

Diogo Alves
#USP 13709881

Exercício 7.1 SEJA $x \in \mathbb{L}^2(\mathbb{Z})$ (conjunto bi-infinito com energia finita)

UM SINAL COM COMPONENTES $x_0 = 1, x_1 = -2, x_2 = 2, x_3 = 4$
E TODAS DEMAS COMPONENTES NULAS. PROCESSE X ATRAVÉS DO BARCO
DE FILTROS HAAR COM COEFICIENTES $l_a = \left[\frac{1}{2}, \frac{1}{2} \right]$ $h_a = \left[\frac{1}{2}, -\frac{1}{2} \right]$
A FIM DE COMPUTAR $X_L \in X_h$ EXPLICITAMENTE. EM SEGUIDA, USE FILTROS
DE SÍNTSE COM COEFICIENTES $(l_s)_{-1} = (l_s)_0 = 1, (h_s)_{-1} = -1, (h_s)_0 = 5$
PARA RECONSTRUIR X.

RESPOSTA

* A PARTIR DA EQUAÇÃO 7.3

$$\begin{aligned} X_L &:= D(l_a * x) = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} x_0 + x_{-1} \\ x_2 + x_1 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 + 4 \\ 2 - 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2,5 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

* A PARTIR DA EQUAÇÃO 7.4

$$\begin{aligned} X_h &:= D(h_a * x) = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} x_0 - x_1 \\ x_2 - x_1 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 - 4 \\ 2 + 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} -3 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1,5 \\ 2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$X = (X_L, X_h) = \begin{bmatrix} 2,5, 0, -1,5, 2 \end{bmatrix}$$

- A reconstrução de x é

$$x = v_e + v_h$$

~~Existe só um detalhe, os vetores de filtro de sintese
SÃO NÃO CAUSAIS. PARA TRANSFORMÁ-LOS EM CAUSAIS BASTA ADICIONAR
UM ATRASO IGUAL AO NÚMERO DE ÍNDICES NEGATIVOS, NESTE CASO
ATRASO DE 1 ÍNDICE.~~

- Existe só um detalhe, os vetores de filtro de sintese SÃO NÃO CAUSAIS. PARA TRANSFORMÁ-LOS EM CAUSAIS BASTA ADICIONAR UM ATRASO IGUAL AO NÚMERO DE ÍNDICES NEGATIVOS, NESTE CASO ATRASO DE 1 ÍNDICE.

$$S^1(l_s) = [1, 1] \quad S^1(h_s) = [-1, 1]$$

- Logo $S^1(x) = S^1(l_s) * U(X_e) + S^1(h_s) * U(X_h)$

$$\begin{matrix} & \uparrow & \uparrow \\ & v_e & v_h \end{matrix}$$

- PREPARANDO AS VERSÕES PÓS-UPSAMPLING

$$U(X_e) = [2, 1, 0, 0, 0] \quad U(X_h) = [-1, 1, 0, 2, 0]$$

- CALCULANDO v_e e v_h

$$(v_e)_0 = S^1(l_s)_0 \cdot U(X_e)_0 + S^1(l_s)_1 \cdot U(X_e)_1 = 1 \times 2 + 1 \times 1 = 3$$

$$(v_e)_1 = S^1(l_s)_0 \cdot U(X_e)_1 + S^1(l_s)_1 \cdot U(X_e)_0 = 1 \times 1 + 1 \times 2 = 3$$

$$(v_e)_2 = S^1(l_s)_0 \cdot U(X_e)_2 + S^1(l_s)_1 \cdot U(X_e)_1 = 1 \times 0 + 1 \times 1 = 1$$

$$(v_e)_3 = S^1(l_s)_0 \cdot U(X_e)_3 + S^1(l_s)_1 \cdot U(X_e)_2 = 1 \times 0 + 1 \times 0 = 0$$

$$v_e = [3, 3, 1, 0]$$

$$(v_h)_0 = S^1(h_s)_0 \cdot U(X_h)_0 + S^1(h_s)_1 \cdot U(X_h)_1 = -1 \times -1 + 1 \times 1 = 2$$

