

Modulación y Procesamiento de Señales

Primer parcial - Curso 2012

Tecnólogo en Telecomunicaciones - FING/CURE
Universidad de la República

8 de mayo de 2012

Indicaciones:

- La prueba tiene una duración total de 3 horas y media, y un total de 40 puntos.
- Cada hoja entregada debe indicar nombre, número de C.I., y número de hoja. La hoja 1 debe indicar además el total de hojas entregadas. Utilice únicamente un lado de las hojas.
- Cada problema o pregunta se deberá comenzar en una hoja nueva. Se evaluará explícitamente la claridad, prolijidad y presentación de las soluciones, desarrollos y justificaciones.
- Pueden utilizarse resultados teóricos del curso sin hacer su deducción siempre que la letra no lo exija explícitamente. Se evaluará la correcta formulación y validez de las hipótesis.

Pregunta [8 pts.]

Para cada uno de los siguientes sistemas, determine si el sistema es: (i) estable, (ii) causal, (iii) lineal, (iv) invariante en el tiempo. y (v) con o sin memoria. La función $u[n]$ es el escalón discreto.

- (a) $T\{x[m]\}|_n = \sum_{k=n-5}^n x[k-2]$
- (b) $T\{x[m]\}|_n = \sum_{k=n_0}^n x[k] \quad \because \quad n_0 \in \mathcal{Z}$
- (c) $T\{x[m]\}|_n = \alpha \cdot x[n] \cos(n\pi/2) + \beta \quad \because \quad \alpha, \beta \in \mathcal{R}$
- (d) $T\{x[m]\}|_n = \sum_{k=-\infty}^n u[k] \cdot |x[k]| \cdot u[10-k]$

Problema 1 [16 pts.]

- (a) Enuncie el teorema del muestreo.
- (b) Se tiene una señal continua $x_c(t)$ cuyo espectro se muestra en figura 1.

- (i) Determine la frecuencia mínima de muestreo f_s a la que se debe muestrear esta señal para que sus muestras la determinen unívocamente y, por tanto, pueda ser recuperada a partir de ellas.
- (ii) Realice un diagrama de bloques que describa el modelo matemático del proceso de muestreo.

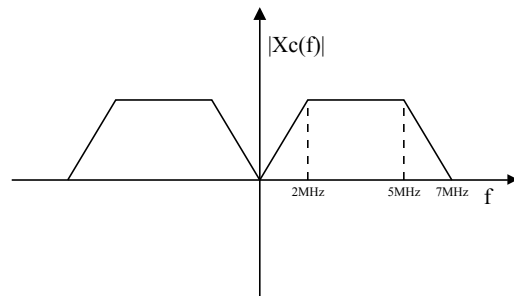


Figura 1:

- (c) Se decide muestrear la señal $x_c(t)$ a la frecuencia f_s hallada en la parte anterior.
- Expresa $|X(e^{j\theta})|$, el espectro de la señal muestreada $x[n]$, en función de $|X_c(f)|$.
 - Bosqueje el espectro de la señal para cada punto del diagrama de bloques realizado en la parte (b. ii).
- (d) Se descubre que en realidad sólo las frecuencias menores a 5 MHz de la señal original son de interés para el procesamiento posterior. Como forma de disminuir la cantidad de muestras se decide procesar digitalmente la señal $x[n]$ para obtener una nueva señal $x'[n]$ que sólo contenga la información necesaria y cuya tasa de muestreo sea la menor posible.
- ¿Cuál será esa nueva frecuencia de muestreo f'_s ?
 - Proponga un método para hacer lo antedicho evitando problemas de solapamiento.
 - Realice un diagrama de bloques para el método propuesto y dibuje el espectro de la señal en cada punto.
- (e) Dibuje el espectro de la señal $x'_c(t)$ que se obtendría una a partir de la señal $x'[n]$ mediante un proceso D/A a la frecuencia f'_s calculada en la parte (d. i).

Problema 2 [16 pts.]

Se desea implementar un filtro $h[n]$ SLIT y causal, dado por la ecuación en diferencias,

$$y[n] = k \cdot x[n] + (1 - k) \cdot y[n - 1]$$

donde $x[n]$ es la entrada al filtro e $y[n]$ la salida.

