

Sumatoria de Convolución



Convolución con una función impulso



$$x(t) * A\delta(t - t_0) = Ax(t - t_0)$$

$$x[n] * A \delta[n - n_0] = Ax[n - n_0]$$

Propiedades

$$(x * h_1) * h_2 = x * (h_1 * h_2)$$

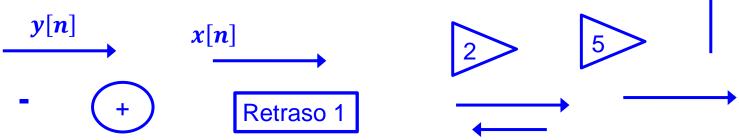
 $x * h = h * x$
 $x * (h_1 + h_2) = x * h_1 + x * h_2$

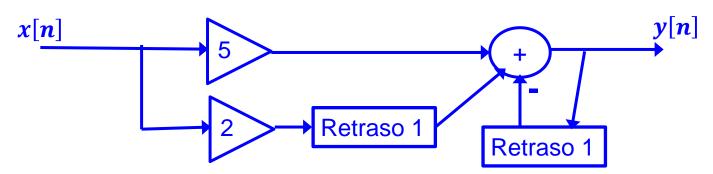


Actividad Práctica Ayudas de Consigna

Repaso Diagrama en bloques de y[n] = 5. x[n] + 2. x[n-1] - y[n-1] $\delta[n-1]$ retraso 1

Ordenar los siguientes bloques, unir con flechas







Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Ejercicios

Ejercicio - Convolución Discreta

Sean las siguientes señales discretas, calcular la convolución y graficar:

1)
$$x_1[n] = u[n] - u[n-3]$$

Calcular:
$$y[n] = x_1[n] * x_1[n]$$

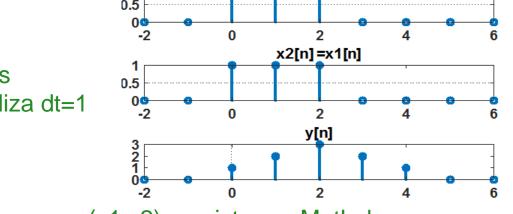
Resolución con Matlab / Octave

% Convolución de Señales Discretas

n= -2:6; %Vector discreto. Se utiliza dt=1

%Señales a convolucionar

$$x2 = x1$$
; % dt=1



x1[n]

%Algoritmo de convolución: Utilizamos conv(v1,v2) provista por MatLab

% Convolución inicia en: suma de inicios, finaliza en: suma de finales

subplot(312); stem(n,x2); grid on; title(
$$(x2[n] = x1[n])$$

$$y[n] = x[n] * g[n] =$$

$$\sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]. g[n-k]$$



Actividad Práctica Ejercicios

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

cont. Resolución Analítica:

$$x_1[n] = u[n] - u[n-3]$$

Calcular: $y[n] = x_1[n] * x_1[n]$

$$x_1[n] = \delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2]$$

$$y[n] = x_1[n] * x_1[n] = x_1[n] * (\delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2])$$

 $y[n] = x_1[n] + x_1[n-1] + x_1[n-2]$ Sumamos las 3 señales

Otra forma:

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

$$y[n] = \delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2] + \delta[n-1] + \delta[n-2] + \delta[n-3] + \delta[n-2] + \delta[n-3] + \delta[n-4]$$

$$y[n] = \delta[n] + 2.\delta[n-1] + 3.\delta[n-2] + 2.\delta[n-3] + \delta[n-4]$$



Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Ejercicios

cont. Resolución Analítica :
$$x_1[n] = \delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2]$$

