

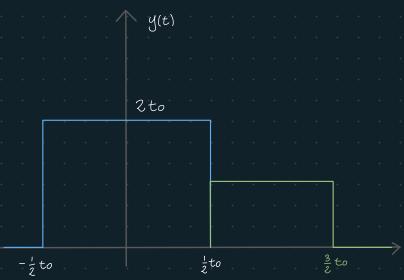
```
Q_4 Modulo della risposta in frequenza A : \chi(t) \rightleftharpoons A : \chi(f) \rightleftharpoons X(f) Per prima cosa dobbi amo calcolare Y(f) Tenendo a mente \chi(t-To) \rightleftharpoons \chi(f) e
   -0 \quad Y(f) = 2X(f) + X(f) e^{-J2\pi f to}
        La risposta in freq e H(f) = D sappiano che : Y(f) = X(f) \cdot H(f) = D \cdot H(f) = \frac{Y(f)}{X(f)}
              =0 \quad H(f) = \frac{2 \times (f)}{\times (f)} + \frac{\times (f)}{\times (f)} = \frac{-J \times \pi f to}{-D} + \frac{-J \times \pi f to}{\times (complesso})
          Il modulo di un numero complesso dipende dalla sua forma, ma in generale |a+ib|= \laz+b^2
                   Siccome = cos(2\pifto)-jsin(2\pifto) -0 H(f)= 2 + cos(2\pifto) sin(2\pifto)
                    ottenia mo |f(f)| = \sqrt{\left[2 + \cos(2\pi f t_0)\right]^2 + \sin^2(2\pi f t_0)} = \sqrt{4 + \cos^2(2\pi f t_0) + 4\cos(2\pi f t_0) + \sin^2(2\pi f t_0)}
          Sappiamo che \cos^2(w) + \sin^2(w) = 1
             -D \ 5 + 4 cos(2πfto)
 Q_2A: Consideriamo in in put x(t) = T(\frac{t}{t_0}) calcolare y(t)
  -D Siccome abbia no gial H(f) Trasformiano \chi(t) AT(\frac{t}{to}) \Longrightarrow Ato Sinc (fto)
        -0 T(\frac{t}{t_0}) \rightleftharpoons to Sinc (fto)
           T\left(\frac{t}{t_0}\right) \rightleftharpoons to Sinc\left(fto\right)
= 0 \quad Sappia mo che \quad Y(f) = X(f) \quad H(f) = to Sinc\left(fto\right) \cdot \left[2 + e^{-J2\pi fto}\right] = 2 to Sinc\left(fto\right) + to Sinc\left(fto\right) e
         Per trovare y(t) dobbia me trasforma re tenendo a mente le proprieta
                                        \begin{cases} X(f) \stackrel{-Jz\pi f To}{e} & \chi(t-to) \\ \text{A Sinc } \binom{2Bf}{e} & \frac{A}{2B} \pi(\frac{t}{2B}) \end{cases} Siccome Ato Sinc (ft) \rightleftharpoons A \pi(\frac{f}{to})
 Time 24 (Q,+Q2A)
      Sappia mo che S_y = |Y(f)|^2, sicco me abhi a mo gia Y(f) ci ba sta solo calcolore il mod quodno
     |Y(f)|^2 = |Y(f)|^2 + |Y(f)|^2 = \left[2 \cos (ft_0) + \cos (ft
    = 4to Sinc (fto) + 2to Sinc (fto) e + 2to Sinc (fto) e + to Sinc (fto) - D due fa sori:
 = 4 to Sinc<sup>2</sup>(fto)+to sinc<sup>2</sup>(fto)+2to sinc(fto) ( 2πfto - J2πfto ) - 0 2 cos (2πfto)
 = 5 to 2 Sinc2 (fto) + 2 to Sinc (fto) cos (27 fto)
```

Consideriamo il sistema caratterizzato dalla vel in-out $y(t) = 2x(t) + x(t-t_0)$

$$y(t) = 2\pi \left(\frac{t}{t_0}\right) + \pi \left(\frac{t - t_0}{t_0}\right)$$

Per trovare ali estremi di $T(\frac{t \cdot t_0}{t_0})$

 $t_0 - \frac{1}{2}t_0 = \frac{1}{2}t_0$, $t_0 + \frac{1}{2}t_0 = \frac{3}{2}t_0$



Procedura alternativa

Abbiamo H(f), x(t) e dobbiamo trovare Sy(f)

$$-0$$
 Sy(f) = $|Y(f)|^2$ ma $Y(f) = X(f) + H(f) = 0$ Sy(f) = $|X(f)| + H(f)|^2$

Trovia mo $\chi(f) = \chi(t) = \pi\left(\frac{t}{t_0}\right) \Longrightarrow t_0 \operatorname{Sinc}\left(\frac{t}{t_0}\right)$

$$=0 \text{ Sy}(f) = \left| \text{ to Sinc}\left(\frac{f}{to}\right) \left[2 + e^{-J2\pi f to} \right] \right|^{2} = \left| 2 \text{ to Sinc}\left(\frac{f}{t}\right) + \text{ to } e^{-J2\pi f to} \right|^{2}$$

=
$$\log (f) = 4t_0^2 \operatorname{Sinc}^2(\frac{t}{t}) + 2t_0^2 \operatorname{Sinc}(\frac{t}{t_0}) e + 2t_0^2 \operatorname{Sinc}(\frac{t}{t_0}) e + t_0^2$$

$$= 0 \, \operatorname{Sy}(f) = 2 t_o^2 \operatorname{SiNC}\left(\frac{f}{t_o}\right) \left[e^{\int 2\pi f t_o} + e^{\int 2\pi f t_o}\right] + 6 t_o^2 \operatorname{Sinc}^2\left(\frac{f}{t}\right) + t_o^2$$

=
$$4 t_0^2 \operatorname{Sinc}(\frac{t}{t_0}) \cos(2\pi f t_0) + 6 t_0^2 \operatorname{Sinc}^2(\frac{t}{t_0}) + t_0$$
 = escono 2 risultati leggermente diversi (?)