

## Teoria ed Elaborazione dei Segnali - Appello 29 giugno 2023

(1) 1a ☐ RISPOSTA MULTIPLA ☐ Una sola alternativa

Si consideri una funzione  $x(t)$  continua in  $t$  e che rappresenta un segnale deterministico reale ad energia finita e non nulla. Quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a.  $\int_{-\infty}^{+\infty} x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) dt = x(t_1-t_2)$
- b.  $\int_{-\infty}^{+\infty} x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) dt = x(t_2-t_1) \cdot \delta(t-t_2)$
- c.  $\int_{-\infty}^{+\infty} x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) dt = x(t-t_2-t_1)$
- d.  $\int_{-\infty}^{+\infty} x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) dt = x(t_2-t_1)$

**SOLUZIONE** Grazie alle proprietà della funzione  $\delta$  di Dirac (si vedano anche le lezioni relative al teorema del campionamento), la risposta corretta è la seguente:  $\int_{-\infty}^{+\infty} x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) dt = x(t_2-t_1)$

(2) 1b ☐ RISPOSTA MULTIPLA ☐ Una sola alternativa

Si consideri una funzione  $x(t)$  continua in  $t$  e che rappresenta un segnale deterministico reale ad energia finita e non nulla. Quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a.  $x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) = x(t_1-t_2)$
- b.  $x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) = x(t_2-t_1) \cdot \delta(t-t_2)$
- c.  $x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) = x(t-t_1-t_2)$
- d.  $x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) = x(t_2-t_1)$

**SOLUZIONE** Grazie alle proprietà della funzione  $\delta$  di Dirac (si vedano anche le lezioni relative al teorema del campionamento), la risposta corretta è la seguente:  $x(t-t_1) \cdot \delta(t-t_2) = x(t_2-t_1) \cdot \delta(t-t_2)$

(3) 2a ☐ RISPOSTA MULTIPLA ☐ Una sola alternativa

Si consideri un processo casuale  $x(t)$ . Dire quale delle seguenti affermazioni è vera.

- a.  $x(t)$  è detto “ergodico” se le sue realizzazioni sono costanti nel tempo.
- b. se il processo è stazionario in senso stretto, la funzione di autocorrelazione dipende da una singola variabile temporale.
- c.  $x(t)$  è detto “quasi determinato” se le sue realizzazioni sono costanti nel tempo
- d. dato un processo casuale  $x(t)$ , la densità spettrale di potenza è reale solo se il processo casuale  $x(t)$  assume valori reali.

**SOLUZIONE** La risposta corretta è questa: “se il processo è stazionario in senso stretto, la funzione di autocorrelazione dipende da una singola variabile temporale.” in quanto i processi WSS hanno proprio come caratteristica il fatto che  $R_x(t_1, t_2)$  dipenda solo da  $\tau = t_2 - t_1$ . Le altre risposte sono sbagliate, in quanto:

- $x(t)$  è detto “quasi determinato” se si tratta di un processo casuale con un’espressione analitica che dipende solo dal tempo e da variabili casuali, e questo non implica nessuna condizione rispetto al tempo.
- $x(t)$  è detto “ergodico” se le medie di insieme e quelle temporali sono uguali, e anche in questo caso ciò non implica nessuna condizione in  $x(t)$  rispetto al tempo.
- la densità spettrale di potenza di un processo casuale è sempre una funzione reale, indipendentemente dalle caratteristiche del processo casuale  $x(t)$

(4) 2b ☐ RISPOSTA MULTIPLA ☐ Una sola alternativa

Si consideri un processo casuale  $x(t)$ . Dire quale delle seguenti affermazioni è vera.

- a.  $x(t)$  è detto “ergodico” se le sue realizzazioni sono costanti nel tempo.
- b. la densità spettrale di potenza è sempre pari in  $f$  qualunque sia la tipologia di processo casuale  $x(t)$ .
- c. affinché  $x(t)$  possa essere ergodico, le medie temporali devono assumere lo stesso valore per tutte le realizzazioni.
- d.  $x(t)$  è detto stazionario solo se le sue realizzazioni sono costanti nel tempo

La risposta corretta è questa: “affinchè  $x(t)$  possa essere ergodico, le medie temporali devono assumere lo stesso valore per tutte le realizzazioni” in quanto per i processi ergodici le medie di insieme e quelle temporali devono coincidere, e da ciò consegue il fatto che le una determinata media temporale deve avere un valore costante su tutte le realizzazioni. Le altre risposte sono sbagliate, in quanto:

- la condizione  $x(t)$  stazionario non implica necessariamente che le sue realizzazioni siano costanti nel tempo, ma solo che le medie di insieme abbiano determinate condizioni di regolarità nel tempo
- $x(t)$  è detto “ergodico” se le medie di insieme e quelle temporali sono uguali, e questo non implica che le sue realizzazioni siano costanti nel tempo

- la densità spettrale di potenza di un processo casuale può non essere pari se il processo casuale  $x(t)$  è complesso

(5) **3a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si considerino i seguenti due segnali a tempo discreto:  $x_1[n]$  che assume valori strettamente non nulli solo per  $n \in [2, 5]$  e  $x_2[n]$  che assume valori strettamente non nulli solo per  $n \in [6, 9]$ . Entrambi i segnali sono invece strettamente nulli al di fuori degli intervalli specificati. Sia  $y[n]$  il segnale che risulta dalla convoluzione lineare tra  $x_1[n]$  e  $x_2[n]$ . Dire quali delle seguenti affermazioni è vera:

- $y[n]$  assume (al massimo) 8 valori non nulli
- $y[n]$  assume (al massimo) 7 valori non nulli
- $y[n]$  assume (al massimo) 6 valori non nulli
- $y[n]$  è certamente non nullo per  $n = 1$

**SOLUZIONE** I due segnali discreti hanno entrambi supporto temporale strettamente limitato, in particolare  $x_1[n]$  e  $x_2[n]$  hanno entrambi quattro valori non nulli. Il risultato della convoluzione lineare avrà dunque un supporto dato dalla somma dei due supporti meno uno, e dunque si estenderà (al massimo) su un supporto pari a sette. La risposta corretta è dunque “ $y[n]$  assume (al massimo) 6 valori non nulli”.

