

Appunti di Elaborazione dei Segnali

By *@Thisisfava*

2024/2025

Contents

	1
1 Numeri Complessi	4
1.1 Rappresentazioni	4
1.1.1 Coordinate Rettangolari	4
1.1.2 Coordinate Polari	4
1.2 Conversioni	4
1.2.1 Polare a Rettangolare	4
1.2.2 Rettangolare a Polare	5
1.3 Complesso Coniugato	5
1.3.1 Definizione	5
1.3.2 Proprietà	5
1.4 Operazioni nel campo dei complessi	6
1.4.1 Somme tra numeri complessi	6
1.4.2 Scalatura	6
1.4.3 Prodotto tra complessi	6
1.4.4 Inverso di un complesso	6
1.4.5 Divisione tra numeri complessi	7
1.4.6 Elevamento a potenza	7
1.4.7 Estrazione di una radice n-esima	7
1.4.8 Funzione complessa di variabile reale	7
2 Segnali	9
2.1 Classificazione dei segnali	9
2.1.1 Rispetto alla dimensionalità	9
2.1.2 Rispetto alla Continuità	9
2.2 Tipi di segnali	10
3 Segnali Continui	11
3.1 Operazioni Sui Segnali Continui	11
3.1.1 Traslazione	11
3.1.2 Scalatura della variabile dipendente	11
3.2 Segnali Notevoli	12
3.2.1 Funzione Rettangolo	12
3.2.2 Gradino Unitario	12
3.2.3 Delta di Dirac (o Impulso Ideale)	13
3.2.4 Proprietà della Delta	14
3.2.5 Segnali Periodici	14
3.2.6 Fasore	15
3.3 Proprietà dei Segnali	16
3.3.1 Durata	16
3.3.2 Area	16
3.3.3 Valor Medio (o Media Temporale)	16
3.3.4 Energia	16

3.3.5	Potenza Istantanea	16
3.3.6	Potenza Media	16
3.3.7	Segnale Energia e Potenza	17
4	Segnali Discreti	18
4.1	Operazione sui Segnali Discreti	18
4.1.1	Traslazione	18
4.1.2	Decimazione/UpSampling	18
4.1.3	Interpolazione/DownSampling	18
4.2	Segnali Notevoli	19
4.2.1	Rettangolo Discreto	19
4.2.2	Gradino Unitario	19
4.2.3	Impulso Discreto	19
4.2.4	Proprietà dell'Impulso Discreto	19
4.2.5	Segnali Periodici Discreti	20
4.2.6	Fasore Discreto	20
4.3	Proprietà dei Segnali Discreti	21
4.3.1	Durata	21
4.3.2	Area	21
4.3.3	Valor Medio	21
4.3.4	Potenza Istantanea	21
4.3.5	Energia	21
4.3.6	Potenza Media	21
4.3.7	Segnali Potenza ed Energia	21
5	Sistemi	22
5.1	Sistemi Continui	22
5.2	Proprietà dei Sistemi Tempo-Continui	23
5.2.1	Non Dispersività	23
5.2.2	Causalità	23
5.2.3	Stabilità BIBO (Bounded Input, Bounded Output)	23
5.2.4	Omogeneità	23
5.2.5	Additività	24
5.2.6	Linearità	24
5.2.7	Tempo-Invarianza	24
6	Sistemi Lineari e Tempo Invarianti (LTI) Continui	24
6.1	Prodotto/Integrale di Convoluzione	25
6.1.1	Proprietà	25
6.2	Proprietà dei Sistemi LTI Continui	27
6.2.1	Causalità	27
6.2.2	Stabilità BIBO	27
6.2.3	Risposta in frequenza	29
6.3	Proprietà Sistemi Discreti	29

7	Sistemi Lineari e Tempo-Invarianti (LTI) Discreti	30
7.1	Causalità	30
7.2	Stabilità BIBO	31
7.3	Convoluzione Discreta	32
7.3.1	Proprietà	32
8	Analisi In Frequenza	33
8.1	Sviluppo In Serie Di Fourier	33
8.1.1	Forma Esponenziale	33
8.1.2	Forma Trigonometrica	34
8.2	Trasformata di Fourier	36
8.2.1	Trasformate Notevoli	38
8.3	Trasformata di Fourier di Segnali Reali	39
8.3.1	Proprietà Trasformata di Segnali Reali	39
8.4	Teorema Di Parseval (Energia)	45
8.5	Teorema di Parseval (Potenza)	45
8.6	Sistemi nel Dominio delle Frequenze	46
9	Filtri	47
9.1	Filtri Ideali	47
9.2	Filtri Lineari Ideali	47
9.2.1	Filtro Passa-Basso (Ideale)	47
9.2.2	Filtro Passa-Alto (Ideale)	48
9.2.3	Filtro Passa-Banda (Ideale)	48
9.2.4	Filtro Arresta-Banda (Ideale)	48
9.3	Filtri Reali	49
9.3.1	Circuito RC	49
10	Elaborazione di Segnali Digitali (DSP)	51
10.1	Conversione Analogico/Digitale	51
10.2	Campionamento (Sampling)	51
10.3	Spettro del Segnale Campionato	52
10.4	Teorema di Nyquist-Shannon	55
10.5	Ricostruzione nel dominio delle frequenze	55
10.6	Ricostruzione nel dominio dei tempi	55
10.7	Aliasing	56

1 Numeri Complessi

Definizione. Il campo complesso \mathbb{C} è la chiusura algebrica di un polinomio di grado n a coefficienti reali.

Un numero $z \in \mathbb{C}$ è definito dall'*unità immaginaria*:

$$i = j = \sqrt{-1} \quad (1)$$

1.1 Rappresentazioni

Un complesso z , che può essere scritto in diverse forme, viene rappresentato sul *Piano di Gauss*, un piano definito dall'asse orizzontale $\mathbb{R}e$ e dall'asse verticale $\mathbb{I}m$

1.1.1 Coordinate Rettangolari

Un complesso può essere rappresentato come un punto (x, y) sul piano di Gauss, con x e $y \in \mathbb{R}$. La forma che lo rappresenta è la forma *algebrica*:

$$z = x + jy \quad (2)$$

Con x la parte reale (ossia $\mathbb{R}e(z) = x$) e y la parte immaginaria (ossia $\mathbb{I}m(z) = y$)

1.1.2 Coordinate Polari

Un complesso z può essere anche rappresentato in *forma polare* sul piano in funzione della lunghezza ρ del vettore che parte dall'origine (ossia il *modulo*) e dell'angolo spazzato θ (ossia la *fase*).

$$z = \langle \rho, \theta \rangle = \rho (\cos(\theta) + j \sin(\theta)) \quad (3)$$

In realtà, un'altra forma che permette di esprimere un complesso in coordinate polari è la forma *esponenziale*

$$z = \rho e^{j\theta} = \rho (\cos(\theta) + j \sin(\theta)) \quad (4)$$

1.2 Conversioni

1.2.1 Polare a Rettangolare

Dato $z = \langle \rho, \theta \rangle$

$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases} \quad (5)$$

1.2.2 Rettangolare a Polare

Dato $z = x + jy$

$$\begin{cases} \rho = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta = \text{atan2}\left(\frac{y}{x}\right) \end{cases} \quad (6)$$

Dove

$$\text{atan2}\left(\frac{y}{x}\right) = \begin{cases} \arctan\left(\frac{y}{x}\right) & \text{se } x > 0 \\ \arctan\left(\frac{y}{x}\right) + \pi & \text{se } x < 0 \end{cases} \quad (7)$$

1.3 Complesso Coniugato

1.3.1 Definizione

Dato un $z \in \mathbb{C}$ t.c $z = x + jy = \rho e^{j\theta}$ allora il suo coniugato sarà

$$\bar{z} = x - jy \quad (8)$$

$$\bar{z} = \rho e^{-j\theta} \quad (9)$$

In parole povere, il coniugato di un complesso è il complesso che ha stessa parte reale ma opposta parte immaginaria

1.3.2 Proprietà

- $z + \bar{z} = 2\text{Re}(z)$
- $z \cdot \bar{z} = x^2 + y^2 = \rho^2$

1.4 Operazioni nel campo dei complessi

1.4.1 Somme tra numeri complessi

Forma algebrica. Dati $z_1 = x_1 + jy_1$ e $z_2 = x_2 + jy_2$ la somma sarà:

$$z_1 + z_2 = (x_1 + x_2) + j(y_1 + y_2) \quad (10)$$

Forma Esponenziale. La somma è banale

1.4.2 Scalatura

Forma algebrica. Dati $z = x + jy$ e $a \in \mathbb{R}$ la scalatura sarà:

$$az = ax + jay \quad (11)$$

Forma Esponenziale. Dati $z = \rho e^{j\theta}$ e $a \in \mathbb{R}$ la scalatura sarà:

$$az = a\rho e^{j\theta} \quad (12)$$

1.4.3 Prodotto tra complessi

Forma algebrica. Dati $z_1 = x_1 + jy_1$ e $z_2 = x_2 + jy_2$ il prodotto sarà:

$$z_1 \cdot z_2 = (x_1x_2 - y_1y_2) + j(x_1y_2 + x_2y_1) \quad (13)$$

Forma Esponenziale. Dati $z_1 = \rho_1 e^{j\theta_1}$ e $z_2 = \rho_2 e^{j\theta_2}$ il prodotto sarà:

$$z_1 \cdot z_2 = \rho_1 \rho_2 e^{j(\theta_1 + \theta_2)} \quad (14)$$

1.4.4 Inverso di un complesso

Forma algebrica. Dato $z = x + jy$ l'inverso sarà:

$$\frac{1}{z} = \frac{\bar{z}}{\rho^2} = \frac{x - jy}{x^2 + y^2} \quad (15)$$

Spiegazione della formula: un certo $w = z^{-1}$ con $z \in \mathbb{C}$ se il loro prodotto genera un numero con parte reale unitaria e parte immaginaria nulla. Sappiamo che $z \cdot \bar{z} = x^2 + y^2 = |z|^2 = \rho^2$. Quindi basta dividere il coniugato di z con il modulo quadro(ρ^2) e si ha l'inverso.

Forma Esponenziale. Dati $z = \rho e^{j\theta}$ il prodotto sarà:

$$\frac{1}{z} = \frac{1}{\rho} e^{-j\theta} \quad (16)$$

1.4.5 Divisione tra numeri complessi

Dati $z_1 \in \mathbb{C}$ e $z_2 \in \mathbb{C}$ possiamo riscrivere la divisione tra i 2 numeri come prodotto tra il primo e l'inverso del secondo, e ciò vale per entrambe le forme:

$$\frac{z_1}{z_2} = z_1 \cdot \frac{1}{z_2} \quad (17)$$

1.4.6 Elevamento a potenza

Forma algebrica. L'elevamento a potenza della forma algebrica non è particolarmente interessante.

Forma Esponenziale. Dati $z = \rho e^{j\theta}$ e $n \in \mathbb{Z}$ l'elevamento a potenza sarà $z^n = \underbrace{z \cdot z \cdot \dots \cdot z}_{n \text{ volte}}$ ossia:

$$z^n = \rho^n e^{jn\theta} \quad (18)$$

1.4.7 Estrazione di una radice n-esima

Dato un $z \in \mathbb{C}$ e $y \in \mathbb{C}$, y è radice n-esima di z se e solo se $y^n = z$. La grande differenza con i numeri reali è che, nel campo complesso, esistono esattamente n y distinte di radici che soddisfano l'equazione $y^n - z = 0$ per il teorema fondamentale dell'algebra.

Forma algebrica. La radice n-esima della forma algebrica non è particolarmente interessante.

Forma Esponenziale. Dati $z = \rho e^{j\theta}$ e $n \in \mathbb{N}$ la radice n-esima sarà:

$$\sqrt[n]{z} = \sqrt[n]{\rho} e^{j\left(\frac{\theta+2\pi i}{n}\right)} \quad \text{Con } i = 0, 1, \dots, n-1$$

1.4.8 Funzione complessa di variabile reale

Definita come

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C}$$

Oppure come $z = f(x)$ con $z \in \mathbb{C}$ e $x \in \mathbb{R}$, è una funzione che mappa ad ogni reale un immaginario.

Rappresentazione. Graficamente una funzione complessa di variabile reale può essere rappresentata in un grafico a 3 dimensioni con un asse per la x (variabile indipendente) e gli altri 2 assi sono $\text{Im}[z]$ e $\text{Re}[z]$. Dal momento che sono difficili da rappresentare, si ricorre ad una semplificazione: il grafico tridimensionale si sdoppia in un grafico che mappa ad ogni x la parte Reale di z ed un altro grafico che mappa ad ogni x la parte Immaginaria di z . Se si lavora in coordinate polari, è possibile invece rappresentare il grafico che mappa ad

ogni x il modulo del complesso corrispondente e un altro grafico che mappa ad ogni x la fase del complesso corrispondente. La particolarità di questi ultimi 2 grafici è che il primo grafico è sempre rappresentato sopra l'asse x (il modulo non può mai essere negativo) e il secondo grafico è sempre rappresentato tra $-\pi$ e π dal momento che poi la fase si ripete.