$$(v_h)_1 = S^1(h_s)_0 \cdot U(X_h)_1 + S^1(h_s)_1 \cdot U(X_h)_0 = -1 \times 1 + 1 \times -1 = -2$$

$$(v_h)_2 = S^1(h_s)_0 \cdot U(X_h)_2 + S^1(h_s)_1 \cdot U(X_h)_1 = -1 \times 2 + 1 \times 0 = -2$$

$$(v_h)_3 = S^1(h_s)_0 \cdot U(X_h)_3 + S^1(h_s)_1 \cdot U(X_h)_2 = -1 \times 0 + 1 \times 2 = 2$$

$$v_h = [2, -2, -2, 2]$$

• RECONSTRUINDO O SINAL ATRASADO

$$\begin{aligned} s^1(x) &= v_e + v_h \\ &= [4, 1, -2, 2] \end{aligned}$$

• RETIRANDO O ATRASO

$$x = [1, -2, 2, 4]$$

Exercício 7.7 SEJA $x \in L^2(\mathbb{Z})$, $g \in L^2(\mathbb{Z})$ UM FILTRO FIR
 $\in S$ O OPERADOR DE ATUAÇÃO DEFINIDO NA OBSERVAÇÃO 7.1
 MOSTRE QUE:

$$(S^m(g)) * x = S^m(g * x)$$

- CRIANDO E SUBSTITUINDO A VARIÁVEL $w = g * x$, PODEMOS REESCREVER O TERMO DA DIREITA

$$= S^m(w)$$

- ENTRANDO NOS ÍNDICES k E NA DEFINIÇÃO DE S^m

$$= w_{k-m}$$

- VOLTANDO NA DEFINIÇÃO DA VARIÁVEL w E ABRINDO A CONVOLUÇÃO

$$= \sum_{m=0}^{N-1} x_m g_{k-m-n}$$

- UTILIZANDO NOVAMENTE A DEFINIÇÃO DE S^m PODEMOS REESCREVER

$$= \sum_{m=0}^{N-1} x_m (S^m(g))_{k-n}$$

- UTILIZANDO A DEFINIÇÃO DE CONVOLUÇÃO, SUBIMOS UM NÍVEL E CHEGAMOS AO TERMO DA ESQUERDA

$$= (S^m(g)) * g$$

Exercício 7.8 SUPONHA QUE USEMOS NA ETAPA DE ANÁLISE OS FILTROS $l_a = \left[\frac{3}{4}, \frac{1}{2} \right]$ E $h_a = \left[\frac{2}{3}, -\frac{2}{3} \right]$. A PARTIR DISSO ENCONTRE OS FILTROS APROPRIADOS PARA SÍNTSESE QUE GARANTAM A PROPRIEDADE DA RECONSTRUÇÃO PERFEITA SEM ATRASO.

Resposta

- A PROPRIEDADE DA RECONSTRUÇÃO PERFEITA PODE SER EXPRESA ASSIM

$$x = l_s * (\mathcal{U}(D(l_a * x))) + h_s (\mathcal{U}(D(h_a * x)))$$

- CALCULANDO O PRODUTO DA CONVOLUÇÃO FILTRAÇÃO DE ANÁLISE TEMOS

$$(l_a * x)_k = v_k = \sum_{n=0}^{N-1} l_{an} x_{k-n}$$

$$= l_{a_0} x_k + l_{a_1} x_{k-1}$$

$$= \frac{3}{4} x_k + \frac{1}{2} x_{k-1}$$

$$(h_a * x)_k = w_k = \sum_{n=0}^{N-1} h_{an} x_{k-n}$$

$$= h_{a_0} x_k + h_{a_1} x_{k-1}$$

$$= \frac{2}{3} x_k - \frac{2}{3} x_{k-1}$$

- CALCULANDO OS RESPECTIVOS PRODUTOS DOS UPSAMPLING APÓS OS DOWNSAMPLING TEMOS

PARA OS ÍNDICES PARES:

$$(\mathcal{U}(D(l_a * x))) = v_k$$

$$\mathcal{U}(D(h_a * x)) = w_k$$

PARA OS ÍNDICES IMPARES

$$\mathcal{U}(D(l_a * x)) = 0$$

$$\mathcal{U}(D(h_a * x)) = 0$$

- CONVOLUÍMOS V COM l_s E W COM h_s .

