TALLER 2 TRANSFORMADA DE. PLA CE LA Ochvestre si los siguiente sistemas con sistemas lineales o Innasiantes Csimote los sistemas en Python) de la forma y=H 12] | ficmpo (SLIT) e en 0 9[n] = x[n]/3 + 2x[n-1] - y[n][] · y[n] = Z ~ x [K] og[n] = modion (XIn]); donde modion es la función mediano sobre una ventona de tamaño 3 tamano • 9(t) = Ax(t) + B; A, B € 17. [1] Lincalidad sistema [1] XI [N] - y. [N] , XZ(N) - YZ[N]. de fin dos por y, [n] = x, [n] + 2x, [n-1] - y [n-1] 92[n] = x2[n] + 2×2[n-]] - y2[n-1] Se quicic probar que. X[n] = ax [n] + bx [n] yenj = agienj 1 byzenj Ses & tumos. 4[n] = a x,[n] + bx2[n] + 2(ax,[n-1] + bx2[n-1]) - 9[n-1] Comparación directa. y [n-1] = 0 y. [n-1] + by [n-1] · 9[n] = QJ, [n] + by, [n] Se comple la propiedad de lineal de d. = X[n-ho] - y[n-ho]; enfonces. 9(n-ho]= x[n-no] + 2x [n-no -1] - y[n-no -1]

