

Teoria ed Elaborazione dei Segnali
02MOOOA
Prof.ssa Gabriella Bosco
Prof. Fabio Dovis

Francesco Abrami - s310570

A.A. 2025 - 2026

Versione: 1.16.2 - 04-12-2025



**Politecnico
di Torino**

Indice

| | | |
|-------|---|---|
| 0.1 | Esercitazione 4 - 4/12/2025 | 3 |
| 0.1.1 | Esercizio 1 - Risposta all'impulso del filtro numerico | 3 |
| 0.1.2 | Esercizio 2 - Analisi filtro FIR I | 5 |
| 0.1.3 | Esercizio 3 - Analisi sistema LTI a tempo discreto I | 8 |
| 0.1.4 | Esercizio 4 - Analisi sistema LTI a tempo discreto II | 8 |
| 0.1.5 | Esercizio 5 - Analisi filtro FIR II | 8 |
| 0.1.6 | Esercizio 6 - Analisi funzione di trasferimento | 9 |
| 0.1.7 | Esercizio 7 - Funzione di trasferimento dato un segnale | 9 |

0.1 Esercitazione 4 - 4/12/2025

0.1.1 Esercizio 1 - Risposta all'impulso del filtro numerico

Calcolare la risposta all'impulso del filtro numerico specificato dalla seguente equazione ricorsiva:

$$y[n] = x[n] - x[n-1] + \frac{3}{2} \cdot y[n-1]$$

Iniziamo la risoluzione di questo esercizio andando a disegnare il circuito che implementa il filtro numerico rappresentato sopra. Come possiamo vedere l'uscita del filtro è composta dalla sommatoria dello stesso segnale in ingresso da una sua copia ritardata di un campione e da una reazione amplificata del campione precedente. Ottenute queste informazioni possiamo rappresentare il circuito equivalente del filtro numerico come di seguito in figura:

Fatto ciò possiamo andare a calcolare la risposta all'impulso del filtro numerico in due modi diversi: come prodotto di convoluzione oppure attraverso la trasformata Z. Di seguito andremo ad usare entrambi i modi.

Iniziamo ora andando ad usare la trasformata Z. Come prima cosa andiamo a fare la trasformata del filtro, ottenendo che:

$$Z\{y[n]\} = Y(z) = X(z) - X(z) \cdot z^{-1} + \frac{3}{2}Y(z) \cdot z^{-1}$$

Arrivati a questo punto possiamo andare a portare tutti i termini $Y(z)$ al primo membro effettuando un raccoglimento, si ottiene che:

$$Y(z) \left[1 - \frac{3}{2} \cdot z^{-1}\right] = X(z) [1 - z^{-1}]$$

Ricordando ora che:

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)}$$

Si ottiene che:

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

Separo il risultato ottenuto in due frazioni sottratte tra di loro nel modo seguente:

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

Arrivati a questo punto possiamo andare ad antitrasformare il risultato ottenuto per avere la risposta all'impulso $h(n)$. Come possiamo vedere, le frazioni ottenute sopra, sono simili tra loro a differenza di un termine z^{-1} il quale introdurrà un ritardo di un campione. A questo punto utilizzando la seguente relazione, disponibile sulle tavole andiamo ad antitrasformare:

$$\frac{1}{1 - \alpha \cdot z^{-1}} = \alpha^n \cdot u[n]$$

Otteniamo che:

$$\frac{1}{1 - \frac{3}{2} \cdot z^{-1}} = \left(\frac{3}{2}\right)^n \cdot u[n]$$

Mentre che:

$$\frac{z^{-1}}{1 - \frac{3}{2} \cdot z^{-1}} = \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Otteniamo infine che:

$$h(n) = \left(\frac{3}{2}\right)^n \cdot u[n] - \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Possiamo inoltre riscrivere la soluzione ottenuta in funzione di $[n-1]$ andando a interpretare $u[n]$ nel seguente modo:

$$u[n] = \delta[n] + u[n-1]$$

Si ottiene che:

$$h(n) = \left(\frac{3}{2}\right)^n \cdot [\delta[n] + u[n-1]] - \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Riscrivo la prima potenza in termini di $[n-1]$:

$$h(n) = \left(\frac{3}{2}\right) \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot [\delta[n] + u[n-1]] - \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Esplicito i prodotti:

$$h(n) = \left(\frac{3}{2}\right) \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot \delta[n] + \left(\frac{3}{2}\right) \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1] - \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

