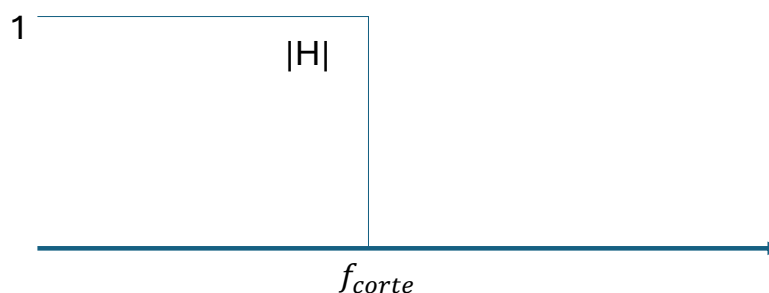


1. A série temporal  $x$  ( $n$  termos), é convoluída com a série  $h$  ( $m$  termos,  $m < n$ ), designada por filtro, dando origem à série  $y$ , com o mesmo comprimento da série original. Admita que ambas as séries são amostradas com  $\Delta t = 5s$ .
  - a) Como calcularia a função de transferência do filtro  $h$ ? Escreva o código correspondente.
  - b) Se se tratasse de um filtro passa-baixo, que tipo de função de transferência deveria ter? Esquematize.
  - c) Qual será o espetro de amplitude da série  $y$ ?

a) A função de transferência é a transformada de Fourier do filtro.

```
H=np.fft.fft(h)
```

b)  $|H|$  seria próximo de 1 para frequências abaixo da frequência de corte e próximo de zero para valores acima dessa frequência. No caso de um filtro ideal seria:



c) De acordo como o teorema da convolução:  $Y=HX$ , logo  $|Y|=|HX|$

2. Um conjunto de  $N$  sensores ( $N=5$ ) é utilizado para localizar uma fonte sonora, fornecendo cada sensor uma estimativa do tempo de propagação do som desde a fonte, através do ar ( $c=360$  m/s).
  - a) Escreva uma função de custo que poderia ser utilizada para calcular uma solução ótima para o problema proposto, incluindo a inicialização de todos os parâmetros relevantes.
  - b) Se os sensores se encontrarem distribuídos ao longo de uma linha reta, será possível determinar a posição sem ambiguidade? Justifique, uses um esquema.

a)

```
def custo (V) :
```

```
#tE: tempos observados, xE: localização das estações
```

#x,y,z localização do fonte

x, y, z = V

c = 360

t = np.sqrt((x-xE)\*\*2 + (y-yE)\*\*2 + (z-zE)\*\*2) / c

cost = np.mean((t-tE)\*\*2)

return cost

- b) Se os sensores estiverem em linha reta a solução será afetada por ambiguidade pois a função de custo não distinguirá posições da fonte que se encontrem à mesma distância da reta, i.e. sobre circunferências perpendiculares à reta.

3. A equação de dispersão linear a 1 dimensão escreve-se ( $U, K$  constantes):

$$\frac{\partial C}{\partial t} = -U \frac{\partial C}{\partial x} + K \frac{\partial^2 C}{\partial x^2}$$

- a) Discretize a equação utilizando diferenças centradas no tempo e no espaço, num método explícito de segunda ordem no espaço e no tempo.

- b) Mostre que quando se representa o termo difusivo (segunda derivada) de forma implícita, a solução exige a solução de um sistema de equações lineares.

a)

$$\frac{C_i^{n+1} - C_i^{n-1}}{2\Delta t} = -U \frac{C_{i+1}^n - C_{i-1}^n}{2\Delta x} + K \frac{C_{i-1}^n + C_{i+1}^n - 2C_i^n}{\Delta x^2}$$

Dá origem à recursão explícita:

$$C_i^{n+1} = C_i^{n-1} - U\Delta t \frac{C_{i+1}^n - C_{i-1}^n}{\Delta x} + K2\Delta t \frac{C_{i-1}^n + C_{i+1}^n - 2C_i^n}{\Delta x^2}$$

b)

$$\frac{C_i^{n+1} - C_i^{n-1}}{2\Delta t} = -U \frac{C_{i+1}^n - C_{i-1}^n}{2\Delta x} + K \frac{C_{i-1}^{n+1} + C_{i+1}^{n+1} - 2C_i^{n+1}}{\Delta x^2}$$

Dá origem ao sistema de equações:

$$-\frac{K}{\Delta x^2} C_{i-1}^{n+1} + \left( \frac{2K}{\Delta x^2} + \frac{1}{2\Delta t} \right) C_i^{n+1} - \frac{K}{\Delta x^2} C_{i+1}^{n+1} = \frac{C_i^{n-1}}{2\Delta t} - U \frac{C_{i+1}^n - C_{i-1}^n}{2\Delta x}$$

Da forma:

$$M\vec{C}^{n+1} = \vec{b}$$