

## SEGNALI NOTEVOLI

| segnale   | grafico | parametri  |
|---|---------|--|
| costante $x(t)=k$   |         | $D=-\infty, A=\infty, \langle x(t) \rangle = k, E_k = \infty, P_k = k^2$                   |
| gradiente unitario $u(t)$<br>$\int_0^t u(t) dt = t$<br>$\int_0^t u(t) dt = 0$                 |         | $D=-\infty, A=\infty, \langle x(t) \rangle = \frac{1}{2}, E_k = \infty, P_k = \frac{1}{2}$ |
| segnale rettangolare $\Pi(t)$<br>$\int_0^t \Pi(t) dt = t$<br>$\int_0^t \Pi(t) dt = 0$         |         | $D=1, A=1, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = 1, P_k = 0$                                     |
| impulso triangolare $\Delta(t)$<br>$\int_0^t \Delta(t) dt = t$<br>$\int_0^t \Delta(t) dt = 0$ |         | $D=2, A=1, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \frac{1}{3}, P_k = 0$                           |
| segnale triangolare $\Delta(t)$<br>$\int_0^t \Delta(t) dt = t$<br>$\int_0^t \Delta(t) dt = 0$ |         | $D=2, A=1, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \frac{1}{3}, P_k = 0$                           |
| segnale rampa $x(t)=Ae^{-\alpha t}u(t)$   |         | $D=0, A=\frac{A}{\alpha}, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \frac{A^2}{2\alpha}, P_k = 0$    |
| segnale sinusoidale<br>$x(t)=A\cos(\omega t + \phi)$  |         | $D=0, A=A, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \infty, P_k = 0$                                |
| segnale coseno<br>$x(t)=A\cos(\omega t + \phi)$   |         | $D=0, A=A, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \infty, P_k = 0$                                |
| segnale seno<br>$x(t)=A\sin(\omega t + \phi)$   |         | $D=0, A=A, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \infty, P_k = 0$                                |
| segnale dente di sega<br>$x(t)=A\frac{t}{T_0}$  |         | $D=0, A=A, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \infty, P_k = 0$                                |
| segnale impulso<br>$x(t)=\delta(t)$   |         | $D=0, A=A, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \infty, P_k = 0$                                |
| segnale ciclo serra<br>$x(t)=\sum_{k=-\infty}^{\infty} \Pi\left(\frac{t-kT_0}{T_0}\right)$    |         | $D=0, A=A, \langle x(t) \rangle = 0, E_k = \infty, P_k = 0$                                |

## Proprietà dei segnali

|   |   |  |
|---|---|--|
| Area: $A = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) dt$   | $y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau$                  | Funzione di autocorrelazione: $R_x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(\tau) x(\tau+t) d\tau$ |
| Valore medio: $\langle x \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} x(t) dt$ | $Y(f) = X(f) H(f)$  | Area in relazione alla trasformata: $X(f_0) = X(f)$  |
| Potenza istantanea: $P_x(t) =  x(t) ^2$   | Coefficiente di Fourier $X_k = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} x(t) e^{-j2\pi k t / T_0} dt$ | Trasformata di Fourier $X(f) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-j2\pi f t} dt$             |
| Energia totale: $E_x = \int_{-\infty}^{\infty}  x(t) ^2 dt$   | Autotrasformata di Fourier $x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} X(f) e^{j2\pi f t} df$       | Amplificazione: $\sqrt{R_x(X) + I_m(X)}$   |
| Potenza media: $P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}}  x(t) ^2 dt$          | Se il segnale è di energia $\Rightarrow P_x = 0$  | Se il segnale è di potenza PERIODICO NON NULLA $\Rightarrow \infty$                        |
| Se il segnale è di energia $\Rightarrow P_x = 0$  |   |  |
| Se il segnale è di potenza PERIODICO NON NULLA $\Rightarrow \infty$   |   |  |
| Se il segnale è di potenza NON PERIODICO NON NULLA $\Rightarrow \infty$   |   |  |

## FILTRI NOTEVOLI

|  |  |
|--|--|
| Amplificatore ideale<br>$y(t) = A x(t)$                                  |  |
| Integratore a derivata ideale<br>$y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau$ |  |
| Filtro RC passa-basso<br>$H(f) = \frac{1}{1 + j2\pi f RC}$               |  |
| Filtro RC passa-alto<br>$H(f) = \frac{j2\pi f RC}{1 + j2\pi f RC}$       |  |
| Filtro LC passa-basso<br>$H(f) = \frac{1}{1 + j2\pi f LC}$               |  |

|  |  |
|--|--|
| Integratore<br>$y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau$ |  |
| Elemento ritardato<br>$y(t) = x(t-T)$                  |  |