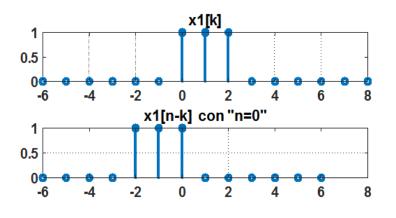
$$y[n] = x_1[n] * x_1[n]$$

Por definición (otra forma)

$$y[n] = x_1[n] * x_1[n]$$

$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_1[k]. x_1[n-k]$$

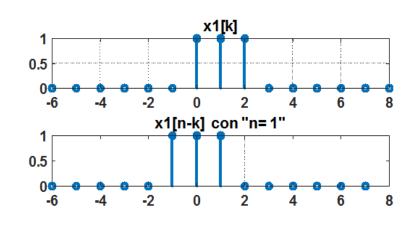
$$\frac{n=0}{y[0] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_1[k]. x_1[0-k] = 1x1 = 1$$



En convolución: <u>«elegimos la señal</u> menos compleja y la Invertimos»

Desplazamos a la derecha señal x1

$$\frac{n=1}{y[1]} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_1[k]. x_1[1-k] = 1x1 + 1x1 = 2$$



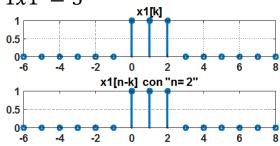


Ejercicios

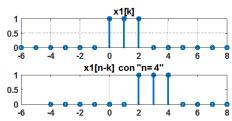
Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

cont.

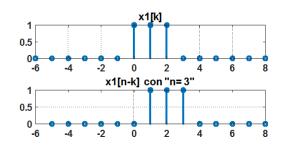
$$\frac{n=2}{y[2] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_1[k]. x_1[2-k] = 1x1 + 1x1 + 1x1 = 3$$



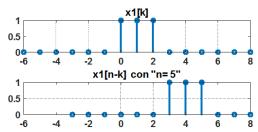
$$\frac{n=4}{y[4]} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_1[k] \cdot x_1[4-k] = 1x1 = 1$$



$\frac{n=3}{y[3] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_1[k]. x_1[3-k] = 1x1 + 1x1 = 2$



$$\frac{n=5}{y[5] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_1[k]. x_1[5-k] = 0}$$



Finalmente:



$$y[n] = \delta[n] + 2.\delta[n-1] + 3.\delta[n-2] + 2.\delta[n-3] + \delta[n-4]$$

Actividad Práctica Ejercicios

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

$$y[n] = x[n] * g[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k] \cdot g[n-k]$$
 Tiempo Discreto

Convolución de tiempo continuo

$$y(t) = x(t) * g(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) \cdot g(t - \tau) \cdot d\tau$$
 Tiempo Continuo

$$y(t) = x(t) * g(t) = g(t) * x(t)$$
$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} g(\tau) \cdot x(t - \tau) \cdot d\tau$$

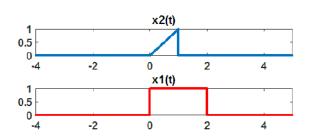


Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Ejercicios

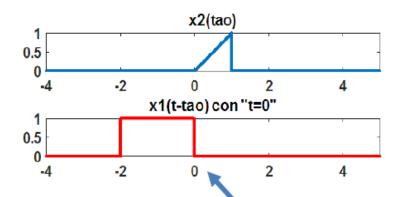
Ejercicio Conv. Continua) Sean las siguientes señales contínuas, calcular la operatoria de convolución que se detallan a continuación:

$$x_1(t) = u(t) - u(t-2)$$
 ; $x_2(t) = \rho(t) - \rho(t-1) - u(t-1)$ $y(t) = x_1(t) * x_2(t)$ Resolución



En convolución Invertimos la señal más simple

Graficamos: $x_2(\tau)$ y $x_1(-\tau)$



$$|x_1(t-\tau)|_{t=0} = |x_1(-\tau)|$$



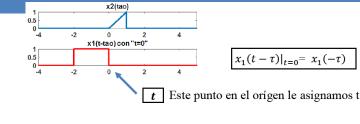
Este punto en el orígen le asignamos t

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

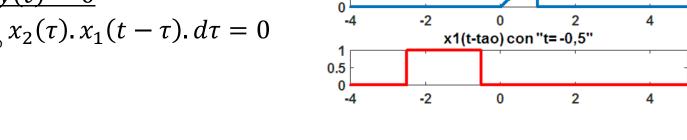
Ejercicios

Continuación

$$\frac{t<0}{y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x_2(\tau) \cdot x_1(t-\tau) \cdot d\tau = 0}$$

