

AT1 - Sistemas de comunicação

Sinais Senoidais

Leticia Coelho

Março 2018

1 Introdução

Este relatório demonstra as experiências realizadas para entendimento de conceitos de sinais, filtros ideais, geração e filtragem de sinais senoidais e ruídos. As especificações a seguir serão demonstrados nos próximos tópicos considerando seus gráficos e códigos para o software Matlab desenvolvidos para os tópicos solicitados.

2 Somatório de sinais senoidais *EX1*

Este experimento demonstra o somatório de três sinais senoidais, $S1(t) = 6\text{sen}(2t)$, $S2(t) = 2\text{sen}(23000t)$ e $S3(t) = 4\text{sen}(25000t)$, para o sinal $Y(t)$. Assim sendo, $Y(t) = 6\text{sen}(2t) + 2\text{sen}(23000t) + 4\text{sen}(25000t)$, este somatório pode ser contextualizado utilizando a representação complexa do sinal através da Serie de Fourier, através da qual é possível verificar com a série exponencial complexa as frequências e amplitudes de cada sinal somado para formar o novo sinal $Y(t)$, como podemos verificar abaixo;

$$Y(t) = 6\text{sen}(2\pi t) + 2\text{sen}(2\pi 3000t) + 4\text{sen}(2\pi 5000t)$$
$$Y(t) = 6\left(\frac{e^{j2\pi t} + e^{-j2\pi t}}{2j}\right) + 2\left(\frac{e^{j2\pi 3000t} + e^{-j2\pi 3000t}}{2j}\right) + 4\left(\frac{e^{j2\pi 5000t} + e^{-j2\pi 5000t}}{2j}\right)$$
$$Y(t) = \frac{3}{j}e^{j2\pi t} + \frac{1}{j}e^{j2\pi 3000t} + \frac{2}{j}e^{j2\pi 5000t} + \frac{3}{j}e^{-j2\pi t} + \frac{1}{j}e^{-j2\pi 3000t} + \frac{2}{j}e^{-j2\pi 5000t}$$

Utilizando o software matlab podemos verificar a demonstração dos sinais no tempo e na frequência, a Figura 2 indica os sinais $S1(t)$, $S2(t)$ e $S3(t)$ e a sua soma $Y(t)$.

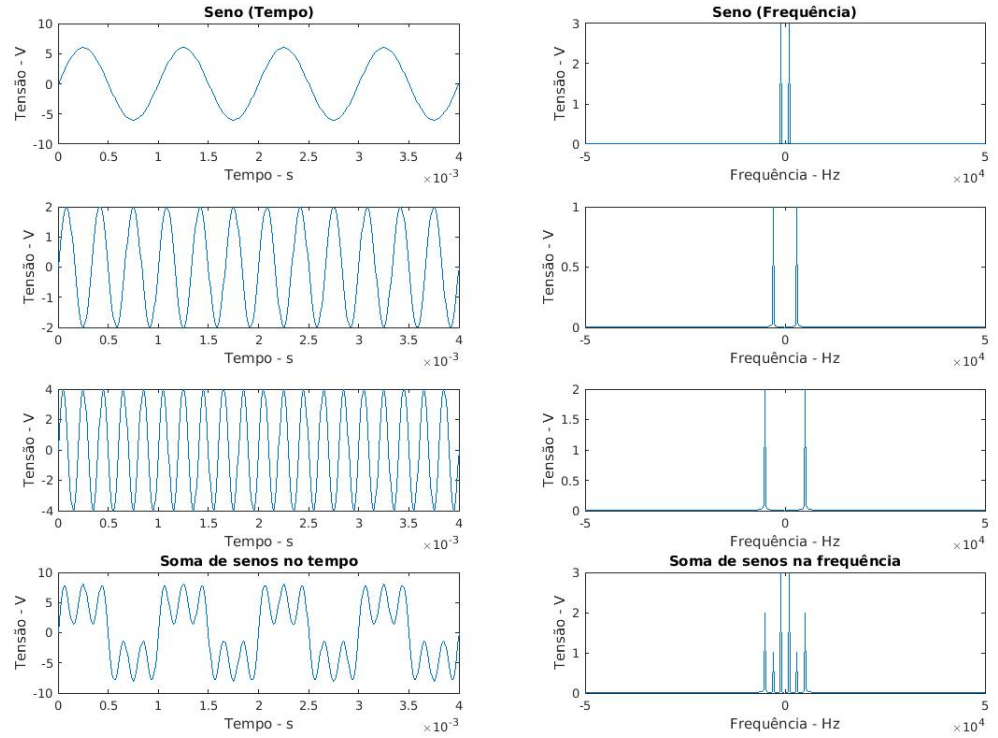


Figure 1: Sinais senoidais no tempo e frequência

2.0.1 Potência média do Sinal

A potência média dissipada durante um intervalo de tempo depende da energia dissipada do sinal e pode ser representada pela equação abaixo. No software a potência média é determinada pela função *norm* a qual resultou **27,9** neste experimento.