2 Segnali

In termini totalmente astratti, un segnale è un veicolo di informazione. L'informazione, a sua volta, possiamo definirla come tutto ciò che aggiunge conoscenza. Calato nel contesto del corso, un segnale può essere visto come una funzione

$$\begin{cases} y = f(x) \\ f : A \longrightarrow B \end{cases}$$

Dove $x \in A$ è la variabile indipendente, $y \in B$ la variabile dipendente con A e B insiemi qualsiasi.

2.1 Classificazione dei segnali

2.1.1 Rispetto alla dimensionalità

Un segnale può essere classificato rispetto alla dimensionalità del dominio o del codominio.

Dominio. Un segnale rispetto alla dimensionalità del dominio può essere:

- **Monodimensionale** se $A \subseteq \mathbb{R}$
- **n-Dimensionale** se $A \subseteq \mathbb{R}^n$ con $n > 1$

Codominio. Un segnale rispetto alla dimensionalità del codominio può essere:

- **Scalare** se $B \subseteq \mathbb{R}$
- **Vettoriale** se $B \subseteq \mathbb{R}^n$ con $n > 1$

2.1.2 Rispetto alla Continuità

Un segnale può essere classificato rispetto alla continuità di dominio o codominio.

Dominio. Un segnale rispetto alla continuità del dominio può essere:

- **Continuo** se $A \subseteq \mathbb{R}^n$, cioè se A coincide o è sottoinsieme di un insieme denso, continuo.
- **Discreto** se A coincide o è sottoinsieme di un insieme discreto (come \mathbb{Z} o \mathbb{N})

Codominio. Un segnale rispetto alla continuità del codominio può essere:

- **Ad Ampiezze Continue** se $B \subseteq \mathbb{R}^n$, cioè se B coincide o è sottoinsieme di un insieme denso, continuo.
- **Ad Ampiezze Discrete** se B coincide o è sottoinsieme di un insieme discreto (come \mathbb{Z} o \mathbb{N})

Nel caso in cui la variabile dipendente sia il tempo, i segnali vengono detti **tempo-continuui** o **tempo-discreti**.

Esempi. Il *suono* può essere visto come la pressione dell'aria in funzione del tempo, ossia come:

$$p = f(t)$$

Dove $p \in \mathbb{R}$, $t \in \mathbb{R}$. Dunque il suono è un segnale **monodimensionale e scalare, continuo e ad ampiezze continue**

Un'*immagine in bianco e nero* può essere vista come una funzione che associa ad ogni punto del piano la *Luminanza*:

$$L = f(x, y)$$

Dove $L \in \mathbb{R}$ e $\langle x, y \rangle \in \mathbb{R}^2$. Dunque un'immagine a scala di grigi è un segnale **bidimensionale e scalare, continuo e ad ampiezze continue**

Un'*immagine a colori* può essere vista come una funzione che associa ad ogni punto del piano una tripletta di valori (interpretabili in base allo spazio colore scelto). Consideriamo lo spazio RGB:

$$\langle R, G, B \rangle = f(x, y)$$

Dove $\langle R, G, B \rangle \in \mathbb{R}^3$ e $\langle x, y \rangle \in \mathbb{R}^2$. Dunque un'immagine a colori è un segnale **bidimensionale e vettoriale, continuo e ad ampiezze continue**

2.2 Tipi di segnali

In base alle caratteristiche di un segnale, possiamo definire alcuni tipi di segnali:

Segnale	Dominio Continuo	Dominio Discreto
Codominio Continuo	Analogico	Campionato
Codominio Discreto	Quantizzato	Digitale

3 Segnali Continui

3.1 Operazioni Sui Segnali Continui

3.1.1 Traslazione

Dato un segnale $y = f(x)$ possiamo definire il segnale traslato y' come

- $y' = f(x - x_0)$ ossia una *traslazione in avanti* di x_0
- $y' = f(x + x_0)$ ossia una *traslazione all'indietro* di x_0

Quando la variabile indipendente x è il tempo, possiamo dire che il segnale è, rispettivamente, in *in ritardo* o *in anticipo*

3.1.2 Scalatura della variabile dipendente

Dato $y = f(x)$ e $x \in \mathbb{R}$ allora possiamo definire y' il segnale scalato come

$$y' = f(ax)$$

Dove $a \in \mathbb{R}$ è detto *fattore di scala*. In base ai valori assunti da a , il segnale può:

- **Espandersi** se $|a| < 1$
- **Comprimersi** se $|a| > 1$
- **Specchiarsi** rispetto all'asse y se $a < 0$

3.2 Segnali Notevoli

Riporto di seguito alcune funzioni (segnali) che useremo spesso nel corso:

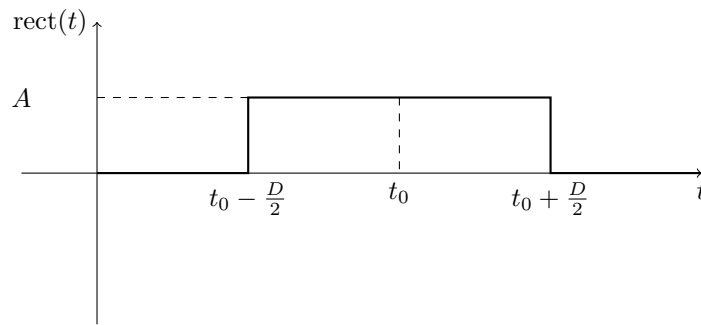
3.2.1 Funzione Rettangolo

Detta anche *Impulso Rettangolare*, è una funzione che ha un picco tra $-\frac{1}{2}$ e $\frac{1}{2}$ e poi è sempre nulla. Possiamo definirla così:

$$y = \text{rect}(t) = \begin{cases} 1 & \text{se } -\frac{1}{2} \leq t \leq \frac{1}{2} \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (19)$$

Formula Generalizzata. Data A l'ampiezza del segnale, t_0 il centro del rettangolo e D la durata dell'impulso, possiamo generalizzare la definizione precedente

$$y = A \cdot \text{rect}\left(\frac{t - t_0}{D}\right) \quad (20)$$



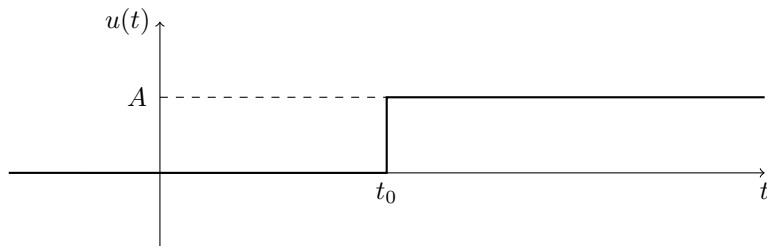
3.2.2 Gradino Unitario

Tale segnale è definibile come

$$u(t) = \begin{cases} 1 & \text{per } t \geq 0 \\ 0 & \text{per } t < 0 \end{cases} \quad (21)$$

Formula Generalizzata. Data A l'ampiezza del segnale e t_0 il tempo di ritardo

$$y = A \cdot u(t - t_0) \quad (22)$$



3.2.3 Delta di Dirac (o Impulso Ideale)

Questo segnale si ottiene, a partire dall'impulso rettangolare, restringendo sempre di più T e aumentando sempre di più l'ampiezza di un termine $\frac{1}{T}$ (questo per mantenere l'area sottesa, o energia, invariata). Possiamo determinare la formula analitica di questa operazione:

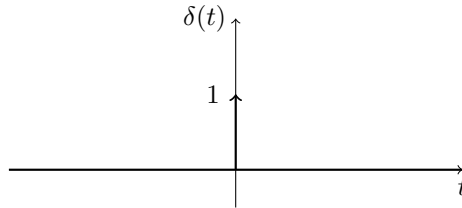
$$y(t) = \frac{1}{T} \text{rect} \left(\frac{t}{T} \right)$$

Facendo tendere a 0 il termine T si ottiene proprio la *delta di Dirac*:

$$\delta(t) = \lim_{T \rightarrow 0} \frac{1}{T} \text{rect} \left(\frac{t}{T} \right) \quad (23)$$

Per com'è definita, la delta di Dirac non è una vera e propria funzione, è una funzione speciale, una distribuzione, che vale sempre 0 tranne quando $t = 0$; in quel caso la funzione va ad infinito, perchè sarebbe l'impulso (ideale) applicato in un istante infinitesimo. Dal momento che in questa funzione l'ampiezza è infinita, ha senso considerare, invece, l'area sottesa, ossia l'energia dell'impulso.

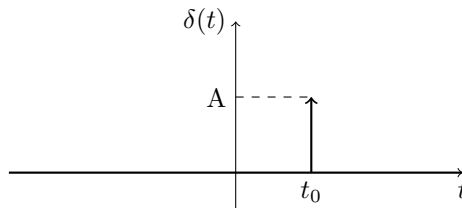
Rappresentazione Tradizionale. Tradizionalmente la funzione delta viene rappresentata in 0 con una freccia verso l'alto con la punta a 1. In ogni altro punto, è 0.



Formula Generalizzata. Data A l'area (e non l'ampiezza, che sarebbe infinita) e t_0 il ritardo, la formula sarà:

$$y(t) = A \cdot \delta(t - t_0)$$

E il grafico sarà:



3.2.4 Proprietà della Delta

- **Area Unitaria:** l'integrale su tutto \mathbb{R} della delta è esattamente 1

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1 \quad (24)$$

- **Proprietà del Campionamento:** per enunciare la proprietà è necessario introdurre il concetto di *prodotto scalare tra funzioni*:

Si dice prodotto scalare tra le funzioni f e g come

$$\langle f, g \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(t)dt \quad (25)$$

Detto ciò, la proprietà della campionatura afferma che, per ogni funzione $f(t)$:

$$\langle f(t), \delta(t) \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t)dt = f(0) \quad (26)$$

Da ciò possiamo capire il significato del termine "campionatura": quando noi effettuiamo il prodotto scalare con il delta, è come se scattassimo una istantanea alla funzione f in 0. Questa proprietà ci servirà per discretizzare una funzione. Possiamo dunque generalizzare questa proprietà per un qualunque istante t_0 :

$$\langle f(t), \delta(t - t_0) \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t - t_0)dt = f(t_0) \quad (27)$$

- **Proprietà del Prodotto:** il prodotto tra una qualsiasi funzione $f(t)$ e il delta di dirac è sempre 0 laddove $t \neq t_0$:

$$f(t)\delta(t - t_0) = f(t_0)\delta(t - t_0) \quad (28)$$

- **Parità:**

$$\delta(t) = \delta(-t) \quad (29)$$

- **Integrazione:** la funzione integrale della delta di dirac è in realtà il gradino unitario

$$\int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau = \begin{cases} 1 & \text{per } t \geq 0 \\ 0 & \text{per } t < 0 \end{cases} = u(t) \quad (30)$$

3.2.5 Segnali Periodici

Un segnale $s(t)$ si dice *periodico* se e solo se il suo valore si ripete ad ogni periodo, ossia:

$$s(t) = s(t + kT) \quad (31)$$

Dove $k \in \mathbb{Z}$ è il numero di volte e $T \in \mathbb{R}$ è il periodo.

Una cosa da tenere a mente è che, in segnali, solitamente, si normalizza in modo tale da mettere in evidenza direttamente nella formula la frequenza (che può essere molto utile).

Es:

$$f(t) = \cos(2\pi f_0 t)$$

Da questa formula sappiamo subito che il periodo di questo segnale è:

$$\frac{2\pi}{2\pi f_0} = \frac{1}{f_0}$$

E dunque la sua frequenza è proprio f_0

3.2.6 Fasore

Questa funzione è una funzione complessa di variabile reale, con la seguente formula analitica:

$$s(t) = e^{j2\pi f_0 t} = \cos(2\pi f_0 t) + j \sin(2\pi f_0 t) \quad (32)$$

3.3 Proprietà dei Segnali

3.3.1 Durata

La durata di un segnale è, considerando un segnale nel tempo, la differenza tra il primo istante in cui il segnale non è nullo e l'ultimo istante.

3.3.2 Area

Si dice *Area di un Segnale* $s(t)$ l'area sottesa dallo stesso segnale, ossia:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} s(t)dt \quad (33)$$

3.3.3 Valor Medio (o Media Temporale)

Il valor medio di un segnale $s(t)$ non è altro che quel valore \bar{s} tale che una funzione costante $s'(t) = \bar{s}$ ha la stessa area di $s(t)$, ossia:

$$\bar{s} = \lim_{T \rightarrow +\infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} s(t)dt \quad (34)$$

3.3.4 Energia

Sebbene non stiamo parlando propriamente di lavoro e concetti fisici relativi, dobbiamo dire che un segnale è sempre associato ad una certa energia che il segnale stesso trasporta. Dunque *l'energia di un segnale* ($s(t)$) è:

$$E_s = \int_{-\infty}^{+\infty} |s(t)|^2 dt \quad (35)$$

3.3.5 Potenza Istantanea

Per il discorso precedente, possiamo anche definire la Potenza Istantanea di un segnale (cioè la potenza in un istante del Segnale) come

$$P[s(t)] = \begin{cases} s(t_0)\overline{s(t_0)} & \text{se } s(t_0) \in \mathbb{C} \\ s(t_0)^2 & \text{se } s(t_0) \in \mathbb{R} \end{cases} \quad (36)$$

3.3.6 Potenza Media

La potenza media possiamo, invece, vederla come il valore medio dell'energia, ossia:

$$P_s = \lim_{T \rightarrow +\infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} |s(t)|^2 dt \quad (37)$$

3.3.7 Segnale Energia e Potenza

Innanzitutto possiamo notare come sia Potenza Media che Energia siano non negativi per costruzione; inoltre tra Potenza Media e Energia di un segnale è possibile vedere una correlazione: laddove l'energia del segnale è finita, allora la potenza è necessariamente nulla; laddove invece la potenza media è maggiore di 0, l'energia è infinita.

