

Università degli Studi di Brescia, Facoltà di Ingegneria Corso di Elaborazione Numerica dei Segnali con Laboratorio Esercitazioni di Laboratorio con Matlab, A.A. 2011/2012

Esercitazione N.4

$egin{bmatrix} ext{Esercizio 1} \end{bmatrix} egin{bmatrix} ext{Trasformata Z} \end{bmatrix}$

Utilizzando i comandi **help** e **lookfor** e la Figura 1 sul retro, ricercare e comprendere tutte le funzioni matlab utili per il calcolo, la visualizzazione e lo sfruttamento della Trasformata Z (sugg. per partire, digitate "lookfor z-"). Avvalendosi di tali comandi, svolgere i seguenti punti:

- i. Implementare una funzione Matlab che richieda di inserire una funzione H(z) a piacere e la ROC ad essa associata, esprimendo H(z) come rapporto di polinomi (guardare ad esempio la funzione matlab 'tf');
- ii. Come il punto precedente, esprimendo H(z) mediante l'inserimento di zeri e poli;
- iii. Graficare il diagramma zeri-poli, specificando per ogni diagramma la ROC associata;
- iv. Calcolare e graficare la risposta in frequenza H(f), sapendo che $H(f) = H(z)_{|z=e^{j2\pi f}}$;
- v. (Per casa) Verificare H(f) con il comando **fvtool**;

[Esercizio 2] [Risposta in frequenza di un filtro IIR]

Sia data la seguente funzione di trasferimento di un sistema LTI causale a tempo discreto:

$$H(z) = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{1 - 1.8\cos\left(\frac{\pi}{16}\right)z^{-1} + 0.81z^{-2}}$$

- i. Si determinino poli, zeri e (eventualmente a mano) equazione alle differenze associata; il sistema è stabile?
- ii. Si determini il modulo della risposta in frequenza |H(f)| e si osservi il carattere prevalente del sistema (passa-basso, passa-alto, ...);
- iii. Si ricavi la risposta all'impulso h[n] (verificarla analiticamente);
- iv. (Per casa) Si verifichi la correttezza delle proprie previsioni, sia calcolando $H(f) = H(z)|_{z=e^{j2\pi f}}$, sia usando il comando **fvtool**.

$egin{bmatrix} ext{Esercizio 3} \end{bmatrix} egin{bmatrix} ext{Antitrasformata Z} \end{bmatrix}$

Utilizzando i risultati del primo esercizio

- i. Scrivere una funzione che realizzi l'antitrasformata Z con il metodo della divisione polinomiale per la ROC specificata (ordinando numeratore e denominatore in potenze di z^{-1} crescenti nel caso causale, e in potenze di z crescenti nel caso anticausale) fino ai primi N termini (specificati dall'utente) della divisione;
- ii. Controllare il risultato utilizzando i metodi offerti da matlab per l'inversione;
- iii. Graficare il risultato della risposta all'impulso h[n] ottenuta.

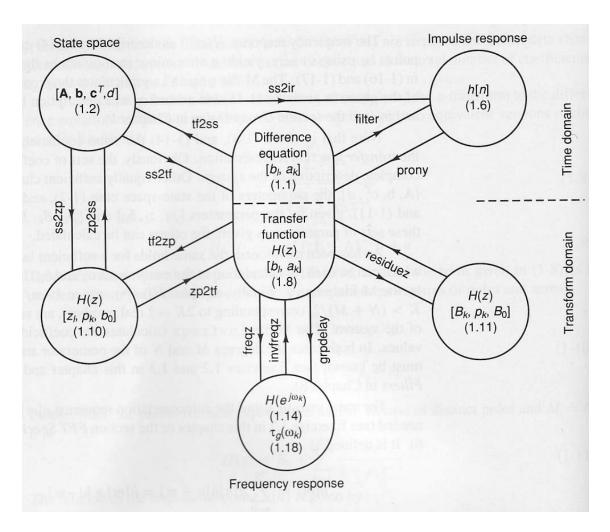


Figura 1: Funzioni Matlab per rappresentazioni equivalenti nel dominio dei tempi e delle trasformate (N.B. Verificare se nella versione corrente di Matlab le funzioni conservano lo stesso nome).