#### Corso di Segnali e Sistemi

Ingegneria Elettronica
Università degli Studi di Padova
(Esercitazione creata dai Proff. N. Benvenuto e C. Dalla Man, aggiornamento prof. M. Cagnazzo)
A.A. 2022/2023

# Laboratorio 03

Sistemi a Tempo Discreto

## Un sistema ecologico

Sia y(n) il numero di individui di una popolazione di una data specie nell'anno n Supponiamo di conoscere tale valore per n=-1 (condizione iniziale) Negli anni seguenti, la popolazione è ottenuta da quella dell'anno precedente con le modifiche seguenti:

- La natalità comporta un aumento di popolazione proporzionale a y(n-1). Il coefficiente di proporzionalità è il tasso di natalità b(n-1)
- La mortalità comporta una riduzione di popolazione proporzionale a y(n-1). Il coefficiente di proporzionalità è il tasso di mortalità m(n-1)
- La popolazione può aumentare se ci sono arrivi da un'altra popolazione: x(n)
- Infine, per semplicità, non imponiamo il vincolo che i valori di x e y debbano essere interi

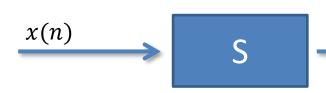
# Un sistema ecologico

Dato quanto detto in precedenza, la popolazione all'anno n è descritta dalla seguente equazione:

$$y(n) = y(n-1) + b(n-1)y(n-1) - m(n-1)y(n-1) + x(n)$$

- Si noti che  $b(\cdot)$  e  $m(\cdot)$  sono segnali, ma li considereremo come parametri del sistema. Ugualmente considereremo la condizione iniziale su y, per esempio il valore in n=-1 come parametro.
- Tali parametri sono considerati noti.
- Allora si può considerare un sistema con x(n) come ingresso e y(n) come uscita.

# **Un sistema ecologico**



$$y(n) = [1 + b(n-1) - m(n-1)]y(n-1) + x(n)$$

Il Sistema è definito dall'equazione precedente e dai parametri  $y(-1), b(\cdot), m(\cdot)$ 

**Esercizio 1**. Dire se tale sistema è istantaneo o dinamico, lineare, tempo invariante.

**Esercizio 2.** Si consideri ora il caso in cui  $b(n) = B \ \forall n \ e \ m(n) = M \ \forall n \ e \ y(n) = 0 \ \forall n < 0$ . In altre parole,

$$y(n) = [1 + B - M]y(n - 1) + x(n)$$

Notare che M < 1 (non possono morire più individui di quanti ne esistevano l'anno prima)

Tale sistema è LTI. Provate a stabilirne stabilità e causalità. Se troppo difficile, cominciare a calcolare la risposta impulsiva ed usarla per rispondere.

$$h(0) = [1 + B - M]y(-1) + \delta(0) = \delta(0) = 1$$

$$h(1) = [1 + B - M]h(0) + \delta(1) = \cdots$$

$$h(2) = [1 + B - M]h(1) + \delta(2) = \cdots$$

. . .

#### **Esercizio 3**

Creare una funzione che, dati i parametri di sistema  $y_{init} = y_{init} = y_{init}$ , M, B ed il segnale d'ingresso  $x_{in}$ , restituisca un vettore contenente l'uscita  $y_{in}$  cioè la numerosità della popolazione  $y_{in}$  (della stessa lunghezza di x).

Per semplicità, non imponiamo il vincolo che i valori di x e y debbano essere interi.

Nota: salvare la funzione in un file con lo stesso nome della funzione e con estensione .m

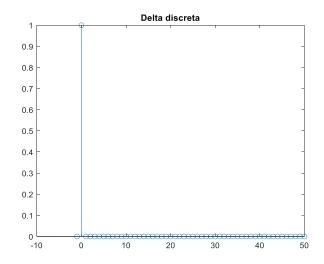
```
function y = popolazione(y_init, M, B, x)
%y=popolazione(y_init, m, b, x)
%Calcola l'andamento del numero y d'individui. Gli ingressi sono:
% - y_init: popolazione iniziale (all'instante 1)
% - m: tasso mortalità
% - b: tasso natalità
% - x: vettore ingresso individui esterni
% preparo il vettore di uscita: stessa dimensione di x, ma valori nulli
y = zeros(size(x));
% Inizializzazione del primo valore di y
% NB In Matlab l'indicizzazione dei vettori comincia da 1, non da zero!
y(1)=
% ciclo di aggiornamento
for n = 2:numel(y)
    v(n) =
end
```

