Instituto Tecnológico de Buenos Aires

22.05 - Análisis de Señales y Sistemas Digitales

Guía de Problemas N°1

SISTEMAS DISCRETOS

Grupo 4:

Agustín Ignacio GALDEMAN Leg. 59827

Juan Martín Laguinge Leg. 57430

Victor Christian OH Leg. 56679

João Rosa Leg. 62370 Profesor:

Daniel Andres Jacoby

Carlos F. Belaustegui Goitia

Entregado: 31 de marzo de 2020

ÍNDICE

Ejercicio 1	
Parte D \dots	
Parte $E \dots$	
$Parte\ I\ .\ .\ .\ .\ .$	

EJERCICIO 1

PARTE D

Tenemos el siguiente filtro:

$$R_x(nT) = 5nTx^2(nT)$$

Ya podemos observar que este va a no ser invariante en el tiempo, ni lineal. Pero vamos a demostrarlo a continuación.

Es invariante en el tiempo?

Siendo T_k un retardo en el tiempo k veces.

$$T_k[x(nT)] = x(nT - kT) = x_k \longrightarrow R_{x_k}(nT) = 5nTx^2(nT - kT)$$

$$R_x(nT) = 5nTx^2(nT) \longrightarrow T_k[R_x(nT)] = 5(nT - kT)x^2(nT - kT)$$

Las ecuaciones son diferentes por lo tanto no es invariante en el tiempo.

PARTE E

PARTE I