

Taxa de dados (bitrate): é a quantidade de bits transmitida por segundo. $R = k \cdot R_{\text{sim}} = k$ (bits por símbolo)

Baud - símbolos por segundo.

Ex 1: a) $k=2 \Rightarrow 0100111101101001$

b) Símbolos para $k=2$

c) $m=2 \Rightarrow 2^2 = 4$ Símbolos

d) $S_i(t) \cos(\omega_c t) = \sin(2\pi f_c t)$

$01 \rightarrow S_1(t) = \sin(4\pi f_c t)$

$10 \rightarrow S_2(t) = \sin(6\pi f_c t)$

$11 \rightarrow S_3(t) = \sin(8\pi f_c t)$

e) $k=2 \Rightarrow R = k \cdot R_{\text{sim}} = \frac{k}{T} = \frac{4}{0,5} = 8 \text{ bits/s}$

$R_{\text{sim}} = \frac{R}{k} = \frac{8}{2} = 4 \text{ bauds}$

isto means esse sinal, melhorar a transmissão.

Exercício 2:

a) $R = 1 \text{ kbps}$, $P_F = 10^{-6}$, e consumo de $0,1 \text{ W}$ - 10 picas melhor

b) $R = 100 \text{ kbps}$, $P_F = 10^{-7}$, e consumo de 10 W - 100 milhas melhor $\frac{10}{100000} = 0,0001 \text{ W/Hz}$

c) $R = 1 \text{ kbps}$, $P_F = 10^{-2}$, e consumo de $0,2 \text{ W}$ - $\frac{0,2}{1000} = 0,0002 \text{ W/Hz}$

- Classificações dos sinais

Sinais determinísticos e estocásticos: determinísticos são os sinais que não há incerteza em seu valor.

Propriedade 4 - Processos estocásticos filtrados: Se um PE estacionário $X(t)$ com espectro $S_X(f)$ for passado através de um filtro linear com resposta $H(f)$, o espectro da PE resultante $Y(t)$ é dada por: $S_Y(f) = |H(f)|^2 S_X(f)$

Exercício 3: $PSD = S_X(f) = \begin{cases} 2, & |f| < 4000 \text{ Hz} \\ 0, & \text{c.c.} \end{cases}$

$S_Y(f) = |H(f)|^2 S_X(f)$

$SNR = \frac{2}{0,1} = 20 \text{ W}$

$SNR_{dB} = 10 \cdot \log_{10}(SNR)$

$10 \cdot \log_{10} 20 \Rightarrow 10 \cdot 1,3 \Rightarrow 13 \text{ dB}$

Modulação Simbólica

$R_x[i] = \sum_{n=0}^{N-1-i} x[n+i] x[n], \quad i = -(N-1), \dots, N-1$

Exercício: $x[n] = \delta[n] + 2\delta[n-1] + 3\delta[n-2]$

$$R_x[-2] = \sum_{n=0}^2 x[n] \cdot x[n-2] = x[0] \cdot x[-2] + x[1] \cdot x[-1] + x[2] \cdot x[0] = 3$$

$$R_x[0] = \sum_{n=0}^2 x[n] \cdot x[n] = x^2[0] + x^2[1] + x^2[2] = 19$$

$$h_x[1] = \sum_{n=0}^1 x[n] \cdot x[n+1] = x[0] \cdot x[1] + x[1] \cdot x[2] = 8$$

$$R_x[2] = \sum_{n=0}^2 x[n] \cdot x[n+2] = x[0] \cdot x[0] + x[1] \cdot x[3] + x[2] \cdot x[4] = 3$$

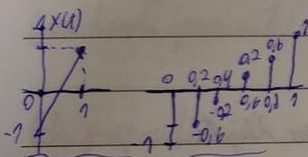
$\text{limit } f(s) \xrightarrow{\text{TF}} f(Hz), m(Hz)$ $m = 2\pi f$
 discrete $n \in \mathbb{Z}$

Quando várias testemunhas são qualificadas em sequência de fato, temos um testimonium

$$m = 2^2 \Rightarrow 4 - \sin \alpha$$

- Terrena de Amortizem

$$x(t) = \sin(2\pi 3t), F_s = 3 \text{ Hz}, [0, 2]$$



$$i) x(0) = 2 \cdot 0 - 1 = -1 \quad (0, -1)$$

$$ii) x(1) = 2 \cdot 1 - 1 = 1 \quad (1, 1)$$

$$i) x(0) = \sin(0) = 0$$

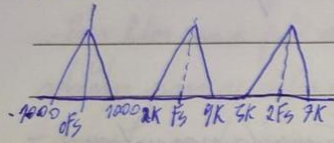
ii) $x(7/3) \sin(2x) = 0$

$$\text{iii) } x(2/3) = \sin(4\pi) = 0$$

Para haver amostras, a frequência de amostragem deveu seguir o critério de Nyquist, que $f_s \geq 2 f_m$

Ex: $F_s = 3000 \text{ rps}$, $F_s = 2000$ e $F_s = 1000 \text{ sps}$

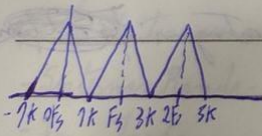
Para $F_s = 3000$



$$f_s \geq 2 f_m$$

$$3000 \geq 2 \cdot 1000 \Rightarrow 3000 \geq 2000$$

Para $F_s = 2000$



$$f_s \geq 2 f_m$$

$$2000 \geq 2000$$

Em termos do critério de Nyquist foi atendido, mas ~~mas~~ porém não serve, pois as amostras estão muito próximas para aplicarmos filtros.