

Esercizi proposti 5 soluzioni

Delta di Dirac, derivate generalizzate, convoluzioni elementari

5.1

Calcolare

$$\begin{aligned} \text{(a.) } & \int_{-\infty}^{\infty} \cos t \delta(t - \tau) d\tau & \text{(b.) } & \int_{-\infty}^{\infty} \cos \tau \delta(t - \tau) d\tau \\ \text{(c.) } & \int_{-\infty}^{\infty} \cos(t - \tau) \delta(t - \tau) d\tau & \text{(d.) } & \int_{-\infty}^{\infty} e^{j\omega(t-\tau)} \delta(\tau) d\tau \\ \text{(e.) } & \sin\left(t + \frac{\pi}{4}\right) \delta\left(t - \frac{\pi}{4}\right) \end{aligned}$$

Soluzione

$$\text{(a.) } \int_{-\infty}^{\infty} \cos t \delta(t - \tau) d\tau = \cos t \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - \tau) d\tau = \cos t$$

$$\text{(b.) } \int_{-\infty}^{\infty} \cos \tau \delta(t - \tau) d\tau = \cos t * \delta(t) = \cos t$$

$$\text{(c.) } \int_{-\infty}^{\infty} \cos(t - \tau) \delta(t - \tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} \cos(\tau) \delta(\tau) d\tau = 1$$

facendo uso del cambio di variabile $t - \tau = \tau'$ e ricordando la definizione di $\delta(t)$.

$$\text{(d.) } \int_{-\infty}^{\infty} e^{j\omega(t-\tau)} \delta(\tau) d\tau = e^{j\omega t} * \delta(t) = e^{j\omega t}$$

$$\text{(e.) } \sin\left(t + \frac{\pi}{4}\right) \delta\left(t - \frac{\pi}{4}\right) = \sin\left(t + \frac{\pi}{4}\right) \Big|_{t=\frac{\pi}{4}} \delta\left(t - \frac{\pi}{4}\right) = \delta\left(t - \frac{\pi}{4}\right)$$

5.2

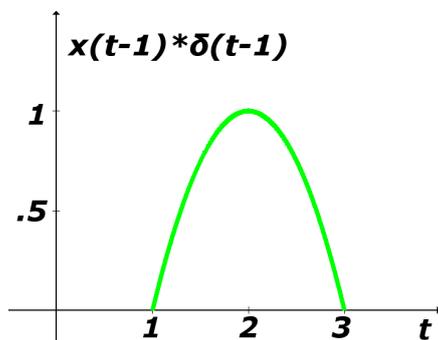
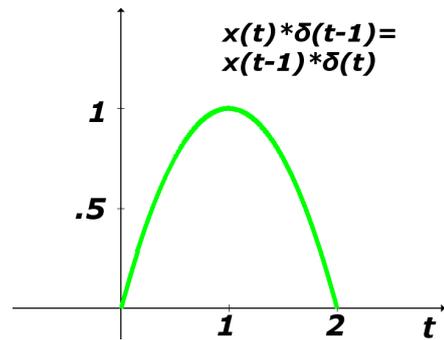
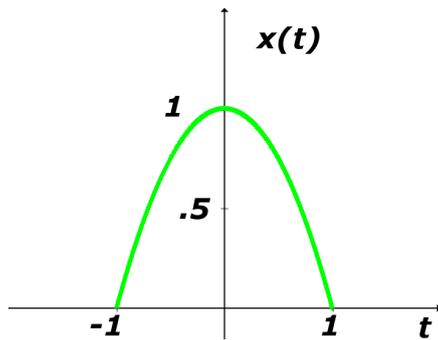
Sia $x(t) := (1 - t^2) \text{rect}\left(\frac{t}{2}\right)$. Si tracci il grafico e si calcolino analiticamente i seguenti segnali

$$\begin{aligned} \text{(i.) } & x(t) * \delta(t - 1), & \text{(ii.) } & x(t - 1) * \delta(t), & \text{(iii.) } & x(t - 1) * \delta(t - 1), \\ \text{(iv.) } & x(t) \delta(t - 1), & \text{(v.) } & x(t - 1) \delta(t), & \text{(vi.) } & x(t - 1) \delta(t - 1). \end{aligned}$$

Soluzione

In figura sono riportati i grafici del segnale originale $x(t)$ e dei segnali (i.)–(iii.). Si noti che i segnali (i.) e (ii.) coincidono entrambi con la traslazione $U_{-1}(x(t))$, mentre il segnale (iii.) coincide con $U_{-2}(x(t))$. Per il calcolo analitico è sufficiente scrivere la definizione della convoluzione e sfruttare le proprietà della delta di Dirac. Ad esempio:

$$x(t) * \delta(t - 1) = \int x(\tau) \delta(t - 1 - \tau) d\tau = \int x(t - 1 - \tau) \delta(\tau) d\tau = x(t - 1).$$



In modo analogo si verificano (ii.) e (iii.).

