

SISTEMAS LINEALES
EXAMEN DE JUNIO 2009

1. Calcule la transformada de Fourier de $x(t) = |\cos(\frac{2\pi}{3}t)|$. Dibújela para el intervalo $[-2\pi, 2\pi]$.

La señal que nos dan es una señal periódica de periodo $T = 3/2$, de la que un periodo se define como:

$$x(t) = \cos\left(\frac{2\pi}{3}t\right) \quad -3/4 \leq t \leq 3/4$$

Su transformada de Fourier será de la forma:

$$X(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} 2\pi c_k \delta\left(\omega - \frac{2\pi}{T}k\right)$$

con c_k los coeficientes de la serie de Fourier:

$$\begin{aligned} c_k &= \frac{2}{3} \int_{-3/4}^{3/4} \cos\left(\frac{2\pi}{3}t\right) e^{-jk\frac{4\pi}{3}t} dt \\ &= \frac{\sin\left(\frac{\pi}{2}(1-2k)\right)}{\pi(1-2k)} + \frac{\sin\left(\frac{\pi}{2}(1+2k)\right)}{\pi(1+2k)} \\ &= \frac{1}{2} \operatorname{sinc}\left(\frac{1-2k}{2}\right) + \frac{1}{2} \operatorname{sinc}\left(\frac{1+2k}{2}\right) \end{aligned}$$

Con lo que

$$X(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \pi \left(\operatorname{sinc}\left(\frac{1-2k}{2}\right) + \operatorname{sinc}\left(\frac{1+2k}{2}\right) \right) \delta\left(\omega - \frac{4\pi}{3}k\right).$$

Entre -2π y 2π quedarán únicamente 3 deltas:

$$X(\omega) = 4\delta(\omega) + \frac{4}{3}\delta\left(\omega - \frac{4\pi}{3}\right) + \frac{4}{3}\delta\left(\omega + \frac{4\pi}{3}\right)$$

NOTA: Nótese que

$$\left| \cos\left(\frac{2\pi}{3}t\right) \right| \neq \cos\left(\frac{2\pi}{3}t\right) u(t) - \cos\left(\frac{2\pi}{3}t\right) u(-t)$$

El haber supuesto lo anterior, supone tener todo el ejercicio mal.

2. Sea una señal $x(t)$ tal que su transformada de Fourier $X(\omega) = 0$ para $|\omega| > \omega_M$. La señal $x(t)$ se multiplica por una señal periódica genérica de periodo T . Demuestre que $x(t)$ podrá ser recuperada con un filtro pasabajo. Especifique las restricciones de T y del filtro de reconstrucción.

Una señal periódica $m(t)$ puede escribirse siempre como una serie de Fourier:

$$m(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k e^{jk\frac{2\pi}{T}t}$$

con transformada de Fourier

$$M(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} 2\pi c_k \delta\left(\omega - \frac{2\pi}{T}k\right)$$

Si multiplico una señal con una señal periódica

$$y(t) = x(t)m(t)$$

su transformada de Fourier es la convolución:

$$\begin{aligned} Y(\omega) &= \frac{1}{2\pi} X(\omega) * M(\omega) \\ &= \frac{1}{2\pi} X(\omega) * \sum_{k=-\infty}^{\infty} 2\pi c_k \delta\left(\omega - \frac{2\pi}{T} k\right) \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k X(\omega) * \delta\left(\omega - \frac{2\pi}{T} k\right) \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k X\left(\omega - \frac{2\pi}{T} k\right) \end{aligned}$$

De este modo, la transformada de Fourier será la señal duplicada en múltiplos enteros de $\frac{2\pi}{T}k$ y cada réplica multiplicada por c_k .

Asumiendo que $c_0 \neq 0$, la señal se podrá recuperar si no hay solapamiento entre réplicas, lo que lleva a un criterio similar al de Nyquist: $\frac{2\pi}{T} > 2\omega_M$, con lo que

$$T < \frac{\pi}{\omega_M}$$

La reconstrucción se realizará con un filtro pasabajo con frecuencia de corte $\omega_c = \frac{1}{2} \frac{2\pi}{T}$ y ganancia $\frac{1}{c_0}$, asumiendo que $c_0 \neq 0$

NOTA: Una señal periódica genérica no es un tren de deltas de la forma $p(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta\left(t - \frac{2\pi}{T}k\right)$. El tren de deltas es un caso particular, que coincide con el caso de muestreo visto en clase. No es lo que se pedía en este apartado.

