



UNIVERSIDADE FEDERAL RURAL DO SEMI-ÁRIDO (UFERSA)
CENTRO MULTIDISCIPLINAR DE PAU DOS FERROS (CMPF)
DEPARTAMENTO DE ENGENHARIAS E TECNOLOGIA (DETEC)

PROCESSAMENTO DIGITAL DE SINAIS

Aula 03

Transformada de Fourier em Tempo Discreto

Prof.: Pedro Thiago Valério de Souza
UFERSA – Campus Pau dos Ferros
pedro.souza@ufersa.edu.br

Sistemas Lineares Invariantes no Tempo (LTI)

Sistema LTI de tempo discreto:



$$x[n] = a_1\theta_1[n] + a_2\theta_2[n] + \dots \quad \left\{ \begin{array}{l} \theta_1[n] \rightarrow \varphi_1[n] \\ \theta_2[n] \rightarrow \varphi_2[n] \end{array} \right.$$

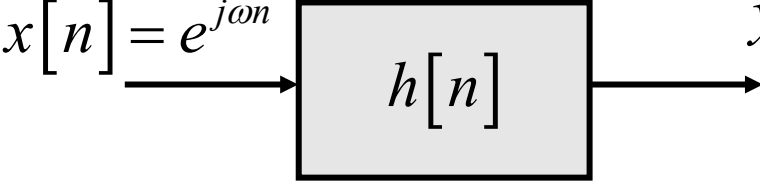
então: $y[n] = a_1\varphi_1[n] + a_2\varphi_2[n] + \dots$

Escolher um sinal $\theta_k[n]$ que seja fácil de calcular a saída:

- Impulso: Convolução;
- Exponenciais complexas: Análise de Fourier.

Sistemas Lineares Invariantes no Tempo (LTI)

Saída de um sistema LTI à uma exponencial complexa:


$$\begin{aligned}x[n] = e^{j\omega n} &\rightarrow \boxed{h[n]} \rightarrow y[n] = x[n] * h[n] \\&= \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] x[n-k] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{j\omega(n-k)} \\&= \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{j\omega n} e^{-j\omega k} \\&= e^{j\omega n} \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{-j\omega k}}_{H(e^{j\omega})} = e^{j\omega n} H(e^{j\omega})\end{aligned}$$

Resumo: $e^{j\omega n} \rightarrow e^{j\omega n} H(e^{j\omega})$

$$H(e^{j\omega}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{-j\omega k} \quad \longrightarrow \quad \begin{array}{l} \text{Transformada de Fourier em Tempo} \\ \text{Discreto de } h[n] \end{array}$$

Transformada de Fourier em Tempo Discreto (DTFT)

- Generalização para qualquer sequência (desde que não seja periódica):

$$X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j\omega n} \quad (\text{Análise ou Transformada Direta})$$

$$x[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega \quad (\text{Síntese ou Transformada Inversa})$$

$$x[n] \xleftrightarrow{\text{DTFT}} X(e^{j\omega}) \quad \text{ou, de forma equivalente:} \quad \begin{cases} \mathcal{F}\{x[n]\} = X(e^{j\omega}) \\ \mathcal{F}^{-1}\{X(e^{j\omega})\} = x[n] \end{cases}$$

$$X(e^{j\omega}) \longrightarrow \text{Espectro de } x[n]$$

$$X(e^{j\omega}) = X_R(e^{j\omega}) + jX_I(e^{j\omega}) = |X(e^{j\omega})| e^{j\angle X(e^{j\omega})} \quad \begin{cases} |X(e^{j\omega})| \rightarrow \text{Espectro de magnitude} \\ \angle X(e^{j\omega}) \rightarrow \text{Espectro de fase} \end{cases}$$

Transformada de Fourier em Tempo Discreto (DTFT)

Comentários:

1. $x[n] \rightarrow$ Soma infinitesimal de exponenciais complexas.

$$x[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(e^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega$$

2. $X(e^{j\omega})$ periódico em ω .

$$X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j\omega n}$$

$$X(e^{j(\omega+2\pi)}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j(\omega+2\pi)n} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j\omega n} \overset{1}{\cancel{e^{-j2\pi n}}} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] e^{-j\omega n} = X(e^{j\omega})$$

$$X(e^{j(\omega+2\pi)}) = X(e^{j\omega}) \longrightarrow \text{Periódico em } \omega \text{ com período de } 2\pi$$

Transformada de Fourier em Tempo Discreto (DTFT)

Comentários:

3. Convergência: $\left| X(e^{j\omega}) \right| < \infty \quad \forall \omega$

$$\underbrace{\sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]|}_{\text{Absolutamente somável}} < \infty \quad \text{ou} \quad \underbrace{\sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]|^2}_{\text{Energia Finita}} < \infty$$

Caso a sequência seja absolutamente somável, a convergência é uniforme.

Caso a sequência tenha energia finita (mas não seja absolutamente somável), a convergência é na média):

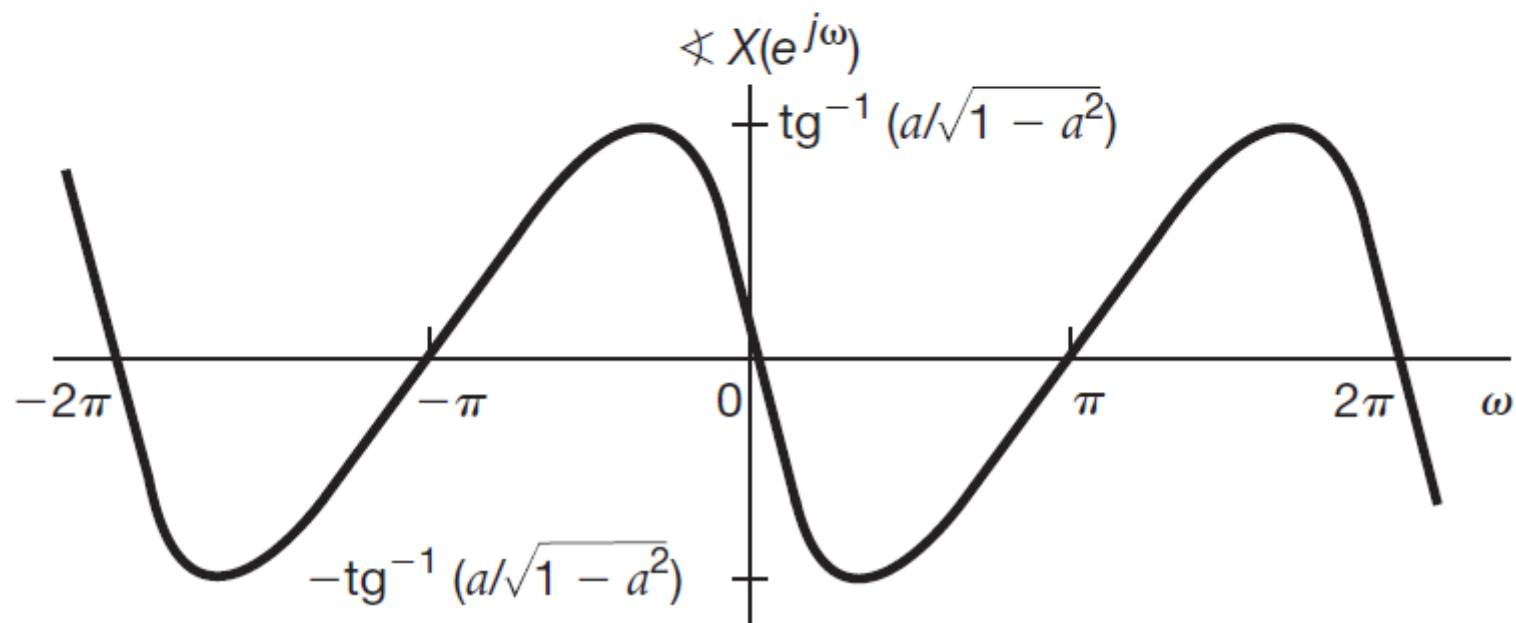
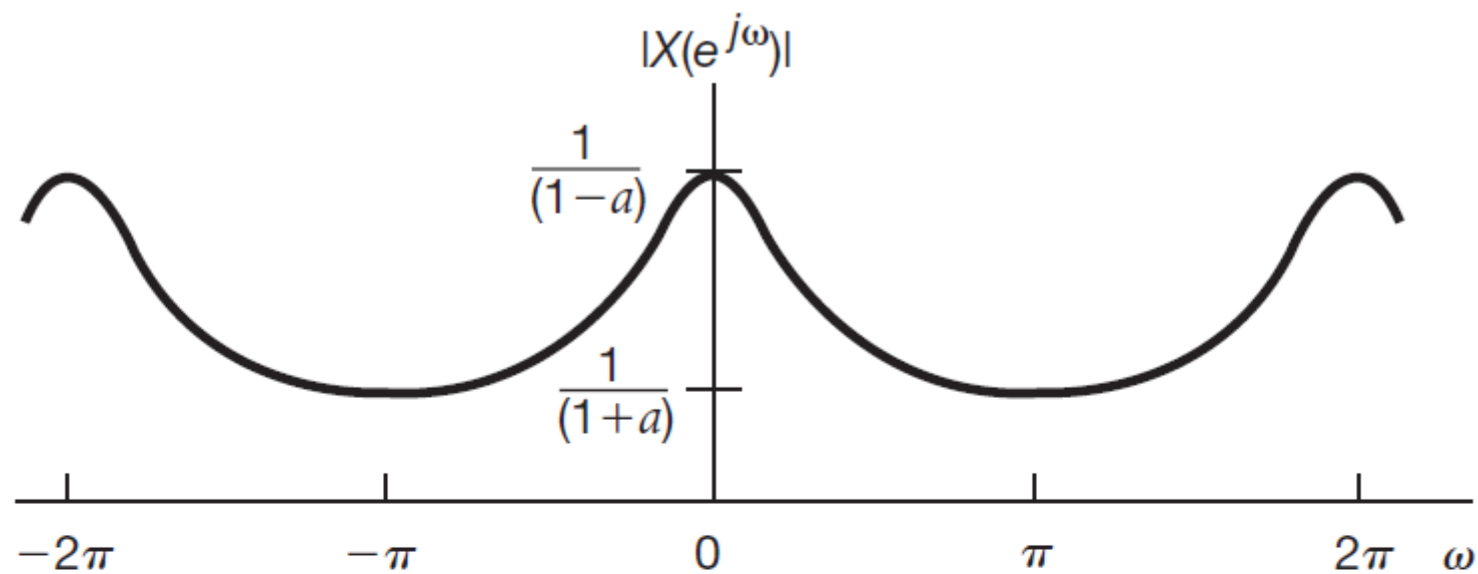
$$X_M(e^{j\omega}) = \sum_{n=-M}^M x[n] e^{-j\omega n}$$
$$\lim_{M \rightarrow \infty} \int_{-\pi}^{\pi} \left| X(e^{j\omega}) - X_M(e^{j\omega}) \right|^2 d\omega = 0$$

Transformada de Fourier em Tempo Discreto (DTFT)

