

## Provetta di *TEORIA DEI SEGNALI*

6 novembre 2001

### Esercizio N. 1

Un sistema è caratterizzato dalla seguente relazione ingresso-uscita:

$$y(t) = \int_{-\infty}^{2t} x(\mathbf{t}) d\mathbf{t}$$

Dire, giustificando la risposta, se il sistema è:

- a) lineare;
- b) tempo invariante;
- c) causale.

### Soluzione

Linearità:

$$\left\{ \begin{array}{l} y_1 = \int_{-\infty}^{2t} x_1(\mathbf{t}) d\mathbf{t} \\ y_2 = \int_{-\infty}^{2t} x_2(\mathbf{t}) d\mathbf{t} \end{array} \right. \Rightarrow y(t) = \int_{-\infty}^{2t} \{ax_1(\mathbf{t}) + bx_2(\mathbf{t})\} d\mathbf{t} = ay_1(t) + by_2(t)$$

il sistema è lineare.

Tempo invarianza:

$$y_1 = \int_{-\infty}^{2t} x_1(\mathbf{t}) d\mathbf{t} \Rightarrow y(t) = \int_{-\infty}^{2t} x_1(\mathbf{t} - t_0) d\mathbf{t} = \int_{-\infty}^{2t-t_0} x_1(\mathbf{a}) d\mathbf{a} \neq y(t - t_0)$$

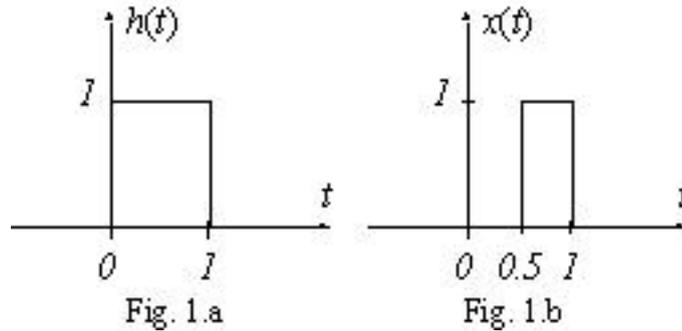
il sistema non è tempo invariante

Causalità:

Se  $t > 0$ , per fornire  $y(t)$  il sistema necessita dei valori di  $x(\mathbf{t})$  fino a  $\mathbf{t} = 2t > t$ . Pertanto il sistema non è causale

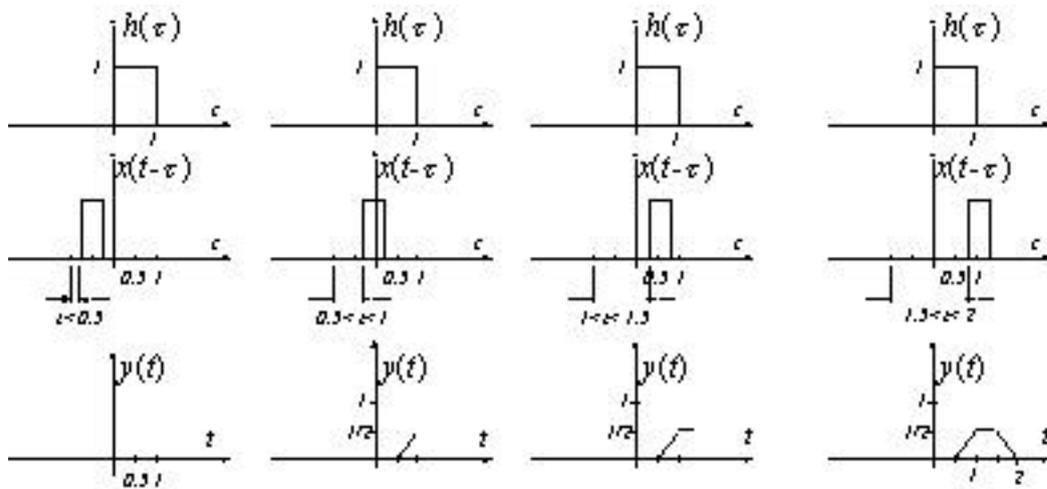
### Esercizio N. 2

Un sistema lineare tempo invariante ha la risposta impulsiva indicata in figura 1.a. Al suo ingresso è posto il segnale  $x(t)$  mostrato in figura 1.b. Disegnare la risposta  $y(t)$ .



**Soluzione:**

La risposta può essere determinata con considerazioni geometriche. La figura I mostra la costruzione della risposta nei vari intervalli temporali.