La risposta “ $y[n]$  è certamente non nullo per  $n = 1$ ” è anch’essa sbagliata, in quanto risulta evidente che in  $n = 1$  i due segnali (opportunamente shiftati come richiesto dalla costruzione grafica della convoluzione) non si sovrappongono temporalmente.

(6) **3b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si considerino i seguenti due segnali a tempo discreto:  $x_1[n]$  che assume valori strettamente non nulli solo per  $n \in [2, 3]$  e  $x_2[n]$  che assume valori strettamente non nulli solo per  $n \in [7, 9]$ . Entrambi i segnali sono invece strettamente nulli al di fuori degli intervalli specificati. Sia  $y[n]$  il segnale che risulta dalla convoluzione lineare tra  $x_1[n]$  e  $x_2[n]$ . Dire quali delle seguenti affermazioni è vera:

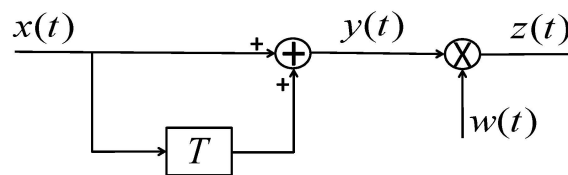
- $y[n]$  è certamente non nullo per  $n = 0$
- $y[n]$  assume (al massimo) 3 valori non nulli
- $y[n]$  assume (al massimo) 4 valori non nulli
- $y[n]$  assume (al massimo) 5 valori non nulli

**SOLUZIONE** I due segnali discreti hanno entrambi supporto temporale strettamente limitato, in particolare  $x_1[n]$  e  $x_2[n]$  hanno rispettivamente due e tre valori non nulli. Il risultato della convoluzione lineare avrà dunque un supporto dato dalla somma dei due supporti meno uno, e dunque si estenderà (al massimo) su un supporto pari a quattro. La risposta corretta è dunque “ $y[n]$  assume (al massimo) 4 valori non nulli”.

La risposta “ $y[n]$  è certamente non nullo per  $n = 0$ ” è anch’essa sbagliata, in quanto risulta evidente che in  $n = 0$  i due segnali (opportunamente shiftati come richiesto dalla costruzione grafica della convoluzione) non si sovrappongono temporalmente.

(7) **4a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri il sistema riportato nella seguente figura:



dove  $x(t) = \cos(2\pi f_0 t + \phi)$ , con  $f_0 = \frac{1}{4T}$  e  $\phi = \frac{3}{4}\pi$ , e  $w(t) = \text{sinc}(\frac{t}{4T})$ . Calcolare lo spettro di potenza o lo spettro di energia (a seconda della tipologia del segnale) di  $z(t)$ . Quale delle seguenti risposte è corretta?

- Lo spettro di potenza di  $z(f)$  è  $G_z(f) = 4T^2 [\delta(f - \frac{1}{4T}) + \delta(f + \frac{1}{4T})]$
- Lo spettro di energia di  $z(f)$  è  $S_z(f) = 4T^2 p_{\frac{1}{4T}}(f)$
- Lo spettro di energia di  $z(f)$  è  $S_z(f) = 2T^2 [p_{\frac{1}{4T}}(f - \frac{1}{4T}) + p_{\frac{1}{4T}}(f + \frac{1}{4T})]$
- Lo spettro di energia di  $z(f)$  è  $S_z(f) = 8T^2 [p_{\frac{1}{4T}}(f - \frac{1}{4T}) + p_{\frac{1}{4T}}(f + \frac{1}{4T})]$
- Nessuna delle altre risposte è corretta
- Lo spettro di potenza di  $z(f)$  è  $G_z(f) = 8T^2 [\delta(f - \frac{1}{4T}) - \delta(f + \frac{1}{4T})]$

**SOLUZIONE**

I segnali  $y(t)$  e  $x(t)$  sono legati dalla relazione:

$$y(t) = x(t) + x(t - T)$$

Il sistema tra  $x(t)$  e  $y(t)$  è LTI, con risposta all'impulso reale:

$$h(t) = \delta(t) + \delta(t - T)$$

La risposta del sistema ad un ingresso sinusoidale è quindi a sua volta una sinusoide:

$$y(t) = |H(f_0)| \cos(2\pi f_0 t + \phi + \arg\{H(f_0)\})$$

La funzione di trasferimento del sistema (trasformata di Fourier della risposta all'impulso) vale:

$$H(f) = 1 + e^{-j2\pi fT} = e^{-j\pi fT} (e^{j2\pi fT} + e^{-j2\pi fT}) = 2e^{-j\pi fT} \cos(\pi fT)$$

Calcolata in  $f_0 = \frac{1}{4T}$ :

$$H(f_0) = 2e^{-j\pi/4} \cos\left(\frac{\pi}{4}\right) = \sqrt{2}e^{-j\pi/4}$$

$H(f_0)$  ha quindi modulo pari a  $\sqrt{2}$  e fase pari a  $-\pi/4$ :

$$y(t) = \sqrt{2} \cos\left(\frac{\pi}{2T}t + \frac{3}{4}\pi - \frac{\pi}{4}\right) = \sqrt{2} \cos\left(\frac{\pi}{2T}t + \frac{\pi}{2}\right) = -\sqrt{2} \sin\left(\frac{\pi}{2T}t\right)$$