## Tabella trasformate note e proprietà

| Domini del tempo (t)                             | Domini della frequenza (f)                              |
|--|---|
| $\Pi(t)$   | $\text{sinc}(f)$  |
| $\frac{1}{T} \Pi\left(\frac{t}{T}\right)$        | $\text{sinc}(fT)$                                       |
| $\text{sinc}(t)$                                 | $\Pi(f)$  |
| $\Delta(t)$                                      | $\text{sinc}^2(f)$                                      |
| $e^{-\pi t^2}$                                   | $e^{-\pi f^2}$  |
| $\text{sinc}^2(t)$                               | $\Delta(f)$   |
| $\delta(t)$                                      | $1$   |
| $1$  | $\delta(f)$   |
| $e^{j2\pi f_0 t}$                                | $\delta(f-f_0)$   |
| $A \cos(2\pi f_0 t) \Pi\left(\frac{t}{T}\right)$ | $\frac{A}{2} \delta(f-f_0) + \frac{A}{2} \delta(f+f_0)$ |
| $\cos(2\pi f_0 t)$                               | $\frac{1}{2} \delta(f-f_0) + \frac{1}{2} \delta(f+f_0)$ |

## RIPASSO MATEMATICA

| Eulero   | Trigonometrica   |
|--|--|
| $e^{j\theta} = \cos\theta + j\sin\theta$             | $\sin(A) \sin(B) = \frac{1}{2} [\cos(A-B) - \cos(A+B)]$                                |
| $e^{-j\theta} = \cos\theta - j\sin\theta$            | $\cos(A) \cos(B) = \frac{1}{2} [\cos(A-B) + \cos(A+B)]$                                |
| $\sin\theta = \frac{e^{j\theta} - e^{-j\theta}}{2j}$ | $\sin(A) \cos(B) = \frac{1}{2} [\sin(A+B) + \sin(A-B)]$                                |
| $\cos\theta = \frac{e^{j\theta} + e^{-j\theta}}{2}$  | $\cos(A) \sin(B) = \frac{1}{2} [\sin(A+B) - \sin(A-B)]$                                |
|  | $\sin(A) + \sin(B) = 2 \sin\left(\frac{A+B}{2}\right) \cos\left(\frac{A-B}{2}\right)$  |
|  | $\sin(A) - \sin(B) = 2 \cos\left(\frac{A+B}{2}\right) \sin\left(\frac{A-B}{2}\right)$  |
|  | $\cos(A) + \cos(B) = 2 \cos\left(\frac{A+B}{2}\right) \cos\left(\frac{A-B}{2}\right)$  |
|  | $\cos(A) - \cos(B) = -2 \sin\left(\frac{A+B}{2}\right) \sin\left(\frac{A-B}{2}\right)$ |

Integrale per parti  
 $\int f(x)g(x) dx = f(x)G(x) - \int f'(x)G(x) dx$   
 $\int \sin(x) dx = -\cos(x)$

Integrale notevole  
 $\int_0^1 x^n dx = \frac{1}{n+1}$   
 $\int_0^1 x^n dx = \frac{1}{n+1}$

## CLASSIFICAZIONE DEI SISTEMI

|  |  |
|--|--|
| causale $\Leftrightarrow y(t) = T[x(t), t]$  | $\Leftrightarrow$ La risposta del sistema ad un dato istante di tempo NON PUO' DIPENDERE da valori futuri del segnale di ingresso      |
| noncausale $\Leftrightarrow y(t) \in \mathbb{R} \Rightarrow y(t) = T[x(t)] \in \mathbb{R}$   |  |
| lineare $\Leftrightarrow$ Sistema causale e noncausale   |  |
| stabilità B.I.B.O. $\Leftrightarrow  x(t)  < M \Rightarrow  y(t)  < L$   | $\Leftrightarrow$ Se il sistema è limitato in ingresso risponde con segnali in uscita anch'essi limitati in ampiezza                   |
| temporalmente $\Leftrightarrow y(t) = T[x(t)] \Rightarrow T[x(t-t_0)] = y(t-t_0)$  | $\Leftrightarrow$ Se per un dato segnale in ingresso produce la STESSA uscita a prescindere dall'istante di applicazione dell'ingresso |
| invariante $\Leftrightarrow y_1(t) = T[x_1(t)]$ e $y_2(t) = T[x_2(t)] \Rightarrow y_1(t) = T[x_1(t) + a_2 x_2(t)] = a_1 y_1(t) + a_2 y_2(t)$ | $\Leftrightarrow$ sistema è lineare se gode del principio di sovrapposizione   |
| Se il SISTEMA ES $\Rightarrow$ è STABILE se $h(t)$ è assolutamente integrabile   |  |
| Se il SISTEMA ES $\Rightarrow$ è CAUSALE se $h(t)$ è causale   |  |
| omogeneità $\Leftrightarrow T[ax(t)] = aT[x(t)]$   |  |
| FILTRO oppure SISTEMA $\Leftrightarrow$ temporale e lineare  |  |