In base a questo concetto è possibile definire:

- **Segnale Energia** un segnale $s(t)$ se e solo se $0 < E_s < \infty$ e allora $P_s = 0$
- **Segnale Potenza** un segnale $s(t)$ se e solo se $0 < P_s < \infty$ e allora $E_s \rightarrow +\infty$

4 Segnali Discreti

A differenza dei segnali continui, i segnali discreti sono funzioni con Dominio discreto, solitamente rappresentate nella seguente maniera:

$$y = f(n), \quad n \in \mathbb{Z}$$

Enunciamo ora tutte le proprietà, in maniera speculare, che abbiamo già descritto per i segnali continui:

4.1 Operazione sui Segnali Discreti

4.1.1 Traslazione

Dato un segnale $y = f(n)$ definiamo $y' = f(n - n_0)$ traslazione in avanti di n_0 ; definiamo invece $y'' = f(n + n_0)$ traslazione indietro di n_0 .

4.1.2 Decimazione/UpSampling

Dato $y = f(n)$ il segnale con $n \in \mathbb{Z}$, il segnale decimato è:

$$y = f(an) \text{ con } a \in \mathbb{Z} \text{ e } |a| \geq 1 \quad (38)$$

Questa operazione è detta *decimazione* dal momento che è come se prelevassi selettivamente i valori ogni a campioni del segnale di partenza

4.1.3 Interpolazione/DownSampling

Dato $y = f(n)$ il segnale con $n \in \mathbb{Z}$, il segnale interpolato è:

$$y = f\left(\frac{n}{a}\right) \text{ con } a \in \mathbb{Z} \text{ e } |a| \geq 1 \quad (39)$$

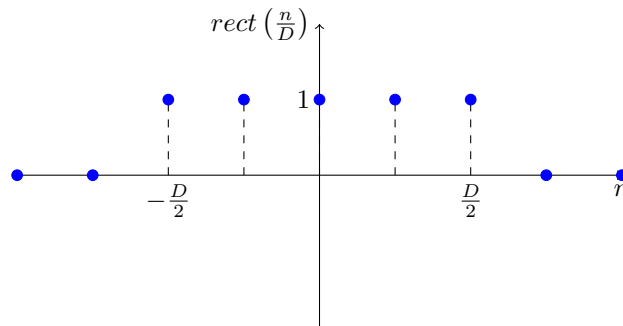
In parole povere, questa operazione non fa altro che distanziare ogni campione di a intervalli.

4.2 Segnali Notevoli

4.2.1 Rettangolo Discreto

Viene definito come:

$$\text{rect}\left(\frac{n}{D}\right) = \begin{cases} 1 & \text{se } \left|\frac{n}{D}\right| \leq \frac{1}{2} \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (40)$$



4.2.2 Gradino Unitario

Anche in questo caso, la formulazione è identica al Gradino Unitario continuo, ossia:

$$u(n) = \begin{cases} 1 & \text{se } n \geq 0 \\ 0 & \text{se } n < 0 \end{cases} \quad (41)$$

4.2.3 Impulso Discreto

Questo segnale è il parente "discreto" della *Delta di Dirac* (23) ma è più semplice da introdurre, dal momento che la sua formula è:

$$\delta(n) = \begin{cases} 1 & \text{se } n = 0 \\ 0 & \text{se } n \neq 0 \end{cases} \quad (42)$$

Possiamo dunque notare che, a differenza della delta, l'impulso discreto è una vera e propria funzione.

4.2.4 Proprietà dell'Impulso Discreto

- **Area Unitaria:** è abbastanza ovvia

$$\sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(n) = 1 \quad (43)$$

- **Prodotto Scalare con $\delta(n)$**

$$\langle f, \delta \rangle = \sum_{n=-\infty}^{\infty} f(n)\delta(n) = f(0) \quad (44)$$

- **Prodotto con $\delta(n)$:**

$$f(n)\delta(n - n_0) = f(n_0)\delta(n - n_0) \quad (45)$$

- **Integrazione Discreta:**

$$\sum_{i=-\infty}^{\infty} \delta(i) = \begin{cases} 1 & \text{se } n \geq 0 \\ 0 & \text{se } n < 0 \end{cases} = u(n) \quad (46)$$

4.2.5 Segnali Periodici Discreti

Dato $s(n)$ un segnale con $n \in \mathbb{Z}$ è periodico se e solo se

$$s(n) = s(n + kN), \text{ con periodo } N, \forall n, k \in \mathbb{Z} \quad (47)$$

Se N è il periodo di $s(n)$, allora la frequenza sarà $\frac{1}{N}$; Dal momento che $|N| \geq 1$ sempre (non ha senso avere periodo nullo), allora la frequenza è sempre frazionaria. Si può dimostrare che solo un segnale con frequenza razionale può essere periodico, mentre se è irrazionale non lo potrà mai essere.

4.2.6 Fasore Discreto

La funzione è molto simile al fasore continuo:

$$s(n) = e^{2\pi j f_0 n} \quad (48)$$

Dove f_0 dev'essere razionale altrimenti la funzione non sarà periodica.

4.3 Proprietà dei Segnali Discreti

4.3.1 Durata

La durata di un segnale discreto è la somma delle "stecche" non nulle di un grafico, o meglio, la lunghezza del supporto di $s(t)$

$$D = n_2 - n_1 + 1 \quad (49)$$

Dove n_2, n_1 sono gli estremi non nulli del segnale.

4.3.2 Area

Dato $s(n), n \in \mathbb{Z}$

$$A = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} s(n) \quad (50)$$

4.3.3 Valor Medio

Il valor medio è un \tilde{s} tale che la funzione costante $s(t)' = \tilde{s}$ ha la stessa area di $s(t)$

$$\tilde{s} = \lim_{N \rightarrow +\infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=-N}^{+N} s(n) \quad (51)$$

4.3.4 Potenza Istantanea

Non è altro che il modulo del segnale in un determinato istante n , ossia:

$$P_s(n) = \begin{cases} s(n)\overline{s(n)} & \text{se } s(n) \in \mathbb{C} \\ s(n)^2 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (52)$$

4.3.5 Energia

è l'area della Potenza Istantanea, ossia:

$$E_s = \sum_{n=-N}^{+N} |s(n)|^2 \quad (53)$$

4.3.6 Potenza Media

è il valor medio della Potenza Istantanea, ossia:

$$P_s = \lim_{N \rightarrow +\infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{n=-N}^{+N} |s(n)|^2 \quad (54)$$

4.3.7 Segnali Potenza ed Energia

Anche in questo caso possiamo fare la distinzione tra i segnali potenza e i segnali energia, la definizione è la stessa presentata alla sezione (3.3.7)

5 Sistemi

In forma generale, un sistema descrive una relazione/processo di Causa-Effetto tra un INPUT ed un OUTPUT. In particolare nel corso ci focalizzeremo sui sistemi di Elaborazione dei Segnali.

Un **Sistema di Elaborazione dei Segnali** può essere vista come una relazione o legge di trasformazione di un segnale in un altro, dunque, formalmente:

Dato un sistema $S[\cdot]$, possiamo dire che:

$$y(b) = S[x(t)] \quad (55)$$

Dove $y(b)$ è il segnale in output mentre $x(t)$ è il segnale in input. In base alla continuità dei segnali e dei domini possiamo distinguere i sistemi in: **Continui, Discreti e Misti**

5.1 Sistemi Continui

Dato un sistema $y(b) = S[x(a)]$, con $b \in B, a \in A$ questo si dice continuo se e solo se:

- A, B sono insiemi continui
- $y(b), x(a)$ sono funzioni continue

Una classe importante di questi sistemi sono i **Sistemi Tempo-Continui** in cui la variabile è il tempo.

Esempi.

- **Ritardatori**

$$y(t) = S[x(t)] = x(t - t_0) \quad (56)$$

Questo sistema non fa altro che ritardare il segnale $x(t)$ di una quantità di t_0 secondi.

- **Quantizzatore**

$$y(t) = \text{ROUND}(x(t)) \quad (57)$$

Questo sistema arrotonda ogni valore di $x(t)$ al suo intero più vicino.

- **Integratore**

$$y(t) = S[x(t)] = \int_{t-T}^t x(\tau) d\tau \quad (58)$$

Questo sistema associa ad ogni istante t l'area compresa tra $t - T$ e t

5.2 Proprietà dei Sistemi Tempo-Continui

5.2.1 Non Dispersività

Un sistema $S[\cdot]$ è non dispersivo se e solo se il sistema dipende solo da t e dal valore attuale di $x(t)$, ossia:

$$y(t) = S[t; x(t)] \quad (59)$$

possiamo dire che questi sistemi sono senza memoria perchè non considerano per nulla il passato.

Esempio: Amplificatore Ideale

$$y(t) = A \cdot x(t) \quad (60)$$

5.2.2 Causalità

Un sistema $S[\cdot]$ è causale se e solo se:

$$y(t) = S[t; x(\tau) \text{ dove } \tau \leq T] \quad (61)$$

Questi sistemi associano ad ogni istante t un valore dipendente non soltanto dal tempo attuale e dal valore $x(t)$, ma anche della storia di $x(t)$. Bene o male tutti i sistemi reali sono causali, perchè dipendono anche dagli istanti passati di un segnale. Esistono (ma solo in teoria) i segnali **Anticausali**, in cui il sistema dipende dall'istante attuale e quelli futuri (e quindi il futuro causerebbe il presente, impossibile nella realtà)

5.2.3 Stabilità BIBO (Bounded Input, Bounded Output)

Un sistema è **Stabile** se e solo se per ogni input limitato, l'uscita è sempre limitata, ossia:

Dato $S[\cdot]$ dove $y(t) = S[x(t)]$ con $|x(t)| \leq K_x < +\infty \forall t \in \mathbb{R}$ allora:

$$|y(t)| \leq K_y < +\infty \forall t \in \mathbb{R} \quad (62)$$

Dove K_x, K_y sono rispettivamente il limite superiore/inferiore di $x(t), y(t)$

Esempi: L'Amplificatore Ideale (60).

5.2.4 Omogeneità

Dato un sistema $S[\cdot] : y(t) = s[x(t)]$, S è detto *omogeneo* se e solo se vale questa proprietà:

Dato come input $a \cdot x(t)$ con $a \in \mathbb{R}$ allora:

$$S[a \cdot x(t)] = a \cdot y(t) \quad (63)$$

5.2.5 Additività

Dato un sistema $S[\cdot] : y(t) = s[x(t)]$, S è detto *additivo* se e solo se vale questa proprietà:

Dato come input $x(t) = \sum_{i=1}^N x_i(t)$ allora:

$$S[x(t)] = S\left[\sum_{i=1}^N x_i(t)\right] = \sum_{i=1}^N y_i(t) \quad (64)$$

5.2.6 Linearità

Un sistema $S[\cdot] : y(t) = s[x(t)]$ è detto *lineare* se è sia omogeneo che additivo con gli stessi pesi, ossia se:

Dato $x(t) = \sum_{i=1}^N a_i x_i(t)$ allora:

$$S[x(t)] = S\left[\sum_{i=1}^N a_i x_i(t)\right] = \sum_{i=1}^N a_i y_i(t) \quad (65)$$

Questa proprietà è dovuta, nei segnali, al *Principio di sovrapposizione degli Effetti*, ossia:

La risposta di un sistema ad una combinazione lineare degli ingressi è uguale alla combinazione lineare con gli stessi coefficienti delle risposte ad ogni singolo ingresso

Esempi.

- **Integratore definito nel tempo:** grazie alla proprietà di linearità dell'integrale, questo sistema è lineare:

$$y(t) = \int_{t-T}^t \sum_{i=1}^N a_i x_i(\tau) d\tau = \sum_{i=1}^N \int_{t-T}^t a_i x_i(\tau) d\tau = \sum_{i=1}^N a_i y_i(t) \quad (66)$$

5.2.7 Tempo-Invarianza

Dato un sistema $S[\cdot] : y(t) = S[x(t)]$ tempo-continuo, S è tempo-invariante se e solo se:

$$se S[x(t - t_0)] = y(t - t_0) \quad \forall t_0 \in \mathbb{R} \quad (67)$$

Questa proprietà afferma che il sistema non dipende da un eventuale ritardo(o anticipo) del segnale.