$$P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{\frac{T}{2}}^{-\frac{T}{2}} x^2(t) dx$$

2.0.2 Densidade Espectral de Potência

A densidade espectral de potência expressa a distribuição da variância de um processo aleatório no domínio da frequência. Podemos verificar na Figura 2.0.2 a densidade espectral de potência simulada no software matlab utilizando-se a função *pwelch*.

$$G_x(f) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} |C_n|^2 \delta(f - nf_0)$$

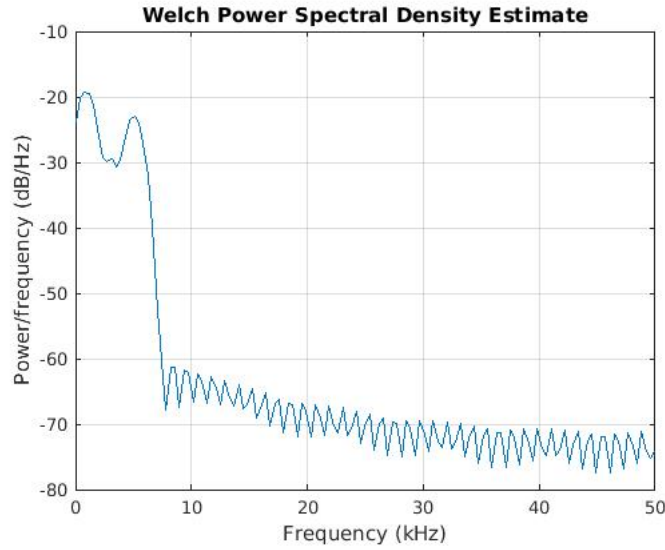


Figure 2: Densidade espectral de potência

3 Filtros ideais *EX2*

Este experimento demonstra o somatório de três sinais senoidais, $S1(t) = 5\text{sen}(2t)$, $S2(t) = 5/3\text{sen}(23000t)$ e $S3(t) = \text{sen}(25000t)$, para o sinal $Y(t)$ e o desenvolvimento de 3 filtros ideais, um passa baixas com frequência de corte de 2KHz, um passa altas com frequência de corte de 4KHz e um passa faixas com frequência de corte de 2KHz e 4KHz.

Assim sendo, $Y(t) = 5\text{sen}(2t) + 5/3\text{sen}(23000t) + \text{sen}(25000t)$, este somatório pode ser contextualizado utilizando a representação complexa do sinal através da Serie de Fourier, através da qual é possível verificar com a série exponencial complexa as frequências e amplitudes de cada sinal somado para formar o novo sinal $Y(t)$, como podemos verificar abaixo;

$$Y(t) = 5\text{sen}(2\pi t) + \text{sen}(2\pi 5000t) + 5/3\text{sen}(2\pi 3000t)$$

$$Y(t) = 5\left(\frac{e^{j2\pi t} + e^{-j2\pi t}}{2j}\right) + \left(\frac{e^{j2\pi 5000t} + e^{-j2\pi 5000t}}{2j}\right) + 5/3\left(\frac{e^{j2\pi 3000t} + e^{-j2\pi 3000t}}{2j}\right)$$

$$Y(t) = \frac{5}{j2}e^{j2\pi t} + \frac{1}{j2}e^{j2\pi 5000t} + \frac{5}{j6}e^{j2\pi 3000t} + \frac{5}{j2}e^{-j2\pi t} + \frac{1}{j2}e^{-j2\pi 5000t} + \frac{5}{j6}e^{-j2\pi 3000t}$$

Utilizando o software matlab podemos verificar a demonstração dos sinais no tempo e na frequência, a Figura 3 indica os sinais $S1(t)$, $S2(t)$ e $S3(t)$ e a sua soma $Y(t)$.