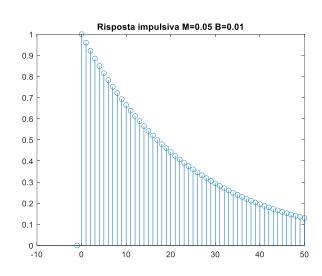
#### **Esercizio 4**

Usare tale funzione per valutare numericamente la risposta impulsiva. Cambiare i parametri e verificare la stabilità

```
B = 0.01; M = 0.05; y_init = 0;
anni = -1:50;
delta = zeros(size(anni)); %
delta(2) = 1; % l'anno 0 si trova in posizione 2
figure(1);
stem(anni,delta); % mostra la Delta discreta
title ('Delta discreta');

h = popolazione(y_init,M,B,delta);
figure(2);
stem(anni,h);
title(sprintf('Risposta impulsiva M=%3.2f B=%3.2f',M,B));
```



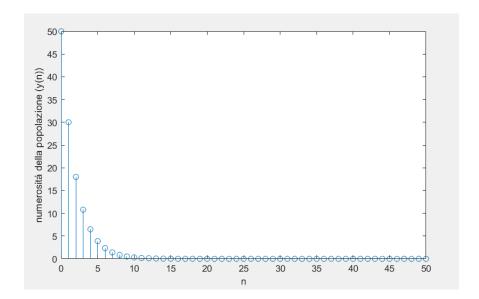


#### **Esercizio 5**

 In caso di natalità nulla (b=0) e nessun ingresso di individui provenienti da altre popolazioni (x[n]=0 ∀n), la specie tende ad estinguersi con un tasso di mortalità pari a m

$$y[n] = y[n-1] - m \cdot y[n-1]$$

 Usando la funzione creata all'Esercizio 3, determinare e plottare y[n] nel caso che y\_init=50, m=0.4.



Nota: Per plottare il segnale a tempo discreto usare il comando *stem* invece di *plot* (si veda l'help in linea)

Ricordiamo che l'onda quadra  $x(t) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} \operatorname{rect}\left(\frac{t-kT}{T/2}\right)$  ammette la serie di Fourier:

$$\frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \sum_{m \in \mathbb{Z}} \frac{(-1)^m}{2m+1} e^{j(2m+1)\omega_0 t}$$

Esercizio: esprimere la serie di Fourier in termini di funzioni coseno.

Ricordiamo che l'onda quadra  $x(t) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} \operatorname{rect}\left(\frac{t-kT}{T/2}\right)$  ammette la serie di Fourier:

$$\frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \sum_{m \in \mathbb{Z}} \frac{(-1)^m}{2m+1} e^{j(2m+1)\omega_0 t}$$

**Esercizio**: esprimere la serie di Fourier in termini di funzioni coseno.

#### Soluzione:

Decomponiamo la somma per  $m \ge 0$  e m < 0:

$$\frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \sum_{m \ge 0} \frac{(-1)^m}{2m+1} e^{j(2m+1)\omega_0 t} + \frac{1}{\pi} \sum_{m < 0} \frac{(-1)^m}{2m+1} e^{j(2m+1)\omega_0 t}$$

Nella seconda serie, poniamo  $\ell = -m-1$ . Allora la somma è su  $\ell \geq 0$  e  $2m+1 = -(2\ell+1)$ :

