

### Análisis de Señales

#### Señales en tiempo continuo

### Dr. José Ramón Iglesias

DSP-ASIC BUILDER GROUP Director Semillero TRIAC Ingenieria Electronica Universidad Popular del Cesar

### Temas:

- Introducción.
- Definición y clasificación de señales.
- Energía y potencia de una señal.
- Transformaciones de la variable independiente.
- Señales singulares: impulso, escalón y pulso.
- Señales periódicas continuas y frecuencia angular
- Suma de señales Periódicas.

### Introducción

- Las señales son magnitudes físicas o variables detectables mediante las que se pueden transmitir mensajes o información
- EJ: la voz, Imágenes TV, Temperatura, datos sísmicos
- En este curso nos centraremos en el estudio de señales representadas matemáticamente por funciones de una sola variable

# Definición y clasificación de señal

- Una señal causal tiene como soporte un subconjunto del intervalo [0,∞) mientras una señal anti-causal tiene por soporte un subconjunto del intervalo (-∞,0].
- Las señales cuyo soporte contiene tanto tiempos positivos como negativos se denominan señales bilaterales.

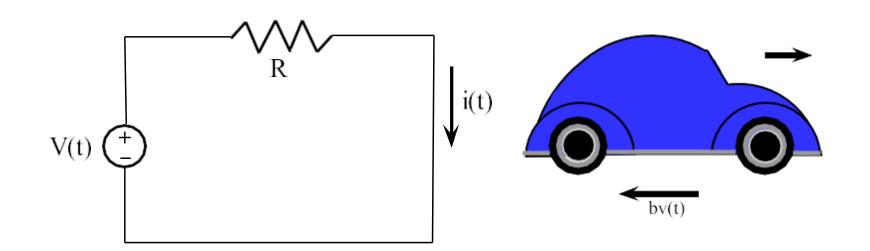
La potencia instantánea sobre una resistencia esta dada por:

$$i(t) = \frac{x(t)}{R}$$

$$p(t) = x(t) * i(t)$$

$$p(t) = Ri^{2}(t) = \frac{x^{2}(t)}{R}$$

$$normalizando: p(t) = x^{2}(t)$$



#### Circuito eléctrico

$$p(t) = v(t)i(t) = \frac{1}{R}v(t)^2$$

### Fricción en un auto

$$p(t) = bv(t)^2$$

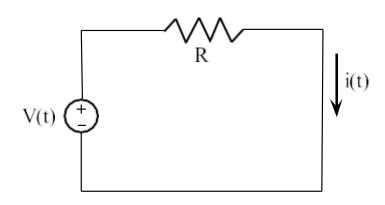


Figura: circuito eléctrico

La potencia instantánea en el circuito es:

$$p(t) = v(t)i(t) = \frac{1}{R}v(t)^2$$

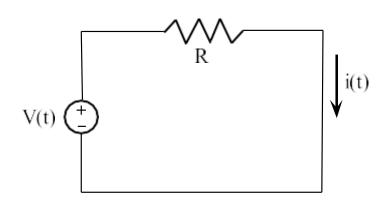


Figura: circuito eléctrico

La potencia instantánea en el circuito es:

$$p(t) = v(t)i(t) = \frac{1}{R}v(t)^2$$

La *energía* total gastada en el intervalo  $t_1 \le t \le t_2$  es:

$$\int_{t_1}^{t_2} p(t) dt = \int_{t_1}^{t_2} \frac{1}{R} v(t)^2 dt$$

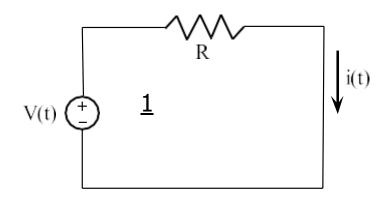


Figura: circuito el ectrico

La potencia instantánea en el circuito es:

$$p(t) = v(t)i(t) = \frac{1}{R}v(t)^2$$

La *energía* total gastada en el intervalo  $t_1 \le t \le t_2$  es:

$$\int_{t_1}^{t_2} p(t) dt = \int_{t_1}^{t_2} \frac{1}{R} v(t)^2 dt$$

Potencia *promedio*:

$$\frac{1}{t_2-t_1}\int_{t_1}^{t_2}p(t)\,dt=\frac{1}{t_2-t_1}\int_{t_1}^{t_2}\frac{1}{R}v(t)^2\,dt$$

#### Señal en tiempo continuo

La energía de la señal x(t) durante un intervalo de tiempo [t1,t2] se define como:

$$E[x(t)]_{t_1 \to t_2} = \int |x(t)|^2 dt$$

Señal en tiempo discreto.

