

Tema 2. Señales básicas

Procesamiento de Señales, Sonido e Imágenes Digitales

Carlos Quemada Mayoral

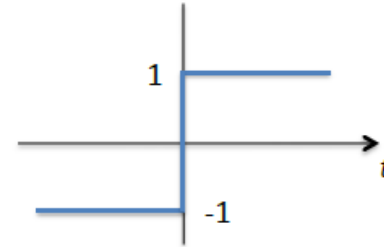
Índice

- ▶ 2.1. Señales básicas de tiempo continuo
- ▶ 2.2. Señales básicas de tiempo discreto
- ▶ 2.3. Sinusoidal y exponencial de tiempo discreto

2.1. Señales básicas de tiempo continuo

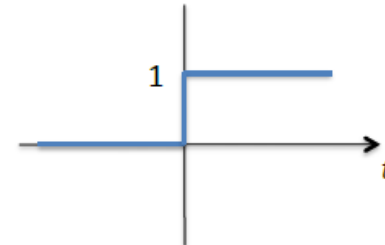
- Función **signo**. Para representar un cambio abrupto (interruptor).

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



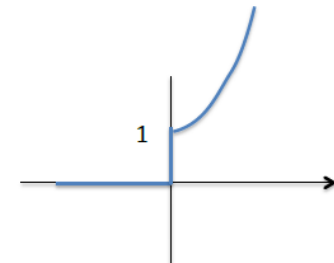
- Función **escalón unitario**. Para representar un cambio abrupto (interruptor).

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



- Ambas pueden usarse para representar otras funciones.

$$x(t) = u(t) \cdot e^t$$



2.1. Señales básicas de tiempo continuo

- Función **signo** en Octave.

```
t = -1:0.01:1;  
x = sign(t);  
plot(t,x);  
axis([-2 2 -2 2]);
```

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

Aunque no está definida en $t = 0$, Octave le da valor

- Función **escalón unitario**. Para representar un cambio abrupto (interruptor).

```
t = -1:0.01:1;  
x = heaviside(t);  
plot(t,x);  
axis([-2 2 -1 2]);
```

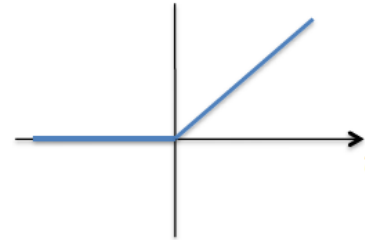
$$u(t) = \begin{cases} 1 & , t > 0 \\ 0.5 & , t = 0 \\ 0 & , t < 0 \end{cases}$$

Aunque no está definida en $t = 0$, Octave le da valor

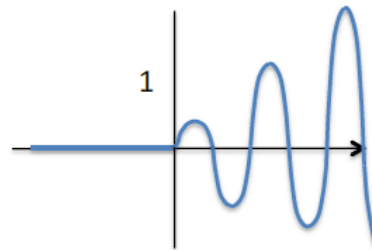
2.1. Señales básicas de tiempo continuo

- Función **rampa unitaria**.

$$r(t) = \begin{cases} t, & t > 0 \\ 0, & t \leq 0 \end{cases}$$



- También se usa la multiplicación de la rampa unitaria por la función seno para modelar crecimientos lineales.



$$x(t) = r(t) \sin(t)$$

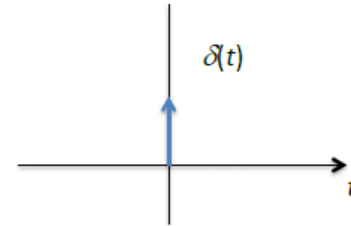
- Relación entre la rampa unitaria y la función escalón.

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

2.1. Señales básicas de tiempo continuo

- Función **impulso unitario o delta de Dirac**.

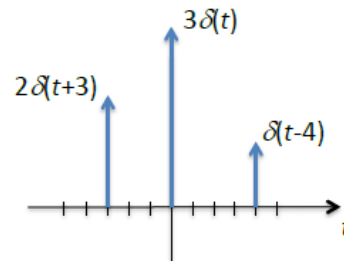
$$\delta(t) = \begin{cases} \infty, & t = 0 \\ 0, & t \neq 0 \end{cases}$$



- Esta función cumple que su área vale 1.