6 Sistemi Lineari e Tempo Invarianti (LTI) Continui

Sia la linearità che la tempo invarianza sono così importanti che dedicheremo un intero capitolo ai sistemi LTI (o Lineari e Tempo-Invarianti), dal momento

che tali proprietà implicano altre proprietà altrettanto interessanti, come quella legata alla risposta all'impulso. Riprendiamo la proprietà (26) della delta di Dirac e un segnale $x(t)$. Consideriamo ora il sistema

$$S \left[\int_{\mathbb{R}} x(\tau) \delta(t - \tau) d\tau \right]$$

Se $S[\cdot]$ è lineare possiamo considerare $x(\tau)$ come coefficiente e ottenere:

$$\int_{\mathbb{R}} x(\tau) S[\delta(t - \tau)] d\tau \quad (68)$$

Possiamo definire la *risposta all'impulso da parte del sistema* come $h(t) := S[\delta(t)]$. Se S è anche tempo-invariante, allora

$$h(t - t_0) = S[\delta(t - t_0)] \quad (69)$$

Possiamo riscrivere l'equazione di partenza se $S[\cdot]$ è lineare e tempo-invariante come:

$$x(t) = \int_{\mathbb{R}} x(\tau) h(t - \tau) d\tau \quad (70)$$


6.1 Prodotto/Integrale di Convoluzione

Definiamo:

$$x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau \quad (71)$$

E si dice $x(t)$ *convoluto con $h(t)$* ; è un'operazione molto importante in segnali, tanto da avere una definizione. L'importanza di $h(t)$ noi la possiamo apprezzare quando dobbiamo studiare un segnale ignoto: passando al sistema un impulso, e osservando l'output, tale output sarà proprio $x(t)$ convoluto con $h(t)$ (se il sistema è lineare e tempo invariante).

6.1.1 Proprietà

 Lezione 8
21/10/2024

Commutativa. Dati 2 segnali f, g

$$f(t) * g(t) = g(t) * f(t) \quad (72)$$

Tale proprietà è facile da dimostrare:

Consideriamo la convoluzione $f(t) * g(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(\tau) g(t - \tau) d\tau$. Effettuiamo ora un cambio di variabile:

$$\begin{cases} x = t - \tau \\ \tau = t - x \\ dx = -d\tau \end{cases}$$

Sostituiamo ora le τ per avere un integrale in x (NB: gli estremi di integrazione si invertono dal momento che x è un "ribaltamento" di τ):

$$\begin{aligned}\int_{-\infty}^{+\infty} f(\tau)g(t-\tau)d\tau &= \\ \int_{+\infty}^{-\infty} f(t-x)g(x)(-dx) &= \\ \int_{-\infty}^{+\infty} g(x)f(t-x)dx &= \\ g(t) * f(t)\end{aligned}$$

Alla fine ho risolto il $-dx$ semplicemente invertendo ancora gli estremi di integrazione. Il significato di questa proprietà è importante: se è vero che è possibile studiare un sistema LTI rispetto alla sua risposta all'impulso, è vero anche il contrario, è possibile studiare un sistema rispetto ad un segnale $x(t)$.

Associativa. Dati 3 segnali f, g, h allora:

$$f(t) * [g(t) * h(t)] = [f(t) * g(t)] * h(t) \quad (73)$$

Distributiva (rispetto alla somma). Dati 3 segnali f, g, h :

$$f(t) * [g(t) + h(t)] = f(t) * g(t) + f(t) * h(t) \quad (74)$$

Durata della Convoluzione. Dati 2 segnali f, g con durata rispettivamente D_1, D_2 allora la durata di $f(t) * g(t)$ è $D_1 + D_2$.

Convoluzione con $\delta(t)$ Dato un segnale $f(t)$ allora:

$$f(t) * \delta(t - t_0) = f(t - t_0) \quad (75)$$

Possiamo infatti dire che $\delta(t)$ è l'operatore neutro dell'operazione di convoluzione, questo perchè il delta è una funzione che avviene tutta in un istante e quindi non altera la funzione di partenza; una sua eventuale traslazione, trasla la funzione $f(t)$. La dimostrazione è banale perchè si basa sulla proprietà del campionamento della delta (26).

6.2 Proprietà dei Sistemi LTI Continui

6.2.1 Causalità

Dato un sistema LTI $S[\cdot] : y(t) = S[x(t)]$, S è causale se $y(t)$ accade DOPO il segnale $x(t)$, questo per il concetto stesso di causalità: $y(t)$ è la risposta all'impulso di $x(t)$ quindi DEVE accadere dopo, in particolare si dice che:

$$\text{Un sistema è causale} \iff h(t) = 0 \quad \forall t < 0 \quad (76)$$

Proprio per questo motivo, dal momento che $y(t)$ può essere descritto come risposta all'impulso, ossia come convoluzione tra $x(t)$ e $h(t)$, se il sistema è causale allora possiamo ridefinire la $y(t)$ come integrale dall'infinito passato fino all'istante t presente, ossia:

$$y(t) = \int_{-\infty}^t x(\tau)h(t - \tau)d\tau \quad (77)$$

Possiamo anche, per la proprietà commutativa (72), riscrivere la $y(t)$ come integrale tra la risposta $h(t)$ e il segnale $x(t)$ ribaltato e traslato di tutti i valori di τ da 0 fino all'infinito futuro

$$y(t) = \int_0^{+\infty} h(\tau)x(t - \tau)d\tau \quad (78)$$

6.2.2 Stabilità BIBO

Dato un sistema LTI $S[\cdot] : y(t) = S[x(t)]$, $S[\cdot]$ è BIBO se e solo se:

$$\forall x(t) : |x(t)| < M < \infty \rightarrow |y(t)| < N < \infty \quad (79)$$

In particolare possiamo osservare che:

$$|y(t)| = |S[x(t)]| = \left| \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau)x(t - \tau)d\tau \right|$$

Sappiamo inoltre che, data una qualsiasi $f(x)$ vale questa disuguaglianza:

$$\left| \int_{-\infty}^{+\infty} f(x)dx \right| \leq \int_{-\infty}^{+\infty} |f(x)|dx$$

Dunque

$$y(t) \leq \int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)x(t - \tau)|d\tau$$

Per la proprietà del valore assoluto $|ab| = |a||b|$ allora:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)x(t - \tau)|d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)||x(t - \tau)|d\tau$$

Ma $x(t-\tau) \leq M$ perchè abbiamo ipotizzato che il segnale in ingresso sia limitato, dunque

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| |x(t-\tau)| d\tau \leq M \int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| d\tau$$

In definitiva:

$$y(t) \leq M \int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| d\tau$$

Possiamo dunque affermare che condizione necessaria e sufficiente affinchè un sistema sia stabile BIBO è che $\int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| d\tau$ converga, altrimenti $y(t)$ è illimitato.

Teorema. Se la risposta all'impulso del Sistema non è assolutamente convergente allora non è BIBO Stabile

Ipotesi. Ipotizziamo che:

1. Il sistema sia BIBO Stabile, $|y(t)| < N < \infty$
2. $\int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| d\tau = +\infty$
3. consideriamo una $x(t)$ limitata, ossia $x(t) = \text{sign}[h(-t)]$

Dimostrazione. Possiamo dire che per $t = 0$ la risposta all'impulso è:

$$y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) x(0-\tau) d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) \text{sign}[h(-\tau)] d\tau$$

per $t = 0$, $\text{sign}[h(-\tau)] = 1$ dunque:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) \text{sign}[h(-\tau)] d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) d\tau$$

Inoltre

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) d\tau &\leq \int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| d\tau = |y(t)| \\ |y(t)| &= \int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| d\tau = \infty \end{aligned}$$

ASSURDO, allora $y(t)$ è instabile.

Possiamo dunque affermare che: Un sistema è BIBO se e solo se:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |h(\tau)| d\tau < \infty \quad (80)$$

6.2.3 Risposta in frequenza

Consideriamo la risposta del sistema rispetto al fasore di frequenza f :

$$x_f(t) = e^{j2\pi ft}$$

Dal momento che il sistema è LTI allora:

$$\begin{aligned} y(t) &= h(t) * x_f(t) = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) e^{j2\pi f(t-\tau)} d\tau = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) e^{j2\pi ft} e^{-j2\pi \tau} d\tau = \\ &= e^{j2\pi ft} \int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) e^{-j2\pi \tau} d\tau \end{aligned}$$

Possiamo vedere $\int_{-\infty}^{+\infty} h(\tau) e^{-j2\pi \tau} d\tau$ come una sorta di convoluzione in 0, che noi chiamiamo $\hat{H}(f)$ e definiamo **Risposta in Frequenza**. Possiamo riscrivere l'equazione come:

$$y(t) = H(f)x_f(t) \quad (81)$$

Da $H(f)$ possiamo definire:

- **Risposta in Ampiezza:** $|H(f)|$
- **Risposta in Fase:** $\angle H(f)$

Questa proprietà dei LTI è molto importante poichè ci dice che la risposta in frequenza di un qualsiasi segnale $x(t)$ è un altro segnale **alla stessa frequenza**, magari traslato o amplificato, cioè la risposta di un fasore è ancora un fasore di frequenza f ma moltiplicato per un valore complesso $H(f)$

6.3 Proprietà Sistemi Discreti

Un sistema $S[\cdot] : y(t) = S[x(t)]$ è detto discreto se e solo se x, y sono segnali discreti; possiamo enunciare per tali sistemi le stesse proprietà dei sistemi LTI continui:

Causalità. Ha la medesima formulazione dei sistemi LTI Continui (6.2.1)

Stabilità BIBO. Ha la medesima formulazione dei sistemi LTI Continui (6.2.2)

Linearità. Ha la medesima formulazione dei sistemi LTI Continui (5.2.6)

Tempo-Invarianza. La medesima formulazione dei sistemi LTI Continui (5.2.7)

7 Sistemi Lineari e Tempo-Invarianti (LTI) Discreti

Lezione 9
28/10/2024

Consideriamo un sistema $S[\cdot] : y(n) = S[x(n)]$ con $n \in \mathbb{Z}$ Lineare e Tempo-Invariante; possiamo riscrivere $x(n)$ come somma infinita tra i prodotti tra l'impulso ideale e il loro peso, ossia come:

$$x(n) = \sum_{i=-\infty}^{+\infty} x(i)\delta(n-i)$$

Allora:

$$\begin{aligned} y(n) &= S[x(n)] = \\ &= S \left[\sum_{i=-\infty}^{+\infty} x(i)\delta(n-i) \right] = \\ &= \sum_{i=-\infty}^{+\infty} x(i) \underbrace{S[\delta(n-i)]}_{h(n)} \end{aligned}$$

Dal momento che $S[\cdot]$ è anche Tempo-Invariante, allora:

$$h(n - n_0) = S[\delta(n - n_0)]$$

In definitiva, anche nel caso discreto, possiamo enunciare la proprietà fondamentale dei sistemi LTI, ossia che un qualsiasi sistema LTI può essere descritto come convoluzione tra l'ingresso e la risposta all'impulso del sistema:

$$y(n) = S[x(n)] = x(n) * h(n) \quad (82)$$

7.1 Causalità

Un sistema $S[\cdot]$ LTI discreto è **Causale** se e solo se:

$$h(n) = 0 \quad \forall n < 0, n \in \mathbb{Z} \quad (83)$$

Dunque, come avevamo detto nel continuo,

$$y(n) = x(n) * h(n) = \sum_{i=-\infty}^n x(i)h(n-i) = \sum_{i=0}^{+\infty} h(i)x(n-i) \quad (84)$$

Ossia un sistema LTI causale può essere scritto come la somma infinita del prodotto degli ingressi e degli impulsi dall'infinito passato al presente o come somma infinita degli ingressi presenti e passati per l'impulso

7.2 Stabilità BIBO

Per definizione, un sistema LTI $S[\cdot]$ è stabile BIBO se e solo se:

$$\forall x(n) : |x(n)| \leq M < \infty \longrightarrow |y(n)| \leq N < \infty \quad (85)$$

Ma possiamo ricavare un'altra definizione:

$$\begin{aligned} |y(n)| &= \left| \sum_{i=-\infty}^{+\infty} h(i)x(n-i) \right| \\ \left| \sum_{i=-\infty}^{+\infty} h(i)x(n-i) \right| &\leq \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)||x(n-i)| \\ \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)||x(n-i)| &\leq M \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)| \end{aligned}$$

Allora $S[\cdot]$ è stabile BIBO se $\sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)| < \infty$, cioè se la risposta all'impulso è assolutamente sommabile

Ma è anche necessaria la condizione? Dimostriamo per assurdo

Ipotesi.

