

Respuestas del primer examen (versión a) - TEL224

Viernes 13/03/2015

Teoría

1. 5 puntos Diseñe una señal discreta exponencial que no converja.

Respuesta:

$$x[n] = 2^n u[n], \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

2. 5 puntos Defina y ejemplifique una FIR.

Respuesta: FIR significa "Finite-duration Impulse Response". Un sistema FIR es un sistema con respuesta al impulso de duración finita. El sistema siguiente es un sistema FIR:

$$h[n] = 2\delta[n]$$

3. 5 puntos ¿Qué es lo que sucede cuando una exponencial compleja (autofunción) atraviese un SLIT?

Respuesta: La salida de un SLIT atravesado por una exponencial compleja $x[n] = e^{j\omega n}$ es la misma exponencial compleja multiplicada por el autovalor $H(e^{j\omega})$, o sea la respuesta en frecuencia del SLIT en la frecuencia ω :

$$y[n] = H(e^{j\omega}) e^{j\omega n}$$

con

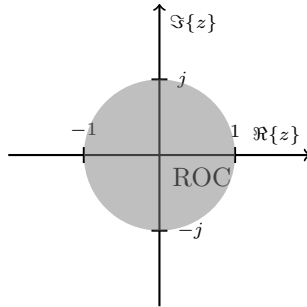
$$H(e^{j\omega}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{-j\omega k}$$

Se demuestra de la siguiente manera:

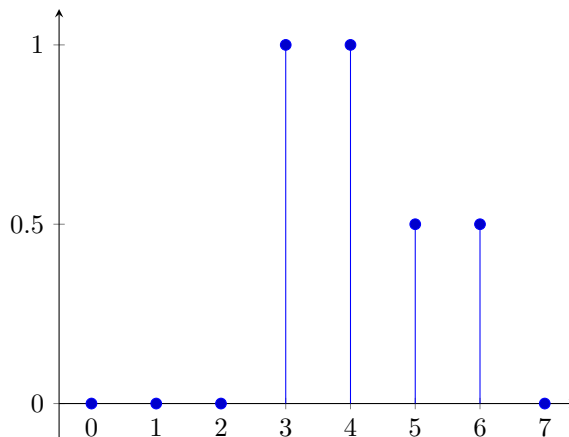
$$\begin{aligned} y[n] &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] x[n-k] \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{j\omega(n-k)} \\ &= \left(\sum_{k=-\infty}^{\infty} h[k] e^{-j\omega k} \right) e^{j\omega n} \end{aligned}$$

4. 5 puntos Dibujar la región de convergencia de la transformada Z de una señal limitada por la derecha con un único polo en $z = j$

Respuesta: La región de convergencia de la transformada Z de una señal limitada por la derecha es el disco de rayo igual al módulo del polo menor. En este caso, existe un único polo, de módulo igual a 1, así que la región de convergencia esta definida por el disco $|z| < 1$.



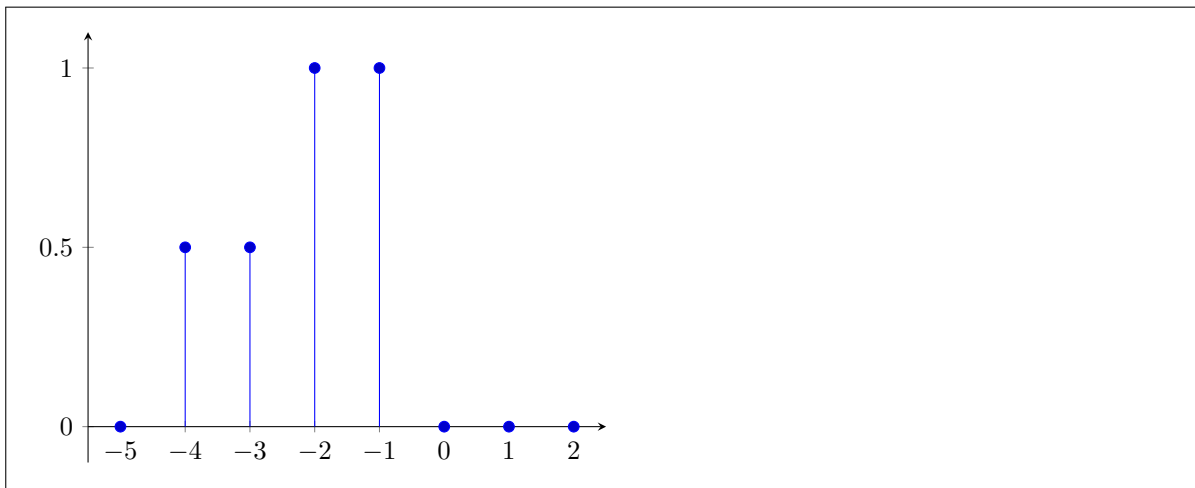
5. 5 puntos Dada la siguiente señal $x[n]$, dibuje $x[-(n-2)]$.