PARA ATENDER A PROPRIEDADE DA RECONSTRUÇÃO PERFEITA
 QUE O COMPONENTE NA POSIÇÃO N DE X SEJA IGUAL AO
 AO COMPONENTE NA POSIÇÃO N DA SOMA $l_s * V + h_s * W$
 ISSO GERA A SEGUINTE EQUAÇÃO:

$$X_n = \sum_{k \text{ PAR}} \left(\left(\frac{3}{4}x_k + \frac{1}{2}x_{k-1} \right) (l_s)_{n-k} + \left(\frac{2}{3}x_k - \frac{2}{3}x_{k-1} \right) (h_s)_{n-k} \right)$$

- REORGANIZANDO OS TERMOS PARA COLOCAR x_k E x_{k-1} EM EVIDÊNCIA

$$X_n = \sum_{k \text{ PAR}} \left[\left(\frac{3}{4}(l_s)_{n-k} + \frac{2}{3}(h_s)_{n-k} \right) x_k + \left(\frac{1}{2}(l_s)_{n-k} - \frac{2}{3}(h_s)_{n-k} \right) x_{k-1} \right]$$

- A EQUAÇÃO ANTERIOR ~~SE SUSTENTA~~ SE SUSTENTA PARA QUALQUER X. PASSAMOS ENTÃO A ESCOLHA DE UM X ESPECÍFICO.

No caso $x_0 = 1$ e $x_k = 0$ PARA $k \neq 0$. ISSO GERA DUAS EQUAÇÕES:

$$(A) \quad \frac{3}{4}(l_s)_n + \frac{2}{3}(h_s)_n = 1 \quad \text{QUANDO } n=0$$

$$(B) \quad \frac{3}{4}(l_s)_n + \frac{2}{3}(h_s)_n = 0 \quad \text{QUANDO } n \neq 0$$

- ESCOLHENDO UM OUTRO VALOR DE X. NO CASO $x_1 = 1$ E $x_k = 0$ PARA $k \neq 1$. GERAMOS MAIS DUAS EQUAÇÕES

$$(C) \quad \frac{1}{2}(l_s)_{n-2} - \frac{2}{3}(h_s)_{n-2} = 1 \quad \text{QUANDO } n=1$$

$$(D) \quad \frac{1}{2}(l_s)_{n-2} - \frac{2}{3}(h_s)_{n-2} = 0 \quad \text{QUANDO } n \neq 1$$

