

PROVETTA DI TEORIA DEI SEGNALI

10 novembre 2004

Esercizio N. 1

Si consideri il segnale riportato in figura 1.

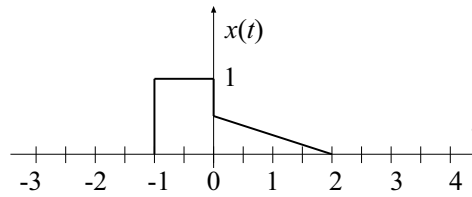
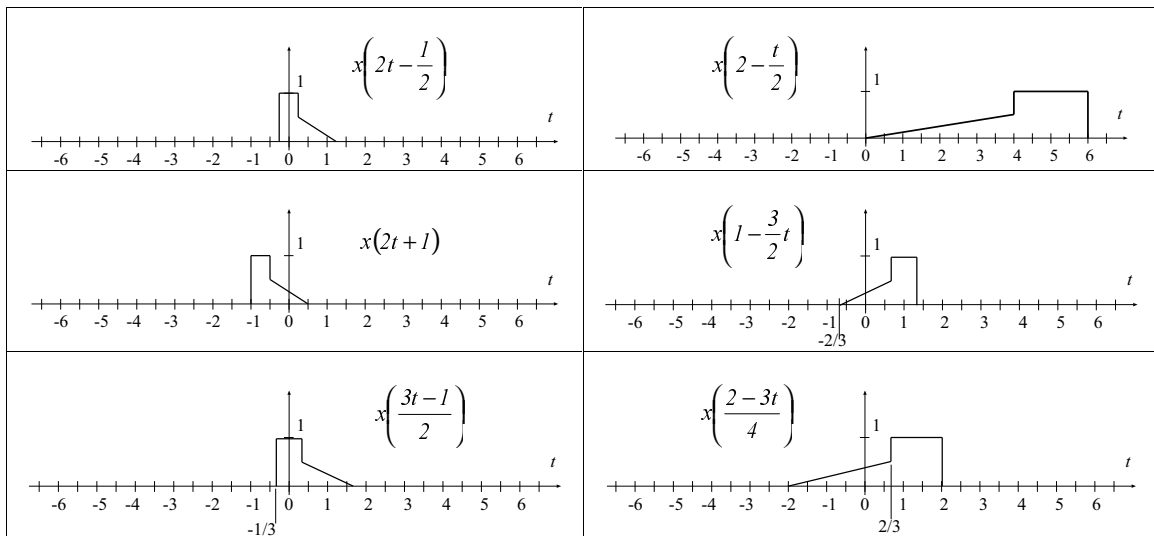


Fig.1

Si disegni il grafico dei segnali:

$$x\left(2t - \frac{1}{2}\right), x\left(2 - \frac{t}{2}\right), x(2t + 1), x\left(1 - \frac{3}{2}t\right), x\left(\frac{3t - 1}{2}\right), x\left(\frac{2 - 3t}{4}\right)$$

Soluzione



Esercizio N. 2

Si considerino i sistemi LTI tempo continuo aventi le risposte impulsive:

- 1) $h(t) = u(t - 1)$, 2) $h(t) = u(1 - t)$, 3) $h(t) = u(t) - u(t - 2)$,
 4) $h(t) = u(-t) - u(-t - 1)$ 5) $h(t) = u(t + 1)$, 6) $h(t) = u(t + 2)$

Dire, giustificando la risposta, se essi sono stabili e se sono causali.

Calcolare la loro risposta al segnale disegnato in figura 2

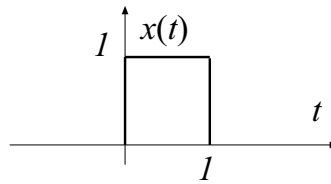


Fig. 2

Soluzione

1) $h(t) = u(t - 1)$

Il sistema è causale ($h(t) = 0$ per $t < 0$), ma non è stabile ($\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt = \infty$).

$$y(t) = \begin{cases} 0 & \text{per } t < 1 \\ \int_1^t dt = t - 1 & \text{per } 1 \leq t < 2 \\ \int_{t-1}^1 dt = 1 & \text{per } t \geq 2 \end{cases}$$