A questo punto posso andare a semplificare il primo termine in quanto $\delta[n]$ è non nulla solo in $n = 0$. Quando la condizione di verifica le due frazioni si elidono lasciandoci la sola delta. Otteniamo che:

$$h(n) = \delta[n] + \left(\frac{3}{2}\right) \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1] - \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Effettuo il raccoglimento al termine rimanente, ottengo che:

$$h(n) = \delta[n] + \left(\frac{3}{2} - 1\right) \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Semplificando e svolgendo i calcoli ottengo che:

$$h[n] = \delta[n] + \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Ottenuto questo risultato andiamo ora ed effettuare il procedimento operando nel dominio del tempo discreto.

Come prima cosa ricordiamo che la risposta all'impulso altro non è che il segnale prodotto in uscita da un sistema, in questo caso il filtro, quando viene posta un'impulso al suo ingresso. Inoltre poniamo come ipotesi che

Detto ciò e fatte le opportune premesse andiamo a sostituire $x[n]$ con la sequenza desiderata ovvero $\delta[n]$. Ricordiamo inoltre che la reazione si trasforma anch'essa contribuendo a sua volta come risposta all'impulso.

Otteniamo dunque che:

$$h[n] = \delta[n] - \delta[n-1] + \frac{3}{2} \cdot h[n-1]$$

Andiamo ora a calcolare la risposta all'impulso in modo ricorsivo come di seguito:

$$h[0] = \delta[0] - \delta[-1] + \frac{3}{2} \cdot h[-1] = 1 - 0 + 0 = 1$$

$$h[1] = \delta[1] - \delta[0] + \frac{3}{2} \cdot h[0] = 0 - 1 + \frac{3}{2} = \frac{1}{2}$$

$$h[2] = \delta[2] - \delta[1] + \frac{3}{2} \cdot h[1] = 0 - 0 + \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{2}$$

$$h[3] = \delta[3] - \delta[2] + \frac{3}{2} \cdot h[2] = 0 - 0 + \left(\frac{3}{2}\right)^2 \cdot \frac{1}{2}$$

Dopo alcuni passaggi possiamo notare che con il proseguire dei passi il risultato risulta essere pari a:

$$h[n] = \delta[n] + \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1}$$

In particolare la sequenza $\delta[n]$ ha il solo scopo di portare il risultato ad uno con in $n = 0$. Dobbiamo ora fare una sola ultima aggiunta in quanto nelle premesse avevamo ipotizzato che la risposta all'impulso fosse nulla per ogni campione $n < 0$. In altri termini abbiamo ipotizzato che il sistema fosse scarico. Per risolvere questo problema andiamo a moltiplicare quanto ottenuto per una sequenza gradino ritardata di un solo campione.

Si ottiene che:

$$h[n] = \delta[n] + \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^{n-1} \cdot u[n-1]$$

Arrivati a questo punto notiamo come il risultato ottenuto ora sia analogo a quello ottenuto in precedenza dimostrando la validità di entrambi i processi.

0.1.2 Esercizio 2 - Analisi filtro FIR I

Dato il filtro FIR:

$$y[n] = x[n] - x[n-4]$$

- 1) Calcolare e disegnare il modulo e la fase della funzione di trasferimento $H(f) = H(e^{2j\pi f})$

2) Calcolare la sequenza in uscita dal filtro quando in ingresso abbiamo la sequenza:

$$x[n] = \cos\left[\frac{\pi}{2}n\right] + \cos\left[\frac{\pi}{4}n\right]$$

3) Giustificare il risultato di 2) utilizzando il risultato di 1)

Iniziamo la risoluzione di questo esercizio andando a disegnare il circuito equivalente del filtro. Riportiamo di seguito il risultato ottenuto.

