



UNIVERSIDAD  
DE SANTIAGO  
DE CHILE



Ayudantía

# Inteligencia Computacional – PEP 3

---

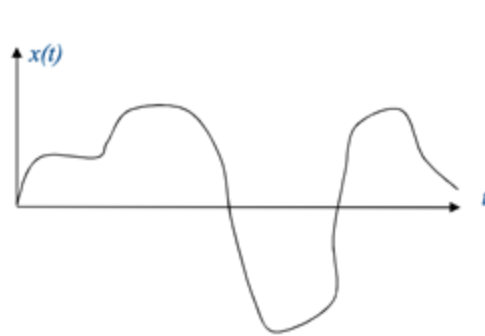
Ayudante Gustavo Hurtado

- Capítulo VIII – Series temporales

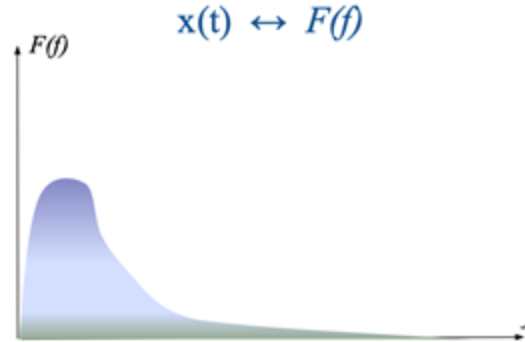
## Definiciones básicas: Señales

**Señal:** Variación de una cantidad mensurable que posee información relativa a un sistema o su entorno

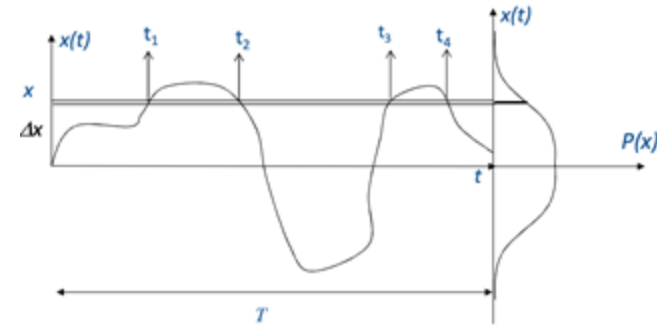
Una señal se caracteriza por usar como parámetro el tiempo, pero es la representación de un fenómeno o sistema



Representación en el tiempo  $t$



Representación en la frecuencia (Fourier)



Representación en densidad de probabilidad

### Definiciones básicas: Complejidad

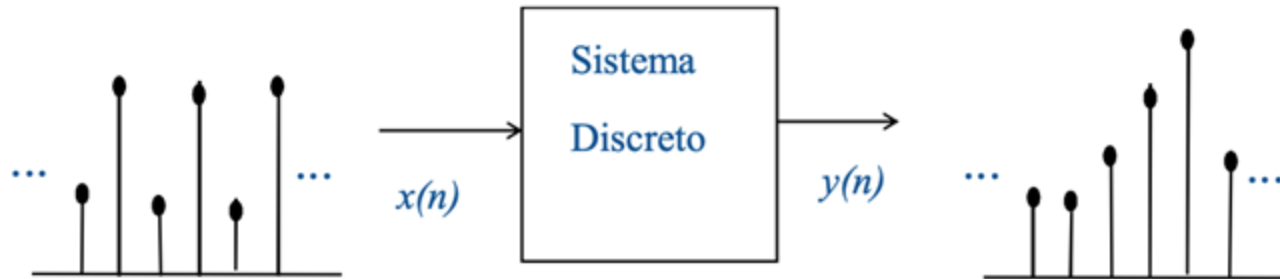
- Un **sistema complejo** posee varias características de difícil tratamiento matemático

$$\begin{aligned}\frac{\partial \phi}{\partial x} + \frac{\partial \phi}{\partial y} + \frac{\partial \phi}{\partial z} &= f(x, y, z) \\ z^2 y^2 \frac{\partial \phi}{\partial x} + \frac{\partial \phi}{\partial z} \frac{\partial \phi}{\partial y} + x^2 \frac{\partial \phi}{\partial z} &= f(x, y, z) \\ z(t)^2 \frac{\partial \phi}{\partial x} + t^2 \frac{\partial \phi}{\partial z} \frac{\partial \phi}{\partial y} + x^2 \frac{\partial \phi}{\partial z} + \frac{\partial \phi}{\partial t} &= g(x, y, z, t)\end{aligned}$$