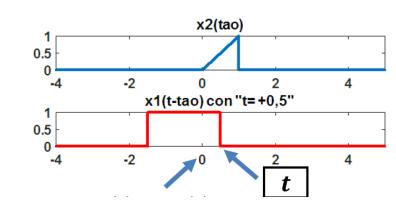


x2(tao)



0.5

$$y(t) = \int_0^t \tau \cdot 1 \cdot d\tau = \left[\frac{\tau^2}{2}\right]_0^t = \frac{t^2}{2}$$



Actividad Práctica Ejercicios

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Continuación

$$\frac{1 < t < 2}{y(t) = x_2(t) * x_1(t)}$$

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x_2(\tau) . x_1(t - \tau) . d\tau = \int_{0}^{1} \tau . 1 . d\tau$$

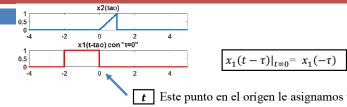
$$y(t) = \left[\frac{\tau^2}{2}\right]_{0}^{1} = \frac{1}{2}$$

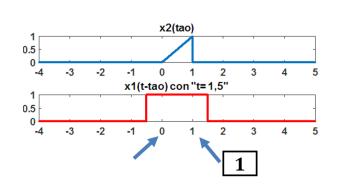
2 < t < 3

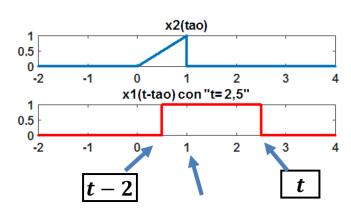
$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x_2(\tau) \cdot x_1(t - \tau) \cdot d\tau = \int_{t-2}^{1} \tau \cdot 1 \cdot d\tau = \left[\frac{\tau^2}{2}\right]_{t-2}^{1}$$

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

$$y(t) = -\frac{t^2}{2} + 2 \cdot t - \frac{3}{2}$$







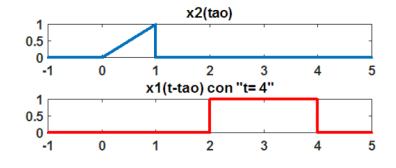


Actividad Práctica Ejercicios

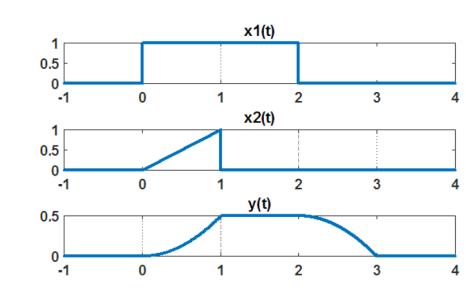
Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Continuación

$$t > 3 \qquad y(t) = 0$$



$$y(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ \frac{t^2}{2} & 0 < t < 1 \\ 1/2 & 1 < t < 2 \\ -\frac{t^2}{2} + 2 \cdot t - \frac{3}{2} & 2 < t < 3 \\ 0 & t > 3 \end{cases}$$





Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Matlab

Continuación

```
%Resolución Numérica con Matlab
% Usamos mismo tiempo en ambas señales, podría ser distinto
dt = 0.01; t = -1: dt: 5; % large L
x1 = escalon(t) - escalon(t-2);
x2= rampa(t) -rampa(t-1) - escalon(t-1);
y=conv(x1,x2) * dt; % largo resultante L+L-1
subplot(311), plot(t,x1, 'linewidth',3, 'color','r'); grid on;
subplot(312), plot(t,x2, 'linewidth',3); grid on;
% Convolución inicia en: suma de inicios,
% finaliza en: suma de finales
tc = (-1-1) : dt : (5+5) ; % Nuevo vector temporal más largo
subplot(313), plot(tc,y, 'linewidth',11, 'color','y');
grid on; xlim([-1 5])
% Opcional gráfico analítico
hold on;
ya = t.^2 / 2 .* (escalon(t) - escalon(t-1)) + ...
    1/2 .* (escalon(t-1)-escalon(t-2)) +...
    (-t.^2 /2 +2*t -3/2) .* (escalon(t-2)-escalon(t-3)) ;
plot(t, ya)
```