2) $h(t) = u(1 - t)$

Il sistema non è causale ($h(t) \neq 0$ per $t < 0$) e non è stabile ($\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt = \infty$).

$$y(t) = \begin{cases} \int_0^t dt = 1 & \text{per } t < 1 \\ \int_1^{t-1} dt = 2 - t & \text{per } 1 \leq t < 2 \\ \int_{t-1}^0 dt = 0 & \text{per } t \geq 2 \end{cases}$$

3) $h(t) = u(t) - u(t - 2)$

Il sistema è causale ($h(t) = 0$ per $t < 0$) ed è stabile ($\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt < \infty$).

$$y(t) = \begin{cases} 0 & \text{per } t < 0 \\ \int_0^t dt = t & \text{per } 0 \leq t < 1 \\ \int_0^t dt = 1 & \text{per } 2 > t \geq 1 \\ \int_2^{t-1} dt = 3-t & \text{per } 3 > t \geq 2 \\ 0 & \text{per } t \geq 3 \end{cases}$$

4) $h(t) = u(-t) - u(-t-1)$

Il sistema non è causale ($h(t) \neq 0$ per $t < 0$), ma è stabile ($\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt < \infty$).

$$y(t) = \begin{cases} 0 & \text{per } t < -1 \text{ e per } t > 1 \\ \int_{l+t}^{l+t} dt = t+1 & \text{per } -1 \leq t < 0 \\ 0 & \\ \int_l^l dt = 1-t & \text{per } 0 < t \leq 1 \\ t & \end{cases}$$

5) $h(t) = u(t+1)$

Il sistema non è causale ($h(t) \neq 0$ per $t < 0$) e non è stabile ($\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt = \infty$).

$$y(t) = \begin{cases} 0 & \text{per } t < -1 \\ \int_{-1}^t dt = t+1 & \text{per } -1 \leq t < 0 \\ -1 & \\ \int_{t-1}^t dt = 1 & \text{per } t \geq 0 \end{cases}$$

6) $h(t) = u(t+2)$

Il sistema non è causale ($h(t) \neq 0$ per $t < 0$) e non è stabile ($\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt = \infty$).

$$y(t) = \begin{cases} 0 & \text{per } t < -2 \\ \int_{-2}^{t+2} dt = t+2 & \text{per } -2 \leq t < -1 \\ 0 & \\ \int_{t-1}^t dt = 1 & \text{per } t \geq -1 \end{cases}$$

Esercizio N. 3

Un sistema lineare tempo discreto risponde all'impulso $\delta[n-k]$ con la funzione:

$$h[n] = \begin{cases} \delta[n] - \delta[n-1] & \text{se } k \geq 0 \\ \delta[n+1] & \text{se } k < 0 \end{cases}$$

Calcolare la risposta del sistema ai segnali riportati in figura 3a.

