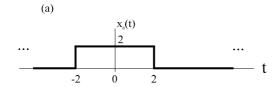
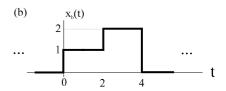
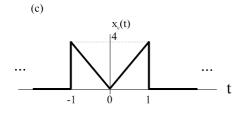
Problemas Propuestos

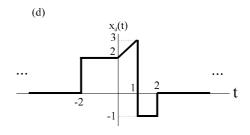
PROBLEMA 1.1

Exprese las siguientes señales en función de u(t).





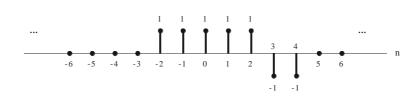




Exprese las siguientes secuencias en función de u[n].

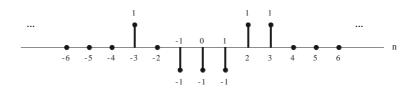
a.-





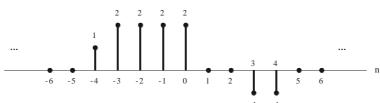
b.-





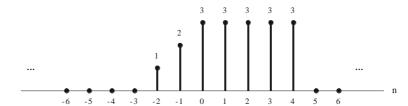
c.-





d.-





Dadas las secuencias:

$$x[n] = \begin{cases} \frac{1}{5}(n+1) & 0 \le n \le 2\\ 0 & resto \ de \ n \end{cases}$$

$$y[n] = \begin{cases} 2 & -3 \le n \le 3 \\ 0 & resto \ de \ n \end{cases}$$

- a.- Dibuje ambas secuencias.
- b.- Dibuje las secuencias y[-n] e y[-4-n].
- c.- Obtenga los resultados de las expresiones

$$z[n = -2] = \sum_{n = -\infty}^{\infty} x[m]y[-2 - m]$$

$$z[n = 2] = \sum_{n = -\infty}^{\infty} x[m]y[2 - m]$$

$$z[n = 5] = \sum_{n = -\infty}^{\infty} x[m]y[5 - m]$$

Dadas las señales $x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n \cdot u[n]$ y $h[n] = 2^n \cdot u[-n]$, se pide representar:

a.-
$$x[n]$$

b.-
$$x[-n]$$

$$c - h[n]$$

d.-
$$h[-n]$$

e.-
$$h[2 - n]$$

$$f.- y[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k] \cdot h[2-k]$$

PROBLEMA 1.5

Dada la señal $x[n] = 6^n \cdot u[-n] + \left(\frac{1}{3}\right)^n \cdot u[n]$, se pide:

a.- Representar gráficamente x[n].

b.- Calcular
$$\sum_{n=-4}^{4} x[n]$$
.

c.- Calcular
$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]$$
.

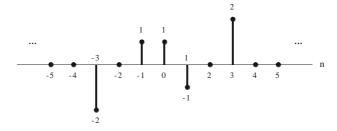
Indicar si las siguientes señales cumplen alguna propiedad de simetría. En caso contrario, determinar sus partes par e impar.

a.-
$$x_1(t) = 2 \cdot \cos(3 \pi t)$$

$$\mathbf{b.-} \quad x_2(t) = \begin{cases} -3t & -4 \le t \le 0 \\ 3t & 0 \le t \le 4 \\ 0 & Resto \ de \ t \end{cases}$$

$$\mathbf{c.-} \quad x_3[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n \cdot u[n] + 2^n \cdot u[-n]$$

d.- x



PROBLEMA 1.7

Demuestre que, para una señal $x_a(t)$ real, con $u_c(t)$ y $u_s(t)$ también reales, las siguientes expresiones son equivalentes.

a.-
$$x_a(t) = u_c(t) \cdot cos(\omega_c t) - u_s(t) \cdot sen(\omega_c t)$$

b.-
$$x_{k}(t) = \Re \left\{ \left[u_{k}(t) + j u_{k}(t) \right] \cdot e^{j\omega_{c}t} \right\}$$

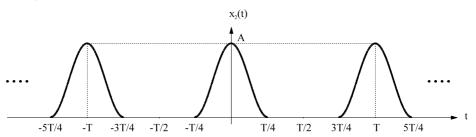
C.-
$$x_{c}(t) = a(t) \cdot cos \left[\omega_{c}t + \theta(t)\right] \quad con$$

$$\begin{cases} a(t) = \sqrt{u_{c}^{2}(t) + u_{s}^{2}(t)} \\ \theta(t) = arctg \left(\frac{u_{s}(t)}{u_{c}(t)}\right) \end{cases}$$

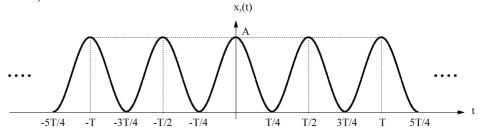
Calcular la potencia media de las siguientes señales:

a.-
$$x_1(t) = A \cos(\omega t)$$

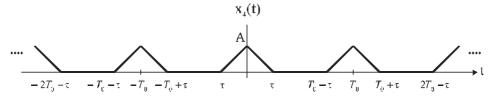
b.- Señal $x_1(t)$ rectificada en media onda (coseno rectificado en media onda).



c.- Señal $x_1(t)$ rectificada en doble onda (coseno rectificado en doble onda).



d.- Tren periódico de pulsos triangulares como el indicado en la siguiente figura.



Determinar si los sistemas caracterizados por las relaciones de entrada-salida que se indican a continuación son lineales, invariantes, causales y estables.

a.-
$$y[n] = 3 \cdot n^{-1} \cdot x^{2}[n]$$

b.-
$$y[n] = 5 \cdot x[n-4]$$

c.-
$$y[n] = x[n] \cdot sen[\omega_0 n]$$

d.-
$$y[n] = x[5 \cdot n]$$

e.-
$$y[n] = |x[n]|$$

ROBLEMA 1.10

Indique si las siguientes proposiciones son verdaderas o falsas, razonando la respuesta.

- a.- Todo sistema causal es sin memoria.
- b.- Todo sistema sin memoria es causal.
- c.- Todo sistema no causal es con memoria.
- d.- Todo sistema con memoria es no causal.
- e.- El sistema inverso de otro estable, es también estable.
- f.- El sistema inverso de uno causal, es también causal.