- DA EQUAÇÃO (A) COM $n=0$ E DA EQUAÇÃO (D) COM $n=2$
OBTEMOS UM SISTEMA LINEAR COM DUAS VARIÁVEIS E DUAS EQUAÇÕES

$$(A) \frac{3}{4}(l_0)_0 + \frac{2}{3}(h_0)_0 = 1$$

$$(D) \frac{1}{2}(l_0)_0 - \frac{2}{3}(h_0)_0 = 0$$

$$\frac{5}{4}(l_0)_0 = 1$$

$$(l_0)_0 = \frac{4}{5}$$

$$\frac{2}{3}(h_0)_0 + \frac{3}{4} \cdot \frac{4}{5} = 1$$

$$\frac{2}{3}(h_0)_0 = 1 - \frac{3}{5}$$

$$(h_0)_0 = \frac{2}{5} \cdot \frac{3}{2} = \frac{3}{5}$$

- DA EQUAÇÃO (B) COM $n=-1$ E (C) COM $n=1$ TAMBÉM
CHEGAMOS A UM SISTEMA LINEAR DE DUAS VARIÁVEIS E
DUAS EQUAÇÕES

$$(B) \frac{3}{4}(l_0)_{-1} + \frac{2}{3}(h_0)_{-1} = 0$$

$$(C) \frac{1}{2}(l_0)_{-1} - \frac{2}{3}(h_0)_{-1} = 1$$

$$\frac{5}{4}(l_0)_{-1} = 1$$

$$(l_0)_{-1} = \frac{4}{5}$$

$$\frac{2}{3}(h_0)_{-1} + \frac{3}{4} \cdot \frac{4}{5} = 0$$

$$(h_0)_{-1} = -\frac{3}{5} \cdot \frac{3}{2} = -\frac{9}{10}$$

- OS VETORES DOS FILTROS DE SÍNTSE ENCONTRADOS FORAM

$$(l_0)_0 = \frac{4}{5}, (l_0)_{-1} = \frac{4}{5}$$

$$(h_0)_0 = \frac{3}{5}, (h_0)_{-1} = -\frac{9}{10}$$

Exercício 7.10 Escreva a matriz W_6^a para os filtros
LE GALL 5/3. Escreva também W_6^s . Compute algumas
entradas do produto $W_6^a W_6^s$ afim de verificar $W_6^a W_6^s = I_b$

- A EQUAÇÃO 7.19 DEFINE

$$W_N^a = \begin{bmatrix} DM_{la} \\ DM_{ha} \end{bmatrix}$$

- DADO $la = \left[\frac{3}{4}, \frac{1}{4}, -\frac{1}{8}, 0, -\frac{1}{8}, \frac{1}{4} \right]$ passamos ao círculo de M_{la}

$$M_{la} = \begin{bmatrix} \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} \\ -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} \\ -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{bmatrix}_{(6,6)}$$

- SEGUNDO A EQUAÇÃO 7.18

$$D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}_{(3,6)}$$

- Logo

$$DM_{la} = \begin{bmatrix} \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 \\ -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \end{bmatrix}_{(3,6)}$$

• Dados $h_a = \left[-\frac{1}{2}, +, -\frac{1}{2}, 0, 0, 0 \right]$ Passamos ao cálculo M_{h_a}

$$M_{h_a} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 \\ 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

• Logo DM_{h_a}

$$DM_{h_a} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 \\ -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}$$

• Logo

$$W_6^a = \begin{bmatrix} DM_{h_a} \\ DM_{h_a} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 \\ -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 \\ -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 & -\frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}$$

• A EQUAÇÃO 7.21 DEFINE

$$W_n^S = [M_{L_n} | M_{h_n}]$$

• DADO $l_n = \left[1, \frac{1}{2}, 0, 0, 0, \frac{1}{2} \right]$ PASSAMOS AO CÁLCULO DE M_{L_n}

$$M_{L_n} = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix}$$

• DADO $h_n = \left[-\frac{1}{4}, -\frac{1}{8}, 0, -\frac{1}{8}, -\frac{1}{4}, \frac{3}{4} \right]$ PASSAMOS AO CÁLCULO DE M_{h_n}

$$M_{h_n} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} \\ -\frac{1}{8} & -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{8} & -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{8} \\ -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \\ \frac{3}{4} & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{8} & 0 & -\frac{1}{8} & -\frac{1}{4} \end{bmatrix}$$

• SEGUNDO EQUAÇÃO 7.20

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

• Logo $M_{X_0}U \in M_{h_0}U$ são

$$M_{X_0}U = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \quad M_{h_0}U = \begin{bmatrix} -\frac{1}{4} & -\frac{1}{4} & 0 \\ -\frac{1}{8} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{8} \\ 0 & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{4} \\ -\frac{1}{8} & -\frac{1}{8} & \frac{3}{4} \\ -\frac{1}{4} & 0 & -\frac{1}{4} \\ \frac{3}{4} & -\frac{1}{8} & -\frac{1}{8} \end{bmatrix}$$

• Logo

$$W_6^S = \left[M_{X_0}U \mid M_{h_0}U \right] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{4} & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{8} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{8} \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{4} \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{8} & -\frac{1}{8} & \frac{3}{4} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{4} & 0 & -\frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{8} & -\frac{1}{8} \end{bmatrix}$$

• AGORA VOU COMPUTAR ALGUMAS ENTRADAS DO PRODUTO $W_6^S W_6^S = I_6$

~~1) Posição que fica na 1ª LINHA e 1ª COLUNA~~

5) Posição que fica na 1ª LINHA e PRIMEIRA COLUNA. O VALOR

ESPERADO É 1.

