

Trasformato di Fourier e Tempo discreto (TFtd)

1

Lo TFtd permette di rappresentare segnali a tempo discreto e periodici tramite esponenziali immaginari puri, similmente allo TF.

Definizione Sia $x: \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{C}$, si consideri, per un certo $\omega \in \mathbb{R}$, la seguente serie:

$$\sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n) e^{-j\omega n}$$

Se la serie converge (in senso proprio o generalizzato)

definiamo il segnale $X: \omega \in \mathbb{R} \rightarrow \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n) e^{-j\omega n}$ (1)

$X(\omega)$ è detto essere lo TFtd di x . Lo (1) è la formula di sintesi

Condizione sufficiente di esistenza

Se $x \in \ell^1$, lo TFtd esiste per ogni $\omega \in \mathbb{R}$, inoltre è limitato e continuo

Periodicità Dato x , se $X(\omega)$ esiste, essa è una funzione periodica di periodo 2π

Infatti è la somma di funzioni periodiche

Inversione (formule di sintesi)

2

Sia $x: \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{C}$, $x \in l^1$, quindi $X(\omega)$ è continua e limitata \Rightarrow $L^2(-\pi, \pi)$
e anche $L^2(-\pi, \pi)$

Il segnale $X(\omega)$ è periodico con periodo 2π e

quindi altrettanto vale per il segnale $Y(\omega) = X(-\omega)$

Scriviamo allora la serie di Fourier per Y (possiamo applicare Dirichlet)

$$Y(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega_0 \omega} \quad \text{ma} \quad \omega_0 = \frac{2\pi}{2\pi} = 1$$

$$Y(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega}$$

Ma abbiamo anche che $Y(\omega) = X(-\omega)$. Applicando la
formule di analisi della TFD otteniamo

$$\sum_{k=-\infty}^{+\infty} a_k e^{jk\omega} = Y(\omega) = X(-\omega) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n) e^{j\omega n}$$

Ne segue che il segnale $x(n)$ coincide con i coeff. della
serie di Fourier di Y . Abbiamo allora

$$X(n) = a_n = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} Y(\omega) e^{-j\omega n} d\omega = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(-\omega) e^{-j\omega n} d\omega$$

posto $\vartheta = -\omega$, si ha $d\omega = -d\vartheta$ e $\int_{-\pi}^{\pi} X(-\omega) e^{-j\omega n} d\omega = \int_{\pi}^{-\pi} X(\vartheta) e^{j\vartheta n} (-d\vartheta)$

in conclusione, chiamando ϑ di nuovo ω , si ha:

$$X(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \bar{X}(\omega) e^{j\omega n} d\omega \quad (2) \quad \text{Formule di Sintesi}$$

Infine, si può provare che la formula di
rintersi vale anche se $x \in \ell^2(\mathbb{Z})$, purché $X(\omega)$ esista

3

TFTd e risposta in frequenza

Confrontando le definizioni di TFTd e di risposta
in frequenza di un sistema BIBO-stabile, si conclude
che $\hat{h}(\omega)$ è la TFTd di $h(n)$, risp. impulso del sistema

Proprietà della TFTd

Useremo $\mathcal{F}(x)(\omega) = X(\omega)$ per indicare
la TFTd del segnale x

1) Linearità

Se $X = \mathcal{F}(x)$ e $Y = \mathcal{F}(y)$, e $\alpha, \beta \in \mathbb{C}$, $\mathcal{F}(\alpha x + \beta y) = \alpha X + \beta Y$

2) Simmetria

2.1 $\mathcal{F}(\bar{x}) = \overline{R(X)}$

2.2 $\mathcal{F}(R(x)) = R(X)$

2.3 x pari $\Rightarrow X$ pari

2.4 x dispari $\Rightarrow X$ dispari

2.5 x reale $\Rightarrow X$ hermitiano

2.6 x reale pari $\Rightarrow X$ reale pari

2.7 x reale dispari $\Rightarrow X$ immaginario dispari

Le dim. sono
immediate e
regolano lo stesso
principio del caso
TFTc

4) Traslazione $\mathcal{F}(U_m[x])(\omega) = e^{-j\omega m} X(\omega)$ (4)