La energía entre (N1,N2) de una señal discreta esta dada por:

$$E[x[n]]_{N_1 \to N_2} = \sum_{n=N_1}^{N_2} |x[n]|^2$$

La energía total de la señal en el intervalo (-∞,∞) está dada por:

$$E = \lim_{L \to \infty} \int_{-L}^{L} |x(t)|^2 dt$$

- Cuando este limite existe y es finito se dice que la señal es de ENERGÍA.
- Las señales periódicas tienen energía infinita.

#### Señal en tiempo continuo

La potencia de la señal x(t) durante un intervalo de tiempo [t1,t2] se define como:

$$P[x(t)]_{t_1 \to t_2} = \frac{1}{t_2 - t_1} \int |x(t)|^2 dt$$

Señal en tiempo discreto.

La potencia entre (N1,N2) de una señal discreta esta dada por:

$$P[x[n]]_{N_1 \to N_2} = \frac{1}{N_2 - N_1 + 1} \cdot \sum_{n=N_1}^{N_2} |x[n]|^2$$

La potencia media de la señal en el intervalo (- ∞ ,∞) está dada por:

$$P = \lim_{L \to \infty} \left[ \frac{1}{2L} \int_{-L}^{L} |x(t)|^2 dt \right] \qquad p = \lim_{N \to \infty} \left[ \frac{1}{2N+1} \sum_{n=-N}^{+N} |x[n]|^2 \right]$$

- Cuando este limite existe y es finito se dice que la señal es de POTENCIA.
- Las señales periódicas tienen potencia media finita.

- Las señales de energía finita tiene potencia media cero.
- Las señales de potencia media finita tienen energía infinita.

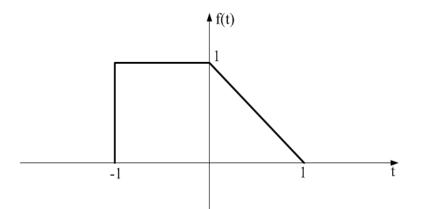
# Transformaciones de la variable independiente.

- Son un tipo de operaciones que se realizan a menudo sobre las señales.
- Es importante conocer el significado de estas, y de las combinaciones de estas.

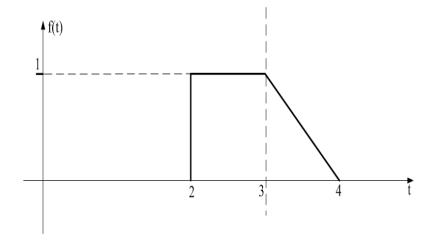
# Transformaciones de la variable independiente.

La señal  $f(t-t_0)$  es una versión de la señal f(t) desplazada en el tiempo

$$f(t) = \begin{cases} 1, & -1 < t < 0 \\ -t + 1, & 0 < t < 1 \end{cases}$$



$$f(t) \rightarrow f(t-3)$$



## Transformaciones de la variable independiente

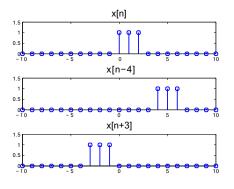
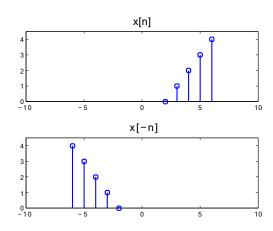
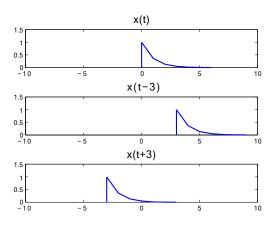


Figura: Corrimiento





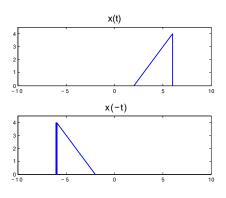


Figura: Inversión

# Transformaciones de la variable independiente.

La señal f(-t) es una versión de la señal f(t) invertida en el tiempo

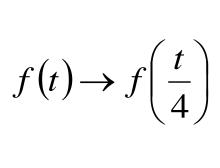
$$f(t) = \begin{cases} 1, & -1 < t < 0 \\ -t + 1, & 0 < t < 1 \end{cases} \qquad f(t) \longrightarrow f(-t)$$

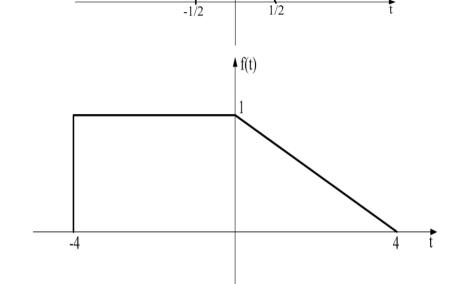
# Transformaciones de la variable independiente.