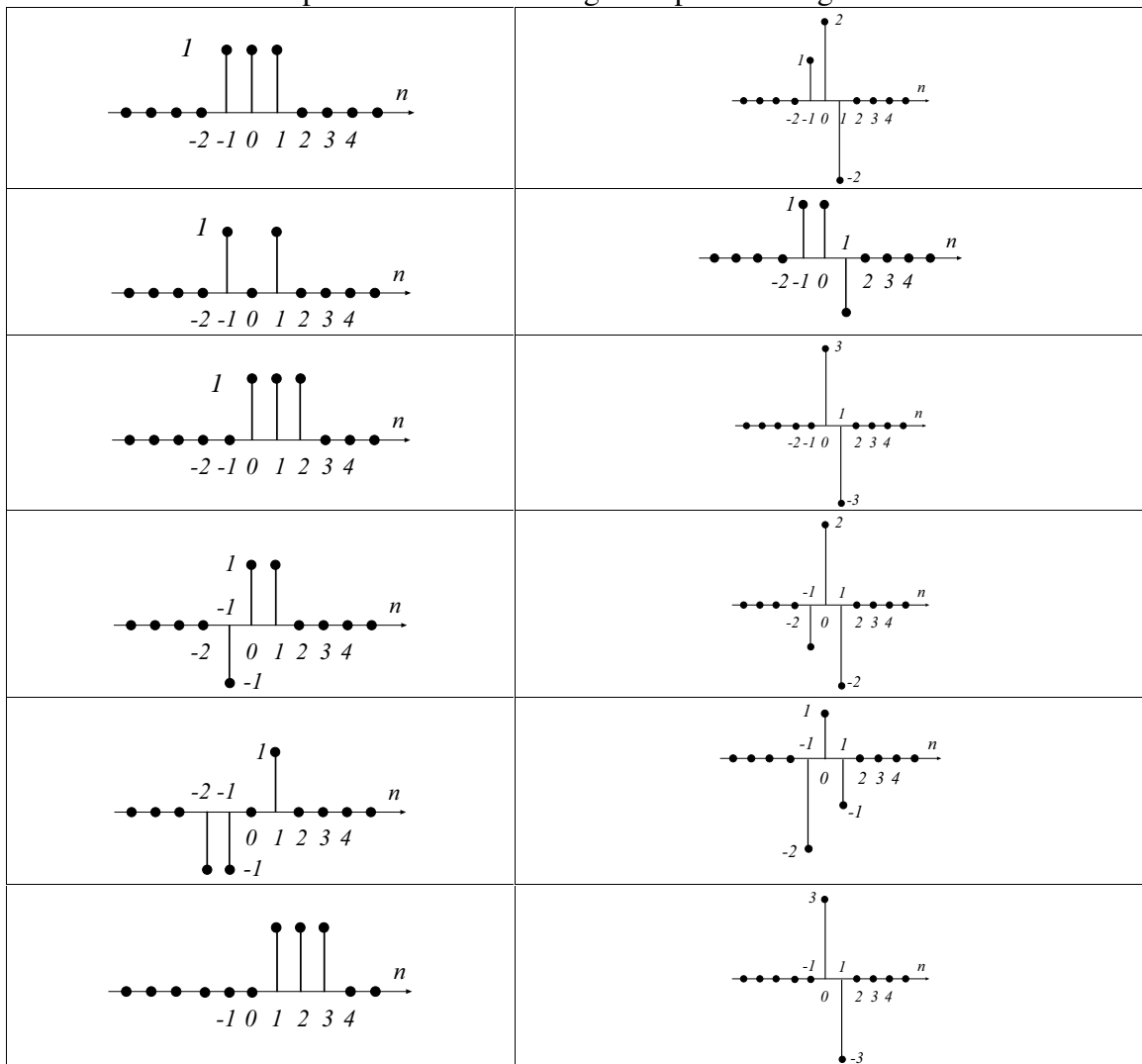


Fig. 3a

Fig. 3b - Soluzione

Esercizio N. 4

La risposta in frequenza di un sistema LTI tempo continuo è data da
 $H(\omega) = \frac{1}{2}e^{-j\omega}$.

Ricavare la risposta del sistema ai segnali:

- 1) $x(t) = \text{rect}\left(\frac{t}{2}\right)$, 2) $x(t) = \text{rect}\left(\frac{t-1}{2}\right)$, 3) $x(t) = \text{rect}(t+1)$,
 4) $x(t) = \sin(2\pi t)u(t)$, 5) $x(t) = \cos(6\pi t)u(t-1)$, 6) $x(t) = \cos\left(10\pi t - \frac{\pi}{4}\right)$

Soluzione

Il sistema non fa altro che dimezzare l'ampiezza del segnale di ingresso e ritardarlo di un tempo $t_0 = 1$. Pertanto le risposte sono:

- 1) $y(t) = \frac{1}{2}\text{rect}\left(\frac{t-1}{2}\right)$ 2) $y(t) = \frac{1}{2}\text{rect}\left(\frac{t-2}{2}\right)$ 3) $y(t) = \frac{1}{2}\text{rect}(t)$
 4) $y(t) = \frac{1}{2}\sin[2\pi(t-1)]u(t-1) = \frac{1}{2}\sin(2\pi t)u(t-1)$
 5) $y(t) = \frac{1}{2}\cos[6\pi(t-1)]u(t-2) = \frac{1}{2}\cos(6\pi t)u(t-2)$
 6) $y(t) = \frac{1}{2}\cos\left[10\pi(t-1) - \frac{\pi}{4}\right] = \frac{1}{2}\cos\left(10\pi t - \frac{\pi}{4}\right)$