DIM. $\mathcal{F}(U_m[x])(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n-m) e^{-j\omega n}$ posto $k = n-m$ e $n = k+m$,

$$\mathcal{F}(U_m[x])(\omega) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k) e^{-j\omega(k+m)} = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k) e^{-j\omega k} \cdot e^{-j\omega m} = X(\omega) e^{-j\omega m}$$

5) Modulazione $\mathcal{F}(e^{j\omega_0 n} x(n))(\omega) = X(\omega - \omega_0)$

DIM. $\mathcal{F}(e^{j\omega_0 n} x(n))(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n) e^{j\omega_0 n} e^{-j\omega n} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(n) e^{-j(\omega - \omega_0)n} = X(\omega - \omega_0)$

6) Prodotto di convoluzione

Se $v, w \in \ell^1(\mathbb{Z})$, $z = v * w \in \ell^1(\mathbb{Z})$ e $Z(\omega) = V(\omega)W(\omega)$

cioè $\mathcal{F}(v * w) = \mathcal{F}(v)\mathcal{F}(w)$

Infatti $Z(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} z(n) e^{-j\omega n} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \sum_{m=-\infty}^{+\infty} v(m)w(n-m) e^{-j\omega(n-m+m)}$

$$= \sum_{m=-\infty}^{+\infty} v(m) \left(\sum_{n=-\infty}^{+\infty} w(n-m) e^{-j\omega(n-m)} \right) e^{-j\omega m} = \sum_{m=-\infty}^{+\infty} v(m) W(\omega) e^{-j\omega m}$$

$$= V(\omega)W(\omega)$$

Infatti $\sum_{n=-\infty}^{+\infty} w(n-m) e^{-j\omega(n-m)} = W(\omega)$

indipendentemente da m

7) Moltiplicazione.

Se $X = \mathcal{F}(x)$ e $Y = \mathcal{F}(y)$ e se $\mathcal{F}(xy)$ esiste,

$$\mathcal{F}(x \cdot y) = \frac{1}{2\pi} X *_{2\pi} Y$$

dove $*_{2\pi}$ indica la convoluzione periodica di periodo 2π . SENZA DIM.

8) Derivato in ω $\mathcal{F}(nX(n)) = j \frac{d}{d\omega} X(\omega)$

5

$$\frac{d}{d\omega} X(\omega) = \frac{d}{d\omega} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} X(n) e^{-j\omega n} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} (-jn) X(n) e^{-j\omega n}$$

$$\Rightarrow j \frac{d}{d\omega} X(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} n X(n) e^{-j\omega n} = \mathcal{F}(nX(n)) \quad \text{CVD.}$$

9) Parseval Se $x \in \ell^2$, anche $X \in L^2(-\pi, \pi)$ e $\|x\|_2^2 = \frac{1}{2\pi} \|X\|_2^2$

Poniamo $Y(\omega) = X(-\omega)$ e a_k coeff. di Fourier di Y ,

sappiamo che $a_k = X(k)$. Applicando Parseval a Y si ha:

$$\|X\|_2^2 = \|Y\|_2^2 = 2\pi \|a_k\|_2^2 = 2\pi \|X\|_2^2 \quad \text{CVD}$$

Esempi di calcolo della TFFT

1) Se $x(n) = \begin{cases} 1 & \text{se } |n| \leq N \\ 0 & \text{se } |n| > 0 \end{cases}$ osserviamo che $x(n) = (2N+1)h(n)$

dove $h(n)$ è la R.I. del sistema che calcola la media mobile su $2N+1$ campioni.