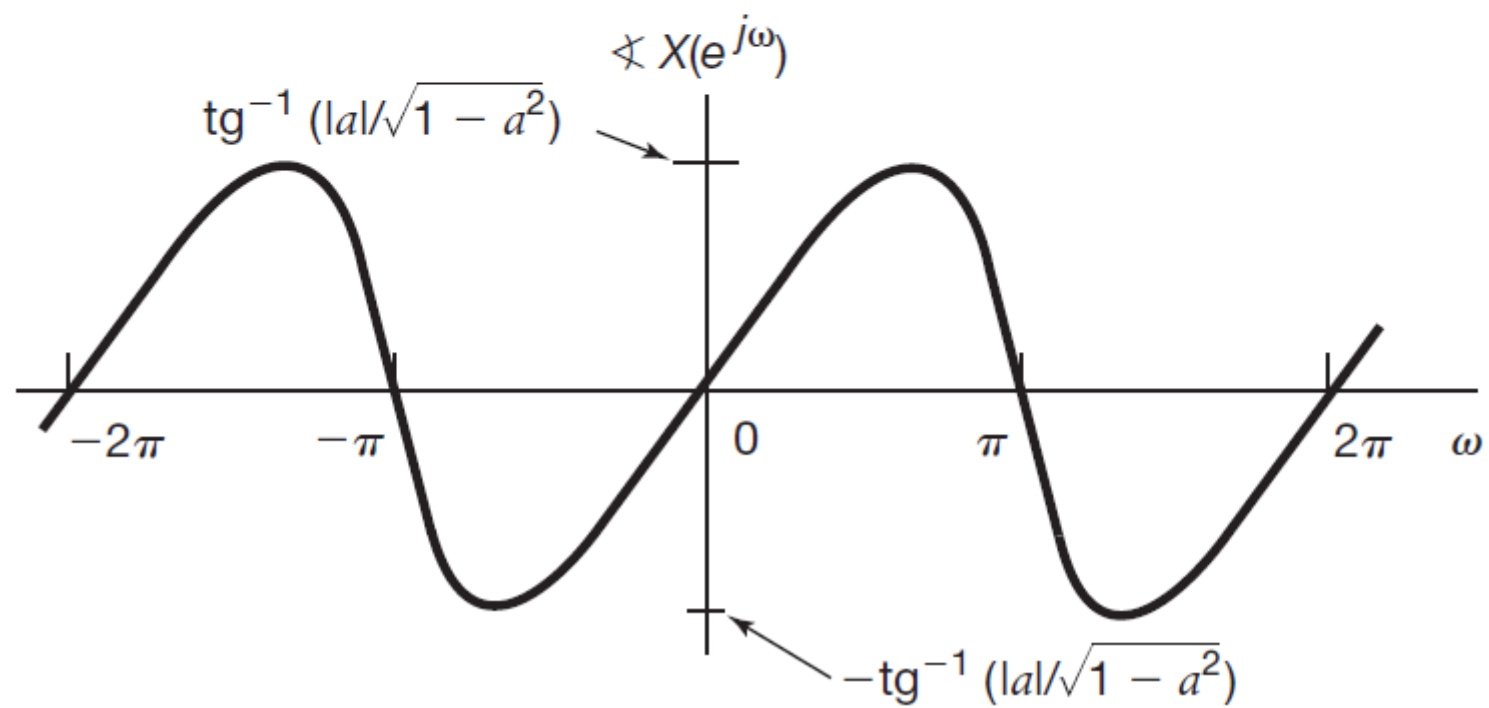
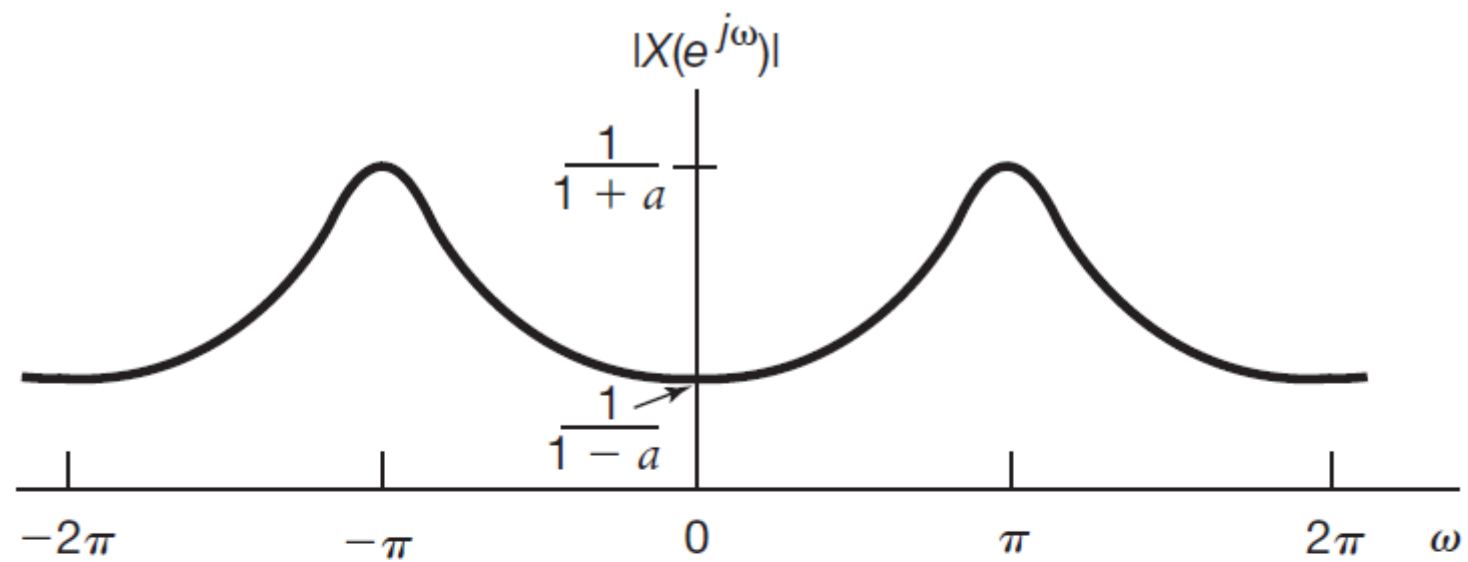
Exemplo 1: Determine a transformada de Fourier do seguinte sinal:

$$x[n] = a^n u[n] \quad |a| < 1$$

Caso $0 < a < 1$:

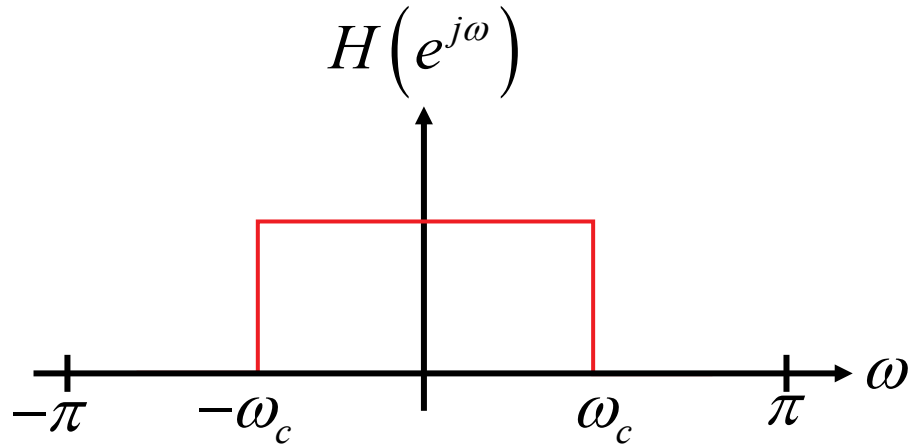


Caso $-1 < a < 0$:

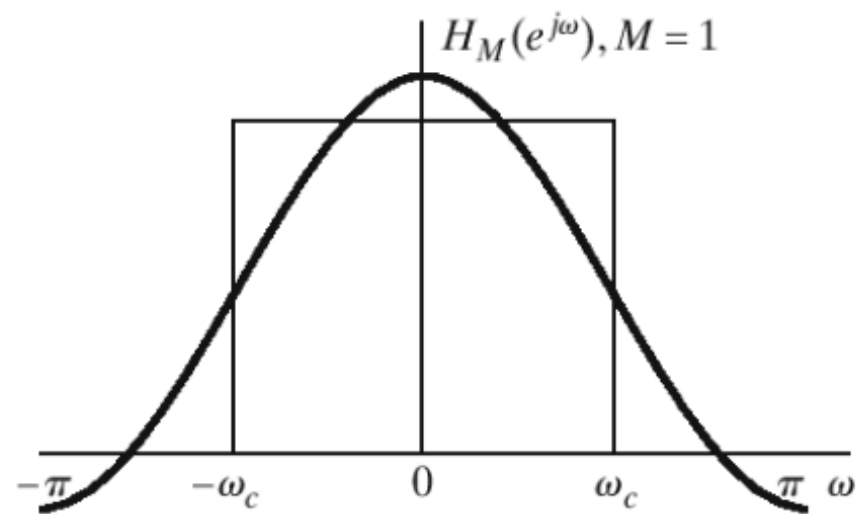


Transformada de Fourier em Tempo Discreto (DTFT)

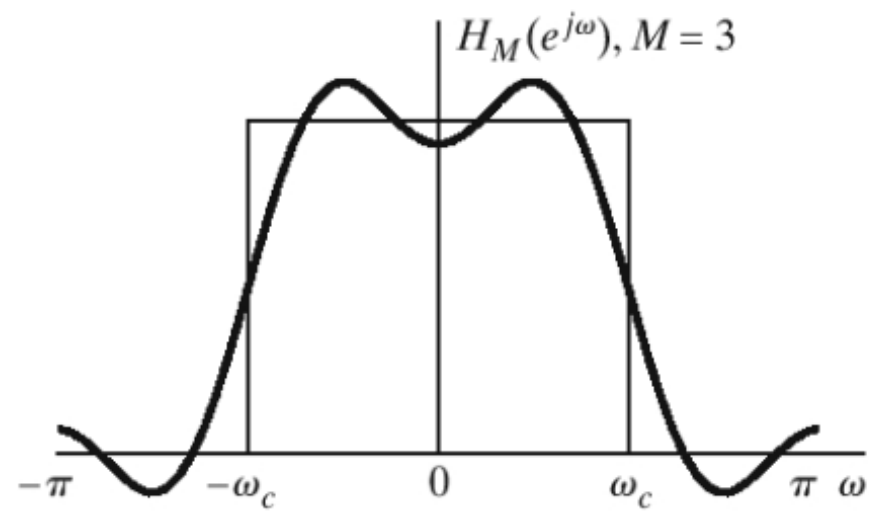
Exemplo 2: Determine a transformada de Fourier inversa para o seguinte espectro:



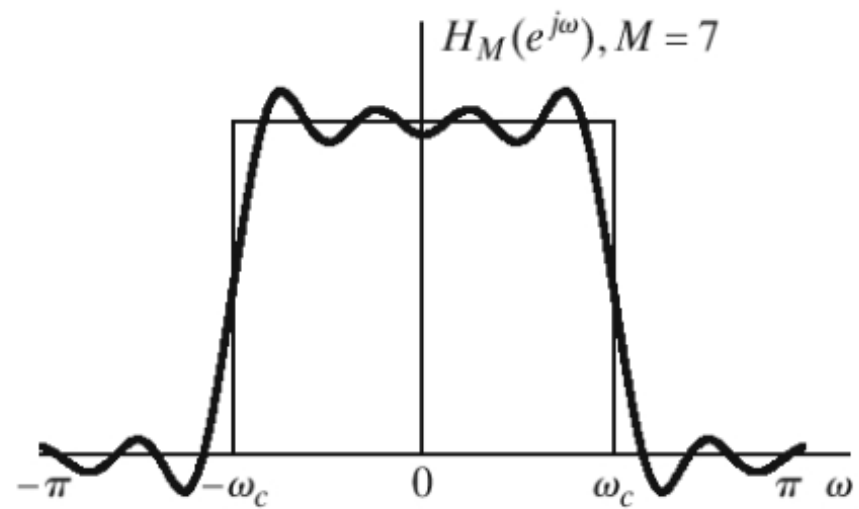
$$H(e^{j\omega}) = \begin{cases} 1 & |\omega| \leq \omega_c \\ 0 & \omega_c < |\omega| \leq \pi \end{cases}$$



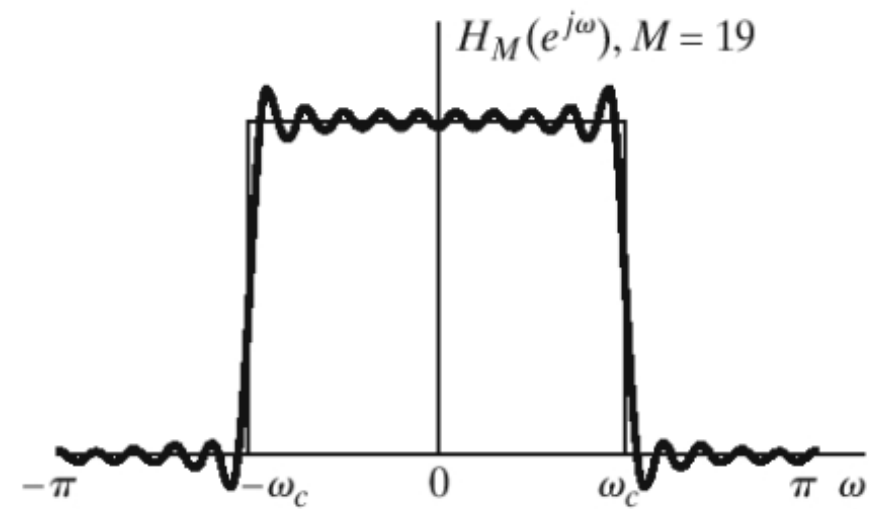
(a)



(b)



(c)



(d)

Propriedades da Transformada de Fourier

Considerações iniciais:

$$\mathcal{F}\{x[n]\} = X(e^{j\omega})$$

$$\mathcal{F}\{x_1[n]\} = X_1(e^{j\omega})$$

$$\mathcal{F}\{x_2[n]\} = X_2(e^{j\omega})$$

$$X(e^{j\omega}) = X_R(e^{j\omega}) + jX_I(e^{j\omega}) = |X(e^{j\omega})| e^{j\angle X(e^{j\omega})}$$

$$x[n] = x_e[n] + x_o[n] \quad \begin{cases} x_e[n] = \frac{1}{2}\{x[n] + x[-n]\} \\ x_o[n] = \frac{1}{2}\{x[n] - x[-n]\} \end{cases}$$

P1) Periodicidade:

$$\begin{aligned} X(e^{j\omega}) &= X(e^{j(\omega+2\pi)}) \\ |X(e^{j\omega})| &= |X(e^{j(\omega+2\pi)})| \\ \angle X(e^{j\omega}) &= \angle X(e^{j(\omega+2\pi)}) \end{aligned}$$

Propriedades da Transformada de Fourier

P2) Linearidade: $\mathcal{F}\{ax_1[n] + bx_2[n]\} = aX_1(e^{j\omega}) + bX_2(e^{j\omega})$

P3) Deslocamento no tempo: $\mathcal{F}\{x[n - n_0]\} = e^{-jn_0\omega} X(e^{j\omega})$

P4) Deslocamento na frequência: $\mathcal{F}\{e^{j\omega_0 n} x[n]\} = X(e^{j(\omega - \omega_0)})$

P5) Conjugação: $\mathcal{F}\{x^*[n]\} = X^*(e^{-j\omega})$

P6) Simetria: Sendo $x[n]$ real, então:

a) $X(e^{j\omega}) = X^*(e^{-j\omega})$

b) $|X(e^{j\omega})| = |X(e^{-j\omega})|$ (simetria par)

c) $\angle X(e^{j\omega}) = -\angle X(e^{-j\omega})$ (simetria ímpar)

d) $X_R(e^{j\omega}) = X_R(e^{-j\omega})$ (simetria par)

e) $X_I(e^{j\omega}) = -X_I(e^{-j\omega})$ (simetria ímpar)

Propriedades da Transformada de Fourier

P6) Simetria: Sendo $x[n]$ real, então:

f) $\mathcal{F}\{x_e[n]\} = X_R(e^{j\omega})$

$x[n]$ par $\iff X(e^{j\omega})$ real

g) $\mathcal{F}\{x_o[n]\} = jX_I(e^{j\omega})$

$x[n]$ ímpar $\iff X(e^{j\omega})$ imaginário

P7) Reflexão: Sendo $x[n]$ real, então: $\mathcal{F}\{x[-n]\} = X(e^{-j\omega})$

P8) Parseval:
$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]|^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} |X(e^{j\omega})|^2 d\omega$$

$|X(e^{j\omega})|^2 \xrightarrow{\text{red arrow}} \text{Densidade espectral de energia}$

P9) Convolução: $\mathcal{F}\{x_1[n] * x_2[n]\} = X_1(e^{j\omega})X_2(e^{j\omega})$

Propriedades da Transformada de Fourier

P10) Multiplicação:

Convolução periódica

$$\begin{aligned}\mathcal{F}\{x_1[n]x_2[n]\} &= \frac{1}{2\pi} \int_{2\pi} X_1(e^{j\theta}) X_2(e^{j(\omega-\theta)}) d\theta \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{2\pi} X_2(e^{j\theta}) X_1(e^{j(\omega-\theta)}) d\theta\end{aligned}$$

Transformada de Fourier Inversa

- Definição Matemática (Integral);
- Inspeção;
- Expansão em Frações Parciais.

Transformada de Fourier Inversa

Inspeção: Tabela de transformadas:

$$\begin{aligned}a^n u[n] &\xleftrightarrow{\mathcal{F}} \frac{1}{1 - ae^{-j\omega}} \\(n+1)a^n u[n] &\xleftrightarrow{\mathcal{F}} \frac{1}{(1 - ae^{-j\omega})^2} \\\delta[n] &\xleftrightarrow{\mathcal{F}} 1\end{aligned}$$

Exemplo 3: Determine a transformada de Fourier inversa de:

$$X(e^{j\omega}) = \frac{3}{1 - 1/2 e^{-j\omega}} + \frac{2}{1 - 1/4 e^{-j\omega}}$$

Transformada de Fourier Inversa

Expansão em Frações Parciais:

$$X(e^{j\omega}) = \frac{N(e^{j\omega})}{D(e^{j\omega})}$$


Exemplo: $X(e^{j\omega}) = \frac{1}{1 - \frac{3}{4}e^{-j\omega} + \frac{1}{8}e^{-j2\omega}}$



- Escrever $X(e^{j\omega})$ como uma soma de frações simples.
- Calcular a transformada inversa das parcelas simples.



Frações Parciais

$z = e^{j\omega}$  $X(e^{j\omega}) = \frac{N(e^{j\omega})}{D(e^{j\omega})} = \frac{N(z)}{D(z)} = \frac{b_0 + b_1z^{-1} + b_2z^{-2} + \dots + b_mz^{-m}}{a_0 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2} + \dots + a_nz^{-n}}$

$$\left. \begin{array}{l} N(z) : \text{ordem } m \\ D(z) : \text{ordem } n \end{array} \right\} \text{ Fração própria: } n > m$$

Transformada de Fourier Inversa

Expansão em Frações Parciais:

$$X(z) = \frac{N(z)}{(1-d_1z^{-1})(1-d_2z^{-1})\cdots(1-d_nz^{-1})}$$

$\{d_1, d_2, \dots, d_n\}$: raízes de $D(z)$

Caso I – Fração própria, raízes de $D(z)$ diferentes entre si.

$$X(z) = \frac{N(z)}{(1-d_1z^{-1})(1-d_2z^{-1})\cdots(1-d_nz^{-1})} = \frac{A_1}{1-d_1z^{-1}} + \frac{A_2}{1-d_2z^{-1}} + \cdots + \frac{A_n}{1-d_nz^{-1}}$$

$$A_k = X(z)(1-d_kz^{-1})\Big|_{z=d_k}$$

Transformada de Fourier Inversa

Exemplo 4: Determine a transformada de Fourier inversa de:

$$X(e^{j\omega}) = \frac{1}{1 - \frac{3}{4}e^{-j\omega} + \frac{1}{8}e^{-j2\omega}}$$

Transformada de Fourier Inversa

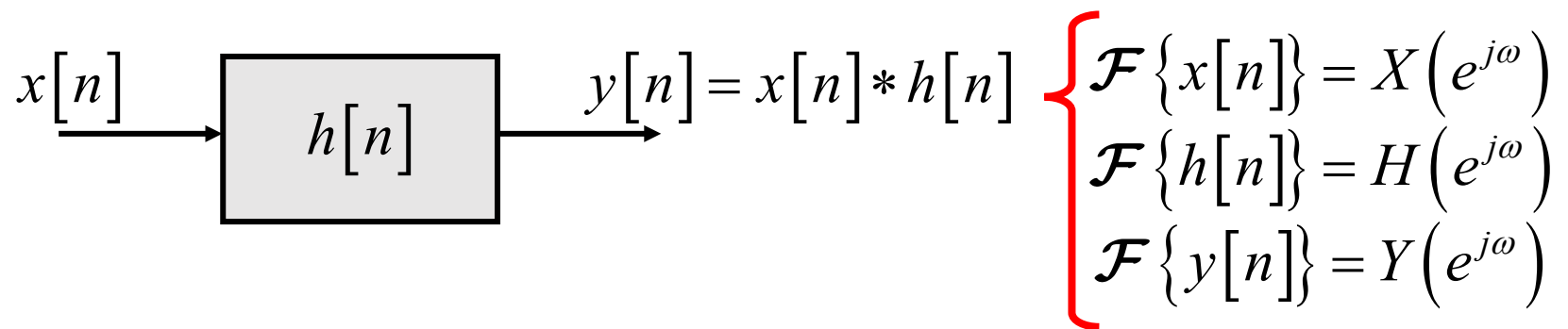
Expansão em Frações Parciais:

Caso II – Fração própria, com uma raiz de $D(z)$ com multiplicidade r e as outras raízes diferentes entre si.

$$\begin{aligned} X(z) &= \frac{N(z)}{(1 - \lambda z^{-1})^r (1 - d_1 z^{-1}) \cdots (1 - d_{n-r} z^{-1})} \\ &= \frac{A_1}{1 - d_1 z^{-1}} + \cdots + \frac{A_{n-r}}{1 - d_{n-r} z^{-1}} + \frac{B_1}{1 - \lambda z^{-1}} + \frac{B_2}{(1 - \lambda z^{-1})^2} + \cdots + \frac{B_r}{(1 - \lambda z^{-1})^r} \\ A_k &= X(z) (1 - d_k z^{-1}) \Big|_{z=d_k} \\ B_k &= \frac{1}{(r-k)! (-\lambda)^{r-k}} \frac{d^{r-k}}{d(z^{-1})^{r-k}} \left[X(z) (1 - \lambda z^{-1})^r \right] \Big|_{z=\lambda} \end{aligned}$$

Caso III – Fração imprópria: Dividir $N(z)$ por $D(z)$ até obter um resto com ordem inferior à $D(z)$.