1. $y(n)$ è stabile
2. $x(n)$ è limitata, $x(n) = \text{sign}[h(-n)]$
3. $\sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)| = \infty$

Dimostrazione. Calcoliamo $y(n)$ per $n = 0$:

$$\begin{aligned} y(0) &= \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)||x(-i)| = \\ &= \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)|\text{sign}[|h(i)|] = \\ &= \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)| \end{aligned}$$

Per ipotesi (3) $= \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)| = +\infty$ dunque $y(t)$ non è stabile, ASSURDO!
Allora $= \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)| < +\infty$ In definitiva possiamo affermare che:

$$\text{Un sistema LTI è BIBO} \iff \sum_{i=-\infty}^{+\infty} |h(i)| < +\infty \quad (86)$$

7.3 Convoluzione Discreta

Definiamo $a(n)$ convoluto con $b(n)$ la seguente operazione

$$c(n) = a(n) * b(n) = \sum_{i=-\infty}^{+\infty} a(i)b(n-i) \quad (87)$$

7.3.1 Proprietà

Enunciamo qui anche le proprietà di cui gode la convoluzione discreta:

Commutativa: La convoluzione è commutativa, allora vale che

$$f(n) * g(n) = g(n) * f(n)$$

Dimostrazione.

$$f(n) * g(n) = \sum_{i=-\infty}^{+\infty} f(i)g(n-i)$$

Effettuiamo un cambio di variabile:

$$\begin{cases} m = n - i \\ i = n - m \end{cases}$$

Riscriviamo:

$$\begin{aligned} \sum_{i=-\infty}^{+\infty} f(i)g(n-i) &= \sum_{n-m=-\infty}^{+\infty} f(n-m)g(m) = \\ &= \sum_{m=+\infty}^{-\infty} f(n-m)g(m) = \\ &= \sum_{m=-\infty}^{+\infty} g(m)f(n-m) = \\ &= g(m) * f(m) \end{aligned}$$

In questo caso possiamo scambiare senza problemi gli estremi della sommatoria dal momento che non dobbiamo preoccuparci del segno (mentre nell'integrale dovevamo considerare pure il $d\tau$ che dava un verso di integrazione).

Associativa Ha la stessa formulazione della Convoluzione Continua (72)

Distributiva (rispetto alla Somma) La stessa formulazione della Convoluzione Continua (74)

Convoluzione con $\delta(n)$ La stessa formulazione della Convoluzione Continua (75)

8 Analisi In Frequenza

I segnali visti finora sono stati presentati come funzioni descritte da un'espressione analitica; alcuni studiosi, tra cui Fourier, si accorsero che tali funzioni potevano essere scomposte in somme di altre funzioni (in particolare di fasori, seni e coseni), ossia è possibile vedere un segnale come **combinazione lineare** di segnali elementari. Uno strumento che permette di trasformare un segnale in una combinazione lineare di segnali elementari è lo **sviluppo in serie di Fourier**.

8.1 Sviluppo In Serie Di Fourier

Teorema. Data una funzione *periodica* $f(t) : f(t) = f(t + kT) \forall t \in \mathbb{R}, k \in \mathbb{Z}$ e *regolare* (ossia che rispetta le condizioni di Dirichlet), allora $f(t)$ può essere riscritta come una combinazione lineare di seni e coseni con i propri pesi e le cui frequenze sono multiple di $\frac{1}{T}$ (con T il periodo di $f(t)$).

Consideriamo ora i vari multipli:

- $n = 0 \rightarrow f_0 = 0$ è la cosiddetta *componente continua* (un valore costante).
- $n = 1 \rightarrow f_1 = \frac{1}{T}$ viene detta la *frequenza fondamentale*.
- $\forall |n| > 1 \rightarrow f_n = \frac{n}{T}$ viene detta *armonica n-esima*.

Gli sviluppi in serie di Fourier si presentano in forma **Trigonometrica** ed **Esponenziale**

8.1.1 Forma Esponenziale

Equazione di Sintesi. Nella forma esponenziale possiamo esprimere la funzione $f(t)$ come combinazione lineare di fasori (3.2.6) $p_n(t)$ a frequenza $f_n = \frac{1}{T}$ con T il periodo di f ; è detta *di sintesi* perchè otteniamo f dalla combinazione di fasori

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t} \quad (t \in \mathbb{R})$$

Equazione di Analisi. Al contrario della sintesi, noi vogliamo *scomporre* f per ottenere i fasori che la combinano:

$$c_n = \frac{1}{T} \int_T f(t) e^{-j2\pi \frac{n}{T} t} dt \quad (n \in \mathbb{Z})$$

Dove \int_T è un integrale *di durata* T , ossia che può andare da 0 a T , o da $-T/2$ a $T/2$

8.1.2 Forma Trigonometrica

Anche se storicamente è stato al contrario, possiamo derivare a partire dalla forma esponenziale, la forma trigonometrica dello sviluppo.

I Equazione di Sintesi

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t} = c_0 + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} [c_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t} + c_{-n} e^{-j2\pi \frac{n}{T} t}] \quad (\text{separo i } c_n)$$

Consideriamo ora c_{-n}

$$\begin{aligned} c_{-n} &= \frac{1}{T} \int_T f(t) e^{-j2\pi \frac{n}{T} t} dt = \\ &= \frac{1}{T} \int_T f(t) \overline{e^{j2\pi \frac{n}{T} t}} dt = \overline{c_n} \end{aligned}$$

Possiamo vedere il complesso $-j$ come il coniugato del complesso di partenza, dunque:

$$\begin{aligned} f(t) &= c_0 + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} [c_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t} + \overline{c_n} e^{-j2\pi \frac{n}{T} t}] = \\ &= c_0 + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} [c_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t} + \overline{c_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t}}] = \\ &= c_0 + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} 2\Re[c_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t}] \quad (\text{proprietà 1.3.2}) \end{aligned}$$

Possiamo dunque notare che, a partire dalla scomposizione di una funzione reale in fasori (complessi) otteniamo ancora qualcosa di completamente reale. Poniamo ora $c_n = \rho_n e^{j\theta_n}$, ossia in forma polare:

$$\begin{aligned} f(t) &= c_0 + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} 2\Re[\rho_n e^{j\theta_n} e^{j2\pi \frac{n}{T} t}] = \\ &= c_0 + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} 2\Re[\rho_n e^{j2\pi \frac{n}{T} t + \theta_n}] = \end{aligned}$$

Dal momento che $\Re[e^{j\theta}] = \cos(\theta)$ allora:

$$f(t) = c_0 + 2 \sum_{n=1}^{+\infty} \rho_n \cos\left(2\pi \frac{n}{T} t + \theta_n\right) \quad (88)$$

II Equazione di Sintesi. Ora poniamo $c_n = a_n - jb_n$:

$$\begin{aligned} f(t) &= c_o + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} 2\Re [c_n e^{j2\pi \frac{n}{T}t}] = \\ &= c_o + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} 2\Re [(a_n - jb_n) e^{j2\pi \frac{n}{T}t}] = \\ &= c_o + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} 2\Re [a_n e^{j2\pi \frac{n}{T}t} - jb_n e^{j2\pi \frac{n}{T}t}] = \end{aligned}$$

Riscriviamo ora j come $j = e^{j\frac{\pi}{2}}$:

$$f(t) = c_o + \sum_{n=-\infty}^{+\infty} 2\Re [a_n e^{j2\pi \frac{n}{T}t} - b_n e^{j2\pi \frac{n}{T}t + \frac{\pi}{2}}] =$$

Sapendo che, ancora una volta, $\Re[e^{j\theta}] = \cos(\theta)$ allora:

$$= c_o + 2 \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \left[a_n \cos\left(2\pi \frac{n}{T}t\right) - b_n \cos\left(2\pi \frac{n}{T}t + \frac{\pi}{2}\right) \right] =$$

Dal momento che $\cos\left(\theta + \frac{\pi}{2}\right) = -\sin(\theta)$ allora:

$$f(t) = c_o + 2 \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \left[a_n \cos\left(2\pi \frac{n}{T}t\right) + b_n \sin\left(2\pi \frac{n}{T}t\right) \right] \quad (89)$$

Cerchiamo, a questo punto, di derivare a_n, b_n a partire da c_n :

$$\begin{aligned} a_n &= \Re[c_n] = \Re \left[\frac{1}{T} \int_T f(t) e^{-j2\pi \frac{n}{T}t} dt \right] = \\ &= \frac{1}{T} \int_T f(t) \Re [e^{-j2\pi \frac{n}{T}t}] dt = \\ &= \frac{1}{T} \int_T f(t) \cos\left(2\pi \frac{n}{T}t\right) dt \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} b_n &= -\Im[c_n] = -\Im \left[\frac{1}{T} \int_T f(t) e^{-j2\pi \frac{n}{T}t} dt \right] = \\ &= -\frac{1}{T} \int_T f(t) \Im [e^{-j2\pi \frac{n}{T}t}] dt = \\ &= -\frac{1}{T} \int_T f(t) \sin\left(-2\pi \frac{n}{T}t\right) dt = \end{aligned}$$

Per la proprietà antisimmetrica del seno $\sin(-\theta) = -\sin(\theta)$ otteniamo:

$$b_n = \frac{1}{T} \int_T f(t) \sin\left(2\pi \frac{n}{T} t\right) dt$$

In definitiva, grazie allo sviluppo in serie di Fourier, possiamo trasformare una funzione **continua, periodica** e regolare in una somma **discreta** di fasori con pesi $\{c_n\}$ nel periodo $[0, T]$; inoltre, grazie ai coefficienti c_n è possibile conoscere il contributo (o ampiezza) dell' n -esima armonica nello sviluppo di $f(t)$; proprio per questo motivo i c_n rappresentano lo **spettro di $f(t)$** . La funzione f di partenza esiste nel **dominio del tempo** mentre i c_n nel **dominio delle frequenze**

Una cosa che possiamo notare è che c_0 è il valor medio della funzione ed è il contributo che "solleva" la funzione; questo perchè seni/coseni che definiscono lo sviluppo hanno valor medio nullo.

Esempi. Vedi sul quaderno lo sviluppo del dente di sega e dell'onda quadra.

8.2 Trasformata di Fourier

Finora gli sviluppi in serie riguardano solo funzioni continue e periodiche, mentre tutte le altre funzioni non godono di questa proprietà. In realtà Fourier scoprì un modo per analizzare lo spettro di qualsiasi funzione reale:

Consideriamo una funzione $f(t)$ **continua e non periodica** e definiamo la sua versione periodica $f_T(t)$ come:

$$f_T(t) = f(t) \quad \left(-\frac{T}{2} \leq t \leq \frac{T}{2}\right)$$

Tale che $f_T(t) = f_T(t + kT)$ con $k \in \mathbb{Z}$ e T il periodo. Quello che fa $f_T(t)$ è di replicare il comportamento di $f(t)$ nell'intervallo $[-\frac{T}{2}; \frac{T}{2}]$ per tutto \mathbb{R} . Dal momento che $f_T(t)$ è periodica e continua, posso applicare lo sviluppo in serie di Fourier:

$$\begin{aligned} f_T(t) &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{j2\pi j \frac{n}{T} t} = \\ &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{j2\pi j f_n t} \quad \left(\text{con } f_n = \frac{n}{T}\right) \end{aligned}$$

Dove c_n è:

$$c_n = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) e^{-j2\pi f_n t} dt$$

Consideriamo ora $\frac{1}{T} = \Delta f$ ossia il passo unitario con cui incrementano le frequenze delle armoniche:

$$c_n = \Delta f \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) e^{-j2\pi f_n t} dt$$

Facendo tendere il passo unitario a 0 (o meglio, il periodo all'infinito) la versione periodica $f_T(t)$ sarà sempre più simile alla funzione di partenza, per cui possiamo dire che:

$$f(t) = \lim_{T \rightarrow +\infty} f_T(t) \quad (90)$$

Dunque:

$$\begin{aligned} f(t) &= \lim_{T \rightarrow +\infty} f_T(t) = \\ &= \lim_{T \rightarrow +\infty} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{j2\pi j f_n t} = \\ &= \lim_{T \rightarrow +\infty} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \left[\int_{-\infty}^{+\infty} f(\tau) e^{-j2\pi j f_n \tau} d\tau \right] e^{j2\pi j f_n t} \Delta f \end{aligned}$$

Dobbiamo osservare che:

- $\int_{-\infty}^{+\infty} f(\tau) e^{-j2\pi j f_n \tau} d\tau$ è una sorta di **risposta in frequenza** e viene indicata con $F(f)$ (funzione di trasformazione di f)
- al tendere di T all'infinito, Δf diventa infinitesima, dunque la somma infinita di termini moltiplicati per un'infinitesimo è proprio un integrale

Antitrasformata di Fourier. Per cui:

$$\begin{aligned} f(t) &= \lim_{\Delta f \rightarrow 0} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} F(f_n) e^{j2\pi j f_n t} df = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} F(f) e^{j2\pi j f t} df = \\ &= \mathcal{F}^{-1}\{F(f)\} \end{aligned}$$

E viene detta **Formula di Sintesi** o **Antitrasformata di Fourier**

Trasformata di Fourier. Mentre $F(f)$, anche detta **Trasformata di Fourier** o **Formula di Analisi**, è:

$$F(f) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) e^{-j2\pi j f t} dt = \mathcal{F}\{f(t)\} \quad (91)$$

Possiamo dunque vedere quest'importante relazione:

$$\boxed{f(t) \xrightleftharpoons[\mathcal{F}^{-1}]{\mathcal{F}} F(f)}$$

Con $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ e $F : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$. Sebbene quasi sempre lo spettro di una funzione f è complesso, quindi tridimensionale, possiamo raccontare **frequenze** e **ampiezze** tramite le funzioni:

- **Spettro d'Ampiezza** $|F(f)| : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
- **Spettro di Fase** $\angle F(f) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

8.2.1 Trasformate Notevoli



Lezione 11
4/11/2024

Rettangolo. La trasformata sicuramente più importante è quella del rettangolo:

$$\begin{aligned} S(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} \text{rect}(t) e^{-j2\pi f t} dt \\ &= \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} e^{-j2\pi f t} dt = \\ &= -\frac{1}{2j\pi f} (e^{j\pi f} - e^{-j\pi f}) = \\ &= -\frac{1}{j\pi f} \left(\frac{e^{j\pi f} - e^{-j\pi f}}{2j} \right) = \\ &= \frac{j}{\pi f} \left(\frac{e^{j\pi f} - e^{-j\pi f}}{2j} \right) = \\ &= \frac{1}{\pi f} \sin(\pi f) = \quad \quad \quad (\text{per eq di Eulero}) \\ &= \text{sinc}(f) \end{aligned}$$

Delta di Dirac La trasformata di Fourier della Delta è molto particolare:

$$\begin{aligned} S(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) e^{-j2\pi f t} dt = \\ &= e^{-j2\pi f 0} = 1 \quad \quad \quad (\text{per il campionamento (3.2.4)}) \end{aligned}$$

Possiamo interpretare questo risultato dicendo che lo spettro della delta è costituita da infiniti seni di frequenze che vanno da $-\infty$ a $+\infty$ tutti di modulo

unitario

Delta di Dirac Traslata Anche la trasformata della Delta Traslata di t_0 è interessante:

$$\begin{aligned} S(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - t_0) e^{-j2\pi ft} dt = \\ &= e^{-j2\pi ft_0} \quad (\text{per il campionamento (3.2.4)}) \end{aligned}$$

8.3 Trasformata di Fourier di Segnali Reali

Consideriamo $s(t) \in \mathbb{R}, \forall t \in \mathbb{R}$:

$$\begin{aligned} S(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(t) e^{-j2\pi ft} dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) [\cos(-j2\pi ft) + j \sin(-j2\pi ft)] dt \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \cos(-j2\pi ft) dt + j \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \sin(-j2\pi ft) dt = \\ &= \underbrace{\int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \cos(j2\pi ft) dt}_{\in \mathbb{R}} - j \underbrace{\int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \sin(-j2\pi ft) dt}_{\in \mathbb{R}} = \\ &= \Re[S(f)] - j \Im[S(f)] \quad (\text{per simmetrie}) \end{aligned}$$

8.3.1 Proprietà Trasformata di Segnali Reali

Simmetria Hermitiana. Consideriamo ora $S(-f)$:

$$\begin{aligned} \Re[S(-f)] &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \cos(-j2\pi ft) dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \cos(j2\pi ft) dt = \Re[S(f)] \quad (\text{simmetria pari}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Im[S(-f)] &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \sin(-j2\pi ft) dt = \\ &= - \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) \sin(j2\pi ft) dt = -\Im[S(f)] \quad (\text{simmetria dispari}) \end{aligned}$$

Un'altra simmetria simile la possiamo notare per **modulo** e **fase** di $S(f)$:

- $|S(f)| = |S(-f)|$
- $\angle S(f) = -\angle S(-f)$

Da ciò possiamo notare che la trasformata della frequenza opposta ha lo stesso modulo della trasformata di partenza ma fase opposta; questa è proprio la definizione di **coniugato** e definisce la **Simmetria Hermitiana**:

$$S(-f) = \overline{S(f)} \quad (\text{se } s(t) \in \mathbb{R})$$

Normalmente un grafico di un segnale si rappresenta in forma **bilatera**, considerando sia i tempi negativi sia positivi. Da questi calcoli abbiamo dimostrato che la trasformata di un qualsiasi segnale reale è sempre simmetrico rispetto alle ordinate per cui molto spesso la trasformata viene rappresentata in forma **monolatera**, cioè solo per $t > 0$.

Linearità. La trasformata di Fourier è un operatore lineare:

$$\mathcal{F}[ax(t) + by(t)] = a\mathcal{F}[x(t)] + b\mathcal{F}[y(t)] \quad (92)$$

Dimostrazione.

$$\begin{aligned} \mathcal{F}[ax(t) + by(t)] &= \int_{-\infty}^{+\infty} [ax(t) + by(t)] e^{-j2\pi ft} dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} ax(t)e^{-j2\pi ft} + by(t)e^{-j2\pi ft} dt = \\ &= a \int_{-\infty}^{+\infty} x(t)e^{-j2\pi ft} + b \int_{-\infty}^{+\infty} y(t)e^{-j2\pi ft} dt = \\ &= a\mathcal{F}[x(t)] + b\mathcal{F}[y(t)] \end{aligned}$$

Dualità. Dato un segnale $s(t)$ tale che $\mathcal{F}[s(t)] = S(f)$, allora:

$$\mathcal{F}[S(t)] = s(-f) \quad (93)$$

Dimostrazione.

$$\begin{aligned} \mathcal{F}[S(t)] &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(t)e^{-j2\pi ft} dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(t)e^{j2\pi(-f)t} dt = s(-f) \end{aligned}$$

Ossia otteniamo la formula di sintesi.

Traslazione dei Tempi. Dato un segnale $s(t)$ tale che $\mathcal{F}[s(t)] = S(f)$, allora:

$$\mathcal{F}[s(t - t_0)] = S(f)e^{-j2\pi ft_0} \quad (94)$$

Dimostrazione. Iniziamo a considerare:

$$\mathcal{F}[s(t - t_0)] = \int_{-\infty}^{+\infty} s(t - t_0) e^{-j2\pi f t} dt$$

Effettuiamo ora questo scambio di variabili $\begin{cases} t' = t - t_0 \\ dt' = dt \end{cases}$

$$\begin{aligned} &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(t') e^{-j2\pi f (t' + t_0)} dt' = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(t') e^{-j2\pi f t'} \underbrace{e^{-j2\pi f t_0}}_{\text{costante}} dt' = \\ &= e^{-j2\pi f t_0} \int_{-\infty}^{+\infty} s(t') e^{-j2\pi f t'} dt' = \\ &= S(f) e^{-j2\pi f t_0} \end{aligned}$$

Traslazione nelle Frequenze. Dato $\mathcal{F}[s(t - t_0)] = \int_{-\infty}^{+\infty} s(t - t_0) e^{-j2\pi f t} dt$ allora si dimostra per dualità che:

$$\mathcal{F}[s(t) e^{-j2\pi f t_0}] = S(f + f_0) \quad (95)$$

Modulazione d'Ampiezza Dato $S(f) = \mathcal{F}[s(t)]$ e il segnale modulato $s_m(t) = s(t) \cos(2\pi f_c t)$ allora

$$\begin{aligned} \mathcal{F}\{s(t) \cos(2\pi f_c t)\} &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(t) \frac{e^{j2\pi f_c t} + e^{-j2\pi f_c t}}{2} dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(t) \frac{1}{2} (e^{j2\pi f_c t} + e^{-j2\pi f_c t}) dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{2} (s(t) e^{j2\pi f_c t} + s(t) e^{-j2\pi f_c t}) dt = \\ &= \frac{1}{2} (S(f + f_0) + S(f - f_0)) \end{aligned}$$

Banda di un Segnale Data una coppia $s(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} S(f)$ si definisce **Banda di un Segnale** B il supporto delle frequenze, ossia l'insieme delle frequenze per le quali il modulo non è nullo:

$$B = \{f \in \mathbb{R} : |S(f)| \neq 0\} \quad (96)$$

Bandwidth La Bandwidth o **Larghezza di Banda** BW rappresenta l'estensione di B , ossia:

$$BW = f_2 - f_1 \quad (97)$$

Dove f_2, f_1 sono le frequenze estremità della Banda. NB: Dal momento che la trasformata di un segnale reale è, per la simmetria Hermitiana, simmetrica rispetto alle y , allora la BW viene definito sullo **Spettro Monolatero**. Possiamo definire una nuova classificazione dei segnali:

Segnali In Banda Base. Sono segnali che contengono l'origine nella Banda.

Segnali In Banda Passante. Sono segnali che non contengono l'origine nella Banda.

Lezione 12
05/11/2024

Scalatura. Data una coppia $s(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} S(f)$ allora:

$$s(at) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} \frac{1}{|a|} S\left(\frac{f}{a}\right) \quad (98)$$

Dimostrazione Consideriamo $a > 0$:

$$\mathcal{F}\{s(at)\} = \int_{-\infty}^{+\infty} s(at) e^{-j2\pi ft} dt$$

Ora consideriamo questo cambio di variabili $\begin{cases} \tau = at \\ d\tau = a dt \end{cases}$

$$\begin{aligned} &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(at) e^{-j2\pi ft} dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(\tau) e^{-j2\pi f \frac{\tau}{a}} \frac{d\tau}{a} = \\ &= \frac{1}{a} \int_{-\infty}^{+\infty} s(\tau) e^{-j2\pi \frac{f}{a} \tau} d\tau = \\ &= \frac{1}{a} S\left(\frac{f}{a}\right) \end{aligned}$$

Poi in maniera simile, per $a < 0$ possiamo dimostrare che $\mathcal{F}\{s(at)\} = \frac{1}{-a} S\left(\frac{f}{a}\right)$. Allora possiamo unificare i 2 risultati considerando la a in valore assoluto.

Derivazione Data una coppia $s(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} S(f)$ allora:

$$\frac{d}{dt} s(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} j2\pi f S(f) \quad (99)$$

Dimostrazione

$$\begin{aligned}
\frac{d}{dt}s(t) &= \\
&= \frac{d}{dt} \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) e^{j2\pi ft} df = \\
&= \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) \frac{d}{dt} e^{j2\pi ft} df = \quad (\text{formula di Sintesi}) \\
&= \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) j2\pi f e^{j2\pi ft} df = \\
&= \int_{-\infty}^{+\infty} [j2\pi f S(f)] e^{j2\pi ft} df
\end{aligned}$$

Allora abbiamo trovato la coppia di fourier $\frac{d}{dt}s(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} j2\pi f S(f)$

Convoluzione Date le seguenti coppie di Fourier $x(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} X(f)$ e $y(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} Y(f)$ allora:

$$x(t) * y(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} X(f)Y(f) \quad (100)$$

Dimostrazione

$$\begin{aligned}
\mathcal{F}\{x(t) * y(t)\} &= \\
&= \mathcal{F}\left\{\int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)y(t-\tau)d\tau\right\} = \\
&= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)y(t-\tau)d\tau e^{-j2\pi ft} dt
\end{aligned}$$

Consideriamo ora $e^{-j2\pi ft} = e^{-j2\pi f(t-\tau+\tau)} = e^{-j2\pi f(t-\tau)} e^{-j2\pi \tau}$

$$\begin{aligned}
&= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)y(t-\tau)e^{-j2\pi f(t-\tau)} e^{-j2\pi \tau} d\tau dt = \\
&= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} \{x(\tau)e^{-j2\pi \tau} d\tau\} y(t-\tau)e^{-j2\pi f(t-\tau)} dt = \\
&= \int_{-\infty}^{+\infty} X(f)y(t-\tau)e^{-j2\pi f(t-\tau)} dt = \\
&= X(f)Y(f)
\end{aligned}$$

Per **Dualità** si ottiene anche che:

$$x(t)y(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} X(f) * Y(f) \quad (101)$$

Integrazione Data la coppia di Fourier $s(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} S(f)$ e data la funzione $p(t) = \int_{-\infty}^t s(\tau) d\tau$ allora:

$$p(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} \frac{1}{2j\pi f} S(f) + \underbrace{\frac{S(0)}{2} S(f)}_{\text{costante integrazione}} \quad (102)$$

8.4 Teorema Di Parseval (Energia)

Il teorema di Parseval per Segnali Energia (vedi paragrafo 3.3.7) afferma che la trasformata di un segnale conserva sempre l'energia, ossia:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |s(t)|^2 dt = \int_{-\infty}^{+\infty} |S(f)|^2 df \quad (103)$$

Dimostrazione

$$\begin{aligned} & \int_{-\infty}^{+\infty} |s(t)|^2 dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} s(t) \overline{s(t)} dt = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} \overline{s(t)} \left[\int_{-\infty}^{+\infty} S(f) e^{j2\pi ft} df \right] dt = \quad (\text{per eq. di Sintesi}) \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) \left[\int_{-\infty}^{+\infty} \overline{s(t)} e^{j2\pi ft} dt \right] df = \end{aligned}$$

Sfruttiamo ora la seguente proprietà: $a \cdot b = \overline{\overline{a} \cdot \overline{b}}$:

$$\begin{aligned} &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) \left[\int_{-\infty}^{+\infty} \overline{s(t)} e^{j2\pi ft} dt \right] df = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) \overline{\int_{-\infty}^{+\infty} s(t) e^{-j2\pi ft} dt} df = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) \overline{S(f)} df = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} |S(f)|^2 df \end{aligned}$$

Intuitivamente, possiamo dire che, l'energia di un segnale è proprio uguale alla somma dell'energia trasportata da ogni contributo dei seni a tutte le frequenze della trasformata. Proprio per questo motivo $|S(f)|^2$ viene anche detta **Densità Spettrale di Energia**

8.5 Teorema di Parseval (Potenza)

Similmente al Teorema per i segnali energia, ne esiste uno simile per i segnali potenza:

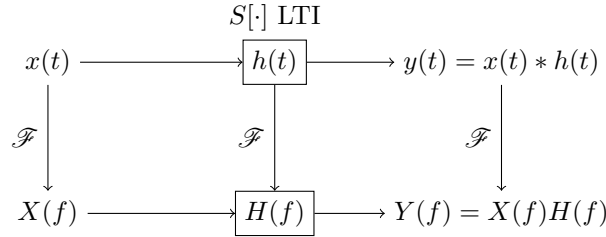
$$\lim_{T \rightarrow +\infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^{+T} |s(t)|^2 dt = \int_{-\infty}^{+\infty} |S(f)|^2 df \quad (104)$$

$|S(f)|^2$ viene anche detta **Densità spettrale di frequenza**

8.6 Sistemi nel Dominio delle Frequenze

Abbiamo visto che, per la proprietà fondamentale dei sistemi LTI (82), l'output di un sistema può essere visto come il risultato della convoluzione tra l'input e la risposta all'impulso. Per la proprietà commutativa della convoluzione abbiamo scoperto che è vero anche il contrario, è possibile studiare un sistema studiando la risposta all'ingresso, che è un segnale. Per questo motivo ha senso estendere l'analisi in Frequenza anche per i Sistemi LTI.