3. El operador *media local* de una secuencia discreta se define

$$\langle x[n] \rangle_n = \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N x[n+k]$$

- Calcule y dibuje la respuesta al impulso del sistema $y[n] = \langle x[n] \rangle_n$. Escríbala utilizando funciones escalón.
- Estudie la linealidad, invarianza temporal, estabilidad, memoria y causalidad del sistema.
- Calcule la función de transferencia del sistema, $H(z)$. (Dé la región de convergencia).
- Se define la varianza local como

$$V[n] = \langle (x[n])^2 \rangle_n - (\langle x[n] \rangle_n)^2$$

Calcule la transformada de Fourier de $V[n]$ en función de la transformada de Fourier de $x[n]$.

0.75 puntos cada apartado.

- (a) La respuesta al impulso de un sistema se define como la salida del sistema cuando a la entrada hay una delta (impulso). En este caso

$$\begin{aligned} h[n] &= \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N \delta[n+k] \\ &= \frac{1}{2N+1} (u[n+N] - u[n-(N+1)]) \end{aligned}$$

- (b) El sistema es un LTI, pero para usar las propiedades de los sistemas LTI antes hay que probar la linealidad y la invarianza. El sistema va a ser Lineal, invariante, estable, con memoria, no causal. Es necesario demostrar cada propiedad, no basta con citarla.

- (c) La transformada Z de $h[h]$ será

$$\begin{aligned} H(z) &= \mathcal{Z} \left\{ \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N \delta[n+k] \right\} \\ &= \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N z^{-k} \\ &= \frac{1}{2N+1} (z^N + z^{N+1} + \dots + z^{-N-1} z^{-N}) \end{aligned}$$

con región de convergencia ROC = $\mathcal{Z} - \{0\} - \{\infty\}$. Nótese que la señal $h[n]$ es limitada, por lo que su región de convergencia será todo el plano complejo (más menos cero e infinito). Otras representaciones de la TZ serán:

$$\begin{aligned} H(z) &= \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N z^{-k} \\ &= \frac{1}{2N+1} \left(\frac{1 - z^{-N-1}}{1 - z^{-1}} + \frac{z - z^{N+1}}{1 - z} \right) \\ H(z) &= \mathcal{Z} \left\{ \frac{1}{2N+1} (u[n+N] - u[n-(N+1)]) \right\} \\ &= \frac{1}{2N+1} \frac{1}{1 - z^{-1}} (z^N - z^{-N-1}) \end{aligned}$$

- (d) Dos posibles formas de hacerlo:

- i. Considerando el sistema lineal. En este caso

$$\begin{aligned} v[n] &= h[n] * x[n]^2 - (h[n] * x[n])^2 \\ V(\Omega) &= H(\Omega)(X(\Omega) \circledast X(\Omega)) - (H(\Omega)X(\Omega)) \circledast (H(\Omega)X(\Omega)) \end{aligned}$$

con

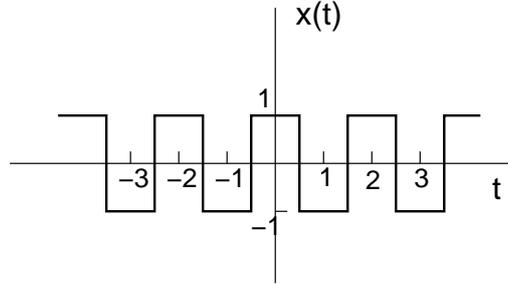
$$H(\Omega) = \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N e^{jk\Omega}.$$

- ii. Considerando la relación entrada-salida:

$$v[n] = \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N x[n+k]^2 - \left(\frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N x[n+k] \right)^2$$

$$\begin{aligned}
 V(\Omega) &= \frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N \left(X(\Omega) e^{jk\Omega} \right) \circledast \left(X(\Omega) e^{jk\Omega} \right) \\
 &= - \left(\frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N X(\Omega) e^{jk\Omega} \right) \circledast \left(\frac{1}{2N+1} \sum_{k=-N}^N X(\Omega) e^{jk\Omega} \right)
 \end{aligned}$$