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = \int_{0^-}^{0^+} \delta(t) dt = 1$$

- Relación entre el impulso unitario unitario y la función escalón $\Rightarrow \delta(t) = u'(t)$
- Dado que su área vale 1, en ocasiones se anota el impulso unitario multiplicado por un valor correspondiente a su área.

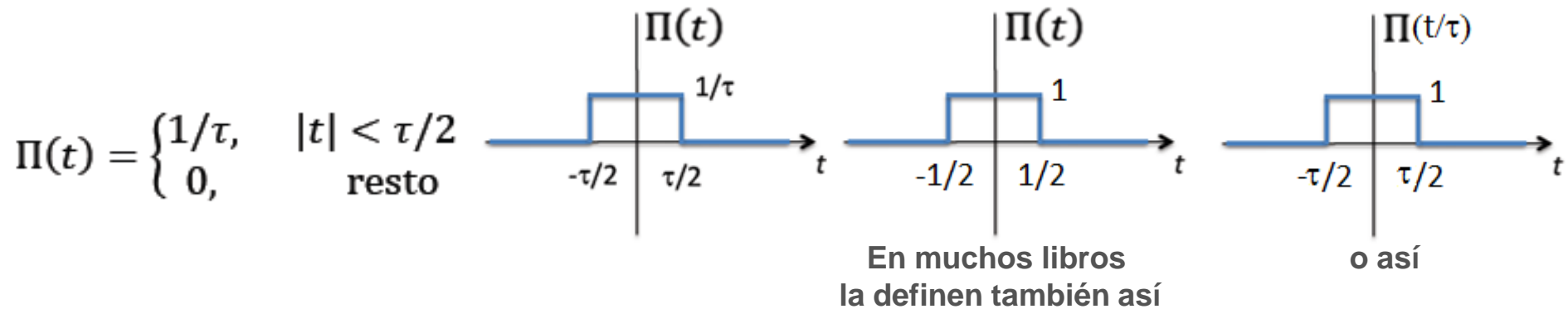


El impulso unitario tiene la propiedad de criba o muestreo:

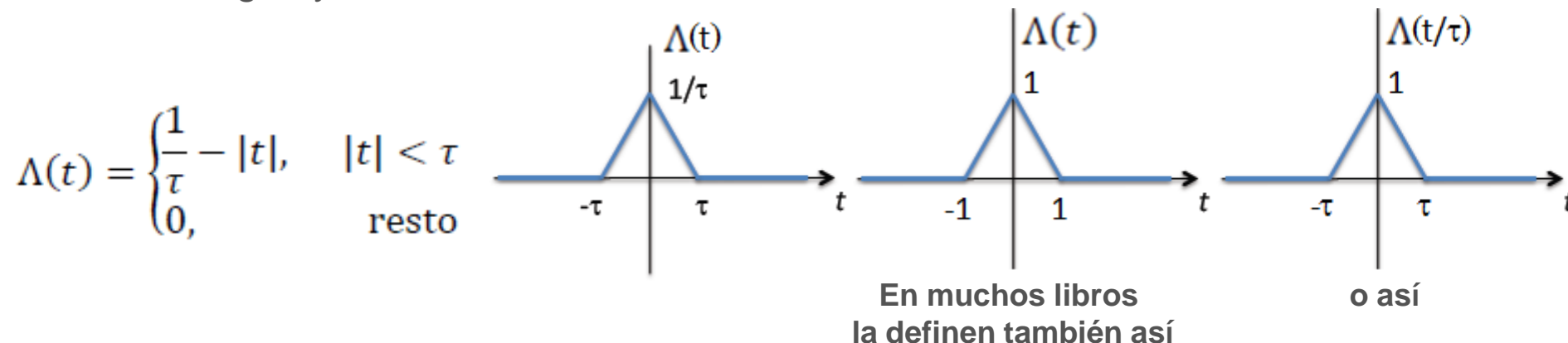
$$\int_{-\infty}^{\infty} x(t) \delta(t - t_0) dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t_0) \delta(t - t_0) dt = x(t_0) \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0) dt = x(t_0)$$

2.1. Señales básicas de tiempo continuo

- **Rectángulo unitario $\Pi(t)$** : es una función rectangular centrada en el origen y de área unidad.