Transformada de Fourier e Análise de Sistemas LTI



$$\begin{aligned} \mathcal{F}\{y[n]\} &= Y(e^{j\omega}) = \mathcal{F}\{x[n] * h[n]\} = X(e^{j\omega}) H(e^{j\omega}) \\ Y(e^{j\omega}) &= X(e^{j\omega}) \underbrace{H(e^{j\omega})} \end{aligned}$$

Resposta em frequência

$$\begin{aligned} H(e^{j\omega}) &= \mathcal{F}\{h[n]\} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] e^{-j\omega n} \\ &= |H(e^{j\omega})| e^{j\angle H(e^{j\omega})} \left\{ \begin{array}{l} |H(e^{j\omega})| \rightarrow \text{Resposta em magnitude} \\ \angle H(e^{j\omega}) \rightarrow \text{Resposta em fase} \end{array} \right. \end{aligned}$$

Transformada de Fourier e Análise de Sistemas LTI

$$Y(e^{j\omega}) = X(e^{j\omega})H(e^{j\omega}) \quad \left\{ \begin{array}{l} X(e^{j\omega}) = |X(e^{j\omega})| e^{j\angle X(e^{j\omega})} \\ Y(e^{j\omega}) = |Y(e^{j\omega})| e^{j\angle Y(e^{j\omega})} \\ H(e^{j\omega}) = |H(e^{j\omega})| e^{j\angle H(e^{j\omega})} \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} |Y(e^{j\omega})| e^{j\angle Y(e^{j\omega})} &= |X(e^{j\omega})| e^{j\angle X(e^{j\omega})} |H(e^{j\omega})| e^{j\angle H(e^{j\omega})} \\ &= |X(e^{j\omega})| |H(e^{j\omega})| e^{j(\angle X(e^{j\omega}) + \angle H(e^{j\omega}))} \quad \left\{ \begin{array}{l} |Y(e^{j\omega})| = |X(e^{j\omega})| |H(e^{j\omega})| \\ \angle Y(e^{j\omega}) = \angle X(e^{j\omega}) + \angle H(e^{j\omega}) \end{array} \right. \end{aligned}$$

- Resposta em magnitude: Ganho do sistema;
- Resposta em fase: Deslocamento em fase (relacionado à atraso);

Transformada de Fourier e Análise de Sistemas LTI

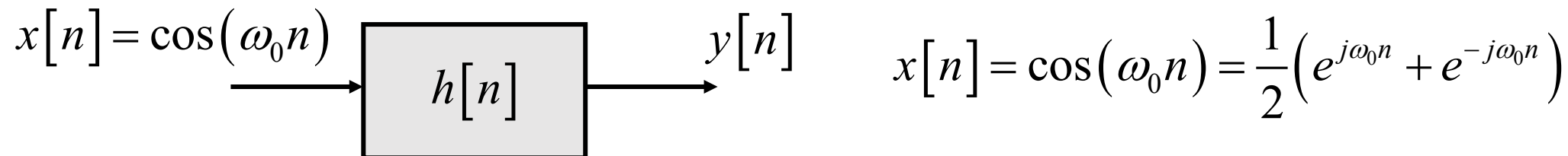
Limitação: $H(e^{j\omega})$ deve convergir.

$$H(e^{j\omega}) = \mathcal{F}\{h[n]\} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n]e^{-j\omega n} \xrightarrow{\text{Convergência}} \underbrace{\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h[n]|}_{\text{Sistema estável}} < \infty$$

Generalização (sistemas instáveis): Transformada Z.

Transformada de Fourier e Análise de Sistemas LTI

Sinais senoidais e sistemas LTI:



$$\begin{aligned} y[n] &= T\{x[n]\} = T\left\{\frac{1}{2}(e^{j\omega_0 n} + e^{-j\omega_0 n})\right\} \\ &= \frac{1}{2}\left[T\{e^{j\omega_0 n}\} + T\{e^{-j\omega_0 n}\}\right] = \frac{1}{2}\left[e^{j\omega_0 n} H(e^{j\omega_0}) + e^{-j\omega_0 n} H(e^{-j\omega_0})\right] \\ &= \frac{1}{2}\left[e^{j\omega_0 n} |H(e^{j\omega_0})| e^{j\angle H(e^{j\omega_0})} + e^{-j\omega_0 n} |H(e^{-j\omega_0})| e^{j\angle H(e^{-j\omega_0})}\right] \end{aligned}$$

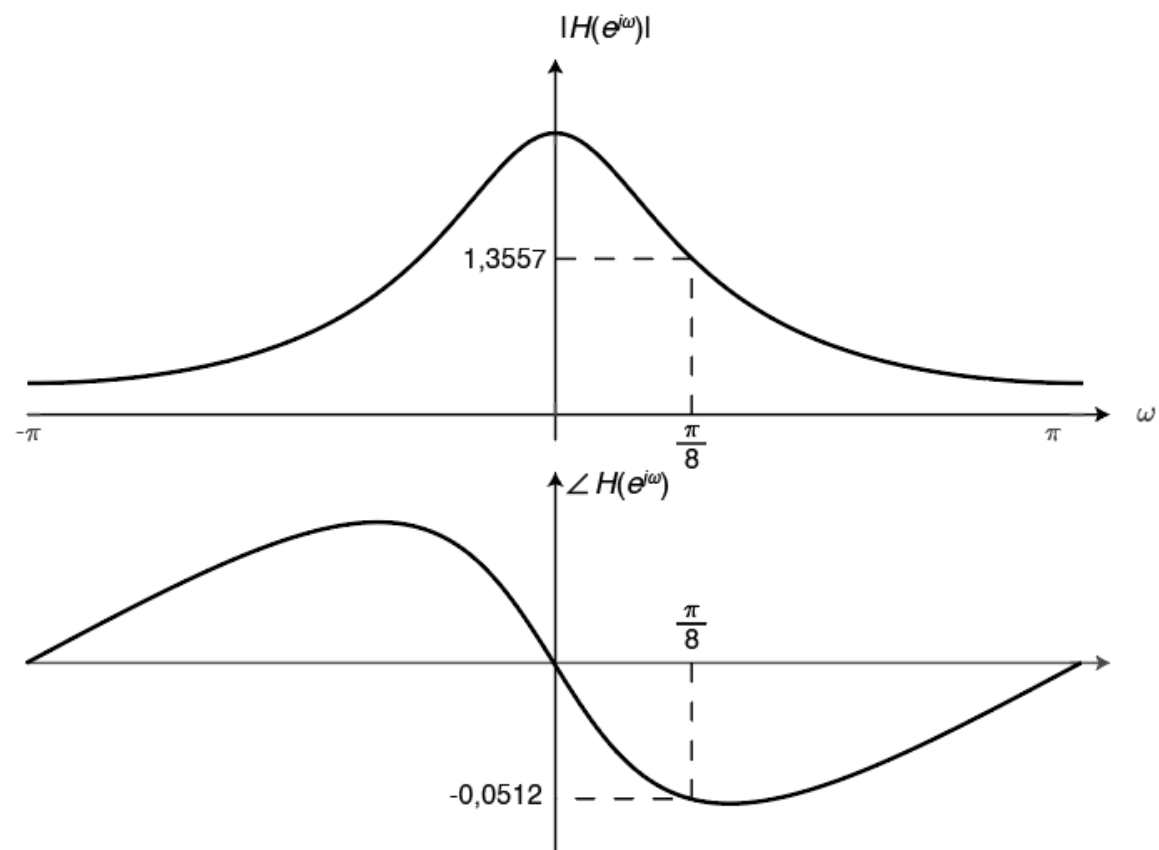
$$h[n] \text{ real } \left\{ \begin{aligned} |H(e^{j\omega_0})| &= |H(e^{-j\omega_0})| \\ \angle H(e^{j\omega_0}) &= -\angle H(e^{-j\omega_0}) \end{aligned} \right.$$

Transformada de Fourier e Análise de Sistemas LTI

Sinais senoidais e sistemas LTI:

$$\begin{aligned}y[n] &= \frac{1}{2} \left[e^{j\omega_0 n} \left| H(e^{j\omega_0}) \right| e^{j\angle H(e^{j\omega_0})} + e^{-j\omega_0 n} \left| H(e^{j\omega_0}) \right| e^{-j\angle H(e^{j\omega_0})} \right] \\&= \left| H(e^{j\omega_0}) \right| \frac{1}{2} \left[e^{j(\omega_0 n + \angle H(e^{j\omega_0}))} + e^{-j(\omega_0 n + \angle H(e^{j\omega_0}))} \right] \\&= \left| H(e^{j\omega_0}) \right| \cos(\omega_0 n + \angle H(e^{j\omega_0}))\end{aligned}$$

Resumo: $\cos(\omega_0 n) \rightarrow \left| H(e^{j\omega_0}) \right| \cos(\omega_0 n + \angle H(e^{j\omega_0}))$



$$x[n] = \cos\left(\frac{\pi}{8}n\right)$$

$$y[n] = 1,3557 \cos\left(\frac{\pi}{8}n - 0,0512\right)$$

Transformada de Fourier e Análise de Sistemas LTI

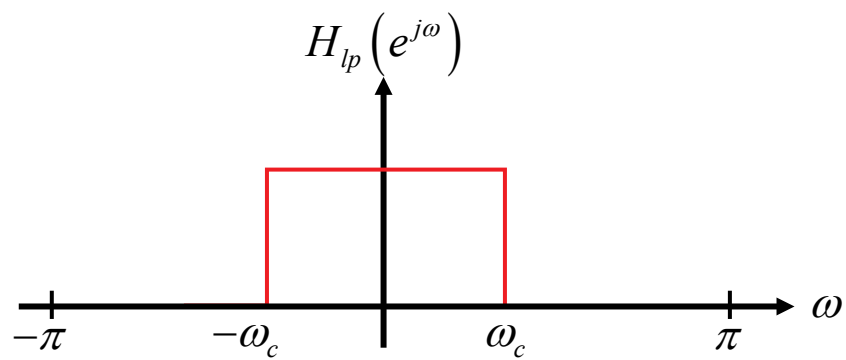
Filtros seletivos em frequência: $H(e^{j\omega}) \quad -\pi \leq \omega < \pi$