$$\text{Averemo calcolato } \hat{h}(\omega) = \frac{1}{2N+1} \frac{\sin(\frac{2N+1}{2}\omega)}{\sin \frac{\omega}{2}} \Rightarrow X(\omega) = \frac{\sin(\frac{2N+1}{2}\omega)}{\sin \frac{\omega}{2}}$$

2) $x(n) = e^n u(n)$ con $|e| < 1$

$$X(\omega) = \sum_{n \geq 0} e^n e^{-j\omega n} = \frac{1}{1 - e e^{j\omega}}$$

È la RF di un sistema con $h(n) = e^n u(n)$, come osservato già calcolato

Legame Tra TFD e TFDd

6

La TFDd è importante perché permette di rappresentare i sistemi LTI come un prodotto: se $y = L[x] = h * x$ allora $Y(\omega) = H(\omega)X(\omega)$ dove L è un LTI di RI h e di RF H , mentre x e y sono ingresso e uscita del sistema mentre X e Y sono le rispettive TFDd

La TFDd però ha due problemi nell'applicazione pratica:

- 1) è una somma infinita
- 2) è una funzione di variabile continua

Possono però approssimarlo con precisione arbitraria almeno nel caso di segnali a supporto finito, che poi è proprio il caso più rilevante (anzi, il solo caso rilevante) nella pratica

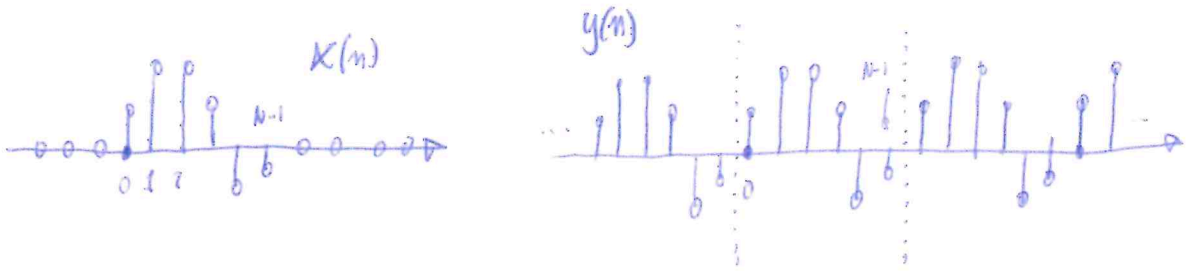
Sia allora $x: \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{C}$ un segnale a supporto finito. Visto l'arbitrarietà della variabile Temporale, possiamo considerare unicamente il caso in cui il supporto è $\{0, 1, \dots, N-1\}$

In altre parole, $x(n) = 0 \quad \forall n \notin \{0, 1, \dots, N-1\}$

Sia ora $y(n) = x(n \bmod N)$

quindi y è la replica periodica di periodo N dei valori di x tra 0 e $N-1$; in altre parole

$$y(n) = \begin{cases} x(n) & \text{se } n \in \{0, \dots, N-1\} \\ x(n-kN) & \text{se } n \in \{kN, kN+1, \dots, kN+N-1\}, k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$



Allora calcoliamo la TFD del segnale periodico y :