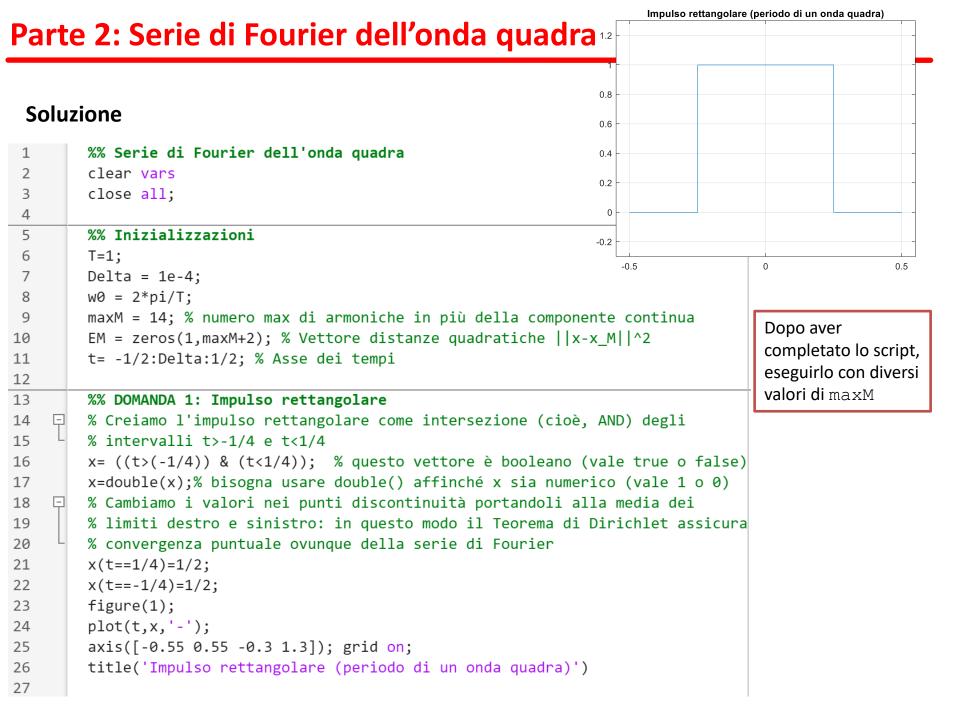
$$\begin{split} &\frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \sum_{m \geq 0} \frac{(-1)^m}{2m+1} e^{j(2m+1)\omega_0 t} + \frac{1}{\pi} \sum_{\ell \geq 0} \frac{(-1)^{(-\ell-1)}}{-(2\ell+1)} e^{-j(2\ell+1)\omega_0 t} \\ &= \frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \sum_{m \geq 0} \frac{(-1)^m}{2m+1} e^{j(2m+1)\omega_0 t} + \frac{1}{\pi} \sum_{\ell \geq 0} \frac{(-1)^\ell}{(2\ell+1)} e^{-j(2\ell+1)\omega_0 t} \\ &= \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi} \sum_{m \geq 0} \frac{(-1)^m}{2m+1} \cos(2m+1)\omega_0 t \end{split}$$

Usiamo Matlab per confrontare l'onda quadra  $x(t) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} \operatorname{rect}\left(\frac{t-kT}{T/2}\right)$  con la somme parziale di ordine M della sua serie di Fourier:

$$x_M(t) = \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi} \sum_{0 \le m \le M} \frac{(-1)^m}{2m+1} \cos(2m+1)\omega_0 t$$

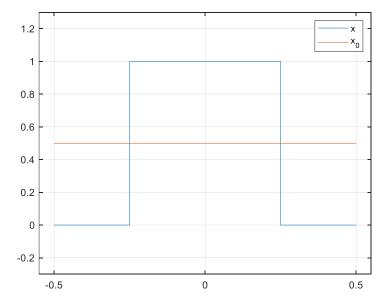
Per semplicità, prendiamo T=1 e quindi  $\omega_0=2\pi$ 

- 1. Tracciare x(t) in  $\left(-\frac{1}{2},\frac{1}{2}\right)$  con passo  $\Delta=10^{-4}$ . Porre  $x\left(\pm\frac{1}{4}\right)=\frac{1}{2}$  in modo da ottenere convergenza puntuale in ogni t
- 2. Tracciare  $x_0(t) = \frac{1}{2}$  e conservarlo in  $x_{\text{old}}$
- 3. Per ogni  $m \in \{0,1,2,...,20\}$ : calcolare  $x_{\text{current}}$  da  $x_{\text{old}}$  nel modo seguente:
  - Calcolare  $v_m(t) = \frac{2}{\pi} \frac{(-1)^m}{2m+1} \cos(2m+1)\omega_0 t$  in  $\left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$  con passo  $\Delta = 10^{-4}$
  - Aggiungerlo a  $x_{\text{old}}(t)$  per ottenere  $x_{\text{current}}(t)$
  - $x_{\text{current}}$  corrisponde a  $x_M(t)$  (con M=m+1)
  - Tracciare nello stesso grafico x(t) e  $x_M(t)$  e verificare visualmente la convergenza
  - Calcolare:
    - il segnale d'errore  $e_M(t) = |x(t) x_M(t)|$
    - e la sua energia  $E_M \approx \sum_i e_M^2 (-\frac{1}{2} + i\Delta) \cdot \Delta$
- 4. Mostrare  $E_M$  in funzione di M e commentare il risultato



