

# Teoría de Sistemas y Señales

## Problemas Propuestos - Serie 1 - Parte II

### Descripción: Sistemas y Señales

1. Grafique las siguientes señales y calcule la energía o la potencia de señales, según corresponda.

a.  $x_1(n) = (0,9)^n \mu(n)$

b.  $x_2(n) = (0,9)^n \mu(n - 6)$

c.  $x_3(n) = (0,9)^{n-6} \mu(n - 6)$

d.  $x_4(n) = \left[ 4\left(\frac{1}{3}\right)^n - 3\left(\frac{1}{4}\right)^n \right] \mu(n)$



2. Grafique las señales  $x_2(n)$ ,  $x_3(n)$  y  $x_4(n)$  usando **Matlab**®. Puede utilizar el ejemplo que se presenta a continuación como guía para la resolución de las señales pedidas.

La señal en tiempo discreto  $x_1(n) = (0,9)^n \mu(n)$  es de longitud infinita. Como ya se sabe, Matlab® no puede representar este tipo de señales. Por esta razón, es necesario truncar la señal anterior de manera de transformarla en una señal de longitud finita. Estrictamente, no se representará  $X_1$  sino una versión modificada  $\hat{X}_1$ , donde  $\hat{X}_1(n) = \begin{cases} X_1(n), & 0 \leq n < N \\ 0, & \text{c.o.c} \end{cases}$ . Se desea que  $X_1$  y  $\hat{X}_1$  sean lo más similares posible, para lo cual en este caso se busca un valor  $N$  tal que  $X_1(N) \approx 0$ . Para  $N=100$ , se tiene que  $X_1(100) = 2.6561e - 005$  que para nuestros propósitos permitirá representar  $X_1$ . A continuación, la Tabla 1 presenta un ejemplo de script-file para graficar la señal analizada.

```
%cierra todas las ventanas de gráficos
close all
% elimina todas las variables de Matlab (limpia el
%espacio de trabajo)
clear all

n=[0:1:100];

%define X1 usando el operador (.^), el cual aplica la
potencia a cada elemento del arreglo
X1=0.9.^n;

%se grafica la señal de manera discreta
stem(n,X1);
```

**Tabla 1: Script para graficar  $X_1$**

3. Indique si las siguientes señales son de energía finita o de potencia finita y calcule la energía o la potencia según corresponda.

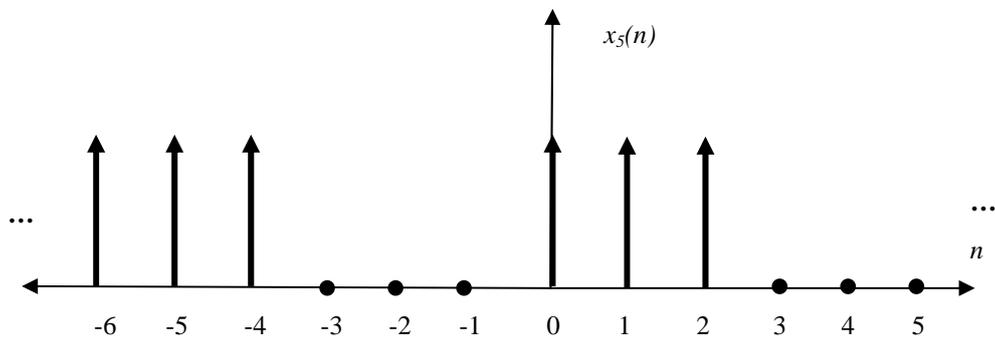
a.  $x_1(n) = 5\sin(20\pi n)$

b.  $x_2(n) = 4[\mu(n) - \mu(n - 4)]$

c.  $x_3(n) = \delta(n) - \delta(n-2)$

d.  $x_4(n) = \left(\frac{1}{4}\right)^n \mu(n) + \left(\frac{1}{2}\right)^n \mu(n-2)$

e.  $x_5(n) = \{\dots, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 1, 1, 1, \dots\}$  (Ver gráfica siguiente)



4. Analice si los sistemas en tiempo continuo descritos por las ecuaciones entrada-salida siguientes son:

- (1) Estáticos o Dinámicos
- (2) Lineales o no Lineales
- (3) Estacionarios o inestacionarios
- (4) Causales o no causales

a.  $y''(t) + 2y'(t) + 4y(t) = 2u'(t) + u(t)$

b.  $y''(t) + 2y'(t)y(t) + 4y(t) = u(t)$

c.  $y''(t) + 2\cos(5t)y'(t) + 4y(t) = 2u'(t) + u(t)$

d.  $y(t) - \cos(5u(t)) = 0$

e.  $3y(t) + \int_{-\infty}^t y(\lambda)d\lambda = u(t)$

f.  $y''(t) + 4ty'(t) + 2y(t) = \sqrt{u(t+5)}$