- Hallar la transformada Z de la respuesta al impulso $h[n]$, $H(z)$, indicando la región de convergencia del filtro.
- Dar un diagrama de bloques que implemente este filtro y que utilice la cantidad mínima de retardos posible.
- ¿Cuáles son los posibles valores de k para que el filtro digital $h[n]$ sea estable?
- Sobre la hipótesis de que k es tal que el sistema es estable, hallar la respuesta en frecuencia del filtro $H(e^{j\theta})$.
- Hallar k para que la ganancia del filtro en frecuencia $\theta = \pi/2$ sea $1/2$ asegurando que el sistema resultante sea estable. *Sugerencia: Note que la condición dada es equivalente a hallar k tal que $|H(e^{j\theta})|^2$ en $\theta = \pi/2$ sea igual a $1/4$.*

Solución

Pregunta

	estable	causal	lineal	invariante en el tiempo	con memoria
(a)	si	si	si	si	si
(b)	no	no	si	si	si
(c)	si	si	no	no	no
(d)	si	si	no	no	no

Problema 1

(a) Sea una señal $x(t)$ de banda limitada f_N ; o lo que es lo mismo $X(f) = 0 \forall |f| \geq f_N$. Entonces $x(t)$ está completamente determinada por sus muestras $x[n]$, tomadas cada $T_s = \frac{1}{f_s}$ si:

$$f_s \geq 2.f_N$$

(b)

(i) Basándonos en la parte (a):

$$f_s^{min} = 14MHz$$

(ii) Ver figura 2

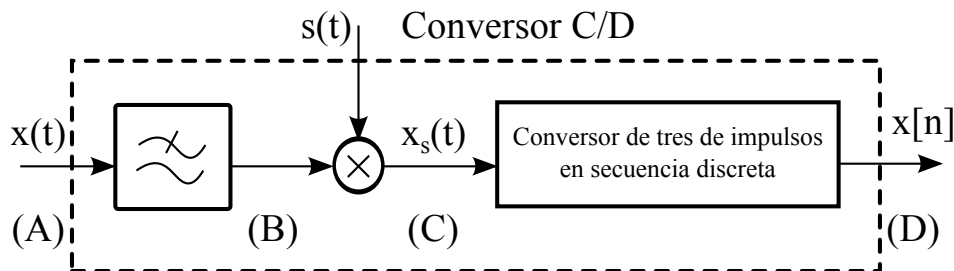


Figura 2: Modelo matemático del proceso de muestreo. Los puntos A, B, C y D serán utilizados como indicadores en la parte subsiguiente.

(c)

(i)

$$X(e^{j\theta}) = \frac{1}{T_s} \sum_k x\left(\frac{f_s}{2\pi}(\theta - 2\pi.k)\right)$$

(ii) Los puntos son los definidos en la figura 2.

Los espectros en los puntos A y B son como el de la figura 1. Los espectros para los puntos C y D se muestran en la figura 3.

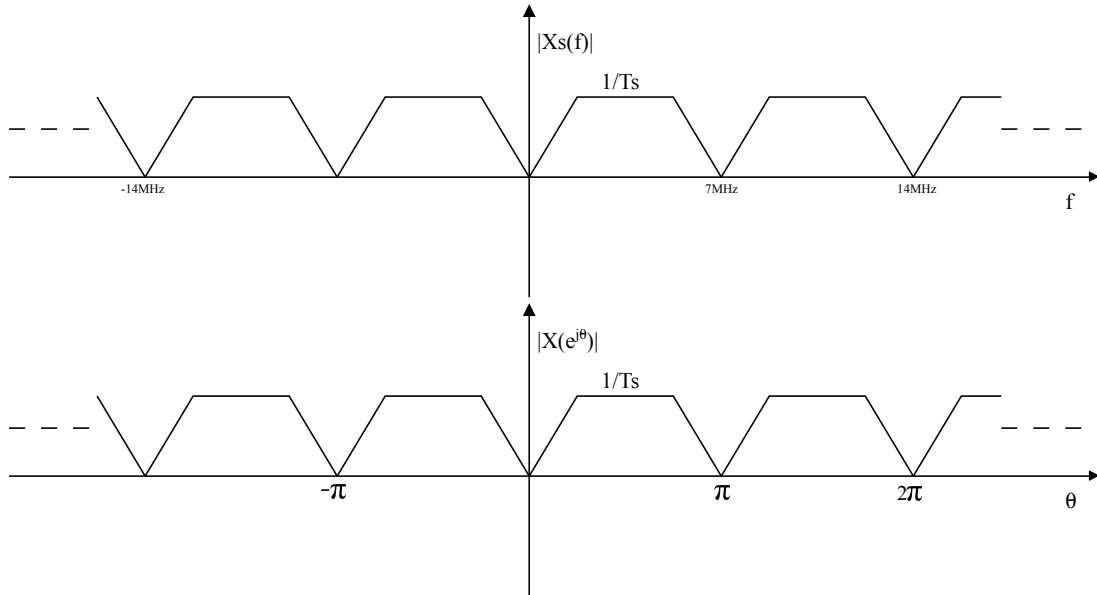


Figura 3: El espectro en el punto C definido en la figura 2 (arriba). El espectro en el punto D definido en la figura 2 (abajo).

