

Elaborazione dei Segnali

(Informatica musicale – F3X)

Alcuni esercizi di autovalutazione

Soluzioni

1 Segnali e sistemi tempo-continui

1.1

Soluzione

Le frequenze 0 Hz, 0.5 Hz e 1 Hz corrispondono ai coefficienti c_n con $n = 0, 1, 2$.

$$c_0 = \frac{1}{2} \int_{-\frac{T}{2}}^{+\frac{T}{2}} 5t dt = 0; \quad c_1 = \frac{1}{2} \int_{-\frac{T}{2}}^{+\frac{T}{2}} 5t e^{-i\pi t} dt = -\frac{5}{\pi}j; \quad c_2 = \frac{1}{2} \int_{-\frac{T}{2}}^{+\frac{T}{2}} 5t e^{-i2\pi t} dt = \frac{5}{2\pi}j;$$

(Suggerimento: gli integrali relativi a c_1 e c_2 si risolvono semplicemente per parti)

1.2

Soluzione

Dato che: $\mathcal{F}\{\text{sinc}(t)\} = \text{rect}(f)$,

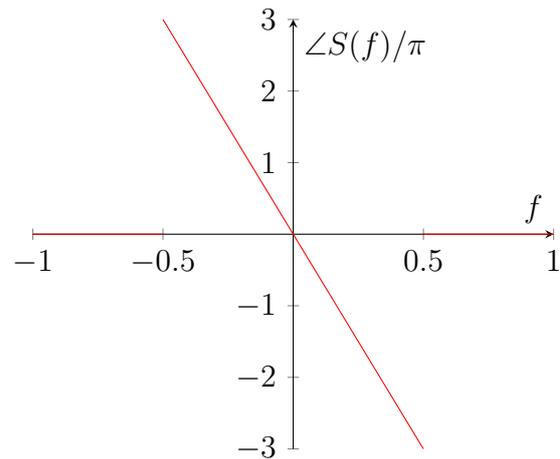
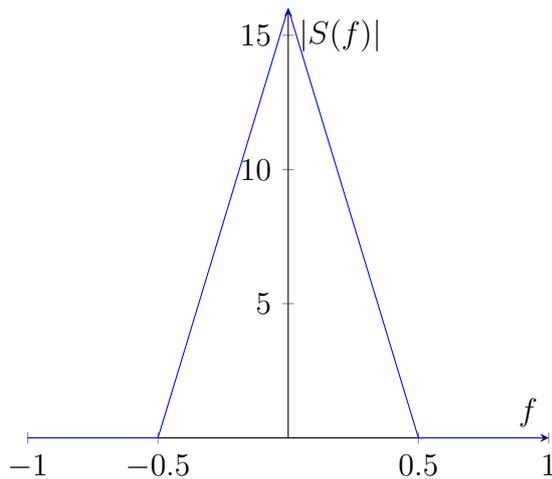
$$\longrightarrow \mathcal{F}\{\text{sinc}^2(t)\} = \text{rect}(f) * \text{rect}(f) = \text{tri}(f)$$

$$\longrightarrow \mathcal{F}\left\{\text{sinc}^2\left(\frac{t}{2}\right)\right\} = 2 \text{tri}(2f)$$

$$\longrightarrow \mathcal{F}\left\{\text{sinc}^2\left(\frac{t-3}{2}\right)\right\} = 2 \text{tri}(2f) e^{-j6\pi f}$$

$$\longrightarrow S(f) = \mathcal{F}\left\{8 \text{sinc}^2\left(\frac{t-3}{2}\right)\right\} = 16 \text{tri}(2f) e^{-j6\pi f}$$

- Modulo: $|S(f)| = 16 \text{tri}(2f)$
- Fase: $\angle S(f) = -6\pi f$ (per: $-\frac{1}{2} \leq f \leq \frac{1}{2}$)