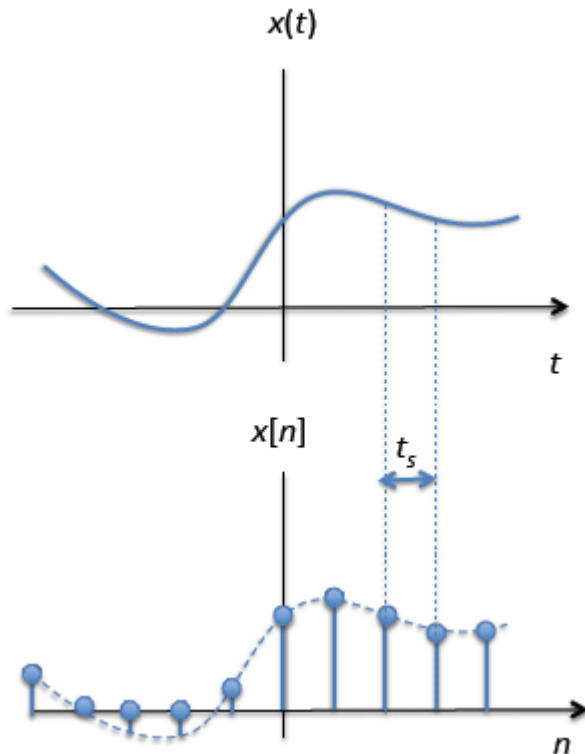
- **Triángulo unitario $\Lambda(t)$** : es una función triangular centrada en el origen y de área unidad.



2.2. Señales básicas de tiempo discreto

- Las señales de tiempo discreto más habituales se obtienen a través del muestreo de señales de tiempo continuo.

Proceso de muestreo



$$t_s = \frac{1}{f_s} = \frac{2\pi}{w_s} \quad f_s = \frac{1}{t_s} \quad w_s = \frac{2\pi}{t_s} \quad w_s = 2\pi f_s$$

t_s : periodo de muestreo

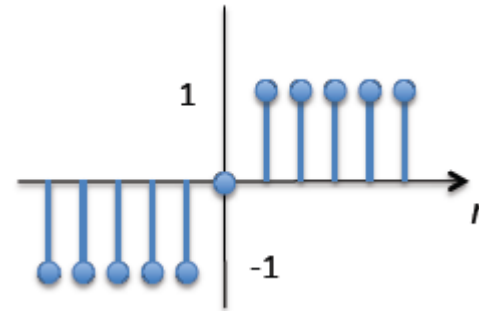
f_s : frecuencia cíclica de muestreo

w_s : frecuencia angular de muestreo

2.2. Señales básicas de tiempo discreto

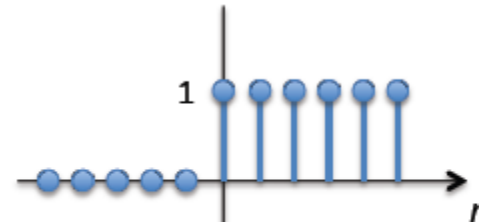
- **Función signo** $\text{sign}[n]$.

$$\text{sign}[n] = \begin{cases} 1 & , n > 0 \\ 0 & , n = 0 \\ -1 & , n < 0 \end{cases}$$



- **Función escalón unitario** $u[n]$.

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

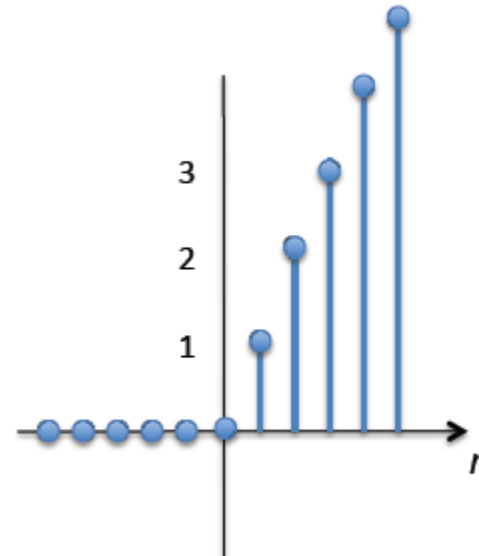


- **Función rampa unitaria.**

$$r[n] = \begin{cases} n & , n > 0 \\ 0 & , n \leq 0 \end{cases}$$

$$r[n] = n \cdot u[n]$$

$$u[n] = r[n + 1] - r[n]$$



2.2. Señales básicas de tiempo discreto

- **Función impulso unitario** $\delta[n]$.