Respuesta:

Los únicos valores diferentes de cero son para $n = 3, \dots, 6$, se transforman de la manera siguiente:

- $x[3] = 1$ se vuelve $x[-1] = 1$
- $x[4] = 1$ se vuelve $x[-2] = 1$
- $x[5] = 0.5$ se vuelve $x[-3] = 0.5$
- $x[6] = 0.5$ se vuelve $x[-4] = 0.5$



6. 5 puntos Si la entrada del sistema es: $x[n] = u[n]$ y su respuesta al impulso es: $h[n] = \frac{1}{4}^{n-1} u[n-1]$, encuentre su salida. Recuerde: $y[n] = x[n] * h[n]$

Respuesta:

$$\begin{aligned}
 y[n] &= x[n] * h[n] \\
 &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k] h[n-k] \\
 &= \sum_{k=0}^{\infty} h[n-k], \quad \text{porque } x[n] = 0 \quad \forall n < 0 \text{ y } x[n] = 1 \quad \forall n \geq 0 \\
 &= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{4}^{n-k-1} u[n-k-1] \\
 &= \sum_{k=0}^{n-1} \frac{1}{4}^{n-k-1}, \quad \text{porque } u[n-k-1] = 1 \quad \forall n-k-1 \geq 0 \text{ o sea } k \leq n-1 \\
 &= \sum_{l=0}^{n-1} \frac{1}{4}^l, \quad \text{haciendo el cambio de variable } l = n-k-1
 \end{aligned}$$

Si $n < 0$, entonces:

$$y[n] = 0$$

y si $n \geq 0$:

$$\begin{aligned}
 y[n] &= \frac{1 - \left(\frac{1}{4}\right)^n}{1 - \frac{1}{4}}, \quad \forall n \\
 y[n] &= \frac{4}{3} \left(1 - \left(\frac{1}{4}\right)^n\right), \quad \forall n
 \end{aligned}$$

Entonces el resultado para todo n es:

$$y[n] = \frac{4}{3} \left(1 - \left(\frac{1}{4}\right)^n\right) u[n], \quad \forall n$$

Para la penúltima línea, utilizamos la formula de las series geométricas: https://es.wikipedia.org/wiki/Serie_geom%C3%A9trica#F.C3.B3rmula. Demostración:

$$\begin{aligned}
 \left(1 - \frac{1}{4}\right) \sum_{l=0}^{n-1} \frac{1}{4}^l &= \sum_{l=0}^{n-1} \frac{1}{4}^l - \frac{1}{4} \sum_{l=0}^{n-1} \frac{1}{4}^l \\
 &= \sum_{l=0}^{n-1} \frac{1}{4}^l - \sum_{l=1}^n \frac{1}{4}^l \\
 &= \left(\frac{1}{4}\right)^0 - \left(\frac{1}{4}\right)^n \\
 &= 1 - \left(\frac{1}{4}\right)^n
 \end{aligned}$$

Podemos demostrar de otra forma utilizando la transformada Z:

$$X(z) = \frac{1}{1 - z^{-1}}$$

Escribiendo $h_1[n] = \left(\frac{1}{4}\right)^n u[n]$,

$$H_1(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$

y por la propiedad de desplazamiento temporal de la transformada Z:

$$H(z) = z^{-1}H_1(z) = \frac{z^{-1}}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$