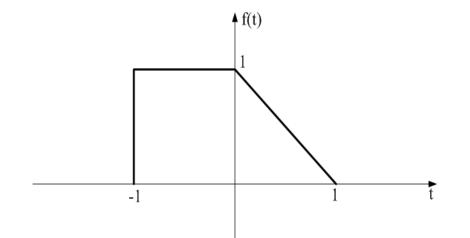
La señal f(at) es una versión de la señal f(t) contraída en el tiempo

$$f(t) = \begin{cases} 1, & -1 < t < 0 \\ -t + 1, & 0 < t < 1 \end{cases}$$

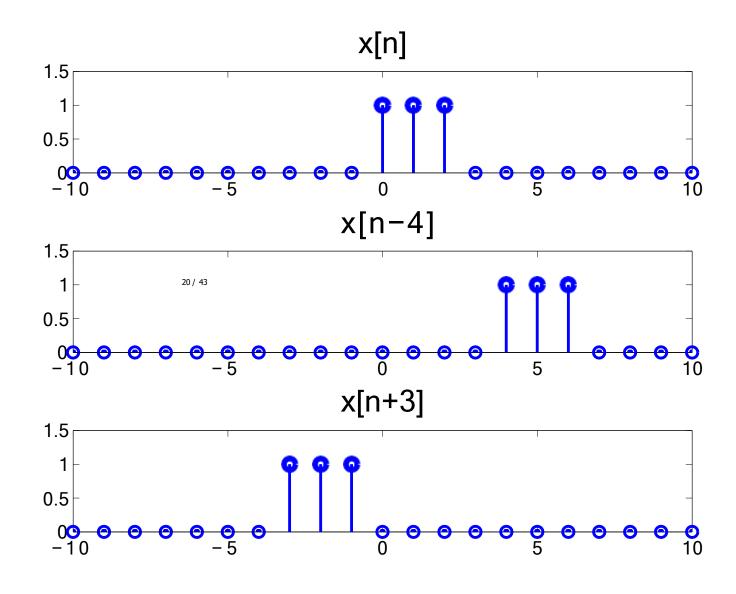
$$f(t) \rightarrow f(2t)$$



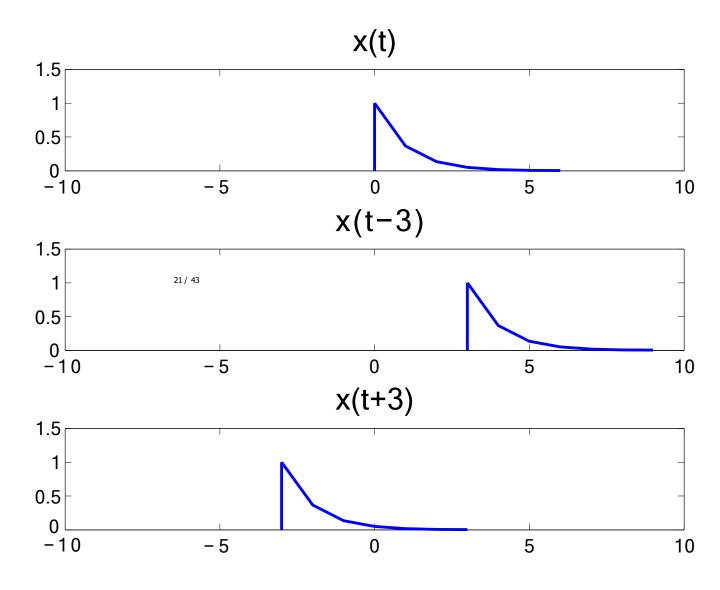




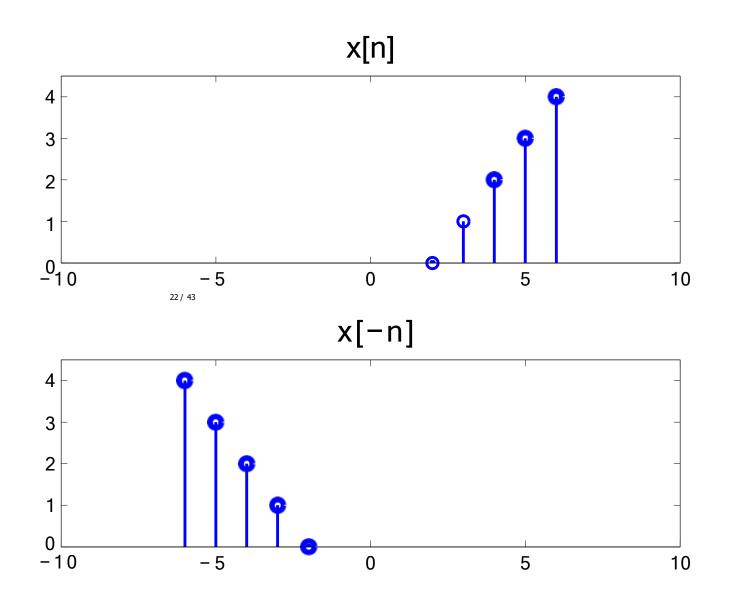
### Corrimiento en n



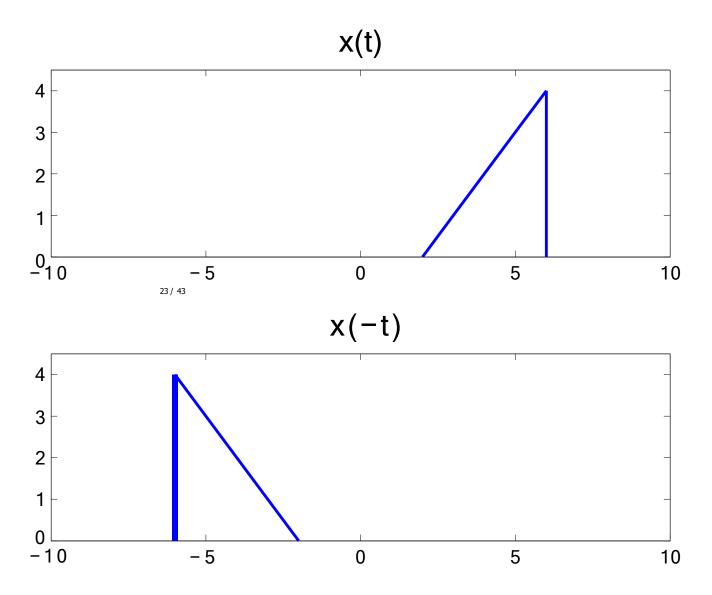
# Corrimiento en t



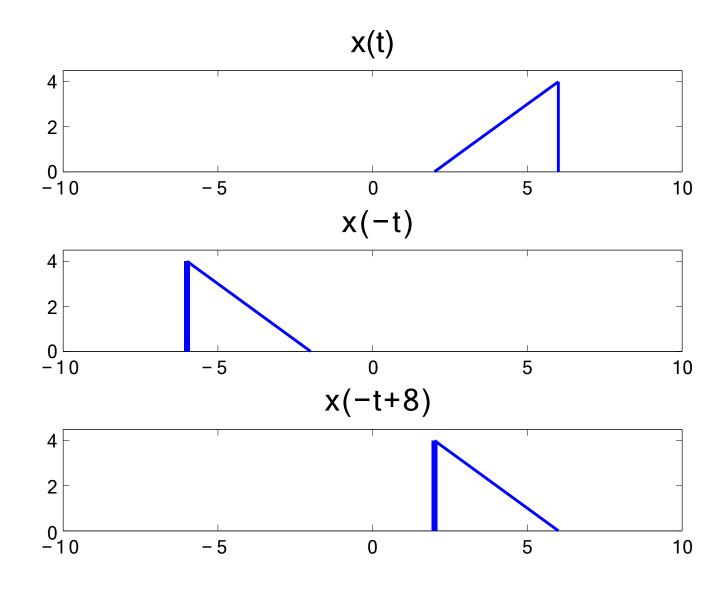
# Inversión en n



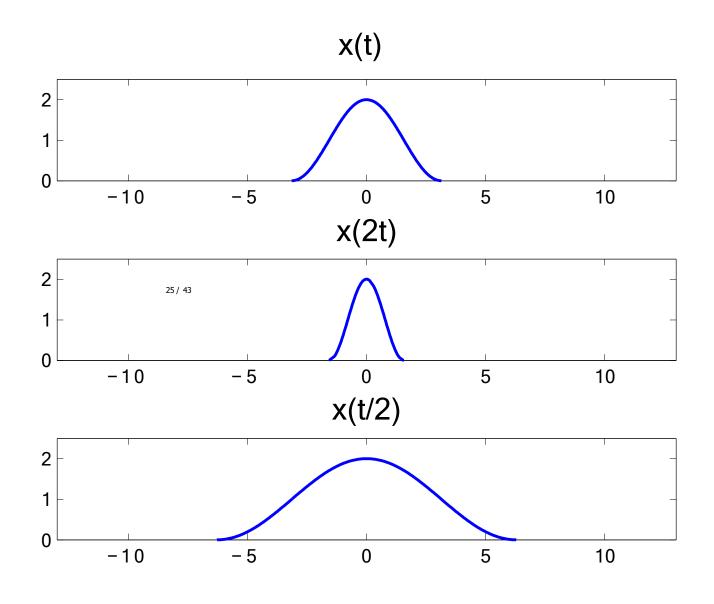
# Inversión en t



### Combinación: inversión y corrimiento en el tiempo



# Escalamiento en el tiempo



### Las secuencias discretas impulso unitario y escalón unitario

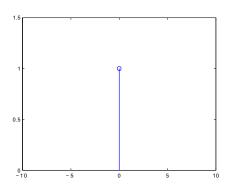


Figura: Impulso unitario discreto

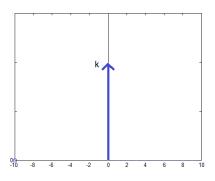


Figura: impulso continuo