In alternativa, si poteva calcolare  $y(t)$  sostituendo  $x(t)$  in  $y(t) = x(t) + x(t - T)$ :

$$y(t) = \cos(2\pi f_0 t + \phi) + \cos(2\pi f_0(t - T) + \phi)$$

e applicando la formula (disponibile nel formulario)  $\cos \alpha + \cos \beta = 2 \cos\left(\frac{\alpha+\beta}{2}\right) \cos\left(\frac{\alpha-\beta}{2}\right)$ :

$$\begin{aligned} y(t) &= 2 \cos(2\pi f_0 t - \pi f_0 T + \phi) \cos(\pi f_0 T) = 2 \cos\left(2\pi \frac{1}{4T}t - \pi \frac{1}{4T}T + \frac{3}{4}\pi\right) \cos\left(\pi \frac{1}{4T}T\right) \\ &= 2 \cos\left(\frac{\pi}{2T}t - \frac{\pi}{4} + \frac{3}{4}\pi\right) \cos\left(\frac{\pi}{4}\right) = 2 \cos\left(\frac{\pi}{2T}t + \frac{\pi}{2}\right) \frac{\sqrt{2}}{2} = -\sqrt{2} \sin\left(\frac{\pi}{2T}t\right) \end{aligned}$$

Il segnale  $z(t) = y(t) \cdot w(t) = -\sqrt{2} \sin\left(\frac{\pi}{2T}t\right) \text{sinc}\left(\frac{t}{4T}\right)$  è un segnale ad energia finita, con trasformata di Fourier pari a:

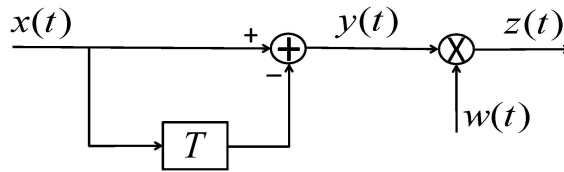
$$Z(f) = -\frac{\sqrt{2}}{2j} \left[ \delta\left(f - \frac{1}{4T}\right) - \delta\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right] * 4Tp_{\frac{1}{4T}}(f) = 2j\sqrt{2}T \left[ p_{\frac{1}{4T}}\left(f - \frac{1}{4T}\right) - p_{\frac{1}{4T}}\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right]$$

Le due porte sono separate spettralmente. Lo spettro di energia vale quindi:

$$S_z(f) = |Z(f)|^2 = 8T^2 \left[ p_{\frac{1}{4T}}\left(f - \frac{1}{4T}\right) + p_{\frac{1}{4T}}\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right]$$

(8) **4b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri il sistema riportato nella seguente figura:



dove  $x(t) = \cos(2\pi f_0 t + \phi)$ , con  $f_0 = \frac{1}{4T}$  e  $\phi = \frac{3}{4}\pi$ , e  $w(t) = \frac{1}{2} \text{sinc}\left(\frac{t}{4T}\right)$ . Calcolare lo spettro di potenza o lo spettro di energia (a seconda della tipologia del segnale) di  $z(t)$ . Quale delle seguenti risposte è corretta?

- Lo spettro di potenza di  $z(f)$  è  $G_z(f) = 4T^2 \left[ \delta\left(f - \frac{1}{4T}\right) - \delta\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right]$
- Lo spettro di energia di  $z(f)$  è  $S_z(f) = 4T^2 p_{\frac{1}{4T}}(f)$
- Nessuna delle altre risposte è corretta
- Lo spettro di energia di  $z(f)$  è  $S_z(f) = 8T^2 \left[ p_{\frac{1}{4T}}\left(f - \frac{1}{4T}\right) + p_{\frac{1}{4T}}\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right]$
- Lo spettro di energia di  $z(f)$  è  $S_z(f) = 2T^2 \left[ p_{\frac{1}{4T}}\left(f - \frac{1}{4T}\right) + p_{\frac{1}{4T}}\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right]$

f. Lo spettro di potenza di  $z(f)$  è  $G_z(f) = 2T^2 \left[ \delta \left( f - \frac{1}{4T} \right) + \delta \left( f + \frac{1}{4T} \right) \right]$

### SOLUZIONE

I segnali  $y(t)$  e  $x(t)$  sono legati dalla relazione:

$$y(t) = x(t) - x(t - T)$$

Il sistema tra  $x(t)$  e  $y(t)$  è LTI, con risposta all'impulso reale:

$$h(t) = \delta(t) - \delta(t - T)$$

La risposta del sistema ad un ingresso sinusoidale è quindi a sua volta una senoide:

$$y(t) = |H(f_0)| \cos(2\pi f_0 t + \phi + \arg\{H(f_0)\})$$

La funzione di trasferimento del sistema (trasformata di Fourier della risposta all'impulso) vale:

$$H(f) = 1 - e^{-j2\pi f T} = e^{-j\pi f T} (e^{j2\pi f T} - e^{-j2\pi f T}) = 2je^{-j\pi f T} \sin(\pi f T)$$