Obtenemos:

$$Y(z) = H(z)X(z) = \frac{1}{1 - z^{-1}} \frac{z^{-1}}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} = \frac{A}{1 - z^{-1}} + \frac{B}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$

con

$$A = (1 - z^{-1})Y(z)\Big|_{z=1} = \frac{z^{-1}}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}\Big|_{z=1} = \frac{1}{1 - \frac{1}{4}} = \frac{4}{3}$$

con

$$B = \left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)Y(z)\Big|_{z=\frac{1}{4}} = \frac{z^{-1}}{1 - z^{-1}}\Big|_{z=\frac{1}{4}} = \frac{4}{1 - 4} = -\frac{4}{3}$$

Entonces

$$Y(z) = \frac{4}{3} \left(\frac{1}{1 - z^{-1}} - \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} \right)$$

Finalmente, por simple inspección, obtenemos la señal de salida $y[n]$:

$$y[n] = \frac{4}{3} \left(1 - \left(\frac{1}{4}\right)^n \right) u[n], \quad \forall n$$

7. 10 puntos Encuentre la transformada Z unilateral de la señal: $y[n] = 5x[n-2] - x[n]$.

Respuesta:

$$\begin{aligned} \mathcal{Y}(z) &= \sum_{n=0}^{\infty} (5x[n-2] - x[n]) z^{-n} \\ &= 5 \sum_{n=0}^{\infty} x[n-2] z^{-n} - \sum_{n=0}^{\infty} x[n] z^{-n} \\ &= 5 \left(x[-2] + x[-1]z^{-1} + \sum_{n=2}^{\infty} x[n-2] z^{-n} \right) - \mathcal{X}(z) \\ &= 5 \left(x[-2] + x[-1]z^{-1} + z^{-2} \sum_{n=2}^{\infty} x[n-2] z^{-(n-2)} \right) - \mathcal{X}(z) \\ &= 5 \left(x[-2] + x[-1]z^{-1} + z^{-2} \sum_{n=0}^{\infty} x[n] z^{-n} \right) - \mathcal{X}(z) \\ &= 5 \left(x[-2] + x[-1]z^{-1} + z^{-2} \mathcal{X}(z) \right) - \mathcal{X}(z) \\ &= 5x[-2] + 5x[-1]z^{-1} + (5z^{-2} - 1) \mathcal{X}(z) \end{aligned}$$

8. Del siguiente sistema: $y[n] = x[n] - x[n-1]$, siendo $x[n]$ la entrada y $y[n]$ la salida:

- (a) 5 puntos Demuestre que es un sistema lineal invariante en el tiempo.

Respuesta: Mostremos que es un sistema lineal:

$$\begin{aligned}
T \{ax_1[n] + bx_2[n]\} &= (ax_1[n] + bx_2[n]) - (ax_1[n-1] + bx_2[n-1]) \\
&= a(x_1[n] - x_1[n-1]) + b(x_2[n] - x_2[n-1]) \\
&= aT \{x_1[n]\} + bT \{x_2[n]\}
\end{aligned}$$

Mostremos que es invariante en el tiempo. Si $x_1[n] = x[n - n_0]$,

$$\begin{aligned}
T \{x_1[n]\} &= x_1[n] - x_1[n-1] \\
&= x[n - n_0] - x[n - n_0 - 1] \\
&= T \{x[n - n_0]\}
\end{aligned}$$

- (b) 5 puntos Obtener $h[n]$ y $H(e^{j\omega})$.

Respuesta:

$$\begin{aligned}
h[n] &= T \{\delta[n]\} \\
&= \delta[n] - \delta[n-1]
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
H(e^{j\omega}) &= \mathcal{F} \{\delta[n] - \delta[n-1]\} \\
&= 1 - e^{-j\omega} \\
&= e^{-j\frac{\omega}{2}} \left(e^{j\frac{\omega}{2}} - e^{-j\frac{\omega}{2}} \right) \\
&= 2j \sin\left(\frac{\omega}{2}\right) e^{-j\frac{\omega}{2}} \\
&= 2 \sin\left(\frac{\omega}{2}\right) e^{j\frac{(\pi-\omega)}{2}}
\end{aligned}$$

Para la penúltima línea, se utiliza la formula siguiente:

$$\sin(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2j}$$

- (c) 5 puntos $|H(e^{j\omega})|$ y $\angle H(e^{j\omega})$.