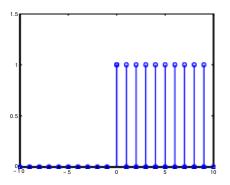


Figura: Escalón en tiempo discreto

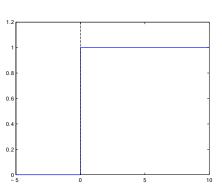


Figura: Escalón continuo

## Señales singulares: Escalón unitario.

Se define como:

$$u(t) = \begin{cases} 1, & t > 0 \\ 0, & t < 0 \end{cases}$$

Ejercicio: Graficar

$$u(t)-u(t-1)$$
$$u(t+1)-u(t-1)$$

### Impulso unitario

Una de las señales discretas más imples es el *impulso unitario* (o muestra unitaria), la cual se define como

$$\delta[n] = \begin{pmatrix} 0, & n \neq 0 \\ 1 & n = 0 \end{pmatrix}$$

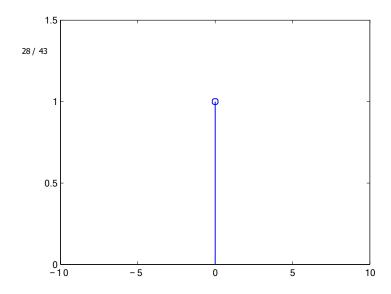


Figura: Impulso unitario discreto

Una señal discreta básica es el *escal*ón *unitario* discreto, señalada como u[n] y definida por

$$u[n] = \begin{pmatrix} 0, & n < 0 \\ 1 & n > 0 \end{pmatrix}$$

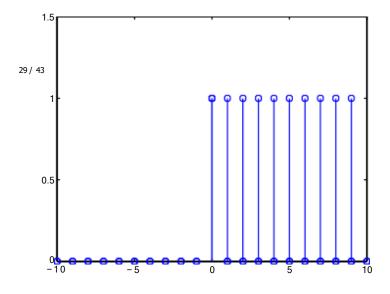


Figura: Escalón unitario discreto

El impulso unitario discreto es la primera diferencia del escalón discreto

