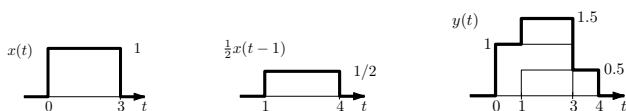


Sinais e Sistemas – 1º teste – 7/11/2016 – Exemplo de resolução

Questão 1



Questão 2



Questão 3.1 $x_2(t) = x_1(t) + x_3(t)$ mas $y_2(t) \neq y_1(t) + y_3(t) \implies S$ não é linear.

Questão 3.2 $x_3(t) = x_1(t-1)$ mas $y_3(t) \neq y_1(t-1) \implies S$ é variante no tempo.

Questão 3.3 Para $t < 0$, $x_1(t) = x_2(t) = x_3(t)$ e $y_1(t) = y_2(t) = y_3(t)$; para $t < 1$, $x_1(t) = x_2(t)$ e $y_1(t) = y_2(t)$. Assim, S pode ser causal. Mas também pode não o ser. A informação disponível é insuficiente para decidir.

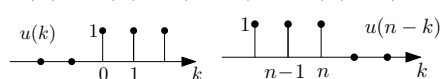
Questão 4 $h(-1) \neq 0 \implies$ SLIT não é causal. $\sum_n |h(n)| = \sum_{n=-2}^{+\infty} 3 = \infty \implies$ SLIT é instável.

Questão 5 $\omega_0 = 2\pi/1 = 2\pi$. $x(t) = 3 + 4e^{-j2\pi t} + 4e^{j2\pi t} + je^{-j6\pi t} - je^{j6\pi t} = 3 + 8\cos(2\pi t) - 2\sin(6\pi t)$.

Questão 6 $H(j\omega) = \frac{2}{j\omega+3}$. $h(t) = 2e^{-3t}u(t)$.

Questão 7 $y(t) = \frac{1}{3}|H(j2)|\cos(2t + \angle H(j2)) + \frac{1}{3}|H(j6)|\sin(6t + \angle H(j6)) = \cos(2t - \pi/4)$.

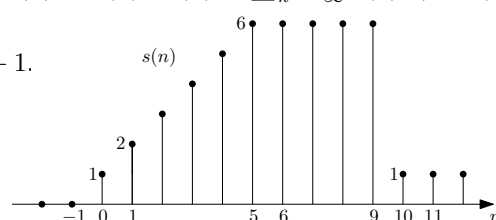
Problema 1 Tratando-se da resposta de um SLIT, $s(n) = u(n) * h(n) = u(n) * [u(n) - u(n-6) - 5\delta(n-10)] = u(n) * u(n) - u(n) * u(n-6) - 5u(n) * \delta(n-10) = z(n) - z(n-6) - 5u(n-10)$, onde $z(n) = u(n) * u(n) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} u(k)u(n-k)$.



Se $n \leq -1$, $z(n) = 0$;
Se $n \geq 0$, $z(n) = \sum_{k=0}^n 1 = n + 1$.

Assim, tem-se $z(n) = (n + 1)u(n)$ e

$$s(n) = (n + 1)u(n) - (n - 5)u(n - 6) - 5u(n - 10) = \begin{cases} 0 & n \leq -1 \\ n + 1 & 0 \leq n \leq 5 \\ 6 & 6 \leq n \leq 9 \\ 1 & n \geq 10. \end{cases}$$



Problema 2 A frequência fundamental de $y(t)$ é igual à de $x(t)$: $\omega_0 = 2\pi/T = 2\pi/4 = \pi/2$. Os coeficientes da SF de $y(t)$ são $b_k = a_k H(jk\omega_0)$, onde a_k são os coeficientes da SF de $x(t)$ e $H(j\omega) = \begin{cases} 0 & |\omega| < 2 \\ 1 & |\omega| > 2 \end{cases}$. $a_0 = 4$ (valor médio).

Para $k \neq 0$, utilizando linearidade, deslocamento e uma SF conhecida, $a_k = 6 \frac{\sin(k\pi\frac{2}{4})}{k\pi} e^{-jk\frac{\pi}{2}} = \frac{6 \sin(k\pi/2) e^{-jk\pi/2}}{k\pi}$.

Assim, $b_0 = a_0 H(j0) = 0$, $b_1 = a_1 H(j\pi/2) = 0$, $b_{-1} = a_{-1} H(-j\pi/2) = 0$ e $b_k = a_k H(jk\pi/2) = a_k$ para $|k| \geq 2$.

$$y(t) = \sum_k b_k e^{jk\omega_0 t} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega_0 t} - a_0 - a_{-1} e^{-j\omega_0 t} - a_1 e^{j\omega_0 t} = x(t) - 4 - \frac{6j}{\pi} e^{-j\frac{\pi}{2}t} - (-\frac{6j}{\pi}) e^{j\frac{\pi}{2}t} = x(t) - 4 - \frac{12}{\pi} \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right).$$

No período $0 < t < 4$, a expressão do sinal de saída é então $y(t) = \begin{cases} 3 - \frac{12}{\pi} \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) & 0 < t < 2 \\ -3 - \frac{12}{\pi} \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) & 2 < t < 4. \end{cases}$

Problema 3 A resposta em frequência do SLIT é $H(j\omega) = \frac{5j\omega+8}{(j\omega)^2+5j\omega+6} = \frac{5j\omega+8}{(j\omega+2)(j\omega+3)}$. A TF de $x(t)$ é $X(j\omega) = \frac{2}{1+j\omega}$.

A TF de $y(t)$ é $Y(j\omega) = X(j\omega)H(j\omega) = \frac{10j\omega+16}{(j\omega+1)(j\omega+2)(j\omega+3)} = \frac{A}{j\omega+1} + \frac{B}{j\omega+2} + \frac{C}{j\omega+3}$, onde $A = \frac{10 \times (-1) + 16}{(-1+2)(-1+3)} = 3$, $B = \frac{10 \times (-2) + 16}{(-2+1)(-2+3)} = 4$ e $C = \frac{10 \times (-3) + 16}{(-3+1)(-3+2)} = -7$. Assim, $y(t) = \text{TF}^{-1}\{Y(j\omega)\} = (3e^{-t} + 4e^{-2t} - 7e^{-3t})u(t)$.

Problema 4 A entrada pode ser escrita como soma ponderada de impulsos deslocados: $x(n) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k)\delta(n-k)$.

Como S é linear, a saída é a correspondente soma ponderada das respostas aos impulsos deslocados: $y(n) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k) [\delta(n-k) + \delta(n-2k)] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k)\delta(n-k) + \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k)\delta(n-2k) = x(n) + \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k)\delta(n-2k)$.

Para n par, $\delta(n-2k) = 1$ se $k = n/2$ e $\delta(n-2k) = 0$ se $k \neq n/2$. Para n ímpar, $\delta(n-2k) = 0$ para qualquer k (inteiro).

Assim, a relação entrada-saída de S é $y(n) = \begin{cases} x(n) + x(n/2) & n \text{ par} \\ x(n) & n \text{ ímpar.} \end{cases}$