Respuesta:

El módulo es:

$$\begin{aligned}
|H(e^{j\omega})| &= \left| 2 \sin\left(\frac{\omega}{2}\right) e^{j\frac{(\pi-\omega)}{2}} \right| \\
&= 2 \left| \sin\left(\frac{\omega}{2}\right) \right|
\end{aligned}$$

La fase es:

$$\begin{aligned}
\angle H(e^{j\omega}) &= \angle 2 \sin\left(\frac{\omega}{2}\right) e^{j\frac{(\pi-\omega)}{2}} \\
&= \angle 2 \left| \sin\left(\frac{\omega}{2}\right) \right| \text{sign}\left(\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)\right) e^{j\frac{(\pi-\omega)}{2}}
\end{aligned}$$

Tenemos, para $\frac{\omega}{2} \in [0, 2\pi]$:

$$\text{sign}\left(\sin\left(\frac{\omega}{2}\right)\right) = \begin{cases} 1 & = e^{j0} & \forall \frac{\omega}{2} \in [0 + 2\pi k, \pi + 2\pi k], \forall k \in \mathbb{Z} \\ -1 & = e^{-j\pi} & \forall \frac{\omega}{2} \in [\pi + 2\pi k, 2\pi + 2\pi k], \forall k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

Finalmente obtenemos la fase:

$$\angle H(e^{j\omega}) = \begin{cases} \frac{\pi-\omega}{2} & \forall \omega \in [4\pi k, 4\pi k + 2\pi], \forall k \in \mathbb{Z} \\ -\frac{\pi-\omega}{2} & \forall \omega \in [4\pi k + 2\pi, 4\pi k + 4\pi], \forall k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

- (d) 5 puntos Obtener $h_i[n]$ tal que $h_i[n] * h[n] = \delta[n]$.

Respuesta:

$$\begin{aligned} h_i[n] * h[n] &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} h_i[k] h[n-k] \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} h_i[k] (\delta[n-k] - \delta[n-k-1]) \\ &= h_i[n] - h_i[n-1] \end{aligned}$$

Para que $h_i[n] * h[n] = h_i[n] - h_i[n-1] = \delta[n]$, es necesario que:

$$\begin{cases} h_i[n] - h_i[n-1] = 0, & \forall n < 0 \\ h_i[n] - h_i[n-1] = 1, & n = 0 \\ h_i[n] - h_i[n-1] = 0, & \forall n > 0 \end{cases} \iff \begin{cases} h_i[n] = h_i[n-1], & \forall n < 0 \\ h_i[0] = 1 + h_i[-1], & n = 0 \\ h_i[n] = h_i[n-1], & \forall n > 0 \end{cases}$$

Esta relación está verificada para todas las señales $h_i[n] = A + u[n]$, $\forall A \in \mathbb{C}$

9. Si la entrada $x[n]$ de un SLIT es $x[n] = u[n]$, la salida es: $y[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u[n+1]$.

- (a) 5 puntos Hallar $H(z)$ y su diagrama polo-cero.

Respuesta:

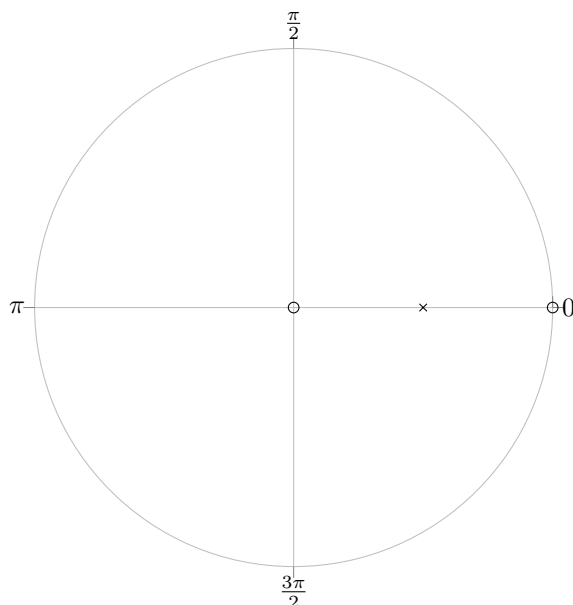
$$X(z) = \frac{1}{1 - z^{-1}}, \quad |z| > 1$$

$$Y(z) = \frac{4z}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}, \quad |z| > \frac{1}{2}$$