#### **Soluzione**

```
%% DOMANDA 2: Calcolo componente continua (ie. a frequenza 0)
28
        x0 = 1/2*ones(size(t));
29
        % Tracciamo x e x0
30
        figure(2);
31
        plot(t,x); hold on
32
33
        axis([-0.55 0.55 -0.3 1.3]);
34
        grid on;
        plot (t,x0); hold off;
35
        legend('x','x_0'); pause;
36
        eM = abs(x-x0); % Calcolo dell'errore assoluto
37
        EM(1)= sum(eM.^2)*Delta; % Calcolo dell'energia dell'errore
38
39
```

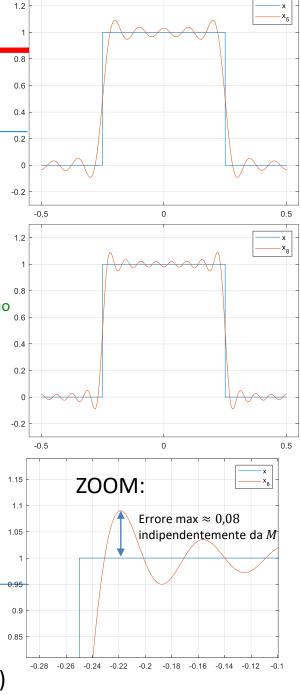


#### Soluzione

```
%% Domanda 3: Calcolo delle somme parziali della sdF di x
40
        % Calcoliamo i coefficienti del coseno fuori dal for loop
41
42
        m=0:maxM; %numero massimo di armoniche da usare
        c = 2*((-1).^m)./(2*m+1)/pi;
43
        % Inizializzazione somma parziale
44
        xOld = x0;
45
        for index=1:maxM+1 % serve un indice che comincia da 1
46
47
            m = index-1; % ma il primo valore di m è zero
            C = c(index); % prendiamo il corrispondente coeff del coseno
48
            vm = C* cos ((2*m+1)*w0*t);
49
            xM = xOld+vm;
50
            % Tracciamo xM
51
52
            figure(2);
             plot(t,x,t,xM); grid on;
53
             axis([-0.55 0.55 -0.3 1.3]);
54
            legend('x', sprintf('x {%d}',index));
55
                                                      pause;
            % Calcolo errore assoluto
56
57
             eM = abs(x-xM);
            % Energia dell'errore
58
             EM(index+1)= sum(eM.^2)*Delta;
59
            xOld = xM; % Pronti per la prossima iterazione
60
61
         end
```

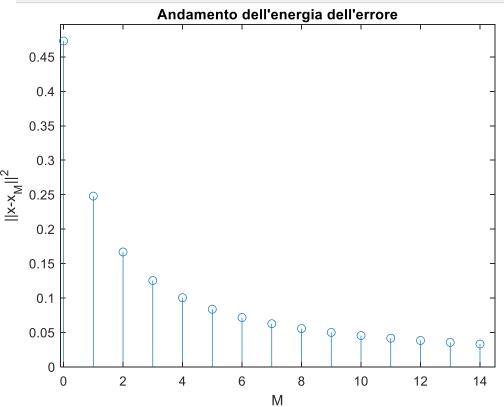
Notare il *fenomeno di Gibbs*: l'errore massimo di sovraelongazione ha un ampiezza che *non tende a zero*.

Nondimeno, l'energia dell'errore *tende a zero* (vedi Domanda 4)



#### Soluzione

```
%% Domanda 4: andamento dell'energia dell'errore
figure(3)
stem(0:maxM,EM); axis([-0.1 maxM+0.5 0 max(EM)*1.05])
title ('Andamento dell''energia dell''errore')
xlabel('M')
ylabel('||x-x_M||^2')
```



Convergenza della serie di Fourier: l'errore ha un energia che tende a zero al crescere dell'ordine della somma parziale.

Il teorema Riesz-Fischer assicura che tale energia è infinitesima su *M*