4. Sea la señal $x(t)$:



y el sistema con respuesta al impulso

$$h(t) = \begin{cases} 1 & 0 \leq t \leq 1 \\ 0 & \text{resto} \end{cases}$$

- (a) Calcule la convolución $y(t) = x(t) * h(t)$.
 - (b) Calcule la parte par y la parte impar de $x(t)$.
 - (c) Calcule la potencia instantánea de $x(t)$, su energía, su valor de pico, su valor medio y su potencia media.
 - (d) Dibuje $h\left(\frac{7t-3}{5} + 2\right)$.
- (a) **1 pt.** Para hacer la convolución la manera más sencilla es considerar la convolución de dos pulsos cuadrados. Si escribimos

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} (-1)^k m(t-k)$$

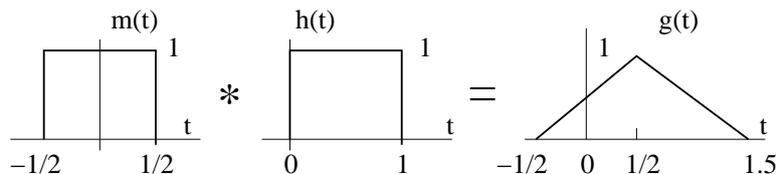
con

$$m(t) = \begin{cases} 1 & -1/2 \leq t \leq 1/2 \\ 0 & \text{resto} \end{cases}$$

la convolución será:

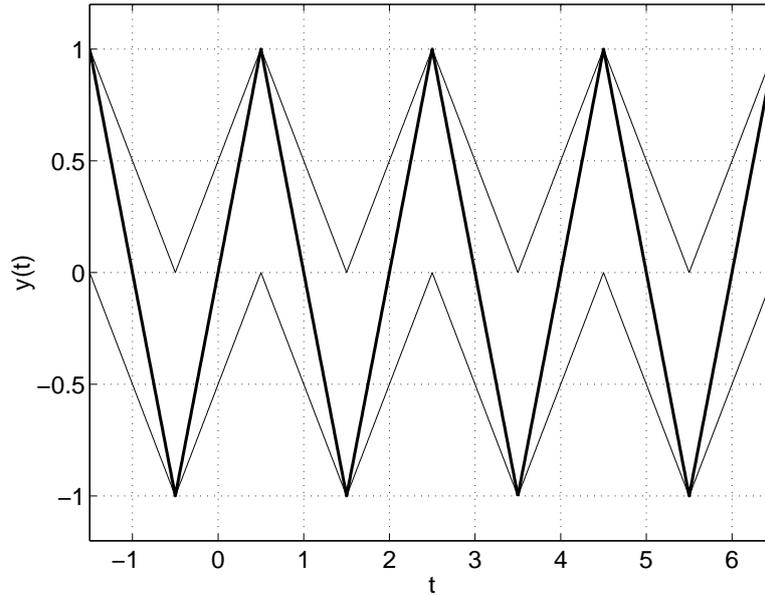
$$y(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} (-1)^k m(t-k) * h(t).$$

La convolución $g(t) = m(t) * h(t)$ será: con lo que la convolución será



$$y(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} (-1)^k g(t-k).$$

Va a existir un solapamiento entre los $g(t-k)$, del siguiente modo:



(b) **0.6 pt.** La señal es una señal par, por lo tanto $x_e(t) = x(t)$ y $x_o(t) = 0$.

(c) **0.8 pt.**

$$\begin{aligned}
 P_i(t) &= |x(t)|^2 = 1 \\
 E_\infty &= \int_{-\infty}^{\infty} P_i(t) dt = \infty \\
 x_p &= \max\{|x(t)|\} = 1 \\
 ax_{AV} &= \frac{1}{T} \int_{\langle T \rangle} x(t) dt = 0 \\
 P_{AV} &= \frac{1}{T} \int_{\langle T \rangle} P_i(t) dt = 1
 \end{aligned}$$

(d) **0.6 pt.**

$$h\left(\frac{7t-3}{5} + 2\right) = h\left(\frac{7}{5}t + \frac{7}{5}\right)$$