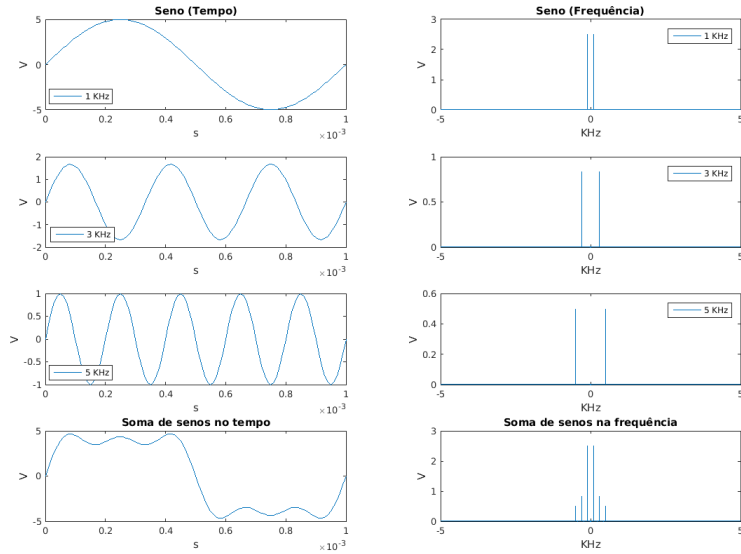


Figure 3: Sinais senoidais no tempo e frequência

3.0.1 Filtros ideais

Os filtros ideais foram projetados para obter sua frequência de utilizando a regra de associação simples com o número de pontos do vetor de frequência que é a própria frequência de amostragem. Logo, considerando o sinal em forma complexa calculado anteriormente é possível verificar que o sinal esta com o período total demonstrado assim o centro em 0Hz possui a metade do número de pontos do vetor de frequência. Para projetar o comportamento do vetor de filtro é necessário realizar regra de três simples para cada frequência ou tipo de filtro e verificar quantos pontos devem estar em '0' ou em '1', para limitar ou liberar respectivamente o sinal em uma frequência específica.

Na Figura 4 podemos verificar a demonstração dos sinais filtrados na frequência, onde é possível observar a eficacia dos filtros ideias para projetos simples.

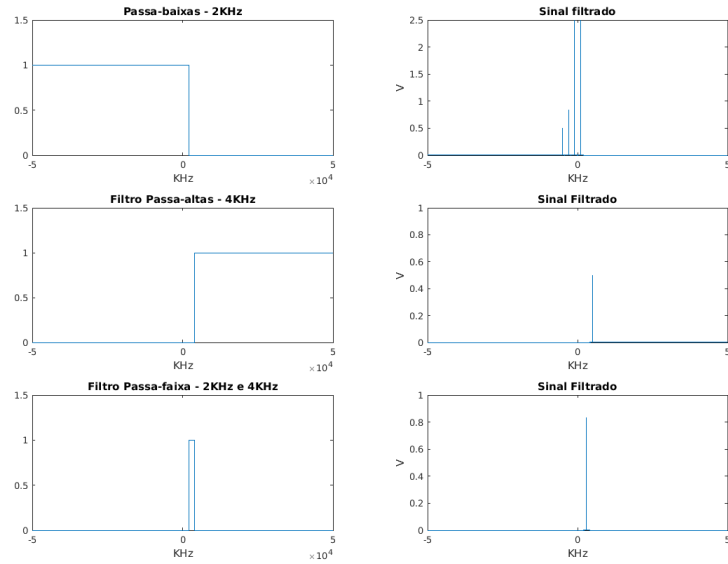


Figure 4: Filtros ideais

4 Ruído

Esta sessão propõe gerar um vetor que represente um ruído de 1 segundo com distribuição normal utilizando a função `randn` no software matlab, demonstrar um histograma do sinal, o sinal no domínio do tempo e no domínio da frequência. É possível visualizar na Figura 6 o histograma do ruído, também o ruído em domínio do tempo e domínio da frequência na Figura 7.