$$= \frac{3}{4} \cdot 1 + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2} - \frac{1}{8} \cdot 0 + 0 - \frac{1}{8} \cdot 0 + \frac{1}{8} = \frac{3}{4} + \frac{1}{8} + \frac{1}{8} = 1$$

2º) Posição que fica na 2ª LINHA E NA SEGUNDA COLUNA, VALOR ESPERADO 1.

$$= -\cancel{\frac{1}{8} \cdot 0} + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2} + \frac{3}{4} \cdot 1 + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2} - \cancel{\frac{1}{8} \cdot 0} + 0 = \frac{1}{8} + \frac{3}{4} + \frac{1}{8} = 1$$

3º) Posição que fica na 1ª LINHA E 2ª COLUNA, VALOR ESPERADO 0.

$$= \cancel{\frac{3}{4} \cdot 0} + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2} - \frac{1}{8} \cdot 1 + \cancel{0 \cdot \frac{1}{2}} - \cancel{\frac{1}{8} \cdot 0} + \cancel{\frac{1}{4} \cdot 0} = \frac{1}{8} - \frac{1}{8} = 0$$

4º) Posição que fica na 1ª LINHA E 3ª COLUNA, VALOR ESPERADO 0.

$$= \frac{3}{4} \cdot 0 + \frac{1}{4} \cdot 0 - \frac{1}{8} \cdot 0 + 0 \cdot \frac{1}{2} - \frac{1}{8} \cdot 1 + \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2} = -\frac{1}{8} + \frac{1}{8} = 0$$

Exercício 7.19 Prove as quatro relações da Tabela 7.2
e da Observação 7.6.

• 1ª Relação: QUANDO $\tilde{g}_K = (-1)^k g_K$ a $\tilde{G}(z) = G(-z)$

$$\begin{aligned}\tilde{G}(z) &= \sum_{k=0}^{N-1} \tilde{g}_k z^{-k} \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} (-1)^k g_k z^{-k} \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} \left(\frac{1}{-1}\right)^k g_k z^{-k} \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} (-1)^{-k} g_k z^{-k} = \sum_{k=0}^{N-1} g_k (-1)^{-k} (z)^{-k} = \sum_{k=0}^{N-1} g_k (-z)^{-k} \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} g_k (-z)^{-k} = G(-z)\end{aligned}$$

• 2ª Relação: QUANDO $\tilde{g}_K = g_{-k}$ a $\tilde{G}(z) = G(z^{-1})$

como g é causal \tilde{g} SERÁ NÃO CAUSAL, SÓ QUE OS ÍNDICES ESTÃO ESPERLHADOS. DA MESMA FORMA \tilde{G} TERÁ O SOMATÓRIO INICIANDO EM $-(N-1)$ E indo ATÉ 0.

$$\begin{aligned}\tilde{g}_0 &= g_0, \quad \tilde{g}_{-1} = g_1, \quad \tilde{g}_{-2} = g_2, \quad \dots, \quad \tilde{g}_{-(N-1)} = g_{(N-1)} \\ \tilde{G}(z) &= \sum_{k=-(N-1)}^0 \tilde{g}_k z^{-k} = \sum_{k=-(N-1)}^0 g_{-k} z^{-k} = \sum_{k=0}^{N-1} g_k z^k \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} g_k z^k = \sum_{k=0}^{N-1} g_k (z^{(-1 \cdot -1)})^k = \sum_{k=0}^{N-1} g_k (z^{-1})^{(-1 \cdot k)} \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} g_k (z^{-1})^{-k} = G(z^{-1})\end{aligned}$$