(d)

- (i) La nueva frecuencia de muestreo será la que cumpla con el teorema del muestreo para señales acotadas en banda con $f_N = 5MHz$. O sea $f'_s = 10MHz = \frac{5}{7}f_s$.
- (ii) La forma de realizar un cambio en la frecuencia de muestreo de forma digital, por un número racional, es primero realizando una interpolación y luego un decimado. Ambos con L y M respectivamente enteros. Basándonos en la parte anterior, el interpolador tendrá $L = 5$, mientras que el decimador tendrá $M = 7$.
- (iii) Ver figura 4

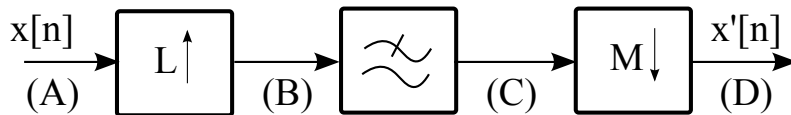


Figura 4: Diagrama de bloques para un proceso digital de cambio de frecuencia de muestreo. $L = 5$, $M = 7$, $\theta_c = \frac{\pi}{7}$, $G = L$.

El espectro en el punto A es conocido. Los espectros para los puntos B, C y D se muestran en la figura 5.

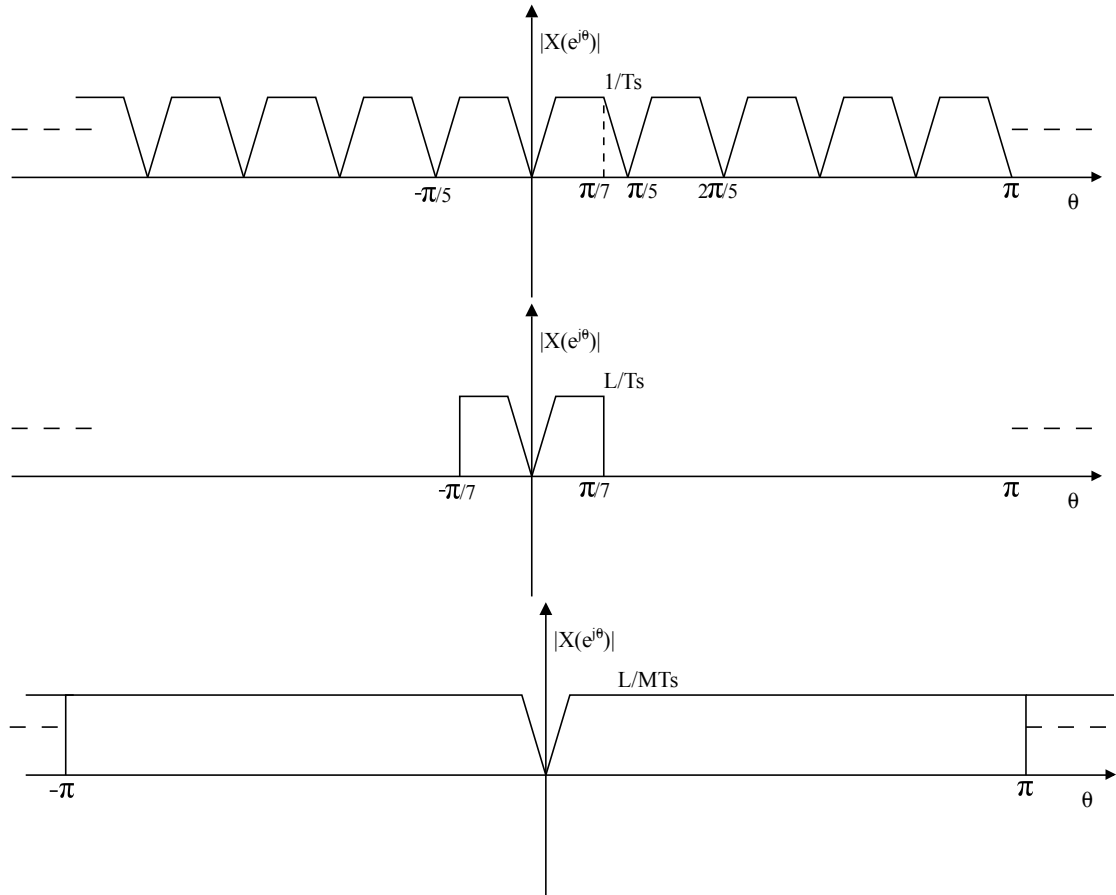


Figura 5: El espectro en el punto B definido en la figura 4 (arriba). El espectro en el punto C definido en la figura 4 (medio). El espectro en el punto D definido en la figura 4 (abajo).