**Esercizio N. 3**

Calcolare i coefficienti  $C_0$  e  $C_1$  dello sviluppo in serie di Fourier della funzione periodica di figura 2.

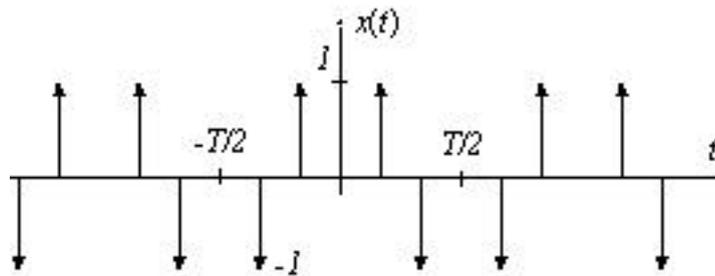


Fig. 2

**Soluzione:**

Si consideri l'intervallo da  $-T/2$  a  $T/2$ . Su tale intervallo, che coincide con un periodo della funzione  $x(t)$ , si ha:

$$x(t) = -\mathbf{d}\left(t + \frac{T}{3}\right) - \mathbf{d}\left(t - \frac{T}{3}\right) + \mathbf{d}\left(t + \frac{T}{6}\right) + \mathbf{d}\left(t - \frac{T}{6}\right)$$

Ricordando l'espressione del generico coefficiente  $C_k$ :

$$C_k = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{+T/2} x(t) e^{-jk \frac{2\mathbf{p}}{T} t} dt$$

e le proprietà della funzione  $\mathbf{d}(t)$ , si ricava:

$$C_k = \frac{2}{T} \left\{ -\cos\left(k \frac{2\mathbf{p}}{3}\right) + \cos\left(k \frac{\mathbf{p}}{3}\right) \right\}$$

Pertanto  $C_0 = 0$  e  $C_1 = \frac{2}{T}$

**Esercizio N. 4**

Un segnale tempo discreto  $x[n]$  ha la seguente trasformata di Fourier:

$$X(e^{j\mathbf{W}}) = 1 + j \sin \mathbf{W}$$

Dire, giustificando la risposta, se il segnale è reale. Calcolare la parte dispari del segnale  $x[n]$ .

**Soluzione:**

La trasformata di Fourier assegnata è una funzione periodica di periodo  $2\mathbf{p}$  e soddisfa alla condizione di simmetria:

$$X(e^{-j\mathbf{W}}) = 1 - j \sin \mathbf{W} = \{X(e^{j\mathbf{W}})\}^*$$

Il segnale  $x[n]$  è quindi reale. La sua parte dispari è l'antitrasformata di Fourier della parte immaginaria della  $X(e^{j\mathbf{W}})$ , cioè di  $j \sin \mathbf{W}$ . Scrivendo tale funzione in forma esponenziale si ricava immediatamente la sua antitrasformata: Infatti:

$$j \sin \mathbf{W} = \frac{1}{2} e^{j\mathbf{W}} - \frac{1}{2} e^{-j\mathbf{W}} \Rightarrow x_d[n] = \frac{1}{2} \mathbf{d}[n+1] - \frac{1}{2} \mathbf{d}[n-1]$$

### Esercizio N. 5

Un segnale  $x(t)$  ha per trasformata di Fourier la funzione  $X(f) = \frac{3}{2 + 4\mathbf{p}^2 f^2}$ . Calcolare la trasformata di Fourier del segnale  $y(t) = x\left(\frac{1-t}{2}\right)$ .

### Soluzione:

Il segnale  $y(t) = x\left(\frac{1-t}{2}\right)$  è ottenuto da  $x(t)$  attraverso la seguente successione di trasformazioni eseguite sull'argomento:

- a)  $t \Rightarrow -t$
- b)  $t \Rightarrow \frac{t}{2}$
- c)  $t \Rightarrow t - 1$

Ciascuna trasformazione modifica la trasformata originaria  $X(f)$  secondo regole semplici: si avrà:

- a)  $x(-t) \leftrightarrow \{X(f)\}^* = \frac{3}{2 + 4\mathbf{p}^2 f^2}$
- b)  $x\left(-\frac{t}{2}\right) \leftrightarrow 2\{X(2f)\}^* = \frac{6}{2 + 16\mathbf{p}^2 f^2}$
- c)  $x\left(\frac{1-t}{2}\right) \leftrightarrow 2\{X(2f)\}^* e^{-j2\mathbf{p}f} = \frac{6e^{-j2\mathbf{p}f}}{2 + 16\mathbf{p}^2 f^2} = \frac{3e^{-j2\mathbf{p}f}}{1 + 8\mathbf{p}^2 f^2}$