*Representaciones diferentes para sistemas  
complejos*

### Definiciones básicas: **Sistemas discretos**

- Dispositivo o algoritmo que desarrolla alguna operación sobre señales discretas
- Conjunto de operaciones aplicadas a una entrada  $x(n)$ , que produce una salida  $y(n)$



*Efecto de un sistema discreto en  $X(n)$*

### Definiciones básicas: **Sistemas Discretos Lineales Invariantes (SDLI)**

- Existen dos formas de analizar un **sistema o señal en el tiempo**:

Resolver la ecuación  
diferencial



Muchas veces es difícil de hacer  
cuando se tienen sistemas complejos:  
**Es aburrido, buu.**

Analizar el comportamiento del  
sistema dada una entrada.

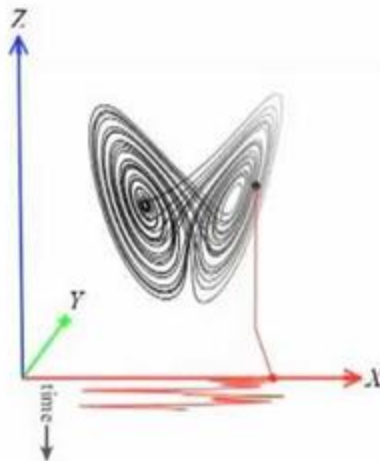
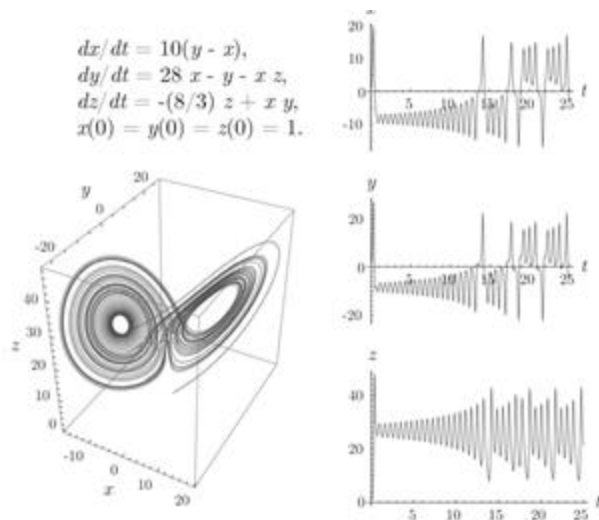


Es más intuitivo y funciona similar al  
concepto de caja negra:  
**So much fun!**

## Capítulo V – Series temporales

### Definiciones básicas: Teorema de Takens

- En 1980 Takens mostro que señal producida por un sistema dinámico multidimensional, puede ser representado por un conjunto de señales en el tiempo, que se despenden de la propia señal original.



### Definiciones básicas: **Teorema de Takens**

- Con una señal en  $t$ , intentaremos representar el fenómeno. Por el teorema de Takens es posible probar que **es posible realizar predicción de la señal, en tiempos futuros**.
- El problema que se desea resolver ahora es **determinar la complejidad de esta señal** sin conocer todas las propiedades fenomenológicas de la señal, a pesar que esta señal esté contaminada con ruido.