A questo punto possiamo andare a calcolare la funzione di trasferimento utilizzando la relazione vista in precedenza:

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)}$$

Dove $Y(z)$ è la trasformata Z del filtro che è pari a:

$$Z\{x[n]\} = Y(z) = X(z) = X(z) \cdot z^{-4}$$

Otteniamo in modo immediato che:

$$H(z) = 1 - z^{-4}$$

A questo punto non ci rimane che andare a calcolare la funzione di trasferimento alla frequenza richiesta:

$$H(f) = H(e^{j2\pi f}) = 1 - z^{-4} \Big|_{e^{j2\pi f}}$$

Si ottiene che:

$$H(e^{j2\pi f}) = 1 - z^{-j8\pi f}$$

Possiamo riscrivere il risultato come somma di sinusoidi secondo le proprietà dei numeri complessi, otteniamo che:

$$H(e^{j2\pi f}) = 1 - \cos(8\pi f) + j \cdot \sin(8\pi f)$$

Così facendo abbiamo esplicitato parte reale e parte immaginaria che risultano essere rispettivamente i primi due termini e il terzo termine moltiplicato per l'unità immaginaria j .

A questo punto calcoliamo il modulo e la fase. Calcolo il modulo quadro come somma dei quadrati delle parti reali ed immaginarie.

$$|H(e^{j2\pi f})|^2 = [1 - \cos(8\pi f)]^2 + \sin^2(8\pi f)$$

$$|H(e^{j2\pi f})|^2 = 1 - 2\cos(8\pi f) + \cos^2(8\pi f) + \sin^2(8\pi f)$$

Semplificando le funzioni trigonometriche elevate a quadrato ottengo che:

$$|H(e^{j2\pi f})|^2 = 2 - 2\cos(8\pi f)$$

Nel caso in cui si volesse ottenere il modulo basta effettuare la radice quadrata al risultato appena ottenuto come indicato di seguito:

$$|H(e^{j2\pi f})| = \sqrt{2 - 2\cos(8\pi f)}$$

Passando oltre andiamo ora a calcolare la fase come arcotangente del rapporto tra parte immaginaria e reale:

$$\angle H(e^{j2\pi f}) = \arctan\left(\frac{\sin(8\pi f)}{1 - \cos(8\pi f)}\right)$$

Andiamo ora a tracciare i grafici di modulo e fase appena ottenuti.

Come possiamo vedere i grafico della fase si annulla in ogni punto in cui vale la relazione seguente:

$$2 - 2\cos(8\pi f) = 0$$

Ovvero dove la funzione $\cos(8\pi f)$ è pari ad uno. Questo succede in ogni $2\pi k$ punto. Sostituendo si ottiene che $f = \frac{k}{4}$ e che quindi il grafico avrà uno zero in ogni punto come $\pm\frac{1}{4}, \pm\frac{1}{2}, \pm\frac{3}{4}, \dots$ e così via. Infine notiamo come il grafico del modulo sia traslato di 2 verso l'alto e moltiplicato del doppio in ampiezza.

Passando alla fase otteniamo il grafico visto in precedenza. In particolare notiamo come dove la fase è massima il modulo è nullo mentre dove la fase è nulla il modulo è massimo.

Andiamo infine a rispondere al secondo punto andando a calcolare l'uscita del filtro nel momento in cui si pone in ingresso la sequenza $x[n]$ vista prima. Per calcolare la sequenza in ingresso andiamo a sostituire $x[n]$ con la sequenza fornita. Applicando i ritardi opportuni si ottiene che:

$$y[n] = \cos\left[\frac{\pi}{2}n\right] + \cos\left[\frac{\pi}{4}n\right] - \cos\left[\frac{\pi}{2}(n-4)\right] + \cos\left[\frac{\pi}{2}(n-4)\right]$$

Esplicito le moltiplicazioni all'interno delle funzioni trigonometriche:

$$y[n] = \cos\left[\frac{\pi}{2}n\right] + \cos\left[\frac{\pi}{4}n\right] - \cos\left[\frac{\pi}{2}n - 2\pi\right] + \cos\left[\frac{\pi}{2}n - 2\pi\right]$$