Passagem: $|H(e^{j\omega})| \approx 1$

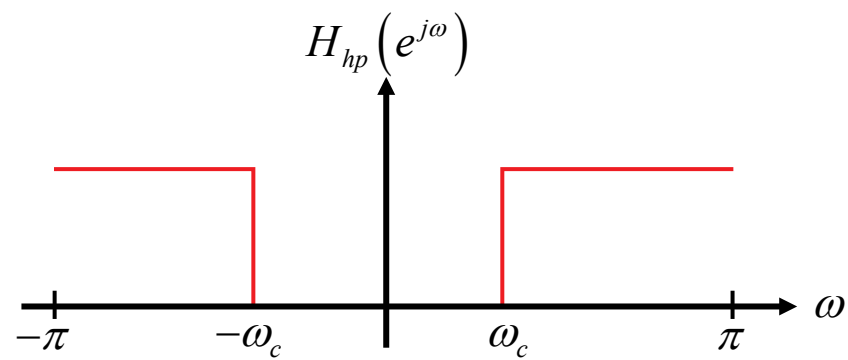
Rejeição: $|H(e^{j\omega})| \approx 0$

Aplicações:

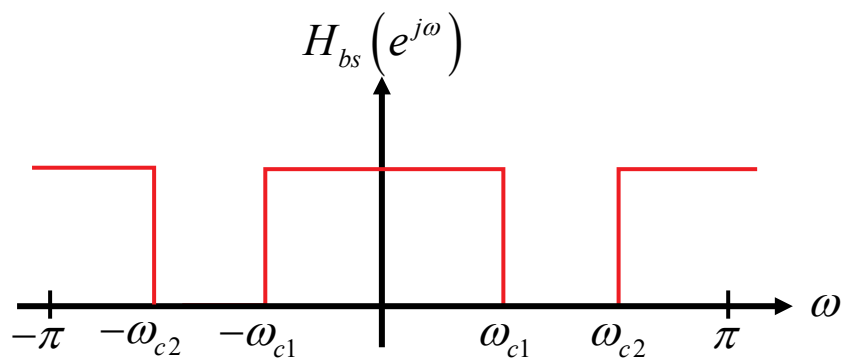
- Remoção de sinais indesejados;
- Sistemas de telecomunicações;
- Imagens digitais: detecção de bordas.



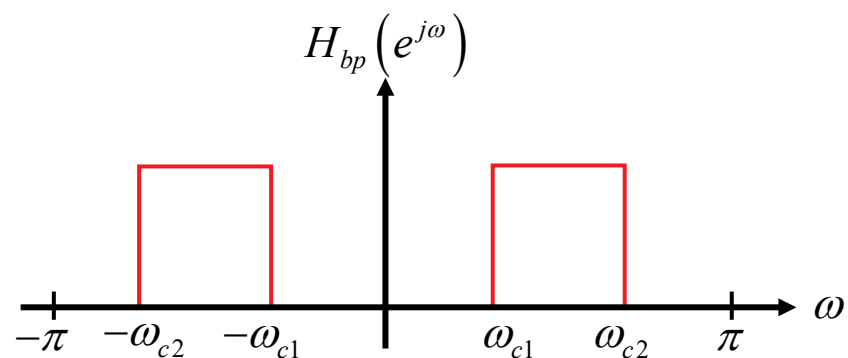
Passa-baixas.



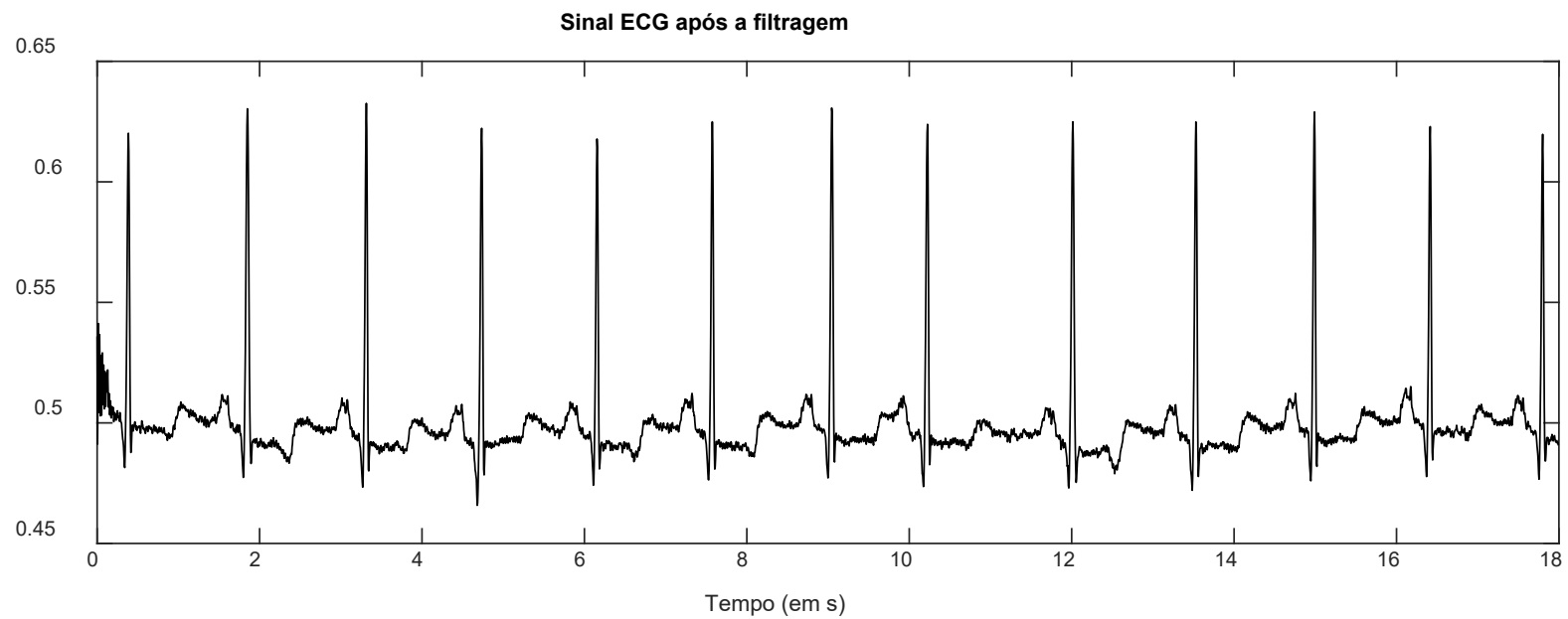
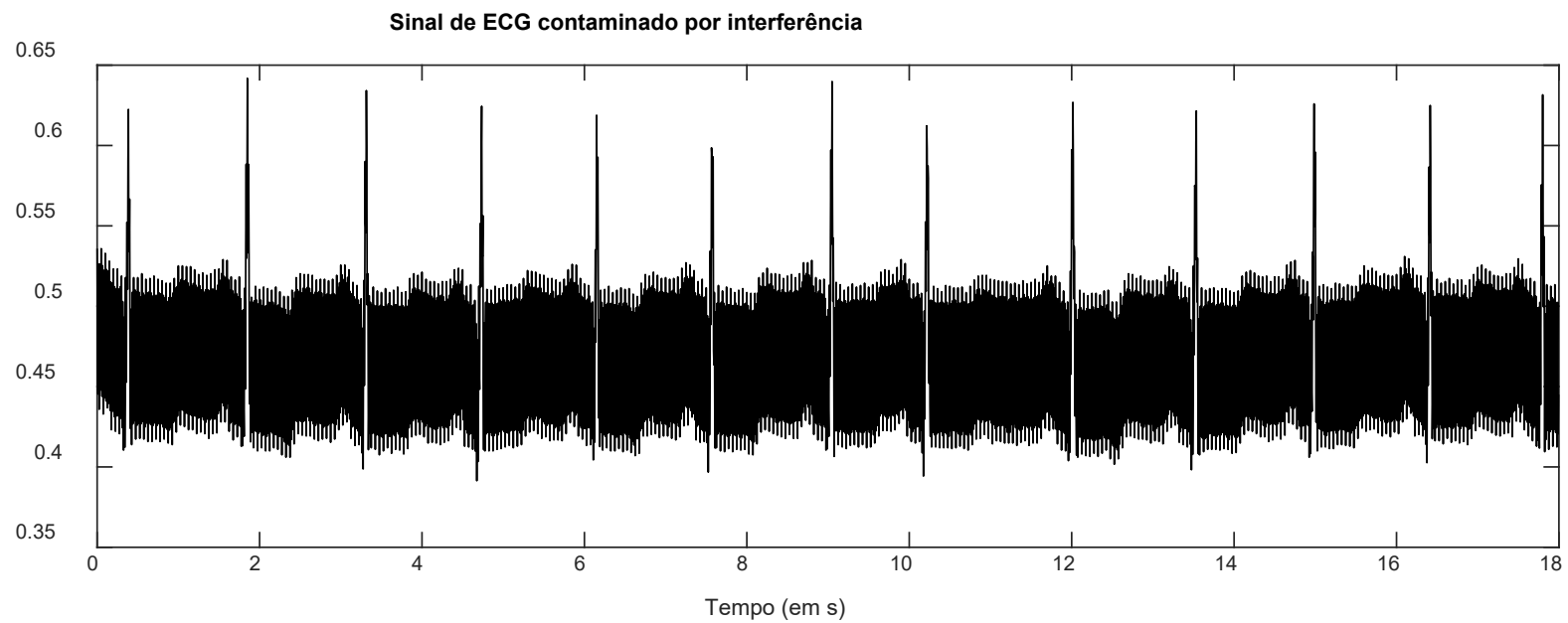
Passa-altas.