Ricordando la proprietà di risposta all'impulso (6.2.3), possiamo dire che $H(f)$ sia a tutti gli effetti la trasformata di Fourier della risposta all'impulso e può essere vista come risposta ad un Fasore. Cerchiamo di definire uno schema generale dei sistemi LTI nel dominio delle frequenze e del tempo:



L'analisi in frequenza di un sistema è importantissimo per 2 grandi proprietà:

- Dal momento che $Y(f) = X(f)H(f)$, possiamo dire che per ogni frequenza f , la risposta in frequenza $H(f)$ amplifica, diminuisce, o annulla l'ampiezza dell'ingresso $X(f)$, tuttavia $Y(f)$ continua ad essere un fasore con la stessa frequenza dell'ingresso. Possiamo dunque dire che $H(f)$ agisce da **Filtro** per le frequenze che compongono l'ingresso $x(t)$.
- Dal punto di vista di **calcolo numerico**, calcolare per tutti gli istanti la convoluzione di $x(t) * h(t)$ non è proprio semplice; Grazie all'analisi in frequenza, però, possiamo fare un'escamotage: calcolare le 2 trasformate, moltiplicarle e antitrasformarle. Operazione di gran lunga più semplice che calcolare la convoluzione.

Dall'analisi in frequenza di un sistema notiamo che:

- $|Y(f)| = |X(f)||H(f)|$
- $\angle Y(f) = \angle X(f) + \angle H(f)$

9 Filtri

9.1 Filtri Ideali

Lezione 13
11/11/2024

I filtri ideali sono filtri descritti matematicamente e con proprietà difficilmente replicabili con esattezza tramite circuiti reali.

Consideriamo un **Sistema senza Distorsione** nella seguente forma:

$$y(t) = Ax(t - t_0) \quad (105)$$

La trasformata di questo sistema è la seguente:

$$Y(f) = AX(f)e^{-j2\pi ft_0} \quad (\text{proprietà (94)})$$

$$\text{Con } H(f) = Ae^{-j2\pi ft_0} = \begin{cases} |H(f)| = A \\ \angle H(f) = (-2\pi t_0)f \end{cases}$$

9.2 Filtri Lineari Ideali

Definiamo **Filtro Lineare Ideale** un filtro nella seguente forma:

$$H(f) = \begin{cases} Ae^{-j2\pi ft_0} & \text{se } f \in B \\ 0 & \text{se } f \notin B \end{cases} \quad (106)$$

Dove B è detta **Banda Passante di Un filtro**, perchè non annulla la frequenza del segnale in ingresso.

9.2.1 Filtro Passa-Basso (Ideale)

Questo filtro fa passare tutte le frequenze al di sotto di una **Frequenza di Taglio** f_T , ossia:

$$H(f) = \begin{cases} Ae^{-j2\pi ft_0} & \text{se } |f| < f_T \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (107)$$

Possiamo calcolare la sua **risposta all'impulso** (Considerando $A = 1, t_0 = 0$):

$$H_{LP} = \begin{cases} 1 & \text{se } |f| < f_T \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} = \text{rect}\left(\frac{f}{2f_T}\right)$$

$$\underbrace{\text{rect}\left(\frac{f}{2f_T}\right)}_{H(f)} \xleftrightarrow{\mathcal{F}^{-1}} \underbrace{2f_T \text{sinc}(2f_T t)}_{h(t)}$$

9.2.2 Filtro Passa-Alto (Ideale)

Questo filtro fa passare, al contrario, tutte le frequenze al di sopra di una **Frequenza di Taglio** f_T , ossia:

$$H(f) = \begin{cases} Ae^{-j2\pi ft_0} & \text{se } |f| \geq f_T \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (108)$$

Possiamo calcolare la sua **risposta all'impulso** (Considerando $A = 1, t_0 = 0$):

$$\begin{aligned} H_{HP} &= \begin{cases} 1 & \text{se } |f| \geq f_T \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} = 1 - \text{rect}\left(\frac{f}{2f_T}\right) \\ \underbrace{1 - \text{rect}\left(\frac{f}{2f_T}\right)}_{H(f)} &\xleftrightarrow{\mathcal{F}^{-1}} \underbrace{\delta(t) - 2f_T \text{sinc}(2f_T t)}_{h(t)} \end{aligned}$$

9.2.3 Filtro Passa-Banda (Ideale)

Questo filtro fa passare tutte le frequenze entro un intervallo $[f_m, f_M]$, ossia:

$$H(f) = \begin{cases} Ae^{-j2\pi ft_0} & \text{se } f_m < |f| < f_M \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (109)$$

Possiamo calcolare la sua **risposta all'impulso** (Considerando $A = 1, t_0 = 0$):

$$\begin{aligned} H_{BP} &= \begin{cases} 1 & \text{se } f_m < |f| < f_M \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} = \text{rect}\left(\frac{f - f_c}{B}\right) + \text{rect}\left(\frac{f + f_c}{B}\right) \\ \underbrace{\text{rect}\left(\frac{f - f_c}{B}\right) + \text{rect}\left(\frac{f + f_c}{B}\right)}_{H(f)} &\xleftrightarrow{\mathcal{F}^{-1}} \underbrace{2B \text{sinc}(Bt) \cos(2\pi f_c t)}_{h(t)} \end{aligned}$$

9.2.4 Filtro Arresta-Banda (Ideale)

Questo filtro fa passare, al contrario, tutte le frequenze al di fuori di un intervallo $[f_m, f_M]$, ossia:

$$H(f) = \begin{cases} Ae^{-j2\pi ft_0} & \text{se } |f| \leq f_m \text{ o } |f| \geq f_M \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (110)$$

Possiamo calcolare la sua **risposta all'impulso** (Considerando $A = 1, t_0 = 0$):

$$\begin{aligned} H_{BS} &= \begin{cases} 1 & \text{se } f_m < |f| < f_M \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} = 1 - \text{rect}\left(\frac{f - f_c}{B}\right) - \text{rect}\left(\frac{f + f_c}{B}\right) \\ \underbrace{1 - \text{rect}\left(\frac{f - f_c}{B}\right) - \text{rect}\left(\frac{f + f_c}{B}\right)}_{H(f)} &\xleftrightarrow{\mathcal{F}^{-1}} \underbrace{\delta(t) - 2B \text{sinc}(Bt) \cos(2\pi f_c t)}_{h(t)} \end{aligned}$$

9.3 Filtri Reali

I filtri reali, sono invece, quelli costruiti tramite componenti circuitali. I circuiti analogici, per chiare limitazioni fisiche, non potranno mai riprodurre fedelmente i comportamenti dei filtri ideali.

9.3.1 Circuito RC

Il circuito RC corrisponde ad un **Filtro Passa-Basso Reale** per il fatto che la risposta all'impulso assomiglia a quella di un filtro passa-basso. In un circuito possiamo immaginare un impulso come una scarica di intensità infinita che attraversa il circuito in un tempo infinitesimo e carica il condensatore istantaneamente di $1A$, e poi si scarica seguendo un andamento **esponenziale decrescente** (circa). La risposta all'impulso possiamo descriverla così:

$$h(t) = u(t)e^{-\frac{t}{RC}} \quad (111)$$

Con R la **resistenza del circuito** e C la **capacità del condensatore**. RC viene detto **tempo caratteristico** del sistema. La trasformata di questa risposta all'impulso è la seguente:

$$H(f) = \frac{1}{1 + j2\pi fRC}$$

Se consideriamo la frequenza di taglio $f_T = \frac{1}{2\pi RC}$ abbiamo che:

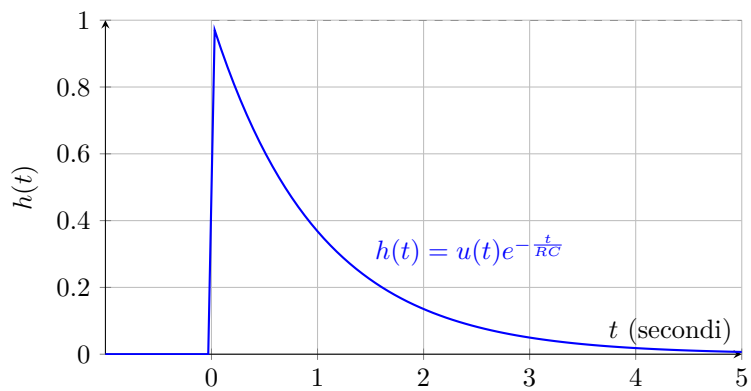
$$H(f) = \frac{1}{1 + j\frac{f}{f_T}} \quad (112)$$

Analizziamo modulo e frequenza di questa risposta in frequenza:

$$|H(f)| = \begin{cases} 1 & \text{se } f \ll f_T \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \text{se } f = f_T \\ \ll 1 & \text{se } f \gg f_T \end{cases} \quad (113)$$

$$\angle H(f) = \begin{cases} \approx 0 & \text{se } f \ll f_T \\ -\frac{\pi}{4} & \text{se } f = f_T \\ -\frac{\pi}{2} & \text{se } f \gg f_T \end{cases} \quad (114)$$

Il grafico di risposta all'impulso dovrebbe essere:



Dal momento che per $f > f_T$ la risposta in frequenza decresce per $1/f$ ogni volta, questo filtro viene detto **filtro del I ordine**.

Ordine n-esimo di un Filtro. Si definisce Ordine n-esimo di un Filtro, un filtro che decresce al di fuori della banda di $1/f^n$

10 Elaborazione di Segnali Digitali (DSP)

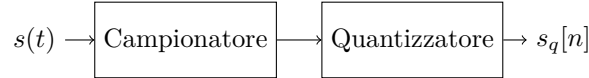
Questa branca della teoria dei segnali si occupa della conversione dal mondo analogico a digitale e viceversa e sull'elaborazione numerica dei segnali digitali. Questa branca è nata e si è sviluppata molto rapidamente perchè permette molto facilmente di manipolare i segnali come se fossero numeri, mentre con i circuiti analogici tutto ciò richiedeva uno sforzo concettuale e costi davvero elevati.