Come possiamo vedere per gli ultimi due termini contengono la sottrazione di un valore pari a 2π il che non fa variare il loro valore. Possiamo dunque scrivere che:

$$y[n] = \cos\left[\frac{\pi}{2}n\right] + \cos\left[\frac{\pi}{4}n\right] - \cos\left[\frac{\pi}{2}n\right] + \cos\left[\frac{\pi}{2}n\right]$$

Raccogliendo ed eliminando i termini opposti otteniamo che:

$$y[n] = 2\cos\left[\frac{\pi}{4}n\right]$$

0.1.3 Esercizio 3 - Analisi sistema LTI a tempo discreto I

Si consideri un sistema LTI a tempo discreto, descritto dalla seguente relazione ingresso/uscita:

$$y(n) = \alpha x(n-1) + 2\beta y(n-1) - \beta^2 y(n-2)$$

dove α e β sono numeri reali.

Si richiede di:

- 1) Disegnare lo schema circuitale del sistema.
- 2) Calcolare la funzione di trasferimento $H(z)$ e discutere la stabilità del sistema al variare dei parametri α e β .
- 3) Calcolare la risposta all'impulso $h(n)$ e la risposta in frequenza $H(e^{j2\pi f})$.
- 4) Ponendo $\alpha = 1$ e $\beta = \sqrt{2}$, calcolare l'uscita $y(n)$ quando all'ingresso è posto il segnale $x(n)$ ottenuto dal campionamento della sinusoide analogica $x(t) = \cos(2\pi f_0 t)$ con frequenza di campionamento pari al quadruplo della frequenza di Nyquist.

Iniziamo la risoluzione di questo esercizio andando a disegnare il circuito equivalente implementato dal filtro preso in analisi. Come possiamo vedere il filtro applica subito un ritardo al segnale in ingresso moltiplicandolo per la prima costante α . In seguito sono presenti due reazioni rispettivamente ritardate di uno e due campioni e moltiplicate per le costanti 2β e $-\beta^2$ per poi essere successivamente sommate. Otteniamo dunque il seguente circuito:

0.1.4 Esercizio 4 - Analisi sistema LTI a tempo discreto II

Si consideri il sistema LTI discreto con la seguente relazione tra ingresso e uscita:

$$y[n] - \frac{1}{4}y[n-1] = x[n] + x[n-1] - 2x[n-2]$$

Si richiede di:

- 1) Studiare poli e zeri della funzione di trasferimento.
- 2) Dire se il sistema è di tipo FIR o IIR.
- 3) Dire se il filtro è a fase minima.

0.1.5 Esercizio 5 - Analisi filtro FIR II

Si consideri il filtro di tipo FIR con $H(z)$ come riportata di seguito.

$$H(z) = (1 - 0.9e^{j0.6\pi}z^{-1})(1 - 0.9e^{-j0.6\pi}z^{-1})(1 - 1.25e^{j0.8\pi}z^{-1})(1 - 1.25e^{-j0.8\pi}z^{-1})$$

Si richiede di:

- 1) Studiare poli e zeri di $H(z)$.
- 2) Studiare la stabilità del sistema inverso $H^{-1}(z)$.

0.1.6 Esercizio 6 - Analisi funzione di trasferimento

Data la seguente funzione di trasferimento:

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

Si richiede di:

- 1) Studiare zeri e poli e discutere la stabilità.
- 2) Calcolare il modulo della funzione di trasferimento $|H(e^{j2\pi f})|$

0.1.7 Esercizio 7 - Funzione di trasferimento dato un segnale

La funzione di trasferimento di un sistema numerico vale:

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

Al sistema viene messo in ingresso il segnale:

$$x[n] = \left(\frac{1}{3}\right)^n \cdot u[n] + u[-n - 1]$$

Si richiede di:

- 1) Calcolare la risposta all'impulso $h[n]$ del sistema.
- 2) Calcolare l'uscita $y[n]$.
- 3) Dire se il sistema è stabile.