Entonces la función de transferencia es:

$$\begin{aligned} H(z) &= \frac{Y(z)}{X(z)}, \quad |z| > \frac{1}{2} \\ &= \frac{4z(1 - z^{-1})}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}, \quad |z| > \frac{1}{2} \\ &= \frac{4z(z-1)}{z - \frac{1}{2}}, \quad |z| > \frac{1}{2} \end{aligned}$$

Su diagrama polo-cero es el siguiente:



- (b) 5 puntos Obtener la respuesta al impulso:
- $h[n]$
- :

Respuesta:

$$\begin{aligned}
 H(z) &= \frac{4z(1-z^{-1})}{1-\frac{1}{2}z^{-1}}, \quad |z| > \frac{1}{2} \\
 &= \frac{4z}{1-\frac{1}{2}z^{-1}} - \frac{4}{1-\frac{1}{2}z^{-1}}, \quad |z| > \frac{1}{2}
 \end{aligned}$$

Por simple inspección, obtenemos la transformada Z inversa:

$$\begin{aligned}
 h[n] &= 4\left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} u[n+1] - 4\left(\frac{1}{2}\right)^n u[n] \\
 &= 4\left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} (u[n+1] - 2u[n]) \\
 &= 4\left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} (\delta[n+1] - u[n])
 \end{aligned}$$

- (c) 5 puntos ¿Es el sistema estable?, ¿por qué?

Respuesta: El sistema es estable porque la región de convergencia, definida por $|z| > \frac{1}{2}$ contiene la circunferencia unidad.

- (d) 5 puntos ¿Es el sistema causal?, ¿por qué?

Respuesta: El sistema no es causal, porque no cumple con la condición $h[n] = 0, \quad \forall n < 0$. En efecto:

$$h[-1] = 4\left(\frac{1}{2}\right)^{-1+1} (\delta[-1+1] - u[-1]) = 4 \neq 0$$

10. Encontrando la respuesta al impulso del siguiente sistema. Determine:

$$y[n] - \frac{1}{2}y[n-1] = x[n] - \frac{1}{4}x[n-1]$$

- (a) 5 puntos Si es un sistema con o sin memoria.

Respuesta: Primer calculemos la función de transferencia del sistema. La transformada Z de la ecuación en diferencia nos da:

$$\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)Y(z) = \left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)X(z)$$

lo que permite calcular la función de transferencia (la región de convergencia es $|z| > \frac{1}{2}$ porque el sistema es causal):

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} - \frac{1}{4} \frac{z^{-1}}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}, \quad |z| > \frac{1}{2}$$

Por inspección podemos calcular la respuesta al impulso:

$$\begin{aligned}
 h[n] &= \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n] - \frac{1}{4} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u[n-1] \\
 &= \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} (2u[n] - u[n-1]) \\
 &= \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} (u[n] + \delta[n])
 \end{aligned}$$

El sistema es con memoria, porque es un filtro a respuesta infinita (IIR), en efecto depende de todos los valores del pasado de la entrada.

- (b) 5 puntos Lineal o no lineal.

Respuesta: Todo sistema que se define como una ecuación en diferencias lineales con coeficientes constantes es un SLIT, entonces es lineal.

- (c) 5 puntos Invariante o variante con el tiempo.

Respuesta: Todo sistema que se define como una ecuación en diferencias lineales con coeficientes constantes es un SLIT, entonces es invariante con el tiempo.

- (d) 5 puntos Estable en el sentido BIBO y estable en el sentido de respuesta al impulso absolutamente sumable.

Respuesta: El sistema es estable en el sentido BIBO porque su región de convergencia, $|z| > \frac{1}{2}$ contiene la circunferencia unidad.

Calculamos la suma absoluta de la respuesta al impulso:

$$\begin{aligned} \sum_{n=-\infty}^{\infty} |h[n]| &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left| \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} (u[n] + \delta[n]) \right| \\ &< \sum_{n=0}^{\infty} \left| \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} (1 + 1) \right| \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \left| \left(\frac{1}{2}\right)^n \right| \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{2}\right)^n \\ &= \frac{1}{1-\frac{1}{2}} \\ &= 2 \end{aligned}$$

Es finita, entonces el sistema es estable en el sentido de respuesta al impulso absolutamente sumable.