Calcolata in  $f_0 = \frac{1}{4T}$ :

$$H(f_0) = 2je^{-j\pi/4} \sin\left(\frac{\pi}{4}\right) = \sqrt{2}e^{j3\pi/4}$$

$H(f_0)$  ha quindi modulo pari a  $\sqrt{2}$  e fase pari a  $3\pi/4$ :

$$y(t) = \sqrt{2} \cos\left(\frac{\pi}{2T}t + \frac{3}{4}\pi + \frac{\pi}{4}\right) = \sqrt{2} \cos\left(\frac{\pi}{2T}t + \pi\right) = -\sqrt{2} \cos\left(\frac{\pi}{2T}t\right)$$

In alternativa, si poteva calcolare  $y(t)$  sostituendo  $x(t)$  in  $y(t) = x(t) - x(t - T)$ :

$$y(t) = \cos(2\pi f_0 t + \phi) - \cos(2\pi f_0(t - T) + \phi)$$

e applicando la formula (disponibile nel formulario)  $\cos \alpha - \cos \beta = -2 \sin\left(\frac{\alpha + \beta}{2}\right) \sin\left(\frac{\alpha - \beta}{2}\right)$ :

$$\begin{aligned} y(t) &= -2 \sin(2\pi f_0 t - \pi f_0 T + \phi) \sin(\pi f_0 T) = -2 \sin\left(2\pi \frac{1}{4T}t - \pi \frac{1}{4T}T + \frac{3}{4}\pi\right) \sin\left(\pi \frac{1}{4T}T\right) \\ &= -2 \sin\left(\frac{\pi}{2T}t - \frac{\pi}{4} + \frac{3}{4}\pi\right) \sin\left(\frac{\pi}{4}\right) = -2 \sin\left(\frac{\pi}{2T}t + \frac{\pi}{2}\right) \frac{\sqrt{2}}{2} = -\sqrt{2} \cos\left(\frac{\pi}{2T}t\right) \end{aligned}$$

Il segnale  $z(t) = y(t) \cdot w(t) = -\sqrt{2} \cos\left(\frac{\pi}{2T}t\right) \frac{1}{2} \text{sinc}\left(\frac{t}{4T}\right)$  è un segnale ad energia finita, con trasformata di Fourier pari a:

$$Z(f) = -\frac{\sqrt{2}}{4} \left[ \delta\left(f - \frac{1}{4T}\right) + \delta\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right] * 4Tp_{\frac{1}{4T}}(f) = \sqrt{2}T \left[ p_{\frac{1}{4T}}\left(f - \frac{1}{4T}\right) + p_{\frac{1}{4T}}\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right]$$

Le due porte sono separate spettralmente. Lo spettro di energia vale quindi:

$$S_z(f) = |Z(f)|^2 = 2T^2 \left[ p_{\frac{1}{4T}}\left(f - \frac{1}{4T}\right) + p_{\frac{1}{4T}}\left(f + \frac{1}{4T}\right) \right]$$

(9) **5a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri il segnale

$$x(t) = 2 \sum_{n=-\infty}^{\infty} \text{sinc}^2\left(\frac{4}{T}(t - nT)\right).$$

Il segnale  $x(t)$  viene filtrato da un sistema LTI con funzione di trasferimento

$$H(f) = \begin{cases} 1 & \text{se } |f| < \frac{9}{4T} \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

per ottenere il segnale di uscita  $y(t)$  che vale:

- $y(t) = \frac{1}{2} \cos\left(\frac{4\pi}{T}t\right) + \cos\left(\frac{2\pi}{T}t\right)$
- $y(t) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos\left(\frac{2\pi}{T}t\right)$
- $y(t) = \frac{1}{2} + \cos\left(\frac{2\pi}{T}t\right) + \frac{1}{4} \cos\left(\frac{4\pi}{T}t\right)$
- $y(t) = \frac{1}{2} + \frac{3}{4} \cos\left(\frac{2\pi}{T}t\right) + \frac{1}{2} \cos\left(\frac{4\pi}{T}t\right)$
- $y(t) = \frac{1}{2} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \cos\left(\frac{2n\pi}{T}t\right)$

f.  $y(t) = 0 \quad \forall t$

**SOLUZIONE** Il segnale periodico  $x(t)$  ha come trasformata

$$X(f) = 2 \frac{T}{4} \text{tri} \left( \frac{T}{4} f \right) \cdot \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta \left( f - \frac{n}{T} \right) = \frac{1}{2} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \text{tri} \left( \frac{n}{4} \right) \cdot \delta \left( f - \frac{n}{T} \right)$$

Poiché  $H(f)$  é un filtro passabasso che annulla tutte le componenti per  $|f| > \frac{9}{4T}$  restano in uscita solo le delta per  $n = -2, -1, 0, 1, 2$  da cui

$$Y(f) = \frac{1}{2} \left[ \delta(f) + \text{tri} \left( \frac{1}{4} \right) \delta \left( f - \frac{1}{T} \right) + \text{tri} \left( -\frac{1}{4} \right) \delta \left( f + \frac{1}{T} \right) + \text{tri} \left( \frac{1}{2} \right) \delta \left( f - \frac{2}{T} \right) + \text{tri} \left( -\frac{1}{2} \right) \delta \left( f + \frac{2}{T} \right) \right]$$

Siccome  $\text{tri} \left( \frac{1}{4} \right) = \text{tri} \left( -\frac{1}{4} \right) = \frac{3}{4}$  e  $\text{tri} \left( \frac{1}{2} \right) = \text{tri} \left( -\frac{1}{2} \right) = \frac{1}{2}$ :

$$y(t) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \frac{3}{4} \cdot 2 \cos \left( \frac{2\pi}{T} t \right) + \frac{1}{2} \frac{1}{2} \cdot 2 \cos \left( \frac{4\pi}{T} t \right) = \frac{1}{2} + \frac{3}{4} \cos \left( \frac{2\pi}{T} t \right) + \frac{1}{2} \cos \left( \frac{4\pi}{T} t \right)$$