### Definiciones básicas: Señal periódica continua

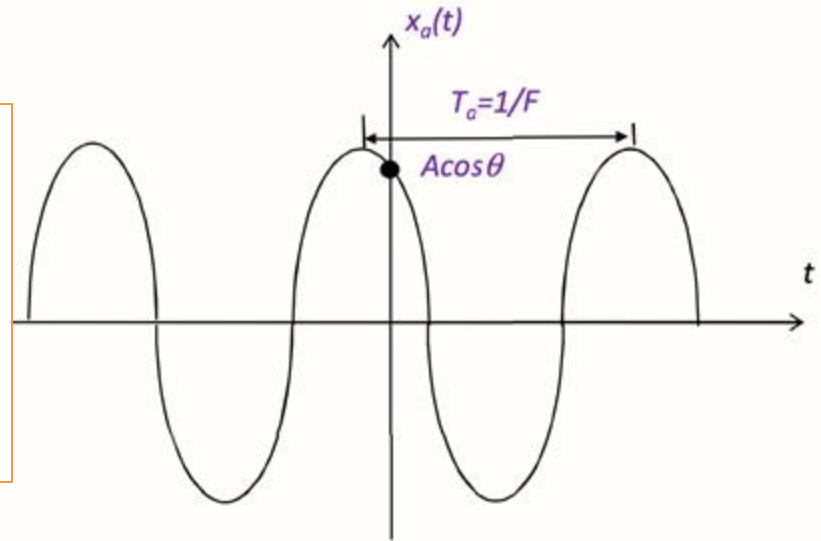
$$x_a(t) = A \cos(\Omega t + \theta)$$

$$\Omega [\text{radianes/seg}] = 2\pi F$$

$$\theta [\text{radianes}] = \text{Fase de la señal}$$

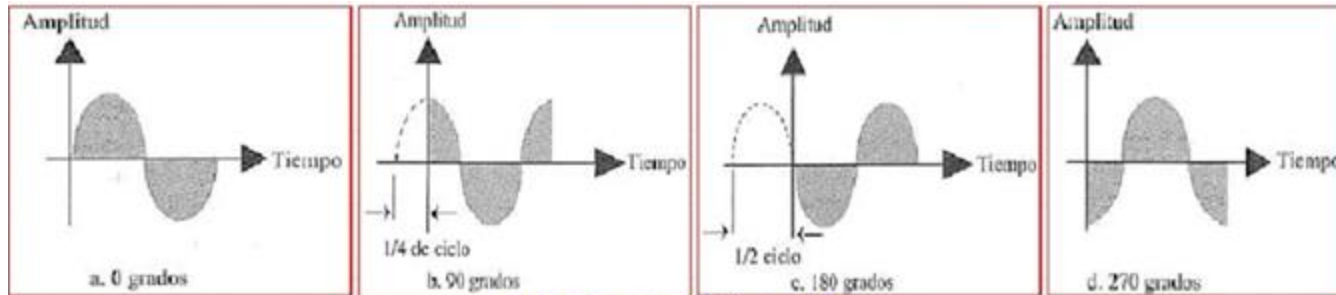
$$F [\text{ciclos/seg}] = \text{Frecuencia de muestreo}$$

