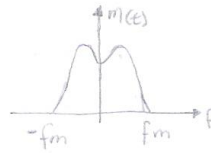
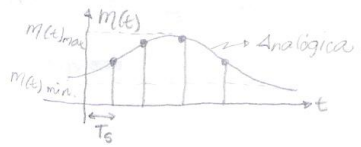


Santenyas, 20/04/04
 COMUNICACIONES II.

30X111
 000.

MODULACIÓN DELTA.

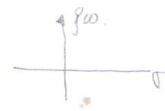


$m(nts) \rightarrow m(n)$

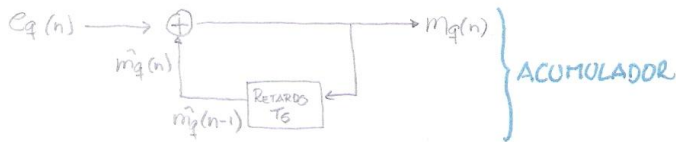
Notación de tiempo
 discreto.

$f_s \geq 2f_m \rightarrow f_s = \frac{1}{T_s}$

$\hat{m}_q(n) = m_q(n-1) \quad (1)$

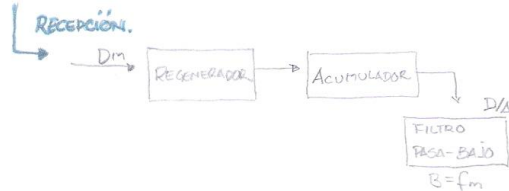


$m_q(n) = \hat{m}_q(n) + e_q(n) \quad (2)$



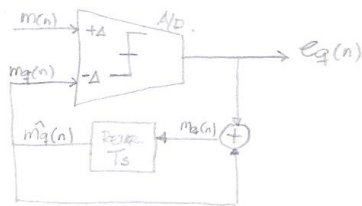
RECEPTOR.....

$m_q(n) = m_q(n-1) + e_q(n)$
 $m_q(n-1) = m_q(n-2) + e_q(n-1)$
 \vdots
 $m_q(n) = e_q(n) + e_q(n-1) + e_q(n-2) + \dots$
ACUMULADOR.

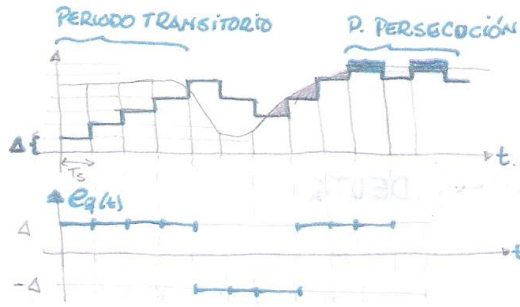


TRANSMISOR.....

$e(n) = m(n) - \hat{m}_q(n)$
 $e_q(n) = [\text{sgn } e(n)] \Delta$
 $\rightarrow \Delta = \text{Altura del escalón}$



MÁXIMA PENDIENTE: Δ/T_s



NOTA:

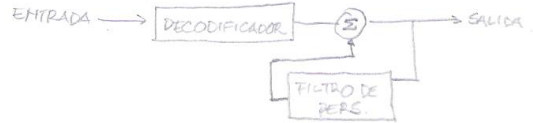
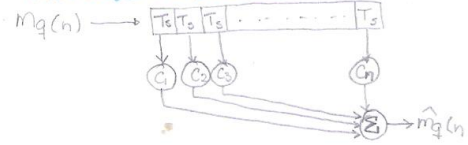
P. TRANSITORIO: La señal es cte, pero la discretización va aumentando hasta alcanzarla, luego la prosigue \Rightarrow P. PERSECUCIÓN

- ▲ RUIDO POR SOBRECARGA DE PENDIENTE
- RUIDO DE PERSECUCIÓN.

ENTRADA MUESTREADA:



FILTRO DE PREDICCIÓN:



OJO! REVISAR ESTO EN EL LIBRO DE SKLAR.