(10) **5b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri il segnale

$$x(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \text{sinc}^2 \left( \frac{2}{T} (t - nT) \right).$$

Il segnale  $x(t)$  viene filtrato da un sistema LTI con funzione di trasferimento

$$H(f) = \begin{cases} 1 & \text{se } |f| < \frac{5}{4T} \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

per ottenere il segnale di uscita  $y(t)$  che vale:

- a.  $y(t) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos \left( \frac{2\pi}{T} t \right)$
- b.  $y(t) = \frac{1}{2} + \frac{3}{4} \cos \left( \frac{2\pi}{T} t \right) + \frac{1}{2} \cos \left( \frac{4\pi}{T} t \right)$
- c.  $y(t) = 0 \quad \forall t$
- d.  $y(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \cos \left( \frac{2n\pi}{T} t \right)$
- e.  $y(t) = \frac{1}{2} \cos \left( \frac{4\pi}{T} t \right)$
- f.  $y(t) = \frac{1}{2} + \frac{1}{4} \cos \left( \frac{4\pi}{T} t \right)$

**SOLUZIONE** Il segnale periodico  $x(t)$  ha come trasformata

$$X(f) = \frac{T}{2} \text{tri} \left( \frac{T}{2} f \right) \cdot \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta \left( f - \frac{n}{T} \right) = \frac{1}{2} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \text{tri} \left( \frac{n}{2} \right) \cdot \delta \left( f - \frac{n}{T} \right)$$

Poiché  $H(f)$  é un filtro passabasso che annulla tutte le componenti per  $|f| > \frac{5}{4T}$  restano in uscita solo le delta per  $n = -1, 0, 1$  da cui

$$Y(f) = \frac{1}{2} \left[ \delta(f) + \text{tri} \left( \frac{1}{2} \right) \delta \left( f - \frac{1}{T} \right) + \text{tri} \left( -\frac{1}{2} \right) \delta \left( f + \frac{1}{T} \right) \right]$$

Siccome  $\text{tri} \left( \frac{1}{2} \right) = \text{tri} \left( -\frac{1}{2} \right) = \frac{1}{2}$ :

$$y(t) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \frac{1}{2} \cdot 2 \cos \left( \frac{2\pi}{T} t \right) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos \left( \frac{2\pi}{T} t \right)$$

(11) **6a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri il segnale a tempo continuo  $y(t) = 2x^2(t-1) \cos(\pi B_x t)$ , in cui  $x(t)$  ha uno spettro  $X(f)$  a banda limitata,

$$X(f) \begin{cases} \neq 0, & \text{if } |f| < B_x \\ = 0, & \text{if } |f| > B_x \end{cases}$$

La minima frequenza di campionamento  $f_s$  (frequenza di Nyquist) che permette la perfetta ricostruzione di  $y(t)$  a partire dai suoi campioni vale

- a.  $f_s = 2B_x$
- b.  $f_s = 5B_x$

- c.  $f_s = 4B_x$
- d.  $f_s = 7B_x$
- e. nessuna delle altre risposte

### SOLUZIONE

La trasformata di fourier di  $w(t) = x^2(t) = x(t) \cdot x(t)$  è pari a  $W(f) = X(f) * X(f)$ . Siccome il supporto della convoluzione tra due segnali è pari alla somma dei supporti, la banda di  $W(f)$  è uguale a  $2B_x$ . Un ritardo temporale non influisce sulla banda del segnale, quindi anche la banda di  $z(t) = w(t-1) = x^2(t-1)$  è uguale a  $2B_x$ .

La trasformata di Fourier di  $y(t)$  vale:

$$Y(f) = 2Z(f) * \frac{1}{2} \left[ \delta \left( f - \frac{1}{2}B_x \right) + \delta \left( f + \frac{1}{2}B_x \right) \right] = Z \left( f - \frac{1}{2}B_x \right) + Z \left( f + \frac{1}{2}B_x \right)$$

La massima frequenza di  $Y(f)$  è  $f_{max} = 2B_x + \frac{1}{2}B_x = \frac{5}{2}B_x$ , da cui  $f_s = 2f_{max} = 5B_x$ .

(12) **6b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri il segnale a tempo continuo  $y(t) = \frac{1}{2}x^2(t+1) \cos(3\pi B_x t)$ , in cui  $x(t)$  ha uno spettro  $X(f)$  a banda limitata,

$$X(f) \begin{cases} \neq 0, & \text{if } |f| < B_x \\ = 0, & \text{if } |f| > B_x \end{cases}$$

La minima frequenza di campionamento  $f_s$  (frequenza di Nyquist) che permette la perfetta ricostruzione di  $y(t)$  a partire dai suoi campioni vale

- a.  $f_s = 10B_x$
- b. Nessuna delle altre risposte
- c.  $f_s = 3B_x$
- d.  $f_s = 7B_x$
- e.  $f_s = 5B_x$

### SOLUZIONE

La trasformata di fourier di  $w(t) = x^2(t) = x(t) \cdot x(t)$  è pari a  $W(f) = X(f) * X(f)$ . Siccome il supporto della convoluzione tra due segnali è pari alla somma dei supporti, la banda di  $W(f)$  è uguale a  $2B_x$ . Un ritardo temporale non influisce sulla banda del segnale, quindi anche la banda di  $z(t) = w(t+1) = x^2(t+1)$  è uguale a  $2B_x$ .