3^a RELAÇÃO QUANDO $\tilde{g}_K = g_{N-1-K}$ A $\tilde{G}(z) = z^{-n+1} G(z^{-1})$

$$\begin{aligned}\tilde{G}(z) &= \sum_{k=0}^{N-1} \tilde{g}_k z^k \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} g_{(N-1)-k} z^{-k} \\ &= \sum_{k=(N-1)}^0 g_k z^{+k-(N-1)} \\ &= \sum_{k=0}^{N-1} g_k z^{k-(N-1)} \\ &= \underbrace{\sum_{k=0}^{N-1} g_k z^k}_{\text{ESSA PARTE JÁ APARECEU NO DESENVOLVIMENTO DA}} \cdot z^{(-N+1)}\end{aligned}$$

$$= z^{(-N+1)} \cdot G(z^{-1})$$

4º RELAÇÃO QUANDO $\tilde{g}_K = (-1)^K g_{N-1-K}$ e $\tilde{G}(z) = (-z)^{N+1} G(-z')$

$$\tilde{G}(z) = \sum_{k=0}^{N-1} \tilde{g}_k z^{-k}$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} (-1)^k g_{(N-1)-k} z^{-k} = \sum_{k=(N-1)}^0 (-1)^{(N-1)-k} \cdot g_k \cdot z^{k-(N-1)}$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} (-1)^{(N-1)-k} \cdot g_k \cdot z^{k-(N-1)} = \sum_{k=0}^{N-1} (-1)^{(N-1)-k} \cdot g_k \cdot z^k \cdot z^{-(N+1)}$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} (-1) \cdot (-1)^{-k} \cdot g_k \cdot (z^{-1})^{-k} \cdot (z^{-1})^{(N-1)}$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} (-1) \cdot (z^{-1})^{(N-1)} \cdot g_k \cdot (-1)^{-k} (z^{-1})^{-k}$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} (-1 \cdot z^{-1})^{(N-1)} \cdot g_k \cdot (-1 \cdot z^{-1})^{-k}$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} (-z^{-1})^{(N-1)} \cdot g_k \cdot (-z^{-1})^{-k}$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} (-z)^{(-N+1)} g_k (-z^{-1})^{-k}$$

$$= (-z)^{(-N+1)} \sum_{k=0}^{N-1} g_k (-z^{-1})^{-k}$$

$$= (-z)^{(-N+1)} \cdot G(-z')$$

Exercício 7.22 Em um Banco de FILTROS

SEJA $l_a = \left[\frac{1}{2}, 1, -\frac{1}{2} \right] \in h_a = \left[\frac{1}{4}, \frac{1}{2}, \frac{1}{4} \right]$

utilize as equações 7.32 e 7.33 para encontrar os FILTROS DE SÍNTESSES ADEQUADOS PARA RECONSTRUÇÃO PERFEITA.
Qual o DELAY?

Resposta

- Começando das EQUAÇÕES 7.32 e 7.33, que APRESENTAM OS REQUISITOS SUFICIENTES (E NECESSÁRIOS) PARA RECONSTRUÇÃO PERFEITA NO DOMÍNIO DA TRANSFORMADA Z.

$$7.32 \quad L_a(z)L_s(z) + H_a(z)H_s(z) = 2z^{-m}$$

$$7.33 \quad L_a(-z)L_s(z) + H_a(-z)H_s(z) = 0$$

- CALCULAMOS A TRANSFORMADA Z DOS VETORES DOS FILTROS DE ANÁLISE

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

$$H_a(z) = \frac{1}{4} + \frac{1}{2}z^1 + \frac{1}{4}z^2$$

- Com os FILTROS DE ANÁLISE DEFINIDOS, AS EQUAÇÕES 7.32 e 7.33 PODEM SER REESCRITAS:

$$7.34 \quad L_s(z) = \frac{2z^{-m}H_a(-z)}{L_a(z)H_a(-z) - L_a(-z)H_a(z)}$$

$$7.35 \quad H_s(z) = \frac{-2z^{-m}L_a(-z)}{L_a(z)H_a(-z) - L_a(-z)H_a(z)}$$

• APROVEITANDO QUE OS DENOMINADORES SÃO IGUAIS

$$= L_a(z) H_a(-z) - L_a(-z) H_a(z)$$

$$= \left(\frac{1}{2} + z^{-1} - \frac{1}{2} z^{-2} \right) \left(\frac{1}{4} - \frac{1}{2} z^{-1} + \frac{1}{4} z^{-2} \right) - \left(\frac{1}{2} - z^{-1} - \frac{1}{2} z^{-2} \right) \left(\frac{1}{4} + \frac{1}{2} z^{-1} + \frac{1}{4} z^{-2} \right)$$