(e) Ver figura 6.

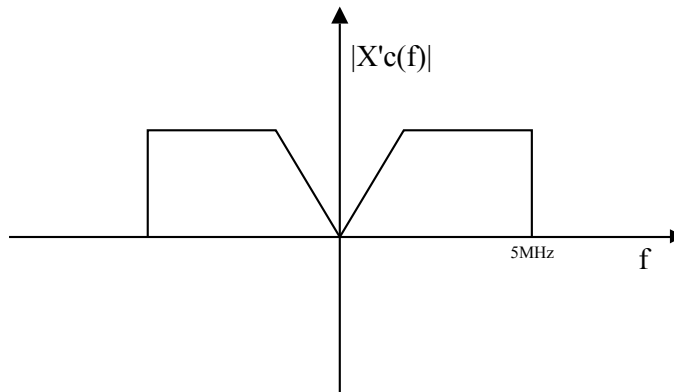


Figura 6: Espectro de la señal $x'_c(t)$.

Problema 2

(a) $Y(z) = kX(z) + (1 - k)z^{-1}Y(z)$

$$H(z) = \frac{k}{1 - (1 - k)z^{-1}}$$

Como se pide causalidad, la convergencia se da para: $|z| > (1 - k)$.

(b) Ver figura 7.

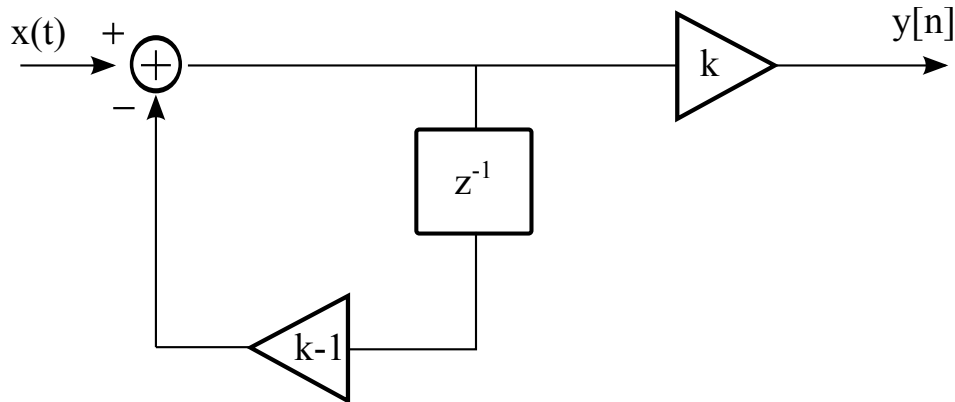


Figura 7: Diagrama de bloques implementando el filtro del problema 2.

(c) Para que el filtro sea estable, la ROC de $H(z)$ debe contener al círculo unidad. Entonces si asumimos a k real:

$$\begin{aligned} -1 < k - 1 < 1 \\ 0 < k < 2 \end{aligned}$$

(d)

$$H(e^{j\theta}) = \frac{k}{1 - (1 - k)e^{j\theta}}$$

(e)

$$\begin{aligned} |H(e^{j\theta})|^2 &= \frac{k^2}{1 - 2(1 - k)\cos(\theta) + (1 - k)^2\cos^2(\theta) + (1 - k)^2\sin^2(\theta)} \\ |H(e^{j\theta})|^2 &= \frac{k^2}{1 - 2(1 - k)\cos(\theta) + (1 - k)^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} |H(e^{j\theta})|^2 \Big|_{\theta = \frac{\pi}{2}} &= \frac{k^2}{1 + (1 - k)^2} = \frac{1}{4} \\ 3k^2 + 2k - 2 &= 0 \end{aligned}$$

Finalmente:

$$k = \frac{-1 \pm \sqrt{7}}{3}$$

Y como queremos que el sistema sea estable:

$$k = \frac{-1 + \sqrt{7}}{3}$$