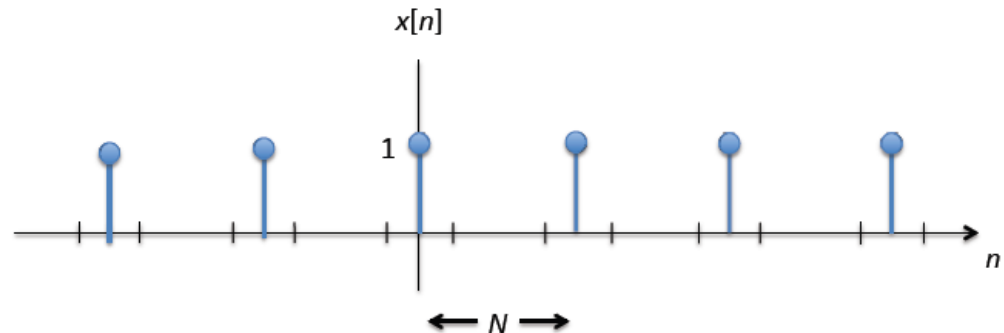
$$\delta[n] = \begin{cases} 1, & n = 0 \\ 0, & n \neq 0 \end{cases} \quad \delta[n] = u[n] - u[n-1] \quad u[n] = \sum_{m=0}^{\infty} \delta[n-m]$$

- La función impulso presenta la propiedad de muestreo o criba. Una función cualquiera $x[n]$ multiplicada por una delta desplazada a la posición n_0 , es decir $\delta[n - n_0]$, es igual al valor de la función $x[n]$ en el instante $n = n_0$.

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] \delta[n - n_0] = x[n_0]$$

- El impulso unitario $\delta[n]$ a menudo se usa para componer un tren de impulsos unitarios $\delta_N[n]$ separados por distancia N .

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



2.3. Sinusoidal y exponencial de tiempo discreto

► Sinusoidal de tiempo continuo.

$$x(t) = A \cos(2\pi f t + \phi) = A \cos(\omega t + \phi) = \operatorname{Re}\{A e^{j(\omega t + \phi)}\}$$

$2 \cdot \pi \cdot f \cdot t$: radianes

f : frecuencia cíclica en ciclos/s (Hz)

ω : frecuencia angular en radianes/s

► Sinusoidal de tiempo discreto.

$$x[n] = A \cos(2\pi m F n + \phi) = A \cos(m \Omega n + \phi) = \operatorname{Re}\{A e^{j(m \Omega n + \phi)}\}$$

N : periodo discreto de la señal

F : frecuencia cíclica de tiempo discreto

Ω : frecuencia angular de tiempo discreto

$2 \cdot \pi \cdot F \cdot n$: también radianes

F : frecuencia cíclica en ciclos/muestra

ω : frecuencia angular en radianes/muestra

m : mínimo entero que hace N entero.

$$F = \frac{1}{N} \quad \Omega = \frac{2\pi}{N}$$

2.3. Sinusoidal y exponencial de tiempo discreto

► Muestreo de la sinusoidal de tiempo continuo.

$$x[n] = A \cos(2\pi f_0 n t_s) = A \cos(2\pi n f_0 / f_s)$$

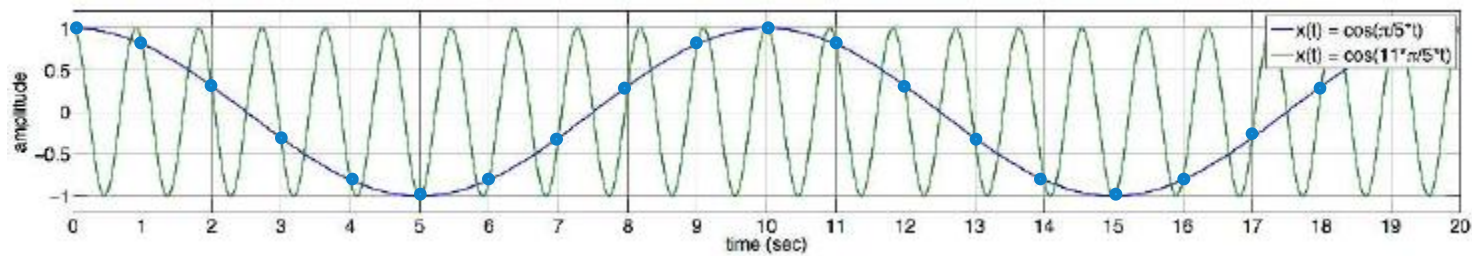
De esta relación se obtiene:

$$N_0 = m \cdot \frac{f_s}{f_0} \Rightarrow \text{Periodo fundamental con } m \text{ el mínimo entero que hace } N_0 \text{ entero (muestras/ciclo)}$$

$$F_0 \text{ (ciclos/muestra)} = \frac{f_0 \text{ (ciclos/seg)}}{m f_s \text{ (muestras/seg)}}$$

$$\Omega_0 \text{ (radianes/muestra)} = \frac{w_0 \text{ (radianes/seg)}}{m f_s \text{ (muestras/seg)}}$$

- Debido a que la señal sinusoidal se repite cada 2π radianes, puede suceder que al muestrear señales de tiempo continuo de diferentes frecuencias se obtenga la misma señal muestreada en tiempo discreto.

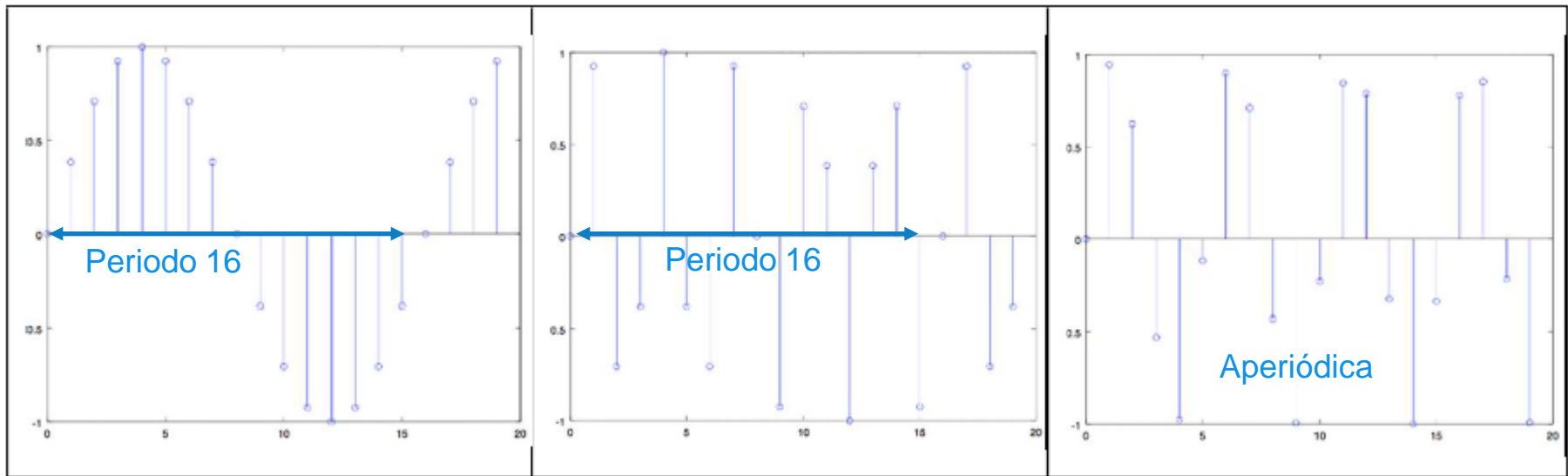


$$x(t) = \cos(1/5\pi t) \text{ y } x(t) = \cos(11/5\pi t) \text{ con } t_s = 1$$

2.3. Sinusoidal y exponencial de tiempo discreto

- **Pérdida de periodicidad de las sinusoides discretas.** El requisito para que una sinusoidal discreta sea periódica es que exista un m entero que haga su periodo fundamental N_0 entero.

$$\text{sen}(2\pi f_0 n t_s) = \text{sen}(2\pi m F n) \quad N_0 = m \cdot \frac{f_s}{f_0}$$



$$f_0 = 1/16 \text{ Hz}$$

$$f_s = 1 \text{ Hz}$$

$$f_0 = 5/16 \text{ Hz}$$

$$f_s = 1 \text{ Hz}$$

$$f_0 = \pi/16 \text{ Hz}$$

$$f_s = 1 \text{ Hz}$$

2.3. Sinusoidal y exponencial de tiempo discreto

- ▶ **Exponencial compleja de tiempo continuo.**

$$x(t) = Ae^{j2\pi f_0 t} = Ae^{at} \Rightarrow A \text{ y } a \text{ son constantes complejas}$$

