SPAZIO VETTORIALE DI SEGNALI A ENERGIA FINITA

PRODOTTO INTERNO

$$oxed{\left\langle \; x(t),\; y(t) \;
angle = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) y(t) \; dt
ight.}$$

NORMA

$$oxed{||x(t)|| = \sqrt{\langle \ x(t), \ y(t) \
angle} = \sqrt{E_x}}$$

 E_x energia del segnale

BASE ORTONORMALE

Una base ortonormale di uno spazio vettoriale è un insieme di vettori (segnali) $x_1(t), \ldots, x_n(t)$ t.c.

e inoltre deve valere che il generico segnale $y(t) \in V$ sia scrivibile come

$$egin{cases} y(t) = \sum_{n=1}^{N} lpha_n x_n(t) \ lpha_i = \langle \ y(t), \ x_i(t) \
angle \end{cases}$$

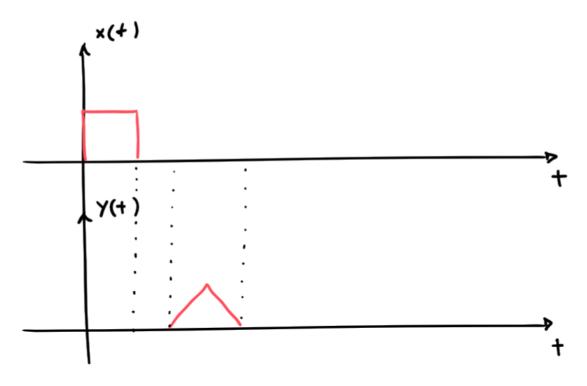
I vettori sono ortogonali in quanto il prodotto interno (scalare) da 0, sono normali in quanto il modulo di ogni vettore è 1

Es:

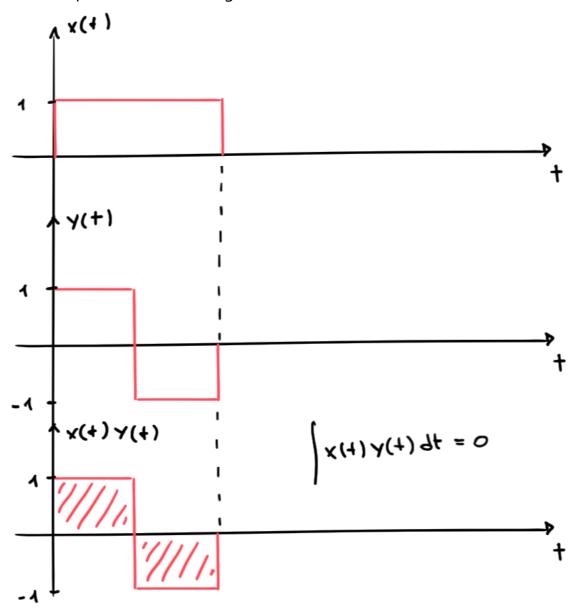
$$\int_{-\infty}^{\infty} x(t)y(t) \; dt = 0$$

questo caso si verifica

• se i due segnali hanno sostegni diversi (se sono non nulli in momenti diversi, il prodotto dei segnali sarà sempre nullo); in questo caso i segnali hanno supporto disgiunto



• se l'area del prodotto dei due segnali è nulla



SOTTOSPAZIO GENERATO DA UN INSIEME DI N SEGNALI A ENERGIA FINITA

Dati n segnali $s_1(t), \ldots, s_n(t)$, il sottospazio generato da questi segnali è l'insieme dei vettori (compresi quelli ottenuti da operazioni tra vettori):

$$s(t) = \sum_{n=1}^N lpha_n s_n(t), \qquad lpha_n \in \mathbb{R}, \quad orall n$$

I vettori <mark>non sono per forza ortonormali</mark>

Perchè si tratti di un sottospazio vettoriale bisogna che sia chiuso per le operazioni di somma e prodotto

$$x(t)+y(t)=\sum_n lpha_n s_n(t)+\sum_n eta_n s_n(t)=\sum_n (lpha_n+eta_n) s_n(t)$$

Partendo da segnali che generano un sottospazio, posso descrivere il sottospazio con una base ortonormale di dimensione $I \leq N, \ \phi_1(t), \dots, \phi_I(t)$

$$x(t) \iff x = [x1, \ldots, x_I]$$
 $x(t) = \sum_{i=1}^{I} x_i \phi_i(t)$

PRODOTTO INTERNO NEI DUE SPAZI

 $\langle \ x(t), \ y(t) \ \rangle$ con x(t) e y(t) nel sottospazio $\{\phi_1(t), \dots, \phi_I(t)\}$

$$x_i = \langle \ x(t), \ \phi_i(t) \
angle$$

$$y_i = \langle \ y(t), \ \phi_i(t) \
angle$$

$$egin{aligned} \langle \ x(t), \ y(t) \
angle &= \langle \sum_{i=1}^{I} \left(x_i \phi_i(t)
ight), \ \sum_{i=1}^{I} \left(y_i \phi_i(t)
ight)
angle \ &= \sum_{i=1}^{I} \left(\sum_{j=1}^{I} \langle \ x_i \phi_i(t), \ y_j \phi_j(t) \
angle
ight) \ &=^{*0} \sum_{i=1}^{I} \left(\sum_{j=1}^{I} x_i y_j \ \langle \ \phi_i(t), \ \phi_j(t) \
angle
ight) \ &=^{*1} \sum_{i=1}^{I} \left(x_i y_i \ \langle \ \phi_i(t), \ \phi_i(t) \
angle
ight) \ &= \langle \ x, \ y \
angle \end{aligned}$$

prodotto interno nello spazio euclideo.

*0: per linearità

*1: ortogonalità dei segnali della base

*2: normalizzazione dei segnali della base

ENERGIA

$$E_x = \langle \ x(t), \ x(t) \
angle = \sum_{i=1}^I x_i^2$$

NORMA

$$||x(t)||=\sqrt{E_x}=\sqrt{\sum_{i=1}^I x_i^2}=||\underline{x}||$$

DISTANZA

 $\label{limit} $$ d^2(x(t),y(t)) &= \|x(t)-y(t)\|^2 \le \inf_{-\infty}^{\infty} \|x(t)-y(t)\|^2 \le \inf_{-\infty}^{\infty}^{\infty} \|x(t)-y(t)\|^2 \le \inf_{-\infty}^{\infty} \|x(t)-y$