$$\delta[n] = u[n] - u[n-1].$$

El impulso unitario discreto es la primera diferencia del Escalón discreto

$$\delta[n] = u[n] - u[n-1].$$

Y a la inversa, el escalón unitario discreto es la sumatoria de la muestra unitaria

$$u[n] = \sum_{m=-\infty}^{\infty} \delta[m]$$

El impulso unitario discreto es la primera diferencia del escalón discreto

$$\delta[n] = u[n] - u[n-1].$$

Y a la inversa, el escalón unitario discreto es la sumatoria de la muestra unitaria  $u[n] = \sum_{n} \delta[m]$ 

 $m = -\infty$ 

Cambiando la variable de la sumatoria de m a k = n - m, encontramos el escalón unitario en términos de la muestra unitaria

$$u[n] = \sum_{k=\infty}^{0} \delta[n-k]$$

o de manera equivalente

$$u[n] = \sum_{k=0}^{\infty} \delta[n-k]$$

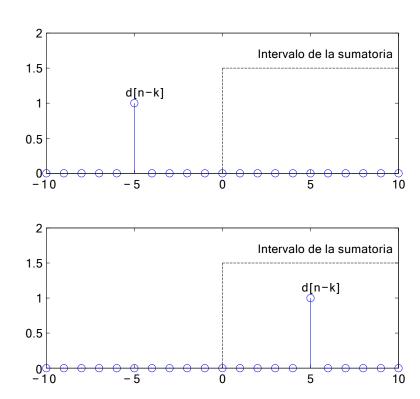


Figura: Relación de la ecuación: n < 0 y n > 0.