- ▶ **Exponencial compleja de tiempo discreto.** Muestreando la señal continua con periodo de muestreo t_s :

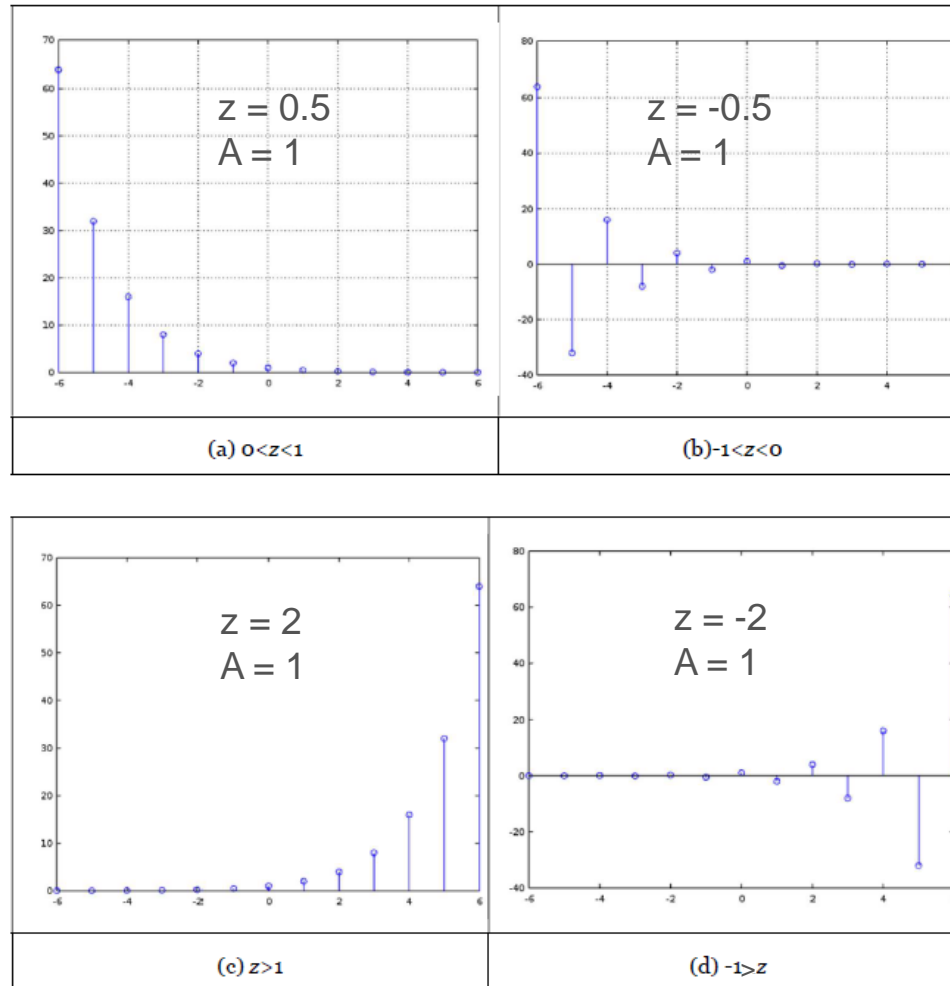
$$X[n] = Ae^{j2\pi \frac{f_0}{f_s} n} = Ae^{j2\pi m F_0 n} = Az^n$$

$F_0 = f_0/(mf_s)$: frecuencia cíclica fundamental de tiempo discreto

Por simplificar $\Rightarrow z = e^{j2\pi F_0 m}$

2.3. Sinusoidal y exponencial de tiempo discreto

- Exponencial compleja de tiempo discreto. A y z reales:



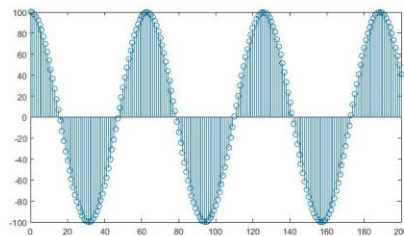
$$X[n] = Az^n$$

Ejercicio 1

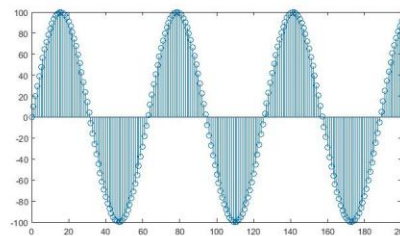
- ▶ Dada la señal $z[n] = 100e^{j0.1n}$, representarla en Octave como parte real y parte imaginaria y, como módulo y argumento.
- ▶ Como parte real e imaginaria \Rightarrow Usando la relación de Euler:

$$z[n] = 100e^{j0.1n} = 100 \cos(0.1n) + j100 \sin(0.1n)$$

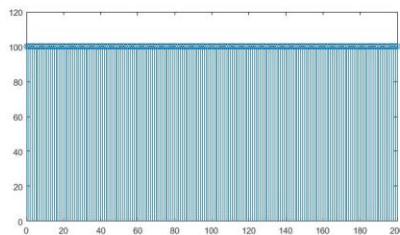
- ▶ En la forma módulo argumento $\Rightarrow |z(n)| = 100 \quad \text{Arg}(z(n)) = 0.1n$



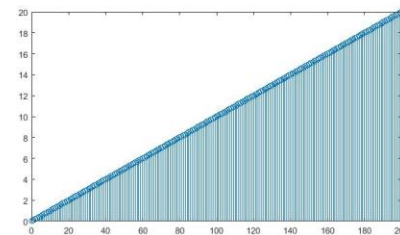
Real(z)



Imag(z)



Mod(z)

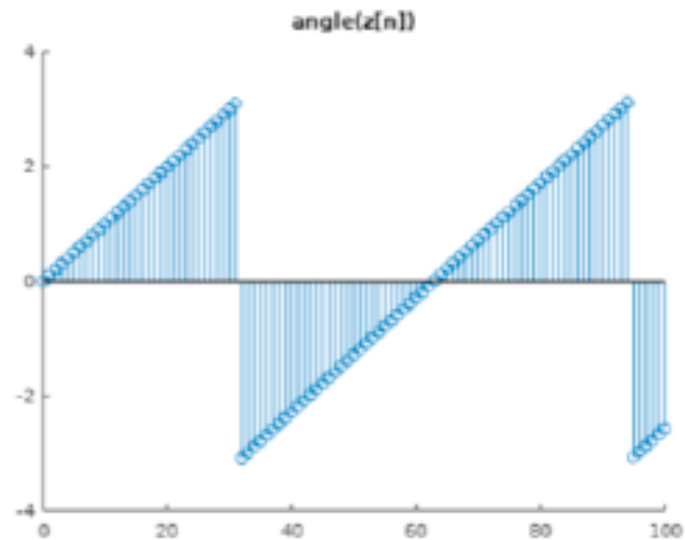


Arg(z)

```
n = [0:200];  
z=100*exp(1).^(j*0.1*n);  
modulo=abs(z);  
argumento=angle(z);  
subplot(2,2,1), stem(n,real(z))  
subplot(2,2,2), stem(n,imag(z))  
subplot(2,2,3), stem(n,modulo)  
subplot(2,2,4), stem(n,argumento)
```


Ejercicio 1

- El argumento a veces se representa entre $-\pi$ y π , lo que conlleva saltos en la fase. Es solo una forma de representación



Ejercicio 2

- ▶ Operaciones con fasores.
- ▶ Un número complejo puede ponerse como parte real e imaginaria o como módulo argumento. La conversión entre ambas formas se consigue con la relación de Euler.

$$e^{j\theta} = \cos \theta + j \sin \theta$$

- ▶ Dados dos fasores $A_1=2$, $\phi_1=-\pi/4$, $A_2=4$, $\phi_2=\pi/2$, calcular su suma

$$A_3 e^{j\phi_3} = 2e^{-j\pi/4} + 4e^{j\pi/2}$$

- ▶ Los convertimos a forma real-imaginaria

$$= 2 \cos\left(\frac{-\pi}{4}\right) + 2j \sin\left(\frac{-\pi}{4}\right) + 4 \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) + 4j \sin\left(\frac{\pi}{2}\right)$$