Esercizio N. 5

Detta $H(e^{j\Omega})$ la risposta in frequenza di un sistema LTI tempo discreto e $X(e^{j\Omega})$ la trasformata di Fourier del segnale $x[n]$ posto al suo ingresso, si dica chi è il segnale $x[n]$ e qual è la relativa risposta $y[n]$ del sistema quando:

- 1) $H(e^{j\Omega}) = 1 + \frac{1}{3}e^{j\Omega}$ $X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}}$
 2) $H(e^{j\Omega}) = \frac{1}{2}e^{-j\Omega} + \frac{1}{3}e^{j\Omega}$ $X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}}$
 3) $H(e^{j\Omega}) = \frac{1}{2} - e^{-j\Omega}$ $X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$
 4) $H(e^{j\Omega}) = 1 + \frac{1}{3}e^{-j2\Omega}$ $X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$

$$5) H(e^{j\Omega}) = 1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega} \quad X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$$

$$6) H(e^{j\Omega}) = 1 + \frac{1}{2}e^{-j\Omega} \quad X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$$

Soluzione

$$1) X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}} \implies x[n] = \left(-\frac{1}{3}\right)^n u[n]$$

$$Y(e^{j\Omega}) = X(e^{j\Omega})H(e^{j\Omega}) = \frac{1 + \frac{1}{3}e^{j\Omega}}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}} = \frac{1}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}} + \frac{\frac{1}{3}e^{j\Omega}}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}}$$

$$y[n] = x[n] + \frac{1}{3}x[n+1] = \left(-\frac{1}{3}\right)^n u[n] + \frac{1}{3}\left(-\frac{1}{3}\right)^{n+1} u[n+1] = \left(-\frac{1}{3}\right)^n \left\{u[n] - \frac{1}{9}u[n+1]\right\}$$

$$2) X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}} \implies x[n] = \left(-\frac{1}{3}\right)^n u[n]$$

$$Y(e^{j\Omega}) = X(e^{j\Omega})H(e^{j\Omega}) = \frac{\frac{1}{2}e^{-j\Omega} + \frac{1}{3}e^{j\Omega}}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}} = \frac{\frac{1}{2}e^{-j\Omega}}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}} + \frac{\frac{1}{3}e^{j\Omega}}{1 + \frac{1}{3}e^{-j\Omega}}$$

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

$$3) X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} \implies x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n]$$

$$Y(e^{j\Omega}) = X(e^{j\Omega})H(e^{j\Omega}) = \frac{\frac{1}{2} - e^{-j\Omega}}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} = \frac{\frac{1}{2}}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} + \frac{e^{-j\Omega}}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$$

$$y[n] = \frac{1}{2}x[n] - x[n-1] = \frac{1}{2}\left(\frac{1}{2}\right)^n u[n] - \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u[n-1]$$

$$4) X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} \implies x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n]$$

$$Y(e^{j\Omega}) = X(e^{j\Omega})H(e^{j\Omega}) = \frac{1 + \frac{1}{3}e^{-j2\Omega}}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} + \frac{\frac{1}{3}e^{-j2\Omega}}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$$

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

$$5) X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 + \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} \implies x[n] = \left(-\frac{1}{2}\right)^n u[n]$$

$$Y(e^{j\Omega}) = X(e^{j\Omega})H(e^{j\Omega}) = \frac{\frac{1}{2} - e^{-j\Omega}}{1 + \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} = \frac{\frac{1}{2}}{1 + \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} + \frac{e^{-j\Omega}}{1 + \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$$

$$y[n] = x[n] - \frac{1}{2}x[n-1] = \left(-\frac{1}{2}\right)^n u[n] - \frac{1}{2}\left(-\frac{1}{2}\right)^{n-1} u[n-1] = \left(-\frac{1}{2}\right)^n \{u[n] + u[n-1]\}$$

$$6) X(e^{j\Omega}) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} \implies x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n]$$

$$Y(e^{j\Omega}) = X(e^{j\Omega})H(e^{j\Omega}) = \frac{1 + \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}} + \frac{\frac{1}{2}e^{-j\Omega}}{1 - \frac{1}{2}e^{-j\Omega}}$$

$$y[n] = x[n] + \frac{1}{2}x[n-1] = \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n] + \frac{1}{2}\left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} u[n-1] = \left(\frac{1}{2}\right)^n \{u[n] + u[n-1]\}$$