 $\blacksquare$  En particular, ya que  $\delta[n]$  es diferente de cero solo para n=0

$$x[n]\delta[n] = x[0]\delta[n]$$

**u** En particular, ya que  $\delta[n]$  es diferente de cero solo para n=0

$$x[n]\delta[n] = x[0]\delta[n]$$

Si consideramos un impulso unitario  $\delta[n-n_0]$  en  $n=n_0$ 

$$x[n]\delta[n-n_0] = x[n_0]\delta[n-n_0]$$

### Las funciones continuas escalón unitario e impulso unitario

La función escalón unitario u(t) continua se define de manera similar a la discreta

$$u(t) = \begin{pmatrix} 0, & t < 0 \\ 1 & t > 0 \end{pmatrix}$$

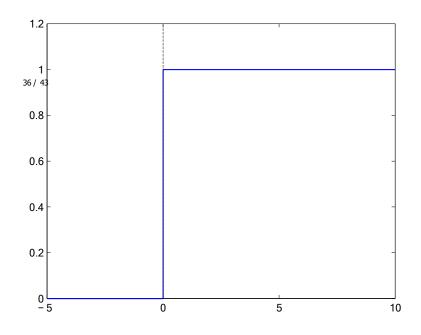


Figura: escalón unitario continuo

# Las funciones continuas escalón unitario e impulso unitario

La función impulso unitario  $\delta(t)$  continua está relacionada con el escalón unitario. El escalón unitario continuo es la integral continua del impulso unitario

$$u(t) = \int_{-\infty}^{t} \delta(\tau) d\tau$$

# Las funciones continuas escalón unitario e impulso unitario

La función impulso unitario  $\delta(t)$  continua está relacionada con el escalón unitario. El escalón unitario continuo es la integral continua del impulso unitario

$$u(t) = \int_{-\infty}^{t} \delta(\tau) d\tau$$

El impulso unitario continuo puede obtenerse de la primera derivada del escalón unitario continuo:

$$\delta(t) = \frac{du(t)}{dt}$$

# Las funciones continuas escalón unitario e impulso unitario

Ya que u(t) es discontinua en t=0, formalmente no es diferenciable. De manera formal, u(t) es el limite  $u_{\Delta}(t)$  conforme  $\Delta \to 0$ 

$$\delta_{\!\Delta}(t) = \frac{du_{\!\Delta}(t)}{dt}$$

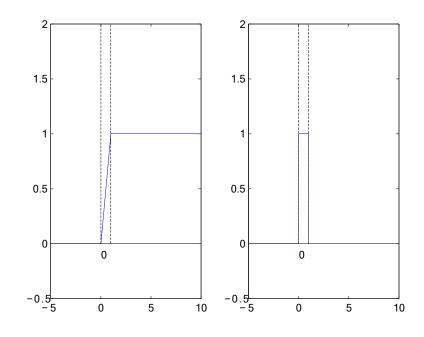


Figura: Aproximación continua al escalón unitario y derivada de  $u_{\Delta}(t)$ 

## Impulso unitario

Un pulso corto  $\delta_{\Delta}(t)$  de duración  $\Delta$  y con un área unitaria para cualquier valor de  $\Delta$ . Se forma un limite

$$\delta(t) = \lim_{\Delta \to 0} \delta_{\Delta}(t)$$

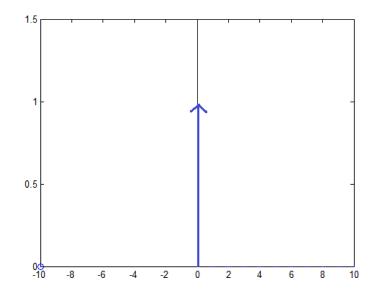


Figura: Impulso unitario continuo

## Impulso unitario

De manera, más general, un impulso escalado  $k\delta(t)$ tendrá un área k, y entonces

$$\int_{-\infty}^{t} K\delta(\tau) d\tau = ku(t)$$

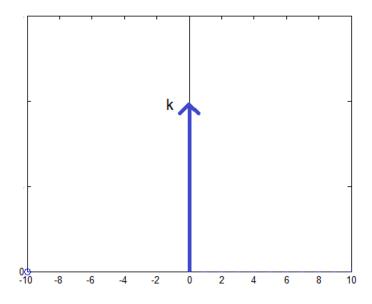


Figura: Impulso unitario continuo

## Impulso unitario

ø

$$\int_{-\infty}^{t} \delta(\tau) d\tau = u(t)$$

Cambiando la variable de integración de  $\tau$  a  $\sigma$  = t –  $\tau$ 

$$\int_{-\infty}^{t} \delta(\tau) d\tau = \int_{\infty}^{0} \delta(t - \sigma) (-\delta \sigma)$$

