Práctica 1 de Señales y Sistemas

Generación de señales discretas y transformaciones de la variable independiente

Francisco Javier Mercader Martínez Rubén Gil Martínez

1 Generalización de señales discretas

- Genere la señal x[n]

```
x = [0 \ 0 \ -0.4 \ -0.74 \ -0.2 \ 0 \ 0.5 \ 0.8 \ 1.2 \ 0.8 \ 0.4 \ 0 \ -0.3 \ 0 \ 0];
```

- Genere el eje temporal

```
1 N = floor(length(x)/2);
2 n = [-N:N];
```

- Dibuje la señal x[n]

```
stem(n,x,'.')
```

- Muestre el valor de la señal para el instante n = -3

```
1 x(find(n==-3))
```

- Modifique el valor de la señal, x[-3] = -0.6

```
x(find(n==-3))=-0.6;
```

Cuestiones:

Utilizando las variables creadas en el ejercicio anterior:

- Genere la señal $y[n] = (-1,1)^n$
- Genere la señal $x2[n] = y[n] \cdot x[n]$
- Genere $z[n] = 0.75 \cdot (x[n] + x2[n])$
- Genere la señal $E[n] = x[n] \cdot x[n]$ o $E[n] = x^2[n]$
- $-\,$ Calcule la energía y la potencia de x[n]

```
% Cuestiones ejercicio 1:
% Generación de señales:
y = (-1.1) .^ n
x2 = x .* y
z = 0.75 .* (x + x2)
E = x .^ 2
% Energía y potencia de de la señal x:
energia = sum(x .^ 2)
potencia = (1 / (2 * N + 1)) * sum(x .^ 2)
```

```
y =
-0.51316 0.56447 -0.62092 0.68301 -0.75131 0.82645 -0.90909 1 -1.1 1.21 -1.331 1.4641 -1.6105 1.7716 -1.9487
x2 =
-0 0 0.24837 -0.51226 0.45079 0 -0.45455 0.8 -1.32 0.968 -0.5324 0 0.48315 0 -0
z =
0 0 -0.11372 -0.9467 -0.11191 0 0.034091 1.2 -0.09 1.326 -0.0993 0 0.13736 0 0
E =
0 0 0.16 0.5625 0.36 0 0.25 0.64 1.44 0.64 0.16 0 0.09 0 0
energia = 4.302500
potencia = 0.286833
```

2 Transformaciones en la variable independiente

2.1 Desplazamiento temporal

Cree el fichero *desplazamiento.m* con el editor de MATLAB: File -> New -> m-file. Copie el código anterior y guárdelo.

Compruebe el correcto funcionamiento de dicha función ejecutando las siguientes instrucciones:

```
% Cuestiones ejercicio 2: Desplazamiento temporal

x = rand(1,15);
n = -7:7;
y = desplazamiento(x,1);
subplot(2,1,1)
```

```
stem(n,x,'.')
subplot(2,1,2)
stem(n,y,'.')
```

- Ejecute retardos 2 (2 muestras hacia la derecha) y -3 (3 muestras hacia la izquierda) y represente las gráficas correspondientes comprobando el correcto funcionamiento de la función.

```
y1 = desplazamiento(x,2);
figure(3)
stem(n,y1,'.')

y2 = desplazamiento(x,-3);
figure(4)
stem(n,y2,'.')
```