I segnali (iv.)–(vi.) sono invece tutti impulsivi. Per determinare l'ampiezza corretta degli impulsi si deve applicare la regola $f(t + \beta)\delta(t + \gamma) = f(\beta - \gamma)\delta(t + \gamma)$. Si ottiene,

$$(iv.) \quad x(t)\delta(t - 1) = x(1)\delta(t) = 0,$$

$$(v.) \quad x(t - 1)\delta(t) = x(-1)\delta(t) = 0,$$

$$(vi.) \quad x(t - 1)\delta(t - 1) = x(0)\delta(t - 1) = \delta(t - 1).$$

5.3

Dati due segnali $v(t)$ e $w(t)$ si indichi con $c(t) = v(t) * w(t)$ il segnale ottenuto per convoluzione di $v(t)$ e $w(t)$. Si esprima, in termini di $c(t)$, la convoluzione

$$v(t + \alpha) * w(t + \beta), \quad \alpha, \beta \in \mathbb{R}.$$

Soluzione

Per definizione di convoluzione,

$$\begin{aligned} v(t + \alpha) * w(t + \beta) &= \int v(\tau + \alpha)w(t + \beta - \tau) d\tau \quad [\text{cambio variabile } \tau' = \tau + \alpha] \\ &= \int v(\tau)w(t + \alpha + \beta - \tau) d\tau = c(t + \alpha + \beta). \end{aligned}$$

Allo stesso modo, con semplici cambi di variabile nella definizione di convoluzione si deduce la regola generale,

$$v(t + \alpha) * w(t + \beta) = v(t + \alpha + \beta) * w(t) = v(t) * w(t + \alpha + \beta) = c(t + \alpha + \beta)$$

5.4

Tracciare i grafici e i grafici delle derivate generalizzate dei segnali listati. Successivamente calcolare analiticamente le derivate generalizzate e verificare i grafici.

- $x_1(t) = A \operatorname{sign}(t)$ [$\operatorname{sign}(t)$ vale 1 per $t \geq 0$ e -1 per $t < 0$]
- $x_2(t) = A \operatorname{rect}(t)$
- $x_3(t) = \begin{cases} t - 1, & 0 < t < 3, \\ 0, & \text{altrove;} \end{cases}$
- $x_4(t) = 3 \cos(2t) u(t)$
- $x_5(t) = 3 \sin(2t) u(t)$
- $x_6(t) = (1 - t^2) \operatorname{rect}\left(\frac{t}{2}\right)$
- $x_7(t) = (1 - t^2) \operatorname{rect}\left(\frac{t}{4}\right)$

Soluzione

Le derivate generalizzate sono

$$\begin{aligned} \frac{dx_1}{dt} &= \frac{d}{dt} A (u(t) - u(-t)) \\ &= A (\delta(t) - (-1) \delta(-t)) \\ &= 2A \delta(t) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{dx_2}{dt} &= \frac{d}{dt} A \left(u\left(t + \frac{1}{2}\right) - u\left(t - \frac{1}{2}\right) \right) \\ &= A \left(\delta\left(t + \frac{1}{2}\right) - \delta\left(t - \frac{1}{2}\right) \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{dx_3}{dt} &= \frac{d}{dt} \left[(t - 1) (u(t) - u(t - 3)) \right] \\ &= u(t) - u(t - 3) + (t - 1) (\delta(t) - \delta(t - 3)) \\ &= u(t) - u(t - 3) - \delta(t) - 2\delta(t - 3) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{dx_4}{dt} &= \frac{d}{dt} 3 \cos 2t u(t) \\ &= -6 \sin 2t u(t) + 3 \cos t \delta(t) \\ &= -6 \sin 2t u(t) + 3\delta(t) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{dx_5}{dt} &= \frac{d}{dt} 3 \sin 2t u(t) \\ &= 6 \cos 2t u(t) + 3 \sin t \delta(t) \\ &= 6 \cos 2t u(t) \end{aligned}$$

5.5

Calcolare la derivata generalizzata del segnale a tempo continuo

$$x(t) = \operatorname{sgn}(t)e^{(2+j)t}, \quad t \in \mathbb{R}$$

dove il segnale “segno” è definito da:

$$\operatorname{sgn}(t) = \begin{cases} 1, & \text{se } t > 0 \\ 0, & \text{se } t = 0 \\ -1, & \text{se } t < 0 \end{cases}$$

Soluzione

Formalmente, ricordando la regola di derivazione del prodotto e la proprietà dell'impulso δ secondo cui $f(t)\delta(t) = f(0)\delta(t)$ per ogni funzione f continua in $t = 0$,

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}x(t) &= \left[\frac{d}{dt}\operatorname{sgn}(t) \right] e^{(2+j)t} + \operatorname{sgn}(t) \frac{d}{dt}e^{(2+j)t} \\ &= 2\delta(t)e^{(2+j)t} + \operatorname{sgn}(t)(2+j)e^{(2+j)t} \\ &= 2\delta(t) + \operatorname{sgn}(t)(2+j)e^{(2+j)t} \end{aligned}$$

dato che il segnale $\operatorname{sgn}(t)$ è costante, salvo avere una discontinuità di ampiezza 2 in $t = 0$.

