

PÓS-GRADUAÇÃO EM MODELAGEM COMPUTACIONAL**GA-038 Processamento Digital de Sinais 1P26 – Terceira Lista de Exercícios****EXERCÍCIO 1**

Determine (caso exista) a Transformada- \mathcal{Z} e a região de convergência (RDC) de cada uma das sequências $x[n]$ abaixo.

- a) $x[n] = -u[n-3] + u[n-5] * \delta[n+4]$
- b) $x[n] = (-1,6)^n u[n+2] - \frac{1}{16} (0,5)^n u[-n-5]$
- c) $x[n] = (-3)^{n-2} u[-n+1]$
- d) $x[n] = \gamma^{|n|}$, com $|\gamma| < 1$

EXERCÍCIO 2

Sejam $h^{(i)}[n]$ respostas impulsivas de sistemas LTI distintos tais que $h^{(i)}[n] \xleftrightarrow{\mathcal{Z}} H(z)$, $i = 1, 2, \dots, L$, ou seja, todas têm Transformada- \mathcal{Z} com a mesma expressão algébrica dada por

$$H(z) = \frac{-z^{-1}}{\left(1 - \frac{6}{5}z^{-1}\right)(5 - z^{-1})}.$$

- a) Esboce o diagrama de pólos e zeros de $H(z)$.
- b) Encontre expressões não-recursivas para as $h^{(i)}[n]$ que admitem $H(z)$ convergente.
- c) Quais sistemas são causais e quais são BIBO-estáveis? Quais são simultaneamente causais e BIBO-estáveis?

EXERCÍCIO 3

Ao se aplicar a sequência $x[n] = -\left(\frac{1}{4}\right)^n u[-n-1]$ na entrada de um sistema LTI inicialmente relaxado sua saída é $y[n] = \left(\frac{1}{3}\right)^{n-1} u[n-1]$.

- a) Determine as Transformadas- \mathcal{Z} de $x[n]$ e $y[n]$ e esboce seus diagramas de pólos e zeros.
- b) Encontre a função de transferência $H(z)$ e a resposta impulsiva $h[n]$ do sistema LTI.
- c) O sistema encontrado no item (b) é ao mesmo tempo BIBO-estável e de fase mínima?
- d) Para o sistema encontrado no item (b), determine uma representação funcional não-recursiva para sua saída $y[n]$ quando a entrada é $x[n] = \delta[n] - \frac{1}{3}\delta[n-1]$.

EXERCÍCIO 4

Analise as afirmativas abaixo e diga se são verdadeiras ou falsas.

- a) A série de potências $X(z)$ que define a transformada- Z de uma sequência $x[n]$ só converge se $x[n] \in \ell_1$.
- b) Para que um sistema LTI IIR seja BIBO-estável sua função de transferência não pode conter pólo algum no exterior do círculo unitário.
- c) Se a função de transferência de um sistema LTI realizável, i.e., causal, contém somente dois polos reais recíprocos não-nulos e dois zeros na origem, então, pode-se garantir que o sistema é BIBO-instável.
- d) Todos os polos finitos de um sistema LTI com $h[n]$ FIR, se houver, estão localizados na origem do plano- z .

EXERCÍCIO 5

Considere o sistema linear formado pela ligação em série dos dois sub-sistemas lineares especificados pelas representações abaixo:

Sistema 1: $H^{(1)}(z) = \frac{1 - \frac{1}{a}z^{-1}}{1 - az^{-1}}$, $|z| > |a|$, com $0 < a < 1$

Sistema 2: $y[n] = x[2 - n]$

- a) Esboce o diagrama de polos e zeros do sistema 1 e determine sua resposta impulsiva.
- b) O Sistema 1 é BIBO-Estável?
- c) Para a entrada $x[n] = \delta[n - 1]$ aplicada ao Sistema 1, determine a saída $y[n]$ do Sistema 2 e a respectiva $Y(z)$.
- d) Pode-se dizer que a sequência $y[n]$ obtida no item (c) é a resposta impulsiva do sistema equivalente, atrasada de 1 amostra?
- e) Encontre a saída do sistema equivalente para a entrada $x[n] = a\delta[n] - a^2\delta[n - 1]$.