En forma equivalente

$$u(t) = \int_0^\infty \delta(t - \sigma) \delta\sigma$$

### Impulso unitario y escalón unitario continuo

Para  $\Delta$  suficientemente pequeña de manera que x(t) sea aproximadamente constante sobre este intervalo

$$x(t)\delta_{\Delta}(t) \approx x(0)\delta_{\Delta}(t)$$

### Impulso unitario y escalón unitario continuo

Para  $\Delta$  suficientemente pequeña de manera que x(t) sea aproximadamente constante sobre este intervalo

$$x(t)\delta_{\Delta}(t) \approx x(0)\delta_{\Delta}(t)$$

Ya que  $\delta(t)$  es el límite a medida que  $\Delta \to 0$  de  $\delta_{\Delta}(t)$ , tendremos que

$$x(t)\delta(t) = x(0)\delta(t)$$

### Impulso unitario y escalón unitario continuo

Para  $\Delta$  suficientemente pequeña de manera que x(t) sea aproximadamente constante sobre este intervalo

$$x(t)\delta_{\Delta}(t) \approx x(0)\delta_{\Delta}(t)$$

Ya que  $\delta(t)$  es el límite a medida que  $\Delta \to 0$  de  $\delta_{\Delta}(t)$ , tendremos que

$$x(t)\delta(t) = x(0)\delta(t)$$

 $\blacksquare$  Un impulso concentrado en un punto arbitrario, digamos  $t_0$ ,

$$x(t)\delta(t-t_0)=x(t_0)\delta(t-t_0)$$

## Señales singulares: rampa.

#### Se define como:

$$r(t) = \begin{cases} t, & t \ge 0 \\ 0, & t < 0 \end{cases}$$

Ejercicio: Graficar

$$r(t)-r(t-1)$$

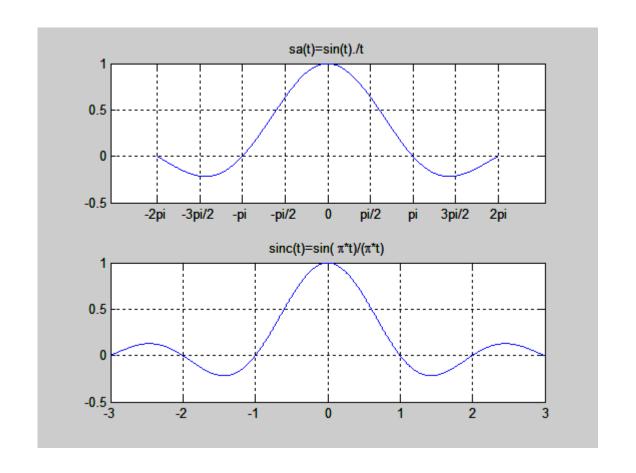
$$r(t)-r(t-1)-u(t-1)$$

## Señales singulares: Sa "función de muestreo" y Sinc

#### Se define como:

$$Sa(t) = \frac{sen(t)}{t}$$

$$sinc(t) = \frac{sen(\pi t)}{\pi t}$$



## Señales singulares: Delta de Dirac

Se define como:

$$\int_{t_1}^{t_2} x(t)\delta(t)dt = x(0), t_1 < 0 < t_2$$

$$1.\delta(0) \rightarrow \infty$$

$$2.\delta(t) = 0, t \neq 0$$

$$3.\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t)dt = 1$$

$$4.\delta(t) = \delta(-t)$$

## Señales periódicas continuas y frecuencia angular continua

Cualquier señal que cumpla:

$$x(t)=x(t+nT), n=1,2,3,...$$

- Con T>0, se considera periódica de periodo fundamental T
- NOTA: T puede ser real