$$T_a [\text{seg}] = \text{Período senoide}$$

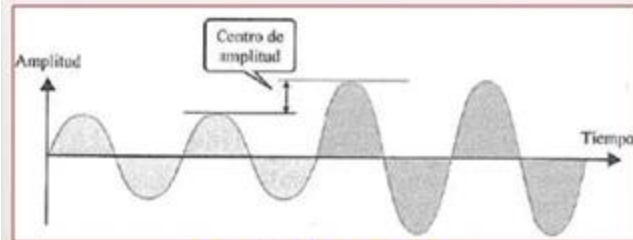




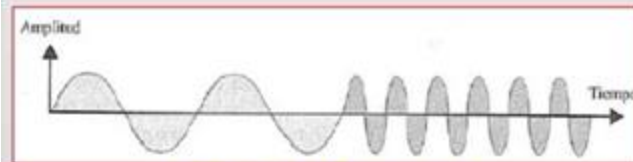
## Capítulo V – Series temporales



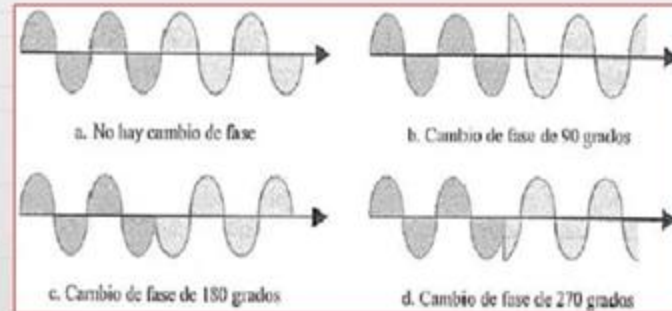
*Relación entre distintas fases*



*Cambio de Amplitud*



*Cambio de Frecuencia*



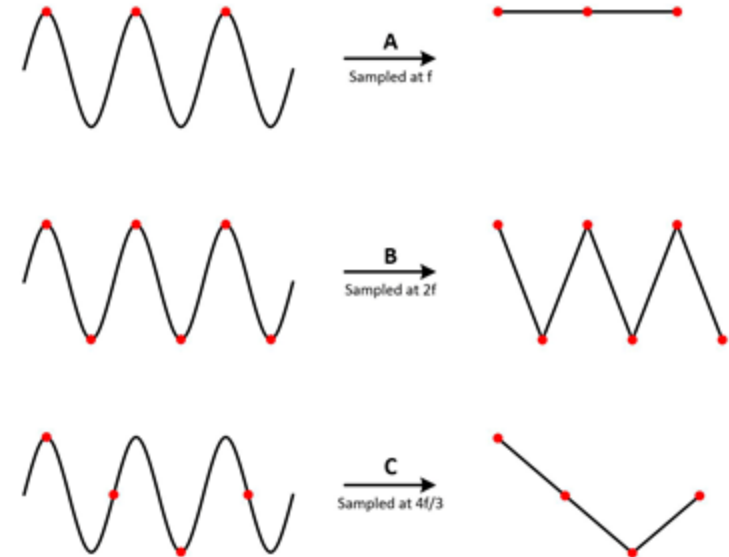
*Cambios de fases*

## Capítulo V – Series temporales

### Definiciones básicas: Teorema del muestreo (Nyquist)

- Explica la relación entre la velocidad de muestreo y la frecuencia de la señal medida.
- Afirma que la velocidad de muestreo  $f_s$  debe ser mayor que el doble del componente de interés de frecuencia más alto en la señal medida.
- Esta frecuencia por lo general se conoce como la frecuencia Nyquist,  $f_N$ .
- **Importante:** Si se tiene más de 1 sin o cos dentro de la señal, para el muestreo se considera la máxima frecuencia.

$$F_s > 2 * f_N$$





### Definiciones básicas: Señal periódica discreta

$$x_a(n) = A \cos\left(\frac{2\pi * n * F}{f_s} + \theta\right)$$

$\theta$  [radianes] = Fase de la señal

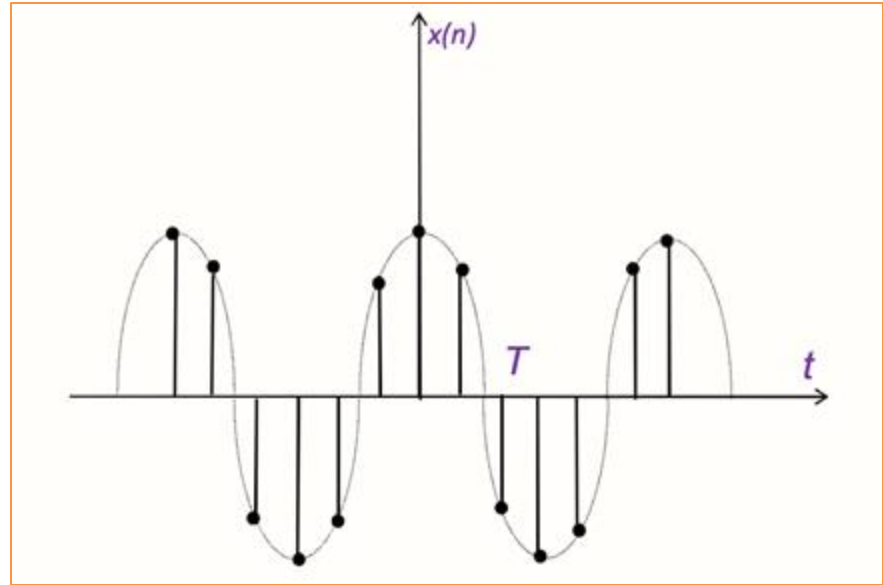
$F$  [ciclos/seg] = Frecuencia de muestreo

$f_s$  [ciclos/seg] = Tasa de muestreo

$T_a$  [seg] = Período sinusoide

$$-\frac{F_s}{2} \leq F \leq \frac{F_s}{2}$$

$$-\frac{\pi}{t} \leq \Omega \leq \frac{\pi}{t}$$





1. La señal análoga  $x(t)=2\text{sen}(100\pi t)+0,8\text{cos}(178\pi t)$ , en seg. Se muestrea con una frecuencia 13,5 veces mayor que la frecuencia de Nyquist.
  - i) Primero determine la frecuencia de Nyquist ( $F_N$ ) y luego a  $13,5F_N$ :
  - ii) Determine la expresión de la señal digital.

a)

$$x(t) = 2\text{sen}(50 * 2\pi * t) + 0.8\text{cos}(89 * 2\pi * t)$$

$$fs_1 = 50 \text{ y } fs_2 = 89$$

$$fs_{max} = 89 \text{ [Hz]}$$

$$\text{Frecuencia de Nyquist} \Rightarrow F_n = 2 * 89 = 178 \text{ [Hz]}$$

$$13.5 \text{ veces frecuencia de Nyquist} \Rightarrow 13.5 * 178 = 2403 \text{ [Hz]}$$