10.1 Conversione Analogico/Digitale

Il primo passo per entrare nel mondo digitale è definire la conversione di un segnale reale in discreto ma incontriamo 2 grandi **ostacoli**:

- **Istanti Infiniti**: se volessimo rendere digitale un segnale $s(t), t \in \mathbb{R}$, ci accorgeremmo che questo trasporta informazione infinita, poichè il numero di istanti t_i in un intervallo $[t_{min}, t_{max}]$ è **denso**. Dunque il primo passo per ottenere un segnale digitale è **Campionare**
- **Ampiezze Infinite**: anche se riuscissimo a confinare il segnale entro un intervallo limite di ampiezze, il numero di ampiezze disponibili sarebbe comunque infinito. Per questo motivo dovremo discretizzare anche il dominio delle ampiezze $Q = \{q_1, q_2, \dots, q_m\}$ detto **dizionario di quantizzazione**

Possiamo riassumere il processo di conversione nella seguente maniera:



E matematicamente ciò corrisponde a:

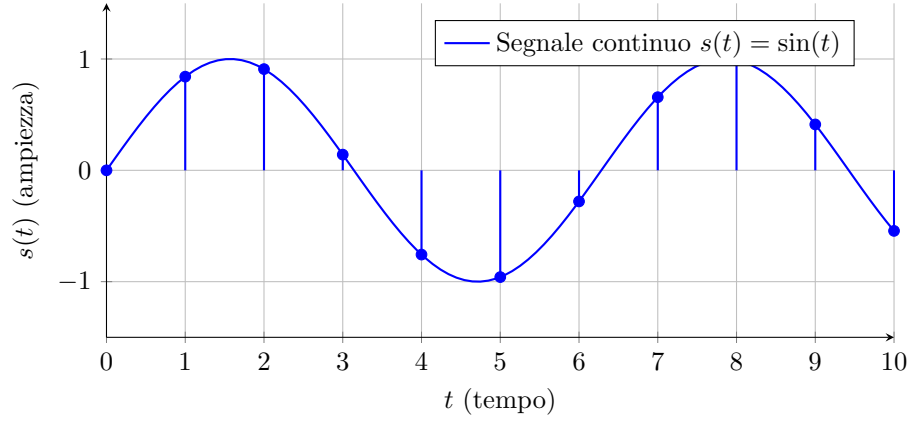
$$\begin{cases} s(t) \\ t \in \mathbb{R} \\ t_m \leq t \leq t_M \end{cases} \xrightarrow{\text{Conversione A/D}} \begin{cases} s_q(t_i) \\ t_m \leq t_i \leq t_M \\ \forall i = 1, 2, \dots, n \end{cases}$$

10.2 Campionamento (Sampling)

Campionare significa registrare, di infiniti istanti, solo di un segnale di alcuni istanti. In generale a noi interessa campionare il segnale per passi costanti di tempo T_S detto **Periodo di Campionamento**. Questa tecnica viene detta **Campionamento Uniforme** e possiamo formalizzarlo così:

$$s(t), t \in \mathbb{R} \longrightarrow s(nT_S) = s_n$$

Dove $n \in \mathbb{Z}$ rappresenta l'i-esimo istante.



Dal grafico possiamo riconoscere come questi siano tanti impulsi di Dirac, ognuno traslato di un certo nT_S e con una determinata ampiezza:

$$\delta_{T_S}(t) = \sum_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - nT_S) \quad (115)$$

Grazie a ciò possiamo definire il **Campionamento Ideale**:

$$\begin{aligned} s_c(t) &= s(t) \cdot \delta_{T_S}(t) = \\ &= s(t) \sum_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - nT_S) = \\ &= \sum_{-\infty}^{+\infty} s(nT_S) \delta(t - nT_S) \end{aligned}$$

Nella realtà, tuttavia, un campionamento del genere non è possibile (non è possibile proprio generare un impulso di dirac) queste formalizzazioni tuttavia servono per permetterci di studiare meglio i segnali digitali.

10.3 Spettro del Segnale Campionato

Grazie alla formalizzazione precedente possiamo determinare lo spettro del segnale $s_c(t)$, ossia:

$$s_c(t) = s(t)\delta_{T_S}(t) \xleftrightarrow{\mathcal{F}} S(f) * \Delta_{T_S}(f) = S_c(f) \quad (116)$$

Dal momento che $\delta_{T_S}(t)$ possiamo vederla come una funzione periodica di periodo T_S , allora possiamo esprimere la funzione tramite lo **sviluppo in serie di fourier**:


$$\delta_{T_S}(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{j2\pi \frac{n}{T_S} t} \quad (117)$$

Calcoliamoci dunque c_n :

$$\begin{aligned} c_n &= \frac{1}{T_S} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} \delta_{T_S}(t) e^{-j2\pi \frac{n}{T_S} t} dt = \\ &= \frac{1}{T_S} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} \delta(t) e^{-j2\pi \frac{n}{T_S} t} dt = \\ &= \frac{1}{T_S} e^{-j0} \quad (\text{per il campionamento}) \end{aligned}$$

Possiamo dunque notare come i coefficienti dello sviluppo in serie siano tutti $\frac{1}{T_S}$, ossia:

$$\delta_{T_S}(t) = \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} e^{j2\pi \frac{n}{T_S} t} \quad (118)$$

 Lezione 15
18/11/2024

Calcoliamo ora la trasformata del *pettine di impulsi* δ_{T_S} :

$$\begin{aligned} \Delta_{T_S}(f) &= \mathcal{F}\left\{\frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} e^{j2\pi \frac{n}{T_S} t}\right\} = \\ &= \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \mathcal{F}\{e^{j2\pi \frac{n}{T_S} t}\} = \\ &= \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta\left(f - \frac{n}{T_S}\right) \end{aligned}$$

Possiamo dunque notare quest'importante coppia di Fourier:

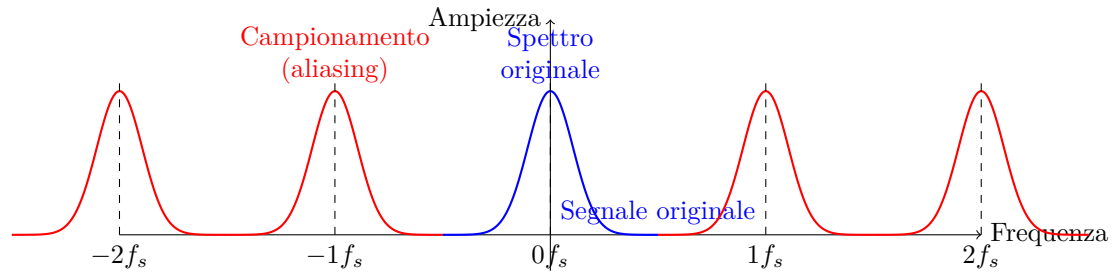
$$\underbrace{\sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t - nT_S)}_{\delta_{T_S}(t)} \xleftrightarrow{\mathcal{F}} \underbrace{\frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta\left(f - \frac{n}{T_S}\right)}_{\Delta_{T_S}(f)} \quad (119)$$

Da ciò possiamo notare come una serie di impulsi nei tempi corrisponde ad una serie di impulsi nelle frequenze.

Spettro del Campionamento. Da ciò possiamo dunque ricavarci lo spettro del segnale campionato:

$$\begin{aligned} S_C(f) &= S(f) * \Delta_{T_S}(f) = \\ &= S(f) * \left\{ \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta\left(f - \frac{n}{T_S}\right) \right\} = \\ &= \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \{S(f) * \delta\left(f - \frac{n}{T_S}\right)\} = \\ &= \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} S\left(f - \frac{n}{T_S}\right) \end{aligned}$$

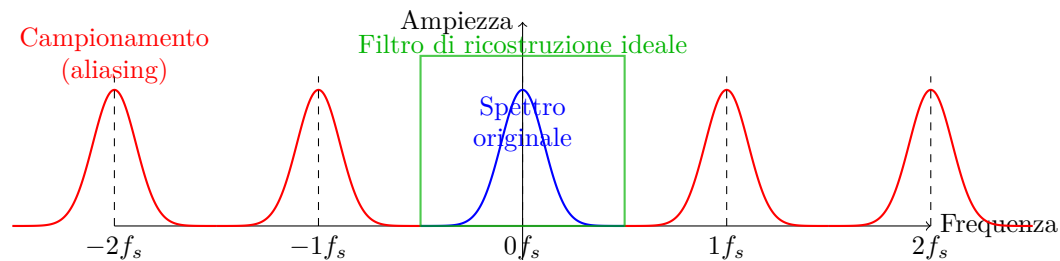
Cioè, campionando un segnale con periodo T_S , nel dominio delle frequenze lo spettro ottenuto è uguale a **infinite repliche del segnale di partenza**, ognuna delle quali centrata in n/T_S .



Repliche Disgiunte e Sovrapposte. Consideriamo ora i 2 possibili casi:

- $W < f_S/2$ (dove W è la banda del segnale, f_S è la frequenza di campionamento): otteniamo repliche disgiunte come nel grafico soprastante
- $W > f_S/2$: otteniamo repliche che si sovrappongono in parte

Questa distinzione è importante perchè quando facciamo operazione di filtraggio del segnale e con un filtro passa-basso selezioniamo solo una di queste repliche, possiamo ottenere il segnale di partenza.



10.4 Teorema di Nyquist-Shannon

Un segnale con banda limitata W superiormente può essere ricostruito univocamente a partire dai suoi campioni se e solo se il campionamento avviene a frequenza maggiore di $2W$, ossia:

$$f_S > 2W \quad (120)$$

10.5 Ricostruzione nel dominio delle frequenze

Usando il filtro passa-basso come avevo mostrato prima con $f_T = f_S/2 = f_N$ con f_N la *frequenza di Nyquist*, possiamo ricostruire il segnale di partenza.

Consideriamo il filtro:

$$H_R(f) = \begin{cases} T_S & |f| \leq f_N \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} = T_S \text{rect} \left(\frac{f}{f_S} \right) \quad (121)$$

Allora:

$$\begin{aligned} S_C(f)H_R(f) &= \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} s \left(f - \frac{n}{T_S} \right) \cdot T_S \text{rect} \left(\frac{f}{f_S} \right) = \\ &= \frac{1}{T_S} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} s \left(f - \frac{n}{T_S} \right) \cdot T_S \text{rect}(fT_S) = \\ &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} s \left(f - \frac{n}{T_S} \right) \cdot \text{rect}(fT_S) = \\ &= S(f) \end{aligned}$$

Riottenendo dunque $S(f)$, possiamo definire $H_R(f)$ come il **filtro di ricostruzione ideale**

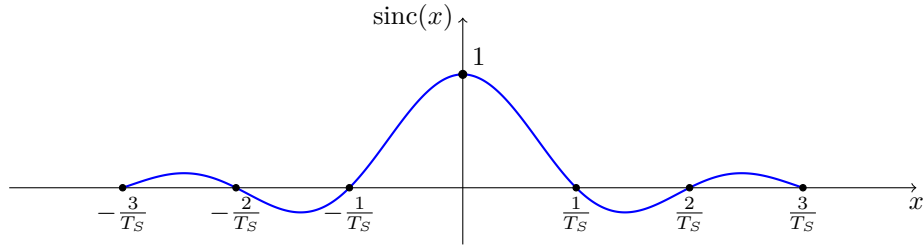
10.6 Ricostruzione nel dominio dei tempi

Per calcolare $s(t)$ basta antitrasformare quanto calcolato prima:

$$S(f) = S_C(f)H_R(f) \xrightarrow{\mathcal{F}^{-1}} s_C(t) * h_R(t) \quad (122)$$

Dalle coppie notevoli, ci accorgiamo che $h_R(t) = \text{sinc} \left(\frac{t}{T_S} \right)$, ossia la risposta all'impulso è un seno cardinale che si annulla in tutti i punti in cui abbiamo campionato, tranne che in 0, o meglio:

$$h_R(nT_S) = \begin{cases} 1 & \text{se } n = 0 \\ 0 & \text{se } n \neq 0 \end{cases} \quad (123)$$



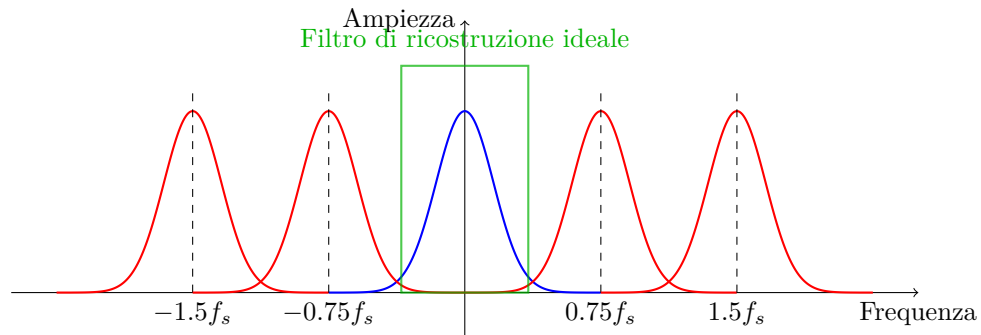
Calcoliamo ora $s(t)$:

$$\begin{aligned}
 s(t) &= s_C(t) * h_R(t) = \\
 &= \left\{ \sum_{-\infty}^{+\infty} s(nT_S) \delta(t - nT_S) \right\} * \text{sinc} \left(\frac{t}{T_S} \right) = \\
 &= \sum_{-\infty}^{+\infty} s(nT_S) \left\{ \delta(t - nT_S) * \text{sinc} \left(\frac{t}{T_S} \right) \right\} = \\
 &= \sum_{-\infty}^{+\infty} s(nT_S) \text{sinc} \left(\frac{t - nT_S}{T_S} \right) \quad (\text{per (75)})
 \end{aligned}$$

Cioè il segnale ricostruito è dato dalla combinazione lineare di tanti seni cardinali.

10.7 Aliasing

Nel caso in cui avessimo campionato il segnale con frequenza di campionamento $f_S < f_N$ si verifica questa situazione:



Dal grafico è possibile notare come le *frequenze illegali* che appartengono alla banda ma non vengono selezionate dal filtro, finiscono per essere sostituite dalla loro versione specchiata, cioè un'altra nota con lo stesso contributo. Per cui il suono si altera e perdiamo qualità. Questo effetto è detto **Aliasing** o Equivocazione. Per evitare questo effetto, spesso si effettua preprocessing sul segnale per *adattare* il segnale al campionamento che subirà successivamente tagliando le opportune frequenze. Questi filtri che svolgono ciò vengono detti **Anti-Aliasing**.