$$= \left(\frac{1}{8} - \cancel{\frac{1}{4} z^{-1}} + \cancel{\frac{1}{8} z^{-2}} + \cancel{\frac{1}{4} z^{-1}} - \cancel{\frac{1}{2} z^{-2}} + \cancel{\frac{1}{4} z^{-3}} - \cancel{\frac{1}{8} z^{-2}} + \cancel{\frac{1}{4} z^{-3}} - \cancel{\frac{1}{8} z^{-4}} \right) - ("")$$

$$= \left(\frac{1}{8} - \frac{1}{2} z^{-2} + \frac{1}{2} z^{-3} - \frac{1}{8} z^{-4} \right) - ("")$$

$$= ("") - \left(\frac{1}{8} + \cancel{\frac{1}{4} z^{-1}} + \cancel{\frac{1}{8} z^{-2}} - \cancel{\frac{1}{4} z^{-1}} - \cancel{\frac{1}{2} z^{-2}} - \cancel{\frac{1}{4} z^{-3}} - \cancel{\frac{1}{8} z^{-2}} - \cancel{\frac{1}{4} z^{-3}} - \cancel{\frac{1}{8} z^{-4}} \right)$$

$$= ("") - \left(\frac{1}{8} - \frac{1}{2} z^{-2} - \frac{1}{2} z^{-3} - \frac{1}{8} z^{-4} \right)$$

$$= \left(\cancel{\frac{1}{8}} - \cancel{\frac{1}{2} z^{-2}} + \frac{1}{2} z^{-3} - \cancel{\frac{1}{8} z^{-4}} \right) - \left(\cancel{\frac{1}{8}} - \cancel{\frac{1}{2} z^{-2}} - \frac{1}{2} z^{-3} - \cancel{\frac{1}{8} z^{-4}} \right)$$

$$= z^{-3}$$

• CALCULANDO O $L_s(z)$ DA ~~EQUAÇÃO~~ EQUAÇÃO 7.34

$$L_s(z) = \frac{z z^{-m} \cdot H_a(z)}{z^{-3}}$$

Como $H_a(-z)$ possui APENAS ~~EXPOENTES~~ EXPOENTES QUE CORRESPONDAM A UM FILTRO CAUSAL NO DOMÍNIO DE ORIGEM (z^0, z^1, z^2) , PARA QUE O RESULTADO $L_s(z)$ SEJA CAUSAL O VALOR DE m DEVE COMPENSAR O DENOMINADOR. Por isso m SERÁ IGUAL A 3.

$$L_s(z) = \frac{z \cdot z^3 \left(\frac{1}{4} - \frac{1}{2} z^{-1} + \frac{1}{4} z^{-2} \right)}{z^{-3}} = \cancel{z^4} = \frac{1}{2} - z^{-1} + \frac{1}{2} z^{-2}$$

- CALCULANDO $H_s(z)$ DA EQUAÇÃO 7.35

$$H_s(z) = \frac{-2z^{-m} L_o(-z)}{z^{-3}}$$

PELA MESMA RAZÃO, PARA COMPENSAZ O DENOMINADOR,
O m SÉRÁ IGUAL A 3, COM ISSO TEREMOS UM ATASO
DE 3 ÍNDICES.

$$H_s(z) = \frac{-2\cancel{z^{-3}} \left(\frac{1}{2} - z^1 - \frac{1}{2} z^2 \right)}{\cancel{z^{-3}}} = -1 + 2z^1 + z^2$$

- A PARTIR DE $L_s(z) \in H_s(z)$ CONSEGUIMOS DETERMINAR OS FILTROS CAUSAIS NO DOMÍNIO DE ORIGEM

$$l_s = \left[\frac{1}{2}, -1, \frac{1}{2} \right]$$

$$h_s = [-1, 2, 1]$$

COMO DESCrito NOS PASSOS ANTERIORES FOI NECESSARIO
APLICAR UM ATASO DE 3 ÍNDICES PARA DETERMINAR
O VALOR DO FILTRO CAUSAL.