1. La señal análoga  $x(t) = 2\text{sen}(100\pi t) + 0,8\cos(178\pi t)$ , en seg. Se muestrea con una frecuencia 13,5 veces mayor que la frecuencia de Nyquist.
- Primero determine la frecuencia de Nyquist ( $F_N$ ) y luego a  $13,5F_N$ .
  - Determine la expresión de la señal digital.

b)

$$x(t) = 2\text{sen}(50 * 2\pi * t) + 0.8\cos(89 * 2\pi * t)$$

$F_s = 2403 \text{ [Hz]}$

$$x(n) = \underline{2\text{sen}}\left(\frac{50 * 2\pi * n}{F_s}\right) + 0.8\cos\left(\frac{89 * 2\pi * n}{F_s}\right)$$

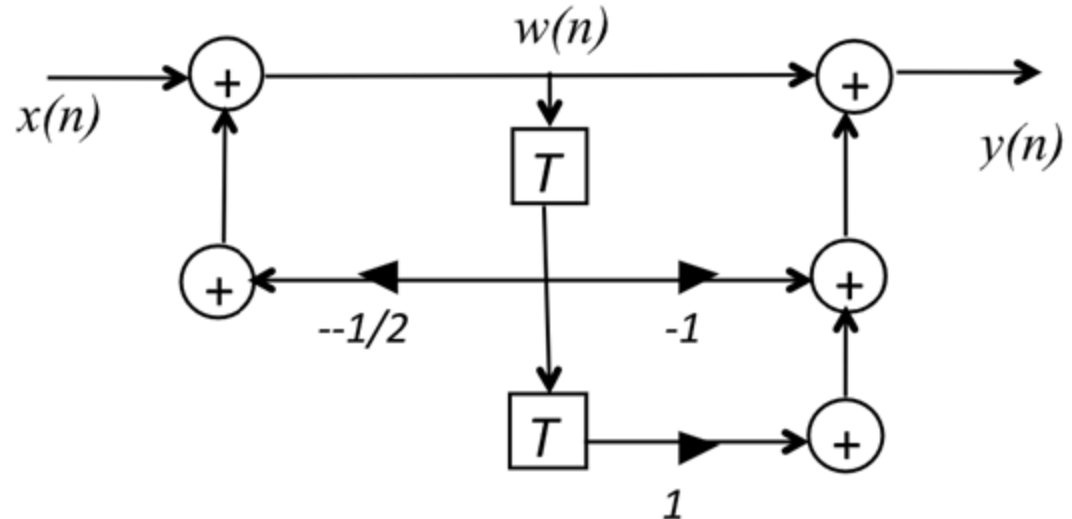
$$x(n) = \underline{2\text{sen}}\left(\frac{50 * 2\pi * n}{2403}\right) + 0.8\cos\left(\frac{2\pi * n}{27}\right)$$

$$x(n) = \underline{2\text{sen}}\left(2\pi * \frac{50}{2403} * n\right) + 0.8\cos\left(2\pi * \frac{1}{27} * n\right)$$



## Capítulo V – Series temporales

4. El SDLI del diagrama, es excitado por la señal  $x(n)=2^{-n}(u(n)-u(n-4)) * \delta(n-2)$
- Obtenga la secuencia de muestras de  $x(n)$  gráficamente.
  - Calcule la respuesta al impulso al sistema.
  - Sugiera el procedimiento para obtener la salida del sistema.

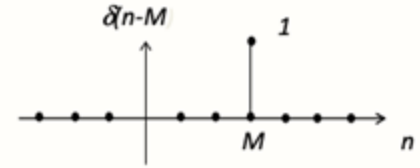




### Definiciones básicas: Señales elementales

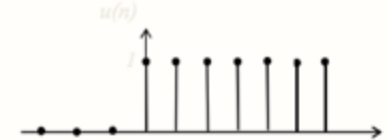
#### i) Impulso unitario

$$\delta(n) = \begin{cases} 1, & \text{para } n = 0 \\ 0, & \text{para } n \neq 0 \end{cases}$$