In particolare, si ottiene

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \operatorname{Re} x(t) &= \operatorname{Re} \frac{d}{dt} x(t) = 2\delta(t) + \operatorname{sgn}(t)e^{2t}(2 \cos t - \sin t) \\ &= 2\delta(t) + e^{2t} \left(2\operatorname{sgn}(t) \cos t - \sin |t| \right) \\ \frac{d}{dt} \operatorname{Im} x(t) &= \operatorname{Im} \frac{d}{dt} x(t) = \operatorname{sgn}(t)e^{2t}(\cos t + 2 \sin t) \\ &= e^{2t} \left(\operatorname{sgn}(t) \cos t + 2 \sin |t| \right) \end{aligned}$$

5.6

(a.) Calcolare e tracciare il grafico dei segnali a tempo discreto

$$\delta(n) * \delta(n-1), \quad \delta(n-1) * \delta(n-3), \quad \delta(n-1) * \delta(n+1)$$

e del segnale

$$\delta(n+N_1) * \delta(n+N_2), \quad N_1, N_2 \in \mathbb{Z}, \text{ qualunque.}$$

(b.) Verificare che

$$u(n-1) - u(n-4) = \delta(n-1) + \delta(n-2) + \delta(n-3).$$

(c.) Sono dati i segnali a tempo discreto

$$v(n) := u(n) - u(n-5), \quad w(n) := n \left(u(n+2) - u(n-2) \right).$$

Ispirandosi a quanto visto nei punti (a.) e (b.) calcolare

$$z(n) := v(n) * w(n)$$

Soluzione

(a.) Conviene iniziare osservando che, per ogni $N_1, N_2 \in \mathbb{Z}$, indicando con $c(n)$ la convoluzione delle delta traslate vale

$$c(n) := \delta(n + N_1) * \delta(n + N_2) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(k + N_1)\delta(n + N_2 - k) = \delta(n + N_1 + N_2)$$

infatti, al variare di $k \in \mathbb{Z}$ i termini della serie $\delta(k + N_1)\delta(n + N_2 - k)$ sono tutti nulli a parte quello relativo a $k = -N_1 = n + N_2$ che vale 1. Si ricava che $c(n) = 1$ per $n = -N_1 - N_2$ e $c(n) = 0$ per ogni altro n . La conclusione è che $c(n) = \delta(n + N_1 + N_2)$,

$$\delta(n + N_1) * \delta(n + N_2) = \delta(n + N_1 + N_2) \quad (1)$$

La prima parte dell'esercizio è ora banale

$$\delta(n) * \delta(n - 1) = \delta(n - 1), \quad \delta(n - 1) * \delta(n - 3) = \delta(n - 4), \quad \delta(n - 1) * \delta(n + 1) = \delta(n)$$

(b.) Il segnale $u(n - 1)$ vale 1 per ogni $n \geq 1$ ed è nullo altrove; il segnale $u(n - 4)$ vale 1 per ogni $n \geq 4$ ed è nullo altrove. La differenza $u(n - 1) - u(n - 4)$ è quindi 1 per $n = 1, 2, 3$ e nula altrove, ovvero $u(n - 1) - u(n - 4) = \delta(n - 1) + \delta(n - 2) + \delta(n - 3)$.

(c.) Imitando quanto visto in (b.) il segnale

$$v(n) := u(n) - u(n - 5) = \delta(n) + \delta(n - 1) + \delta(n - 2) + \delta(n - 3) + \delta(n - 4)$$

e il segnale

$$w(n) := n(u(n + 2) - u(n - 2)) = -2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1).$$

Il calcolo della convoluzione si riduce allora alla paziente applicazione dell'Equazione (1)

$$\begin{aligned} v * w(n) &= \left[\delta(n) + \delta(n - 1) + \delta(n - 2) + \delta(n - 3) + \delta(n - 4) \right] \\ &\quad * \left[-2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1) \right] \\ &= \delta(n) * \left[-2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1) \right] \\ &\quad + \delta(n - 1) * \left[-2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1) \right] \\ &\quad + \delta(n - 2) * \left[-2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1) \right] \\ &\quad + \delta(n - 3) * \left[-2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1) \right] \\ &\quad + \delta(n - 4) * \left[-2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1) \right] \\ &= -2\delta(n + 2) - \delta(n + 1) + \delta(n - 1) \\ &\quad -2\delta(n + 1) - \delta(n) + \delta(n - 2) \\ &\quad -2\delta(n) - \delta(n - 1) + \delta(n - 3) \\ &\quad -2\delta(n - 1) - \delta(n - 2) + \delta(n - 4) \\ &\quad -2\delta(n - 2) - \delta(n - 3) + \delta(n - 5) \\ &= -2\delta(n + 2) - 3\delta(n + 1) - 3\delta(n) - 2\delta(n - 1) \\ &\quad -2\delta(n - 2) + \delta(n - 4) + \delta(n - 5) \end{aligned}$$