La trasformata di Fourier di  $y(t)$  vale:

$$Y(f) = \frac{1}{2}Z(f) * \frac{1}{2} \left[ \delta \left( f - \frac{3}{2}B_x \right) + \delta \left( f + \frac{3}{2}B_x \right) \right] = \frac{1}{4}Z \left( f - \frac{3}{2}B_x \right) + Z \left( f + \frac{3}{2}B_x \right)$$

La massima frequenza di  $Y(f)$  è  $f_{max} = 2B_x + \frac{3}{2}B_x = \frac{7}{2}B_x$ , da cui  $f_s = 2f_{max} = 7B_x$ .

(13) **7a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Un sistema LTI a tempo discreto è descritto dalla seguente relazione ingresso/uscita:

$$y(n) = x(n) + \frac{1}{2}x(n-1) + \frac{1}{4}y(n-2)$$

Quanto vale il modulo della funzione di trasferimento  $H(e^{j2\pi f})$  del sistema?

- a.  $H(e^{j2\pi f})$  non esiste
- b.  $|H(e^{j2\pi f})| = \sqrt{\frac{5+4\cos(2\pi f)}{5+4\cos(4\pi f)}}$
- c.  $|H(e^{j2\pi f})| = \frac{2}{\sqrt{5+4\cos(2\pi f)}}$
- d.  $|H(e^{j2\pi f})| = \frac{2}{\sqrt{5-4\cos(2\pi f)}}$
- e. Nessuna delle altre risposte è corretta
- f.  $|H(e^{j2\pi f})| = \sqrt{\frac{5+4\cos(2\pi f)}{5-4\cos(4\pi f)}}$

**SOLUZIONE** La trasformata zeta della relazione ingresso uscita vale:

$$Y(z) = X(z) + \frac{1}{2}X(z)z^{-1} + \frac{1}{4}Y(z)z^{-2}$$

Quindi:

$$Y(z) - \frac{1}{4}Y(z)z^{-2} = X(z) + \frac{1}{2}X(z)z^{-1}$$

$$Y(z) \left[ 1 - \frac{1}{4}z^{-2} \right] = X(z) \left[ 1 + \frac{1}{2}z^{-1} \right]$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{1}{4}z^{-2}} = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right) \left(1 + \frac{1}{2}z^{-1}\right)} = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}$$

Siccome  $H(e^{j2\pi f}) = H(z)|_{z=e^{j2\pi f}}$ :

$$H(e^{j2\pi f}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j2\pi f}}$$

Il suo modulo quadro vale:

$$|H(e^{j2\pi f})|^2 = H(e^{j2\pi f}) \cdot H^*(e^{j2\pi f}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j2\pi f}} \cdot \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{j2\pi f}} =$$

$$= \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j2\pi f} - \frac{1}{2}e^{j2\pi f} + \frac{1}{4}} = \frac{1}{\frac{5}{4} - \cos(2\pi f)} = \frac{4}{5 - 4\cos(2\pi f)}$$

La risposta corretta è quindi:

$$|H(e^{j2\pi f})| = \frac{2}{\sqrt{5 - 4\cos(2\pi f)}}$$

(14) **7b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Un sistema LTI a tempo discreto è descritto dalla seguente relazione ingresso/uscita:

$$y(n) = x(n) - \frac{1}{2}x(n-1) + \frac{1}{4}y(n-2)$$

Quanto vale il modulo della funzione di trasferimento  $H(e^{j2\pi f})$  del sistema?

- a.  $|H(e^{j2\pi f})| = \frac{2}{\sqrt{5 - 4\cos(2\pi f)}}$
- b.  $|H(e^{j2\pi f})| = \sqrt{\frac{5 - 4\cos(2\pi f)}{5 + 4\cos(4\pi f)}}$
- c.  $|H(e^{j2\pi f})| = \sqrt{\frac{5 - 4\cos(2\pi f)}{5 - 4\cos(4\pi f)}}$
- d.  $|H(e^{j2\pi f})| = \frac{2}{\sqrt{5 + 4\cos(2\pi f)}}$
- e. Nessuna delle altre risposte è corretta
- f.  $H(e^{j2\pi f})$  non esiste

**SOLUZIONE** La trasformata zeta della relazione ingresso uscita vale:

$$Y(z) = X(z) - \frac{1}{2}X(z)z^{-1} + \frac{1}{4}Y(z)z^{-2}$$

Quindi:

$$Y(z) - \frac{1}{4}Y(z)z^{-2} = X(z) - \frac{1}{2}X(z)z^{-1}$$

$$Y(z) \left[ 1 - \frac{1}{4}z^{-2} \right] = X(z) \left[ 1 - \frac{1}{2}z^{-1} \right]$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{1}{4}z^{-2}} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right) \left(1 + \frac{1}{2}z^{-1}\right)} = \frac{1}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}$$

Siccome  $H(e^{j2\pi f}) = H(z)|_{z=e^{j2\pi f}}$ :

$$H(e^{j2\pi f}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{2}e^{-j2\pi f}}$$

Il suo modulo quadro vale:

$$|H(e^{j2\pi f})|^2 = H(e^{j2\pi f}) \cdot H^*(e^{j2\pi f}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{2}e^{-j2\pi f}} \cdot \frac{1}{1 + \frac{1}{2}e^{j2\pi f}} =$$

$$= \frac{1}{1 + \frac{1}{2}e^{-j2\pi f} + \frac{1}{2}e^{j2\pi f} + \frac{1}{4}} = \frac{1}{\frac{5}{4} + \cos(2\pi f)} = \frac{4}{5 + 4\cos(2\pi f)}$$

La risposta corretta è quindi:

$$|H(e^{j2\pi f})| = \frac{2}{\sqrt{5 + 4\cos(2\pi f)}}$$

(15) **8a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

La risposta all'impulso di un sistema numerico vale:

$$h(n) = \delta(n) + \frac{1}{3} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n-1)$$

All'ingresso del sistema viene inserito il segnale:

$$x(n) = \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$$

Quanto vale il segnale  $y(n)$  in uscita dal sistema?