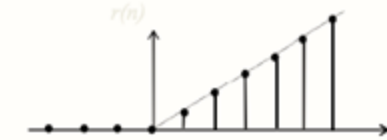
#### ii) Escalón unitario

$$u(n) = \begin{cases} 1, & \text{para } n \geq 0 \\ 0, & \text{para } n < 0 \end{cases}$$



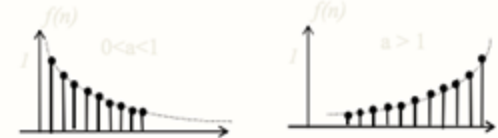
#### iii) Rampa

$$r(n) = \begin{cases} n, & \text{para } n \geq 0 \\ 0, & \text{para } n < 0 \end{cases}$$



#### iv) Exponencial

$$f(n) = a^n \quad \forall n$$







## Capítulo V – Series temporales

2. Determine gráficamente la respuesta al impulso del sistema equivalente, al interconectar en cascada, los sistemas que poseen la siguientes funciones de transferencia  $h_1(n)=u(n+1)-u(n-3)$  y  $h_2(n)=r(n)-u(n-4)r(n)$ . (1).

3. Determine si el siguiente sistemas cumple con las propiedades de linealidad, causalidad, estabilidad e invariancia temporal,  $y(n) = x^2(n) \sin(\omega n)$ . (1).

$$y(n) = x^2(n) \sin(\omega n)$$

$$y(n) = f(y(n-k), x(n-m))$$

$f$  = **combinación lineal** de constantes y variables

- **Sistema es lineal** si cumple con el principio de superposición (multiplicación escalar, aditividad)

Teo: un sistema es lineal sii

$$T[a_1 x_1(n) + a_2 x_2(n)] = a_1 T[x_1(n)] + a_2 T[x_2(n)]$$

nota: si las constantes  $a_i$  son cero  $y(n) = 0$

3. Determine si el siguiente sistemas cumple con las propiedades de linealidad, causalidad, estabilidad e invariancia temporal,  $y(n) = x^2(n) \sin(\omega n)$ . (1).

$$y(n) = x^2(n) \sin(\omega n) \Rightarrow \text{CAUSAL}$$

$$y(n) = x(n+1) - 7y(n)$$

$$y(n) = x(n-1) + 8y(n+2)$$

EJEMPLOS DE NO CAUSALES

Sistemas **causales/no-causales**

**Teo:** Sistema es **causal** si la salida depende solo de las entradas presentes y pasadas, pero no de las entradas futuras

$$y(n) = F[x(n), x(n-1), x(n-2), x(n-3), \dots]$$

**Nota:** los sistemas de tiempo real tienen que ser **causales** solo pueden existir sistemas no **causales** cuando la señal es almacenada (off-line)

3. Determine si el siguiente sistemas cumple con las propiedades de linealidad, causalidad, estabilidad e invariancia temporal,  $y(n)=x^2(n)\text{sen}(\omega n)$ . (1).

$$y(n) = x^2(n)\text{sen}(\omega n)$$

Los coeficientes de la ecuación no pueden depender de  $n$  (tiempo).

En este caso, no hay ningún  $n$  multiplicando a  $x^2$  o a  $\text{sen}(\omega n)$ .

Contra ejemplo:  $y(n) = (n+1)x^2(n)\text{sen}(\omega n)$



8. Determine si los siguientes sistemas cumplen con las propiedades de linealidad, causalidad, estabilidad BIBO e invariancia temporal.

i)  $y(n) = 2x(n - n_0)$ , con  $n_0 > 0$ .

ii)  $y(n) = n(n+3)x(n-3)$ .

iii)  $y(n) = 5nx^2(n)$ .

iv)  $x(n) = \alpha + \sum_{k=-4}^4 x(n-k)$

### Sistemas estables/inestables

*Teo:* un sistema es estable sii para entradas acotadas produce salidas acotadas

Para una secuencia de entrada  $x(n)$  y para una secuencia de salida  $y(n)$  existen números finitos  $M_x$  y  $M_y$  tal que:

$$|x(n)| \leq M_x < \infty \quad \text{y} \quad |y(n)| \leq M_y < \infty \quad \forall n$$

*Ej:* sea el sistema  $y(n) = by(n-1) + x(n)$   
con  $x(n) = \delta(n-1)$  y  $y(0) = 0$

La solución será :  $y(n) = b^{n-1}$  no acotada  $1 < |b| < \infty$



UNIVERSIDAD  
DE SANTIAGO  
DE CHILE



# Consultas