- ▶ Agrupamos y convertimos a módulo-argumento

$$= \sqrt{2} + j(4 - \sqrt{2}) = 2.94e^{j1.07}$$

Ejercicio 3

- ▶ Determinar cuales de estas señales son periódicas y, si lo son, indicar el periodo.

$$x_1(t) = 10 \sin(12\pi t) + 4 \cos(18\pi t)$$

$$x_2(t) = e^{-j60\pi t}$$

- ▶ El periodo de $\sin(12\pi t)$ es $1/6$. Esto es, se repite en $1/6, 2/6, 3/6, \dots$
- ▶ El periodo de $\cos(18\pi t)$ es $1/9$. Esto es, se repite en $1/9, 2/9, 3/9, \dots$
- ▶ El mínimo valor de t común al seno y al coseno para el cual sus valores se repiten es $1/3$. Por tanto, ese es el periodo de $x_1(t)$.
- ▶ Respecto a $x_2(t)$, si transformamos a real-imaginaria el seno y el coseno tendrán un argumento de $60\pi t = 2\pi f t$. Esto da un periodo de $1/30$.

Ejercicios adicionales

- ▶ Oppenheim, Willsky, Nawab, Señales y sistemas 2ª edición. Prentice Hall
- ▶ **Ejercicios 1.6, 1.9, 1.14**
- ▶ Vamos a hacer el **1.14**. Sea la señal periódica $x(t)$ de periodo 2. La derivada de $x(t)$ está relacionada con el tren de impulsos $g(t)$

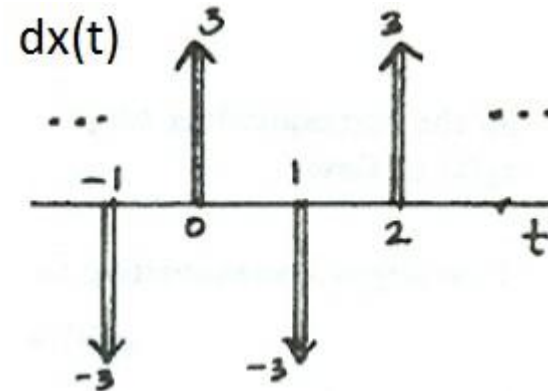
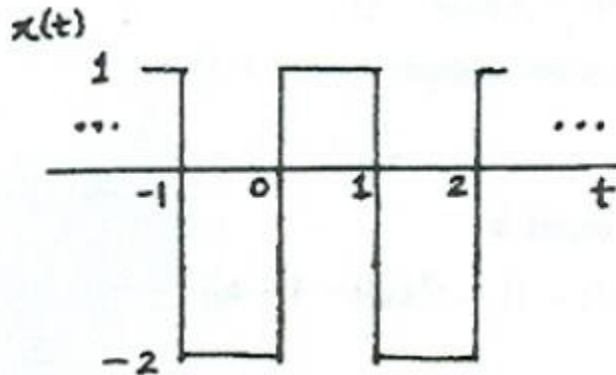
$$x(t) = \begin{cases} 1, & 0 \leq t \leq 1 \\ -2, & 1 < t < 2 \end{cases} \quad g(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - 2k)$$

- ▶ Demostrar la siguiente relación calculando A_1 , t_1 , A_2 y t_2 .

$$\frac{dx(t)}{dt} = A_1 g(t - t_1) + A_2 g(t - t_2)$$

Ejercicios adicionales

$$x(t) = \begin{cases} 1, & 0 \leq t \leq 1 \\ -2, & 1 < t < 2 \end{cases} \quad g(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - 2k) \quad \frac{dx(t)}{dt} = A_1 g(t - t_1) + A_2 g(t - t_2)$$



- Por tanto, la derivada de $x(t)$ puede ponerse de la forma

$$\frac{dx(t)}{dt} = 3 \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - 2k)}_{g(t)} - 3 \underbrace{\sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - 2k - 1)}_{g(t-1)}$$

- Comparando con $\frac{dx(t)}{dt} = A_1 g(t - t_1) + A_2 g(t - t_2)$
- $A_1=3$ y $t_1=0$ (no hay que desplazar $g(t)$)
- $A_2=-3$ y $t_2=1$ (hay que desplazar en uno $g(t)$ para obtener $t - 2k - 1$)

UNIVERSIDAD
INTERNACIONAL
DE LA RIOJA

unir

www.unir.net