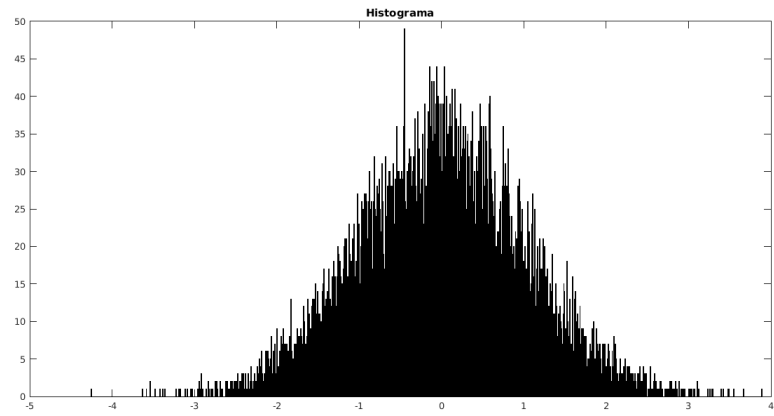


Figure 5: Histograma

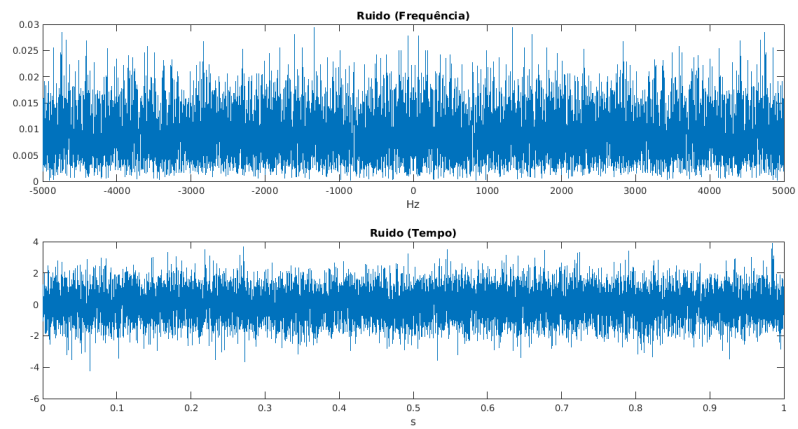
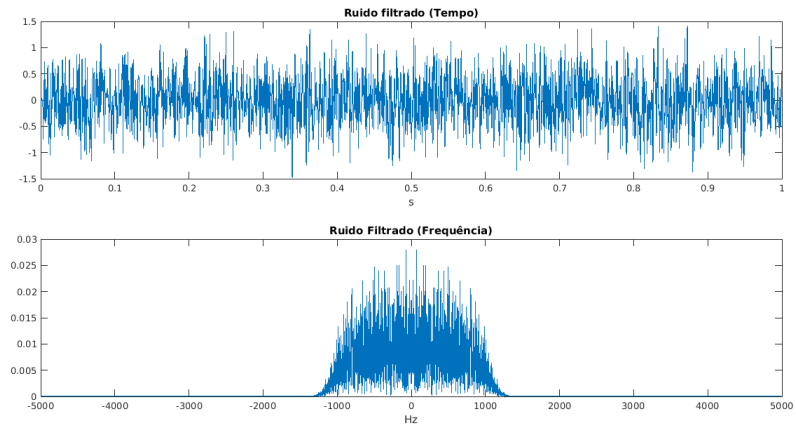


Figure 6: Ruído

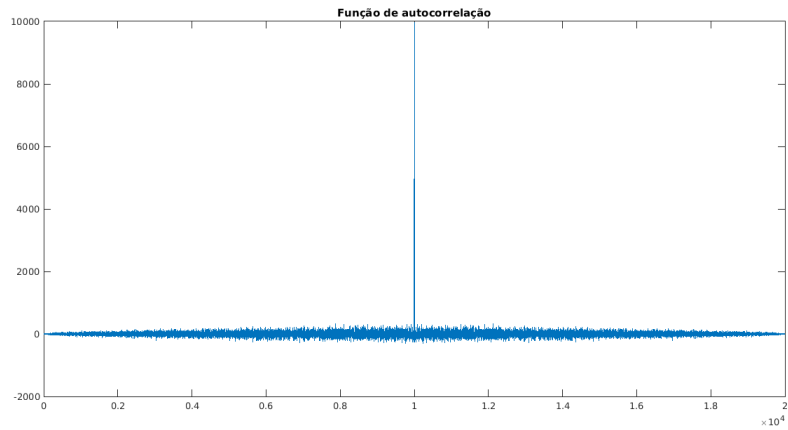
Além disso podemos verificar que após o projeto e utilização do filtro Fir1 passa faixa o sinal resultante é verificado na Figura 8.



4.1 Autocorrelação

A autocorrelação é resultado da correlação de um sinal com ele mesmo. No software Matlab a autocorrelação pode ser obtida com a função *xcorr*, o seu resultado pode ser observado na Figura 6.

$$r(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} s(t)s^*(t - \tau) dt$$



5 Conclusão

Com base nas experimentações realizadas é possível verificar a importância do entendimento dos conceitos básicos de sinais e sistemas para o projeto de

filtros. Assim salientando a importância do entendimento de filtros ideais e não ideais para o entendimento de modulações que serão trabalhadas na disciplina.

References

- [1] Michael. Haykin, Simon; Moher. *Introdução aos Sistemas de Comunicação*. -, 4^a Edição.