- a. Nessuna delle altre risposte è corretta
- b.  $y(n) = \frac{1}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n) + \frac{3}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n)$
- c.  $y(n) = \frac{5}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n) - \frac{1}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$
- d.  $y(n) = \frac{1}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n) + \frac{3}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$
- e.  $y(n) = \frac{5}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n) - \frac{1}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n)$

**SOLUZIONE** La trasformata zeta di  $x(n)$  vale:

$$X(z) = \frac{1}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}}$$

$h(n)$  si può scrivere come:

$$h(n) = \delta(n) + \frac{1}{3} \frac{3}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^{n-1} u(n-1)$$

Applicando la proprietà del ritardo, si può ricavare la sua trasformata zeta:

$$H(z) = 1 + \frac{1}{3} \frac{3}{4} z^{-1} \frac{1}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} = \frac{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{4}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}}$$

Moltiplicando  $X(z)$  e  $H(z)$  si ottiene:

$$Y(z) = X(z) \cdot H(z) = \frac{1}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}} \cdot \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{(1 - \frac{3}{4}z^{-1})(1 + \frac{1}{4}z^{-1})}$$

$Y(z)$  ha due poli semplici e può essere scomposta con il metodo dei residui:

$$Y(z) = \frac{R_1}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} + \frac{R_2}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}}$$

con:

$$R_1 = Y(z) \cdot \left(1 - \frac{3}{4}z^{-1}\right) \Big|_{z=\frac{3}{4}} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}} \Big|_{z=\frac{3}{4}} = \frac{1 - \frac{1}{2} \frac{4}{3}}{1 + \frac{1}{4} \frac{4}{3}} = \frac{1/3}{4/3} = \frac{1}{4}$$
$$R_2 = Y(z) \cdot \left(1 + \frac{1}{4}z^{-1}\right) \Big|_{z=-\frac{1}{4}} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} \Big|_{z=-\frac{1}{4}} = \frac{1 - \frac{1}{2}(-4)}{1 - \frac{3}{4}(-4)} = \frac{3}{4}$$

Antitrasformando:

$$y(n) = \frac{1}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n) + \frac{3}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$$

(16) **8b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

La risposta all'impulso di un sistema numerico vale:

$$h(n) = \delta(n) + \frac{5}{3} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n-1)$$

All'ingresso del sistema viene inserito il segnale:

$$x(n) = \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$$

Quanto vale il segnale  $y(n)$  in uscita dal sistema?

- a.  $y(n) = \frac{5}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n) - \frac{1}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$



- b.  $y(n) = \frac{1}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n) + \frac{3}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n)$   
 c.  $y(n) = \frac{5}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n) - \frac{1}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n)$   
 d. Nessuna delle altre risposte è corretta  
 e.  $y(n) = \frac{1}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n) + \frac{3}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$

**SOLUZIONE** La trasformata zeta di  $x(n)$  vale:

$$X(z) = \frac{1}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}}$$

$h(n)$  si può scrivere come:

$$h(n) = \delta(n) + \frac{5}{3} \frac{3}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^{n-1} u(n-1)$$

Applicando la proprietà del ritardo, si può ricavare la sua trasformata zeta:

$$H(z) = 1 + \frac{5}{3} \frac{3}{4} z^{-1} \frac{1}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} = \frac{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{5}{4}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}}$$

Moltiplicando  $X(z)$  e  $H(z)$  si ottiene:

$$Y(z) = X(z) \cdot H(z) = \frac{1}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}} \cdot \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{(1 - \frac{3}{4}z^{-1})(1 + \frac{1}{4}z^{-1})}$$

$Y(z)$  ha due poli semplici e può essere scomposta con il metodo dei residui:

$$Y(z) = \frac{R_1}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} + \frac{R_2}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}}$$

con:

$$R_1 = Y(z) \cdot \left(1 - \frac{3}{4}z^{-1}\right) \Big|_{z=\frac{3}{4}} = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{1 + \frac{1}{4}z^{-1}} \Big|_{z=\frac{3}{4}} = \frac{1 + \frac{1}{2} \frac{4}{3}}{1 + \frac{1}{4} \frac{4}{3}} = \frac{5/3}{4/3} = \frac{5}{4}$$

$$R_2 = Y(z) \cdot \left(1 + \frac{1}{4}z^{-1}\right) \Big|_{z=-\frac{1}{4}} = \frac{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - \frac{3}{4}z^{-1}} \Big|_{z=-\frac{1}{4}} = \frac{1 - \frac{1}{2}(-4)}{1 - \frac{3}{4}(-4)} = \frac{-1}{4} = -\frac{1}{4}$$

Antitrasformando:

$$y(n) = \frac{5}{4} \left(\frac{3}{4}\right)^n u(n) - \frac{1}{4} \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$$

(17) **9a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

E' dato un processo casuale  $X(t)$  con densità di probabilità  $f_X(x, t)$  uniforme nell'intervallo  $[-1, 1]$  e autocorrelazione  $R_X(t_1, t_2) = 0$  se  $|t_1 - t_2| > T$ . Calcolare la varianza di una variabile casuale ottenuta da  $X(t)$  come  $Y(t_1) = X(t_1) + X(t_1 + 3T)$ .