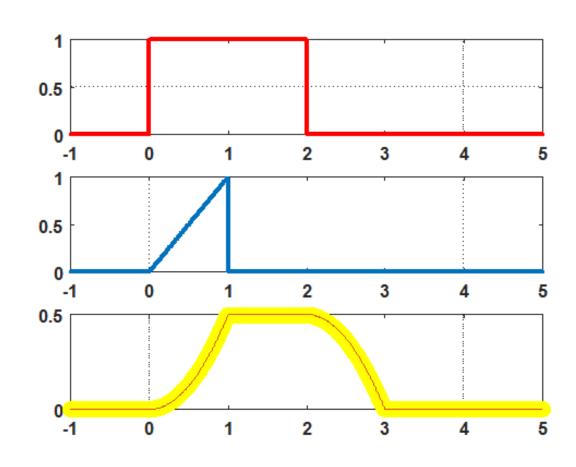
Actividad Práctica Matlab

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Resumen del código

Definimos: dt, t, x1, x2 y=conv(x1,x2)*dt; tc = (-1-1): dt: (5+5);Graficamos

Y analitica





Matlab

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Ejercicio: Dado
$$x(t) = u(t+1) - u(t-1)$$
 ; $h(t) = \delta(t+5) - 2.\delta(t-5)$ $y(t) = x(t) * h(t)$

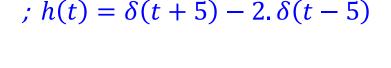
Hallar y(t) analíticamente y numéricamente Hallar y(5)

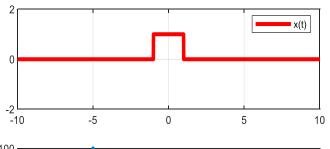
$$y(t) = x(t) * h(t)$$

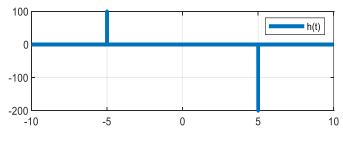
$$y(t) = x(t) * (\delta(t+5) - 2.\delta(t-5))$$

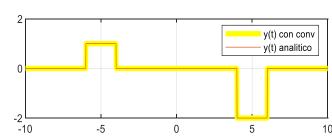
$$y(t) = x(t+5) - 2.x(t-5)$$

$$y(5) = -2$$











Ayudas de Consignas

Consigna de la clase #A (30 minutos)

 Utilizar MatLab para obtener la salida del siguiente sistema LIT, cuya respuesta impulsional se detalla. Verificar ambos resultados analíticamente (las primeras muestras de ser necesario):



$$h[n] = \frac{1}{3} \left(\delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2] \right)$$

$$\begin{cases} a) \ x[n] = \{\underline{1}, -2, 3, -4, 5, -6\} \\ b) \ x[n] = \cos\left(\frac{\pi}{4}n\right) u[n] \end{cases}$$



- 2. Comparar en un único gráfico excitación vs. respuesta, el resultado del punto b) ¿Qué efecto impone el sistema LIT sobre una señal de tipo sinusoidal?¿Se modifica su frecuencia? (comparar varios ciclos)
- 3. Efectuar el diagrama en bloques correspondiente al sistema representado por h[n]