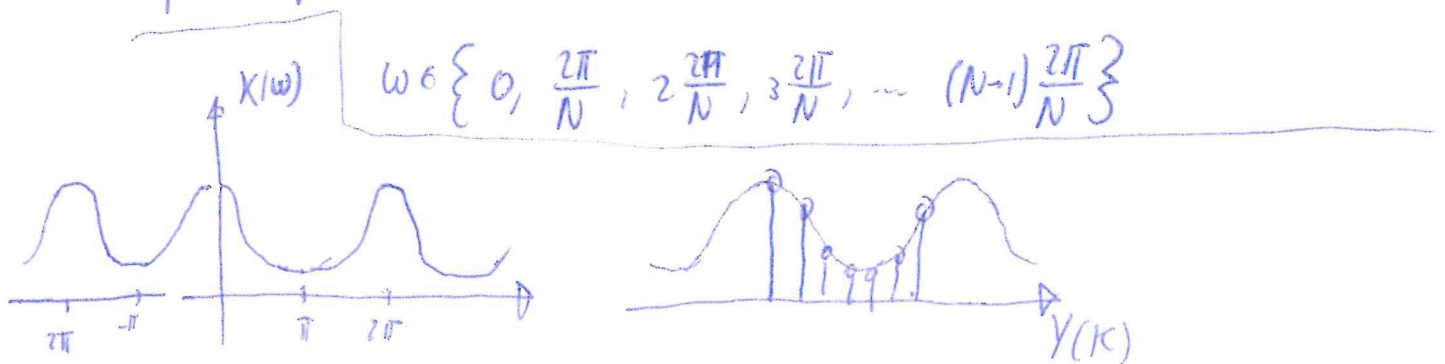
$$Y(k) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} y(n) e^{-j \frac{2\pi}{N} kn} = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x(n) e^{-j \left(\frac{2\pi}{N}\right) kn}$$

Ponendo $\omega_0 = \frac{2\pi}{N}$, osserviamo che $Y(k) = X(k\omega_0)$

dove X è la TFD di x

Sappiamo che $X(\omega)$ è periodica di periodo 2π .

I valori di $Y(k)$ corrispondono ai campioni di $X(\omega)$ presi per $\omega \in \{0, \omega_0, 2\omega_0, 3\omega_0, \dots, (N-1)\omega_0\}$ cioè



Per la periodicità di X (e anche di Y se n considera $k \in \mathbb{Z}$), $Y(N-1) = X\left(\frac{(N-1)2\pi}{N}\right) = X\left(2\pi - \frac{2\pi}{N}\right) = X\left(-\frac{2\pi}{N}\right) = X(-1)$

$$Y(N-2) = X\left(\frac{(N-2)2\pi}{N}\right) = X(-2\omega_0)$$

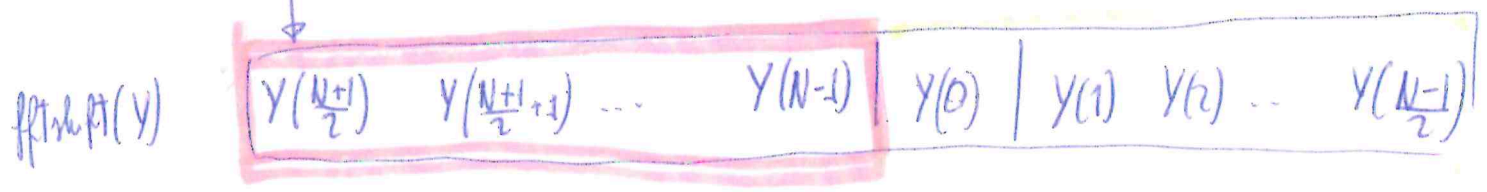
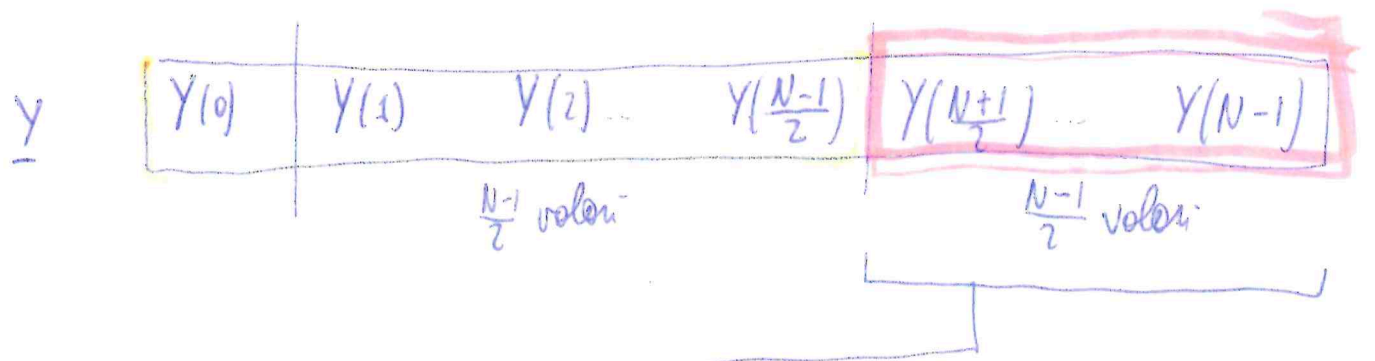
$$Y(N-3) = X\left(\frac{(N-3)2\pi}{N}\right) = X(-3\omega_0)$$