88 di nuovi posti

|  |   |                             |                             |   |
|--|---|-----------------------------|-----------------------------|---|
| $A_{cos}(f, \phi) = \frac{A_1}{2} e^{j2\pi f_1 t + \phi_1} + \frac{A_2}{2} e^{j2\pi f_2 t + \phi_2}$ | $\frac{A_1}{2} e^{j2\pi f_1 t} + \frac{A_2}{2} e^{j2\pi f_2 t}$ | Divisione (da frequenza)    | $\rightarrow 2\pi f_1 (t')$ | $\frac{dX(f)}{df}$                                  |
| $\cos(2\pi f_0 t)$   | $\frac{1}{2} \delta(f-f_0) + \frac{1}{2} \delta(f+f_0)$         | Integrazione ( $A=0$ )      | $\int_{-\infty}^t v(t) dt$  | $\frac{X(f)}{j2\pi f}$                              |
| $\sin(2\pi f_0 t)$   | $\frac{j}{2} \delta(f+f_0) - \frac{j}{2} \delta(f-f_0)$         | Integrazione ( $A \neq 0$ ) | $\int_{-\infty}^t v(t) dt$  | $\frac{X(f)}{j2\pi f} + \frac{1}{2} X(0) \delta(f)$ |
| $\text{segnale}(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x_n e^{j2\pi n t}$                                    | $\frac{1}{j2\pi f}$   | Convoluzione                | $x(t) * h(t)$               | $X(f)H(f)$  |
| $u(t)$   | $\frac{1}{2} \delta(f) + \frac{j}{2\pi f}$                      | Proprietà                   | $x(t)h(t)$                  | $X(f) * H(f)$                                       |
| $\sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t-nT)$   | $\sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{1}{T} \delta(f - \frac{k}{T})$ | Convoluzione                | $x^*(t)$                    | $X^*(-f)$   |
| $\sum_{n=-\infty}^{\infty} x_n(t-nT)$  | $\sum_{k=-\infty}^{\infty} X_n(k/T_0) \delta(f - k/T_0)$        | Convoluzione                | $x_y(t) = x^*(t) * y(t)$    | $E_{xy}(f) = X^*(f)Y(f)$                            |
| $e^{- t }$   | $\frac{2}{1 + (2\pi f)^2}$                                      |                             |                             |   |
| $\frac{1}{x}$  | $\frac{2\omega}{\omega^2 + (2\pi f)^2}$                         |                             |                             |   |
| $\frac{1}{x} \cdot \frac{1}{x}$  | $2\omega \cdot \frac{1}{1 + (2\pi f)^2}$                        |                             |                             |   |

Teoremi

**Teorema di Plancherel:** se un segnale  $x(t)$  è di energia la trasformata di Fourier esiste per qualunque  $f$  ed è integrabile in modulo quadro.

**Teorema di Lerch:** se due segnali hanno la stessa trasformata di Fourier, allora non possono differire su un insieme dell'asse  $t$  di durata non nulla.

**Teorema di Rayleigh:**  $E_x = \int_{-\infty}^{\infty} |X(f)|^2 df$

**Teorema di Wiener e Kintchine per segnali determinati:** La densità spettrale di energia di un segnale determinato è pari alla trasformata di Fourier della sua funzione di autocorrelazione.

**Teorema di Wiener e Kintchine per segnali di potenza:** La densità spettrale di energia di un segnale di potenziamento è pari alla trasformata di Fourier della sua funzione di autocorrelazione.

**Teorema di Parseval**  
La potenza media complessiva di un segnale periodico  $x(t)$  è la somma delle potenze medie che competono ai singoli fasori che compongono  $x(t)$  attraverso lo sviluppo in serie di Fourier.

**Teorema di campionamento**  
Se un segnale  $x(t)$  ha banda bilaterale limitata  $B > 0$  che si estende da  $f = -B/2$  a  $f = B/2$  allora può essere espresso come:

A patto che valga la condizione di Nyquist:  $\frac{1}{T_c} \geq B$  N.B. se non rispettata  $\Rightarrow$  ALIASING

**VARIE DEF. DI TEORIA**

- Condizione sufficiente convergenza SDF:  $\int_{-\infty}^{\infty} |x(t)| dt < \infty$

-  $X$  REALE e PAI  $\Rightarrow \sum$  reale e pari  
-  $X$  REALE e DISPARI  $\Leftrightarrow \sum$  immaginario e dispari

- Segnale in un'unità da un campionario  $X(f) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nT_c) \delta(f - n/T_c)$   
Impulso di base al Discrete  
Intensità campionamento  
 $\frac{1}{T_c} = f_c$

$X_s(f) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} f_s X(f - k f_c)$

- Altro ricostruisce  $H_{re}(f) = T_c \Pi(f/f_c)$   
 $h_{re}(t) = \text{sinc}(f_c t)$

- Per eliminare Aliasing avere filtro anti-aliasing  $H_{pre}(f) = \Pi(f/f_c) \hat{=} \text{filtro passa-basso ideale}$

ALIASING SEGNALE ricostruibile  $x(t) = A \cos(2\pi f_0 t + \phi) \Rightarrow v(t) = A |H(f_0)| \cos(2\pi f_c t + \phi + \angle H(f_0))$