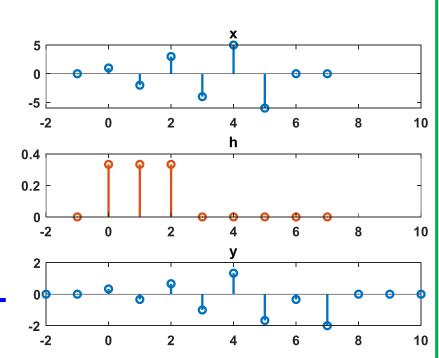


```
h[n] = \frac{1}{3} \left( \delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2] \right)
close all; clear all;
%% Ej. 1.a) Convolución Discreta
% y[n] = x[n] * h[n]
                                              a) x[n] = \{1, -2, 3, -4, 5, -6\}
n1 = -1:7; % largo L1
x = [0,1,-2,3,-4,5,-6,0,0]; % largo L1
%n2= n1 ; % largo L2
h= 1/3 * [0, 1,1,1,0,0,0,0,0]; % largo L2
h = 1/3 * (delta(n1) + delta(n1-1) + delta(n1-2)) ;
y=conv(x,h); % largo resultante L1+L2-1
% Grafico
figure ; subplot (311), stem (n1,x);
subplot(312), stem(n1,h);
%Para graficar genero nuevo vector temporal nT de largo resultante
% de la convolución (L1+L2-1).
% Convolución comienza en: inicio n1 + inicio n2, finaliza en: fin n1+ fin n2
nT = n1(1) + n1(1) : n1(end) + n1(end) ;
subplot (313), stem (nT, y);
```

Actividad Práctica EN MATLAB...

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

```
Continuación
limites = [-2 \ 10];
xlim(limites)
subplot(311), xlim( limites )
subplot(312), xlim( limites )
% Conclusiones... COMPLETAR Textos,
colores, etc
'linewidth'
 Del gráfico obtenemos:
y[0] = 1/3
v[2] = \cdots
```



%% Ej 1.b)
Completar

Completar

Actividad Práctica Ayudas de Consigna

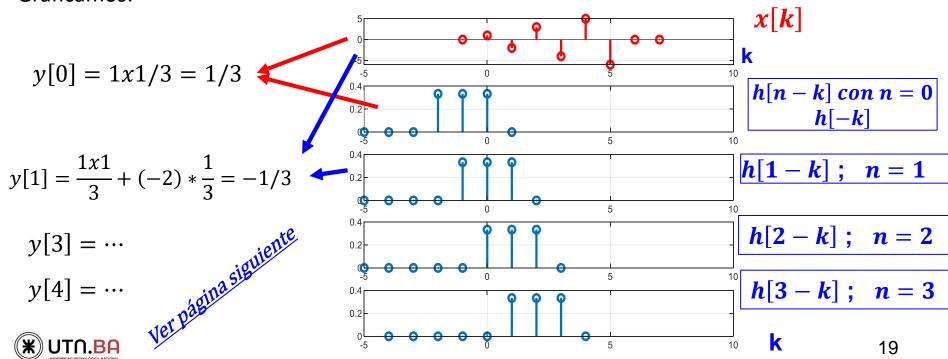
Ayudas 1) Analítico
$$h[n] = \frac{1}{3}\delta[n] + \frac{1}{3}\delta[n-1] + \frac{1}{3}\delta[n-2]$$

 $x[n] = \{1, -2, 3, -4, 5, -6\}$
 $x[n] = \delta[n] - 2.\delta[n-1] + 3.\delta[n-2] - 4.\delta[n-3] + 5.\delta[n-4] - 6.\delta[n-5]$

La señal más complicada la dejamos fija y reemplazamos k:

$$x[k] = \{1, -2, 3, -4, 5, -6\}$$

Graficamos:



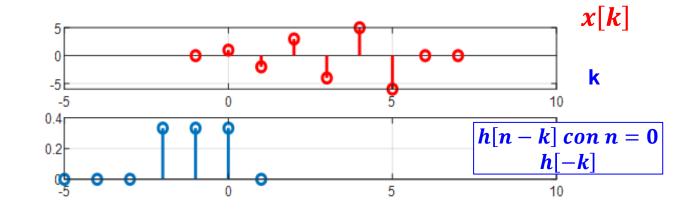
Actividad Práctica Ayudas de Consigna

Ayudas 1) Analizamos por separado La señal más complicada la dejamos fija y reemplazamos k: x[k] =