Allora per la visualizzazione, spesso si riorientano i coefficienti di Y in modo da avere $Y(0)$ al centro.

Questa operazione è chiamata fft shift in molti linguaggi, tra cui Matlab

Esempio per N dispari

Notiamo che $Y\left(\frac{N+1}{2}\right) = X\left(\frac{N+1}{2} \frac{2\pi}{N}\right) = X\left(-\pi + \frac{1}{2}\omega_0\right)$



$$= \left[X\left(-\pi + \frac{1}{2}\omega_0\right) \quad X\left(-\pi + \frac{3}{2}\omega_0\right) \quad \dots \quad X\left(-\pi + (N-1)\omega_0\right) \right] \left[X(0) \quad X(\omega_0) \quad X(2\omega_0) \quad \dots \quad X\left(\pi - \frac{\omega_0}{2}\right) \right]$$

$= X(-\omega_0)$

Possiamo ottenere un campionamento più fittto di $X(\omega)$? 9

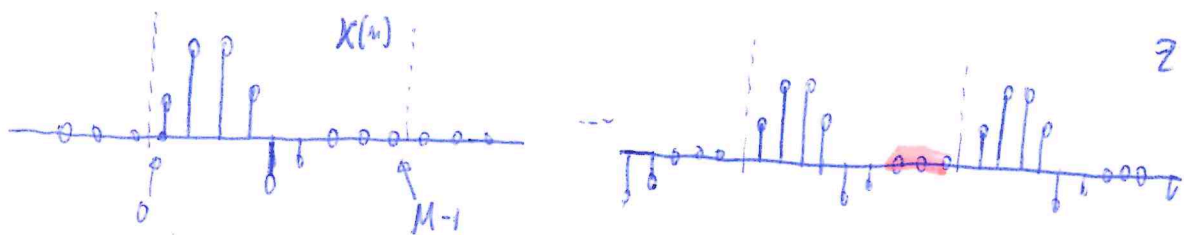
Il passo ω_0 è "sufficiente" per determinare x (basta applicare la formula di sintesi della TFD al vettore \underline{y})
ma può non bastare per applicazioni in cui si vuole maggiore risoluzione nella rappresentazione di $X(\omega)$
(vedere Lab 5 per un esempio)

Allora introduciamo $z(n) = x(n \bmod M)$ dove

$$M > N$$

z è la replica periodica di x di periodo M

Ma i valori di x tra $N-1$ e $M-1$ sono nulli



Vengono quindi "aggiunti" degli zeri nel periodo di z
(zero-padding)

Calcoliamo la TFD di z :

$$Z(k) = \sum_{n=0}^{M-1} z(n) e^{-jk \frac{2\pi}{M} n} \quad \text{me } z(n) = \begin{cases} x(n) & \text{se } n \in \{0, \dots, N-1\} \\ 0 & \text{se } n \in \{N, \dots, M-1\} \end{cases}$$

$$Z(k) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n) e^{-jk \frac{2\pi}{M} n} = X\left(k \cdot \frac{2\pi}{M}\right) = X(k\omega_1)$$