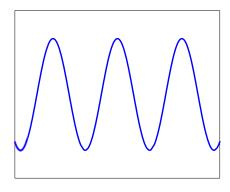


Figura: Señal periódica

## Ilustración de señales periódicas

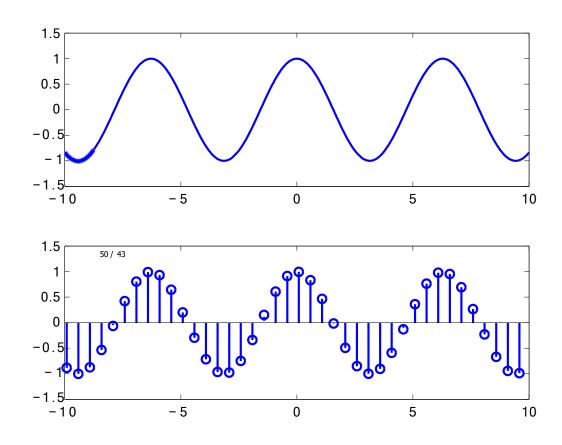


Figura: Señal periódica sinusoidal

## Ilustración de señales periódicas

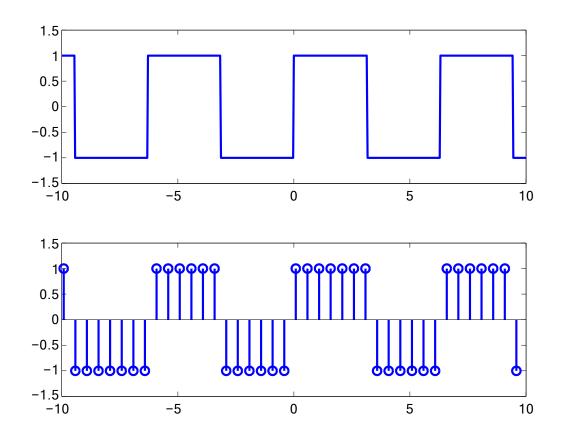


Figura: Señal periódica cuadrada

## Ilustración de señales periódicas

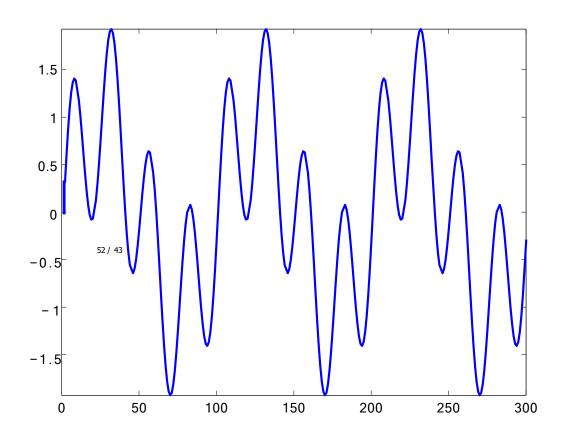


Figura: Otra señal periódica

## Señales periódicas continuas y frecuencia angular continua

Ejemplo

$$x(t) = Asen(\omega_0 t + \theta)$$

$$A = amplitud$$

$$\omega_0 = frecuencia angular en \frac{rad}{seg}$$

$$\theta = angulo de fase$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T}, T = \frac{1}{f_0}, \omega_0 = 2\pi f_0$$

## Suma de Señales periódicas continuas

- La suma de dos señales periódicas puede o no ser periódica
- Consideremos la suma dos señales x(t)
   y y(t) periódicas de periodo T<sub>1</sub> y T<sub>2</sub>.

$$z(t) = ax(t) + by(t)$$

## Suma de Señales periódicas continuas

#### tenemos

$$z(t) = ax(t) + by(t) \qquad x(t) = x(t + kT_1), k \in \mathbf{Z}^+$$

$$y(t) = y(t + lT_2), l \in \mathbf{Z}^+$$

$$z(t) = ax(t + kT_1) + by(t + lT_2)$$

$$ax(t) + by(t) = ax(t + kT_1) + by(t + lT_2)$$

$$z(t) = z(t + nT)$$

## Suma de Señales periódicas continuas

$$ax(t)+by(t)=ax(t+kT_1)+by(t+lT_2)$$
  $z(t)=z(t+nT)$ 

Se puede decir:

$$ax(t+T)+by(t+T) = ax(t+kT_1)+by(t+lT_2)$$

$$T = k T_1 = l T_2$$

ejercicio: determinar que el periodo resultante = 15

$$x_1(t) = sen\left(\frac{2\pi}{5}t\right) + sen\left(\frac{4\pi}{3}t\right)$$

$$\frac{T_1}{T_2} = \frac{l}{k} \in \mathbf{Q}$$

- Señales y sistemas continuos y discretos, Soliman. S y Srinath. M. 2º edición
- Señales y sistemas ,Oppenheim, Alan