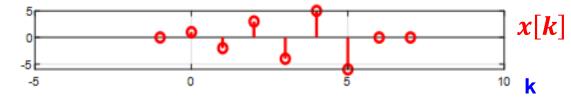
$$\{1, -2, 3, -4, 5, -6\}$$

Para n=0

$$y[0] = 1x1/3 = 1/3$$

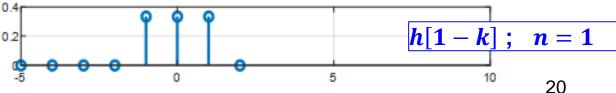


Para n=1
$$y[1] = \frac{1x1}{3} + (-2) * \frac{1}{3} = -1/3$$



Para n=2 3 ... completar



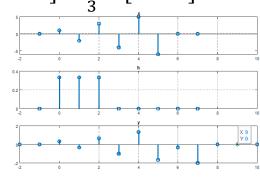


Actividad Práctica Ayudas de Consigna

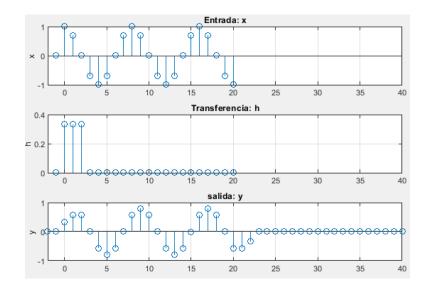
Resultado analítico y Matlab/Octave

a)
$$y[n] = \frac{1}{3} \cdot \delta[n] - \frac{1}{3} \cdot \delta[n-1] + \frac{2}{3} \cdot \delta[n-2] - \delta[n-3] + \frac{4}{3} \cdot \delta[n-4] - \frac{5}{3} \cdot \delta[n-5] - \frac{1}{3} \cdot \delta[n-1] + \frac{2}{3} \cdot \delta[n-2] - \delta[n-3] + \frac{4}{3} \cdot \delta[n-4] - \frac{5}{3} \cdot \delta[n-5] - \frac{1}{3} \cdot \delta[n-2] - \frac{1}$$

$$\frac{1}{3}$$
. $\delta[n-6] - \delta[n-7]$



b)





Actividad Práctica Ayudas de Consigna

3- Diagrama en bloques de

$$h[n] = \frac{1}{3}(\delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2])$$

$$y[n] = x[n] * h[n] = x[n] * \frac{1}{3}(\delta[n] + \delta[n-1] + \delta[n-2])$$

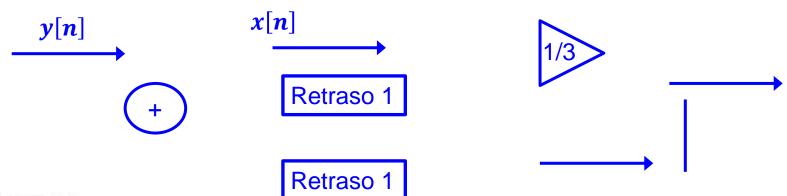
Aplicamos propiedad distributiva

$$y[n] = \frac{1}{3}(x[n] + x[n-1] + x[n-2])$$

 $\delta[n-1]$ retraso 1

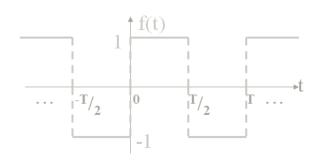
 $\delta[n-2]$ retraso 2

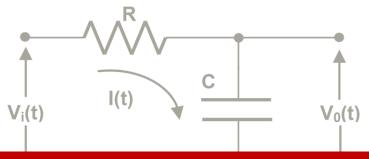
Ordenar los siguientes bloques, unir con flechas



Análisis de Señales y Sistemas R2041

Actividad Práctica: Resolución de Consignas





Actividad Práctica

¿CONSULTAS?

Foro Campus Virtual