- a.  $\frac{1}{10}$   
 b. Non ci sono dati sufficienti per calcolarla  
 c. 2  
 d. E' una funzione del tempo  
 e.  $\frac{2}{3}$   
 f.  $\frac{T}{2}$

**SOLUZIONE**

Si noti che il processo  $X(t)$  non é necessariamente WSS. Sappiamo pero che é strettamente stazionario del prim'ordine perché  $f_X(x, t)$  non dipende dal tempo. La media vale

$$\mu_x = \int_{-1}^1 \frac{1}{2} p dp = 0$$

Il valore quadratico medio vale:

$$s_x = \int_{-1}^1 \frac{1}{2} p^2 dp = \frac{1}{3}$$

Calcoliamo

$$\sigma_Y^2 = E\{Y^2(t_1)\} - E^2\{Y(t_1)\}$$

$$E\{Y(t_1)\} = E\{X(t_1) + X(t_1 + 3T)\} = E\{X(t_1)\} + E\{X(t_1 + 3T)\} = 0 + 0 = 0$$

$$E\{Y^2(t_1)\} = E\{(X(t_1) + X(t_1 + 3T))^2\} = E\{X^2(t_1)\} + E\{X^2(t_1 + 3T)\} + 2E\{X(t_1)X(t_1 + 3T)\} = 2s_x^2 + 2R_X(t_1, t_1 + 3T)$$

Sappiamo che l'ultimo termine é nullo ( $|t_1 - t_2| = 3T > T$ ), quindi  $\sigma_Y^2 = E\{Y^2(t_1)\} = 2 \cdot \frac{1}{3} = \frac{2}{3}$ .

(18) **9b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

E' dato un processo casuale  $X(t)$  con densità di probabilità  $f_X(x, t)$  uniforme nell'intervallo  $[-2, 2]$  e autocorrelazione  $R_X(t_1, t_2) = 0$  se  $|t_1 - t_2| > T$ . Calcolare la varianza di una variabile casuale ottenuta da  $X(t)$  come  $Y(t_1) = X(t_1) + 2X(t_1 + 2T)$ .

- a.  $\frac{20}{3}$
- b. Non ci sono dati sufficienti per calcolarla
- c. E' una funzione del tempo
- d. 4
- e.  $\frac{2T}{5}$
- f.  $\frac{2}{3}$

**SOLUZIONE**

Si noti che il processo  $X(t)$  non é necessariamente WSS. Sappiamo pero che é strettamente stazionario del prim'ordine perché  $f_X(x, t)$  non dipende dal tempo. La media vale

$$\mu_x = \int_{-2}^2 \frac{1}{2} p dp = 0$$

Il valore quadratico medio vale:

$$s_x = \int_{-2}^2 \frac{1}{4} p^2 dp = \frac{4}{3}$$

Calcoliamo

$$\sigma_Y^2 = E\{Y^2(t_1)\} - E^2\{Y(t_1)\}$$

$$E\{Y(t_1)\} = E\{X(t_1) + 2X(t_1 + 2T)\} = E\{X(t_1)\} + 2E\{X(t_1 + 2T)\} = 0 + 0 = 0$$

$$E\{Y^2(t_1)\} = E\{(X(t_1) + 2X(t_1 + 2T))^2\} = E\{X^2(t_1)\} + 4E\{X^2(t_1 + 2T)\} + 2E\{X(t_1)X(t_1 + 2T)\} = 5s_x^2 + 2R_X(t_1, t_1 + 2T)$$

Sappiamo che l'ultimo termine é nullo ( $|t_1 - t_2| = 2T > T$ ), quindi  $\sigma_Y^2 = E\{Y^2(t_1)\} = 5 \cdot \frac{4}{3} = \frac{20}{3}$ .

(19) **10a** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri un rumore gaussiano bianco  $n(t)$  ed un processo  $y(t) = h(t) * n(t) + n(t)$ , dove  $h(t)$  è la risposta all'impulso di un sistema LTI stabile. Dire quale delle seguenti affermazioni è falsa.

- a.  $y(t)$  è bianco
- b.  $y(t)$  è a varianza infinita
- c.  $y(t)$  è gaussiano a valore medio nullo
- d.  $y(t)$  è stazionario

**SOLUZIONE** L'affermazione falsa é " $y(t)$  è bianco." Infatti il filtraggio di  $n(t)$  tramite il filtro  $h(t)$  fa sì che lo spettro di potenza in uscita dal filtro non sia costante.

(20) **10b** RISPOSTA MULTIPLA Una sola alternativa

Si consideri un rumore gaussiano bianco  $n_1(t)$ , un altro rumore gaussiano bianco  $n_2(t)$  indipendente da  $n_1(t)$  ed un processo  $y(t) = h(t) * n_1(t) + n_2(t)$ , dove  $h(t)$  è la risposta all'impulso di un sistema LTI stabile. Dire quale delle seguenti affermazioni è falsa.

- a.  $y(t)$  è gaussiano a valore medio nullo
- b.  $y(t)$  è a varianza infinita
- c.  $y(t)$  è stazionario
- d.  $E\{y(t_1)y(t_2)\} = 0$  per  $t_1 \neq t_2$

**SOLUZIONE** L'affermazione falsa é " $E\{y(t_1)y(t_2)\} = 0$  per  $t_1 \neq t_2$ .", che equivale a dire che  $E\{y(t_1)y(t_2)\} = K\delta(t_2 - t_1)$ . Infatti il filtraggio di  $n_1(t)$  tramite il filtro  $h(t)$  fa sì che l'autocorrelazione in uscita dal filtro non sia più una delta (e lo spettro di potenza in uscita non sia più costante).

Punteggio complessivo: 20