1.3

Soluzione

$$\begin{aligned}
 X(f) &= \frac{j}{2} [\delta(f+8) - \delta(f-8)] * \frac{1}{4} [\delta(f+8) + 2\delta(f) + \delta(f-8)] \\
 &= \frac{j}{8} [\delta(f+16) + 2\delta(f+8) - 2\delta(f-8) - \delta(f-16)] \\
 y(t) &= \frac{1}{2} \sin(16\pi t)
 \end{aligned}$$

1.4

Soluzione

- $S(f) = 2\delta(f) + \frac{1}{4j} [\delta(f-20) - \delta(f-40) - \delta(f+20) + \delta(f+40)]$
- $Y(f) = 2\delta(f) + \frac{1}{4j} [\delta(f-20) - \delta(f+20)] \Rightarrow y(t) = 2 - \frac{1}{2} \sin(40\pi t)$

1.5

Soluzione

$$s(t) = 50 \operatorname{sinc}(20t)$$

2 Campionamento e quantizzazione

2.1

Soluzione

In uscita dal filtro di ricostruzione ideale si ha:

$$s(t) = 4 + 2 \cos(20\pi t) + 3 \cos(80\pi t)$$

2.2

Soluzione

- a) $T = 4$ s; $N = 192$ campioni.
- b) Il segnale $s(t)$, campionato a 48 Hz, appare come un impulso ideale di ampiezza 12. Pertanto la sua DFT sarà costante per tutti i valori di k . Calcolando quindi il coefficiente più semplice della DFT: $DFT[0] = \sum_{n=0}^{N-1} s(n) = 12$.

Di conseguenza: $DFT(24) = DFT(\forall k \in [0, N - 1]) = 12$; $\phi = \frac{1}{8}$; $f = 6$ Hz

3 Segnali tempo-discreti

3.1

Soluzione

$$H(z) = \frac{1}{32} \frac{z^{-5}}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}; \quad \text{ROC: } |z| > \frac{1}{2}$$

3.2

Soluzione

$$y(n) = \{-1, 0, 2, 6, 6, 4, 1\}$$

↑

4 Sistemi LTI tempo-discreti (filtri digitali)

4.1

Soluzione

- $y(n) = 2y(n - 1) - y(n - 2) + 3x(n) - 2x(n - 1)$
- Il filtro è causale e non è stabile, essendo i poli: $p_1 = p_2 = 1$.
- $y(4) = 1$ [$y(0) = 3$; $y(1) = 1$; $y(2) = 1$; $y(3) = 1$];

4.2

Soluzione

- a)
- $H(z) = \frac{1}{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}}$
 - 0 zeri;
 - 2 poli: $p_1 = +\frac{1}{4}$; $p_2 = +\frac{1}{2}$;
 - il sistema è stabile;

- $H(\phi = \frac{1}{4}) = \frac{8}{7 + 6j} \Rightarrow \begin{cases} |H(\frac{1}{4})| = \frac{8}{\sqrt{85}} \approx 0.8677 \\ \angle H(\frac{1}{4}) = \arctan\left(-\frac{6}{7}\right) \approx -40.6^\circ \end{cases}$

- Scomponendo in frazioni parziali si ottiene:

$$H(z) = \frac{2}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} - \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} \Rightarrow h(n) = (2^{1-n} - 4^{-n})u(n)$$

b) • $H(z) = \frac{1 - z^{-1}}{1 - 0.6z^{-1} + 0.08z^{-2}}$

- 1 zero: $z_1 = 1$;
- 2 poli: $p_1 = 0.2$, $p_2 = 0.4$

- il sistema è stabile;

- $H(\phi = \frac{1}{4}) = \frac{1 + j}{(1 + 0.4j)(1 + 0.2j)} \Rightarrow \begin{cases} |H(\frac{1}{4})| \approx 1.288 \\ \angle H(\frac{1}{4}) \approx 11.89^\circ \end{cases}$

- Scomponendo in frazioni parziali si ottiene:

$$H(z) = \frac{4}{1 - 0.2z^{-1}} - \frac{3}{1 - 0.4z^{-1}} \Rightarrow h(n) = (4 \cdot 0.2^n - 3 \cdot 0.4^n)u(n)$$