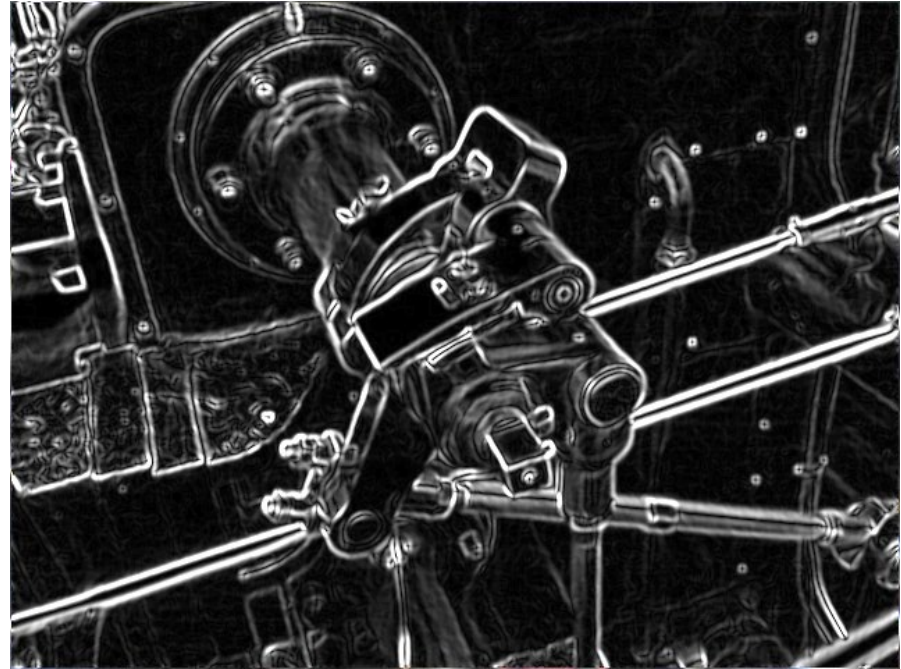
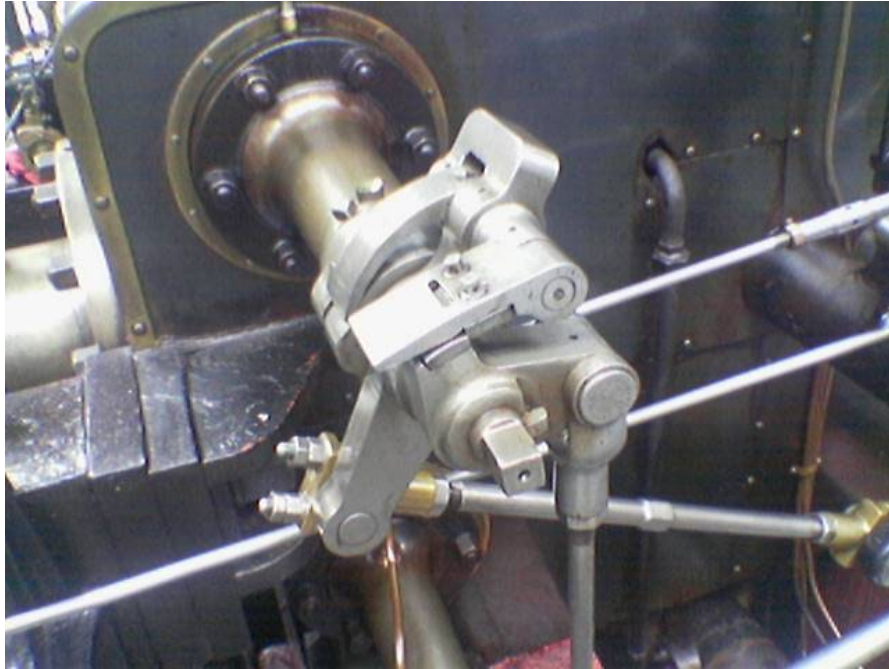


Rejeita-faixa.



Passa-bandas.





Transformada de Fourier de Tempo Discreto e Análise de Sistemas LTI

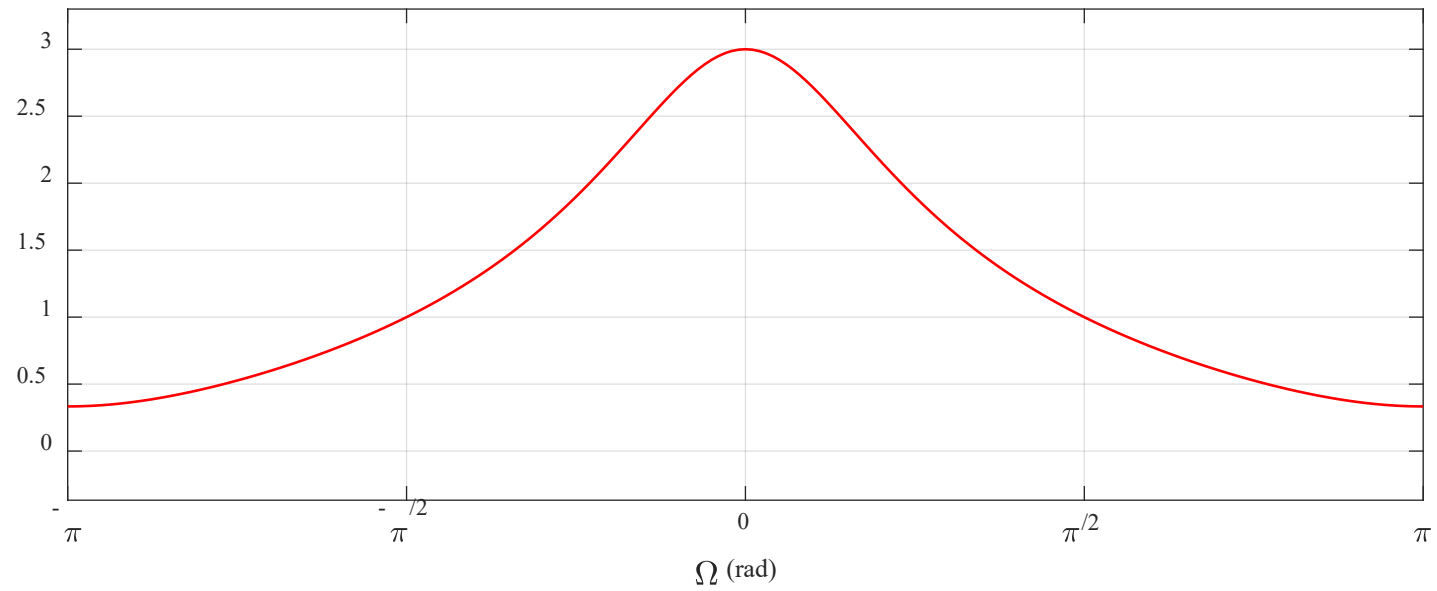
Exemplo 5: Considere um sistema LTI de tempo discreto descrito por:

$$y[n] - \frac{1}{2}y[n-1] = x[n] + \frac{1}{2}x[n-1]$$

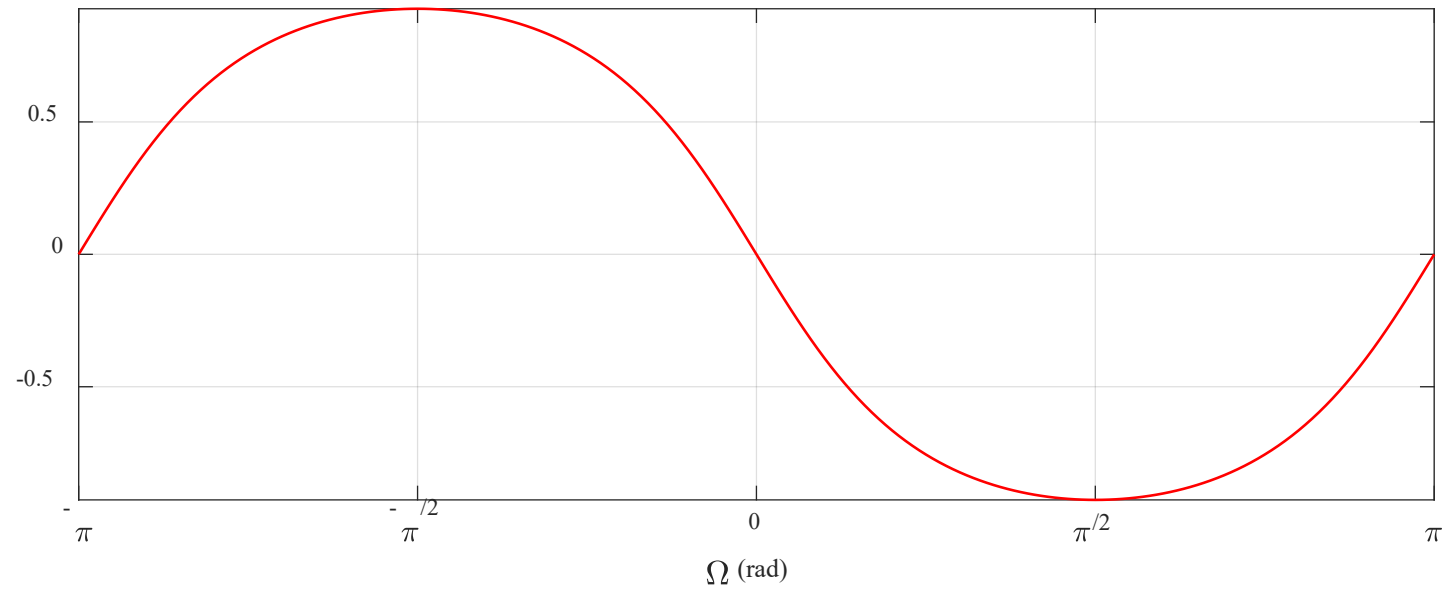
- (a) Determine a resposta em frequência do sistema.
- (b) Determine a resposta ao impulso do sistema.
- (c) Determine a saída do sistema à entrada:

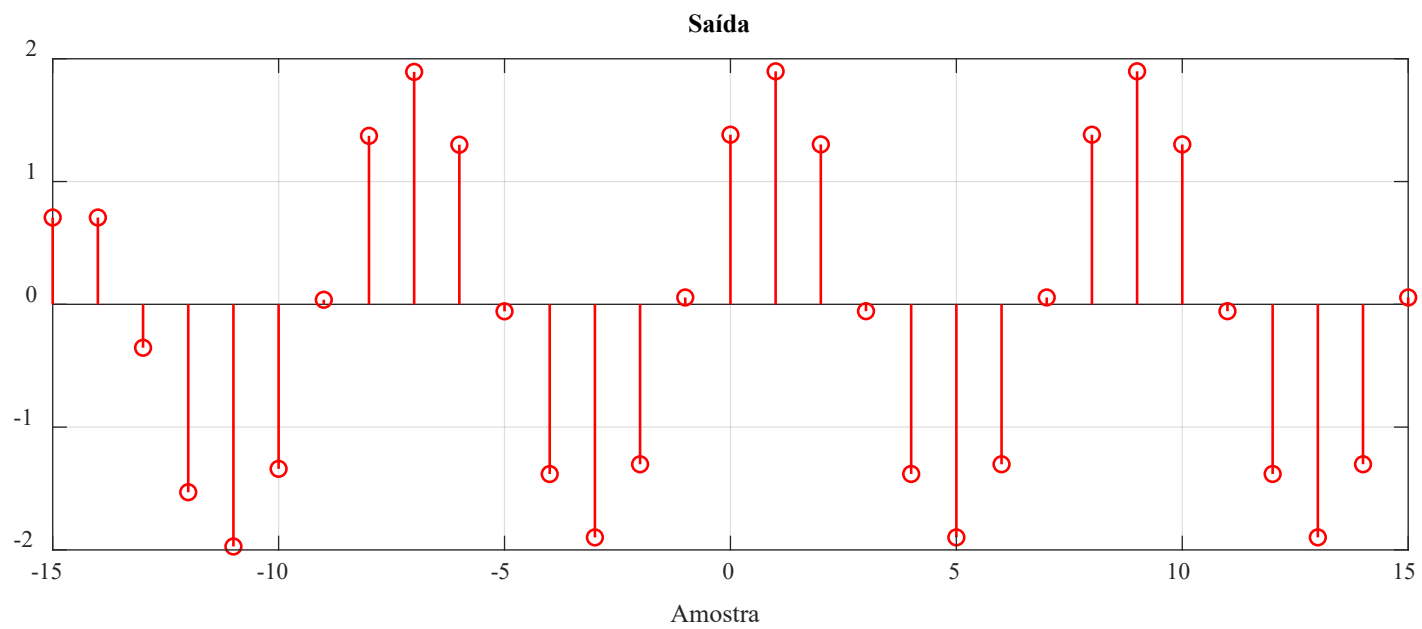
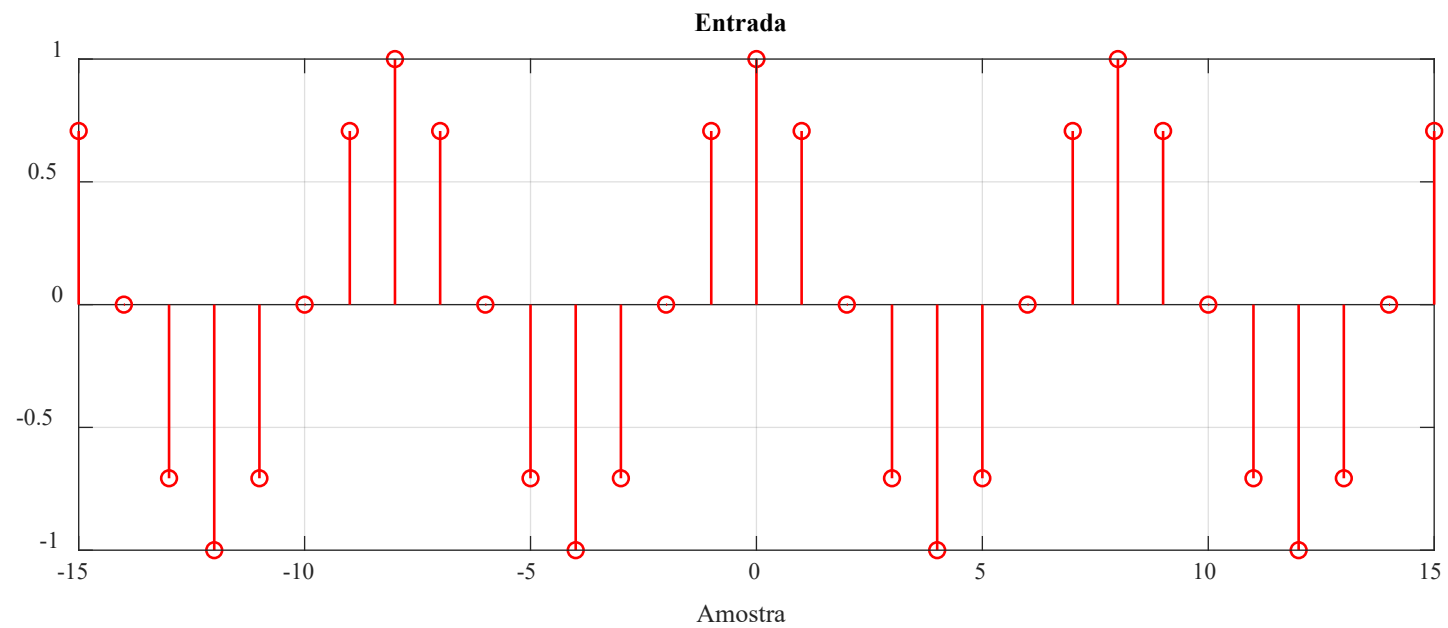
$$x[n] = \cos\left(\frac{\pi}{4}n\right)$$

Resposta em Magnitude



Resposta em Fase





Resposta em Frequência de Sistemas LTI

- Atraso de Grupo: É uma medida de linearidade da fase do sistema:

$$\tau_g(\omega) = -\frac{d}{d\omega} \angle H(e^{j\omega})$$

Se a fase é linear \rightarrow Atraso de grupo constante;

- Atraso de Fase:

$$\tau_p(\omega) = -\frac{\angle H(e^{j\omega})}{\omega}$$

Um sistema sem distorção é aquele que: $\tau_g(\omega) = \tau_p(\omega)$

Resposta em Frequência de Sistemas LTI

Para um sistema LTI: $\cos(\omega_0 n) \rightarrow |H(e^{j\omega_0})| \cos(\omega_0 n + \angle H(e^{j\omega_0}))$

Se o sistema possui fase linear: $\angle H(e^{j\omega}) = -k\omega$

$$\tau_p(\omega) = -\frac{\angle H(e^{j\omega})}{\omega} = -\frac{(-k\omega)}{\omega} = k \qquad \tau_g(\omega) = -\frac{d}{d\omega} \angle H(e^{j\omega}) = -\frac{d}{d\omega}(-k\omega) = k$$

$$\tau_g(\omega) = \tau_p(\omega) \rightarrow \text{Sistema sem distorção}$$

$$\begin{aligned} \text{Assim sendo: } \cos(\omega_0 n) &\rightarrow |H(e^{j\omega_0})| \cos(\omega_0 n + \angle H(e^{j\omega_0})) \\ &\rightarrow |H(e^{j\omega_0})| \cos(\omega_0 n - k\omega_0) \\ &\rightarrow |H(e^{j\omega_0})| \cos[\omega_0(n - k)] \rightarrow \text{Saída multiplicada por um ganho e} \\ &\qquad\qquad\qquad \text{deslocada de } k \text{ amostras} \end{aligned}$$

$$x_1[n] = w[n] \cos(0,2\pi n)$$

$$x_2[n] = w[n] \cos(0,4\pi n - \pi/2)$$

$$x_3[n] = w[n] \cos(0,8\pi n + \pi/5)$$

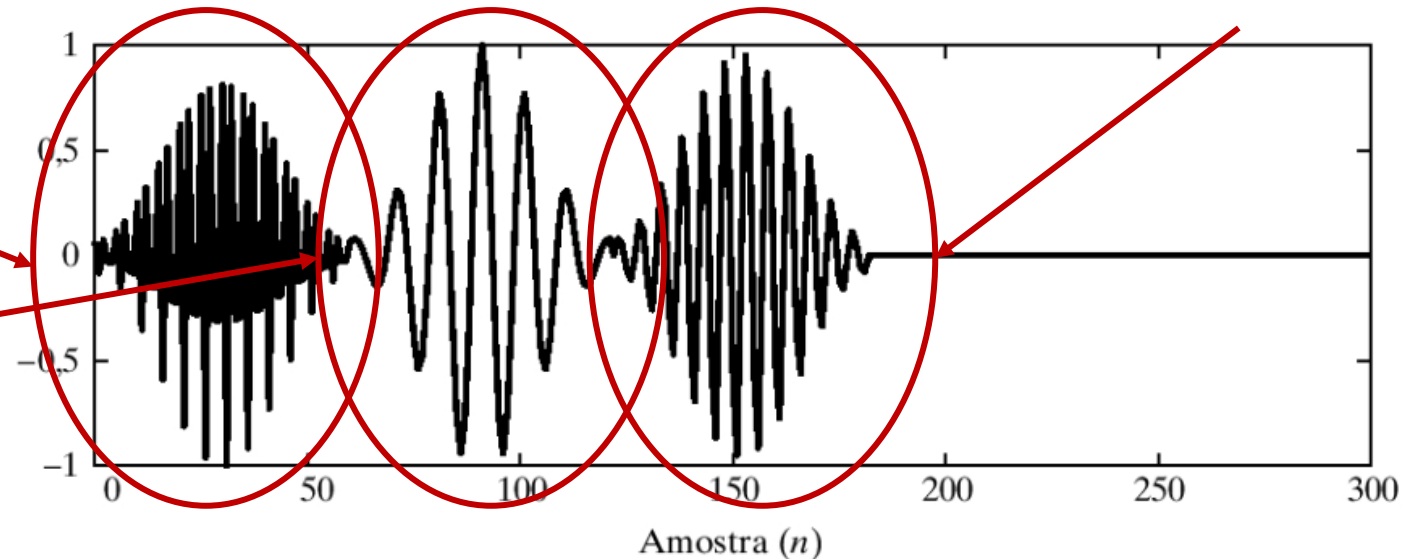
$$x[n] = x_3[n] + x_1[n-61] + x_2[n-122]$$

$$w[n] = \begin{cases} 0,54 - 0,46 \cos(2\pi n/60) & 0 \leq n \leq 60 \\ 0 & \text{c.c.} \end{cases}$$

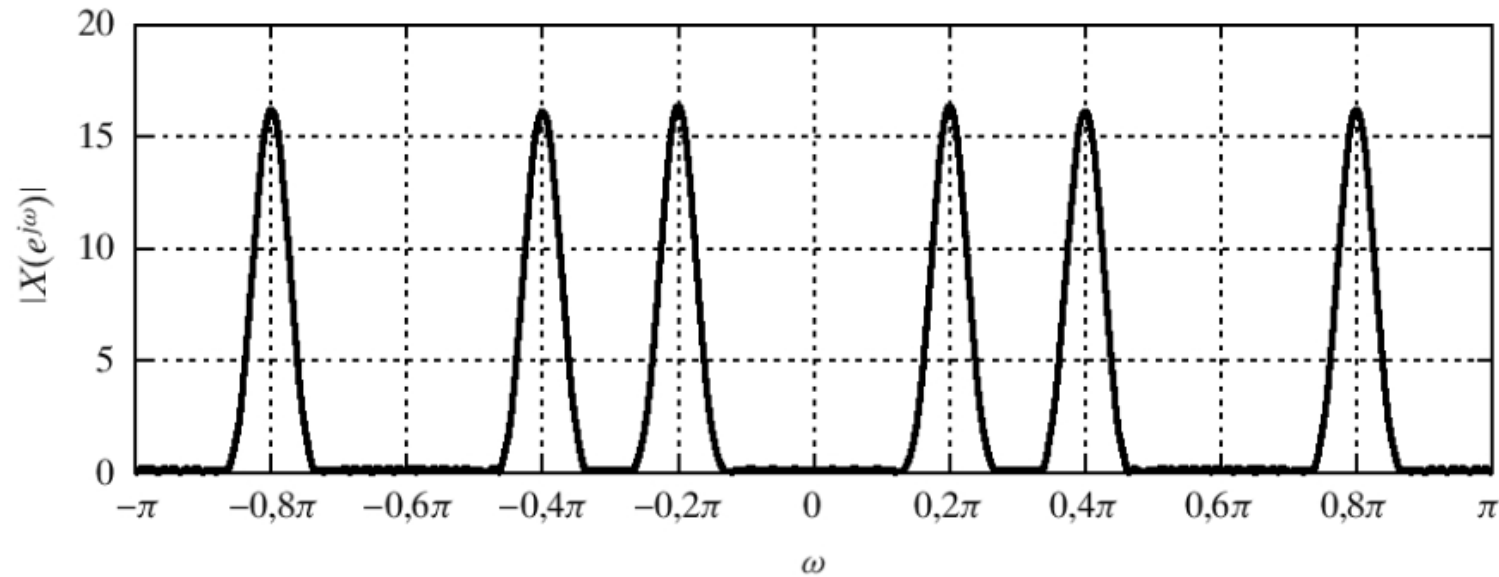
Sinal de $0,8\pi$
rad/amostra

Sinal de $0,2\pi$
rad/amostra

Sinal de $0,4\pi$
rad/amostra



Transformada de Fourier de $x[n]$:

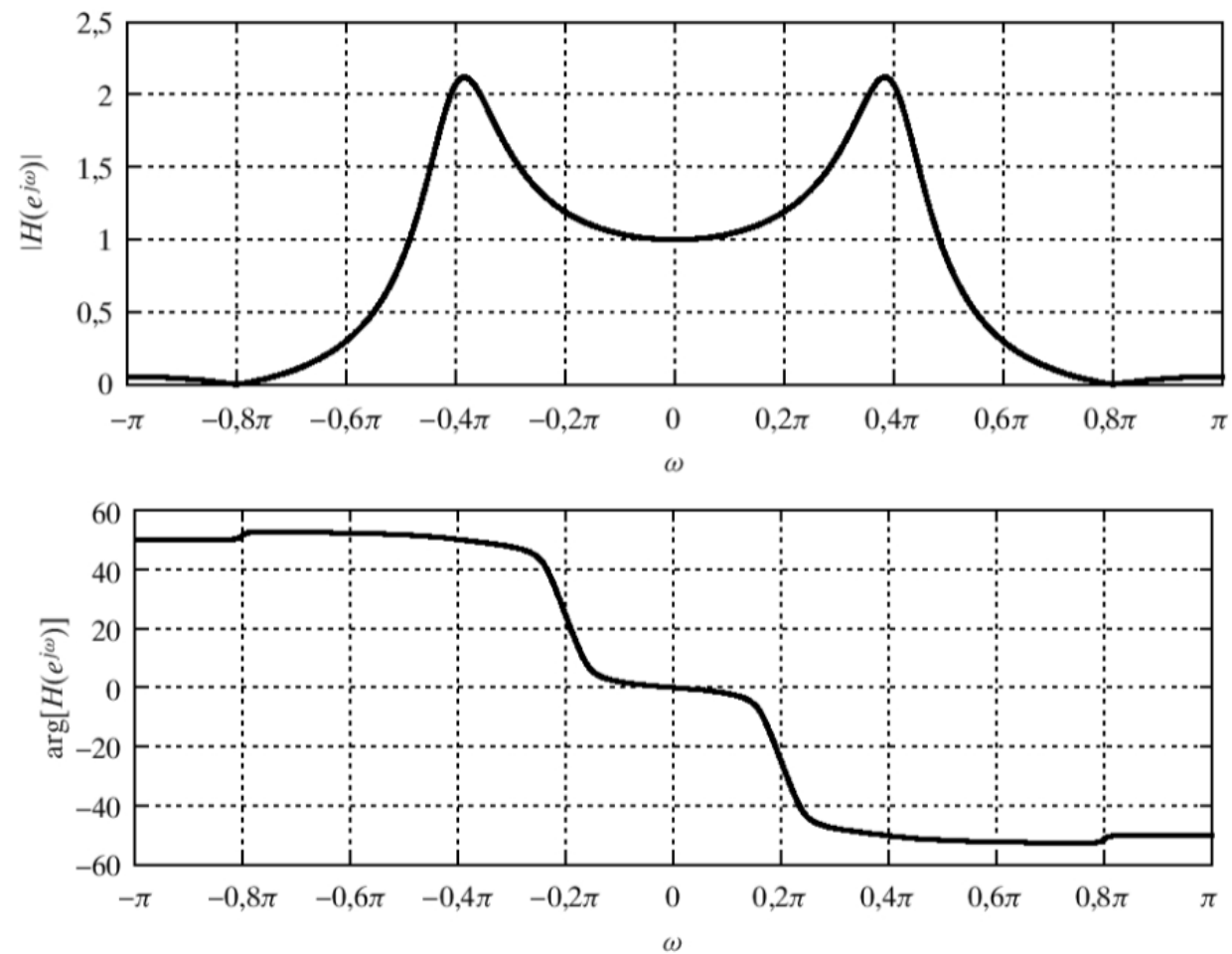


Sistema de tempo discreto:

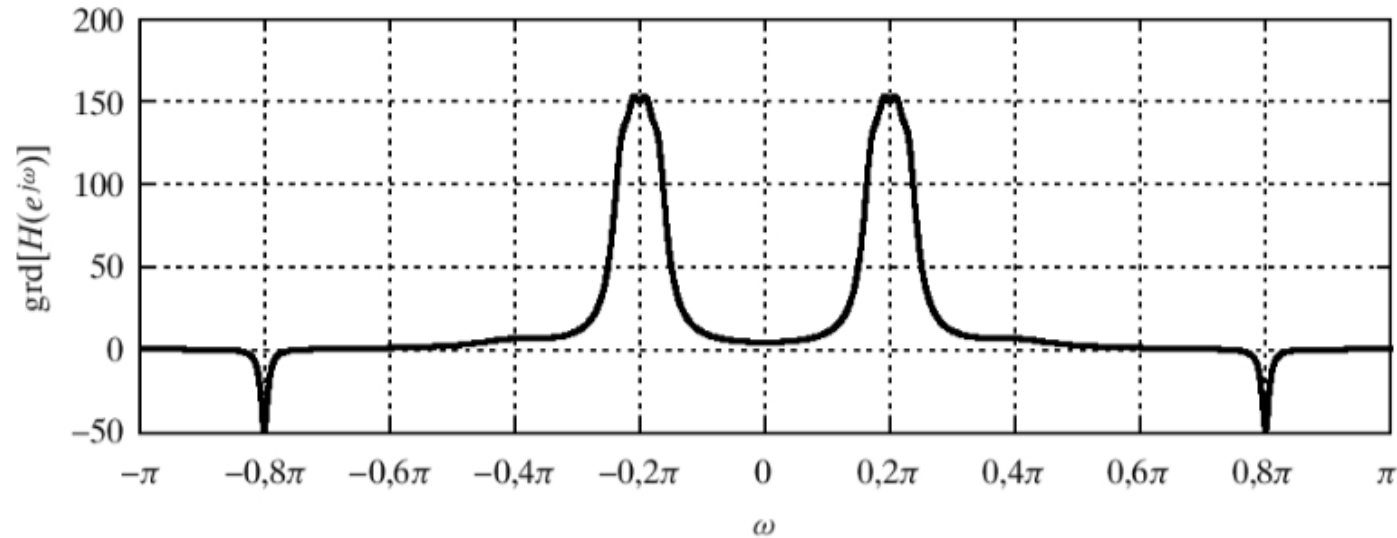
$$H(e^{j\omega}) = \left[\frac{(1 - 0,98e^{j0,8\pi}e^{-j\omega})(1 - 0,98e^{-j0,8\pi}e^{-j\omega})}{(1 - 0,8e^{j0,4\pi}e^{-j\omega})(1 - 0,8e^{-j0,4\pi}e^{-j\omega})} \right] \prod_{k=1}^4 \left[\frac{(c_k^* - e^{-j\omega})(c_k - e^{-j\omega})}{(1 - c_k e^{-j\omega})(1 - c_k^* e^{-j\omega})} \right]$$

$$c_k = 0,95e^{j(0,15\pi + 0,02\pi k)} \quad k = 1, 2, 3, 4$$

Resposta em Frequência do sistema:



Atraso de grupo:

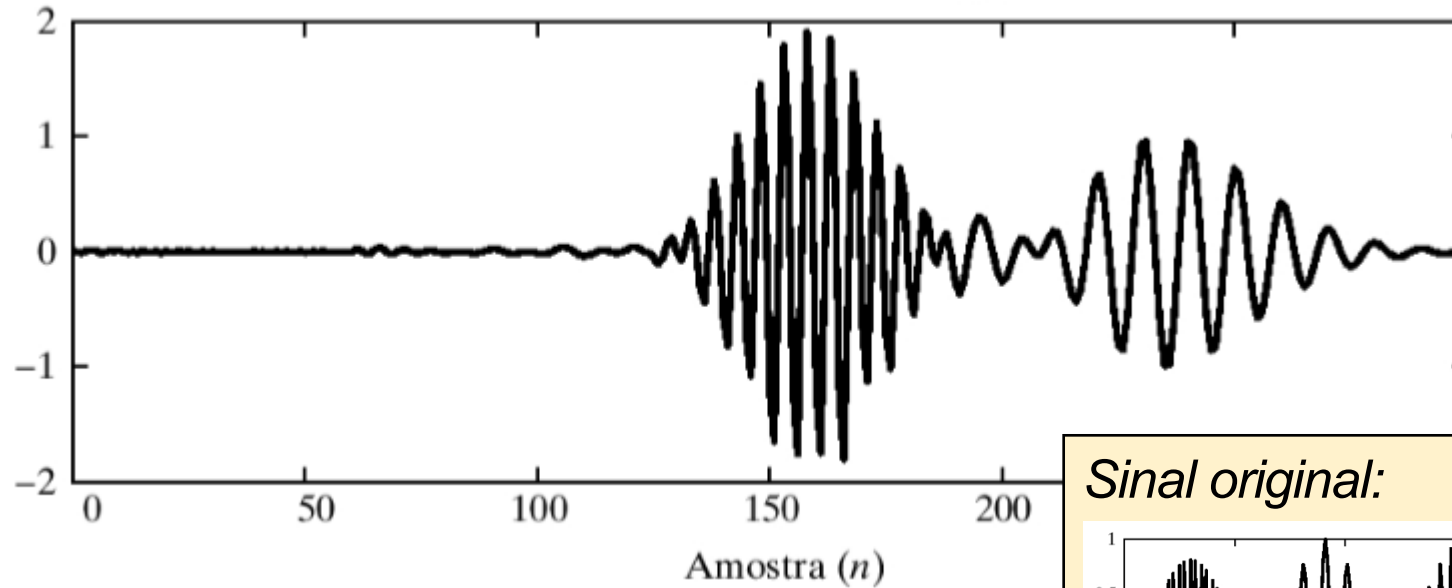


Atrasos de Grupo (Aproximado):

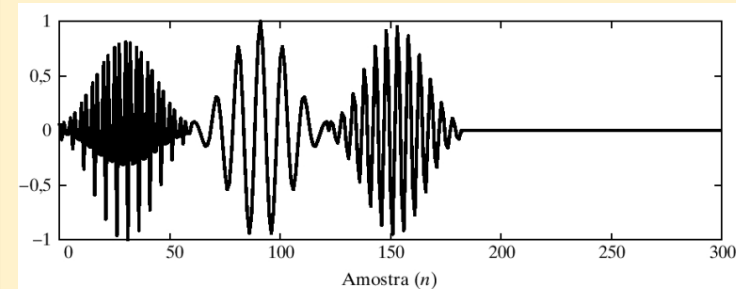
- $0,2\pi \text{ rad} \rightarrow 150 \text{ amostras};$
- $0,4\pi \text{ rad} \rightarrow 10 \text{ amostras};$
- $0,8\pi \text{ rad} \rightarrow -50 \text{ amostras};$

Como o atraso de grupo não é constante, o sistema sofre com distorção.

Sinal Resultante após aplicação de $x[n]$ no sistema:



Sinal original:



- O pulso de $0,8\pi$ rad foi zerado, o pulso de $0,4\pi$ rad foi amplificado e o pulso $0,2\pi$ rad foi levemente amplificado;
- O pulso de $0,4\pi$ rad e de $0,2\pi$ rad “trocaram” de ordem (o atraso de grupo de $0,2\pi$ rad é superior ao de $0,4\pi$ rad).