

## 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

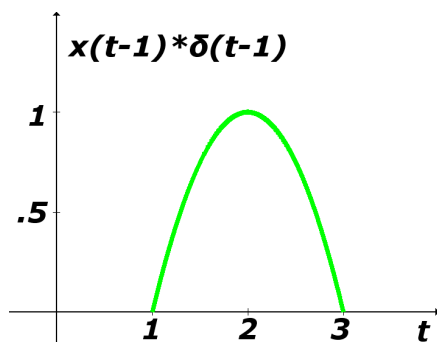
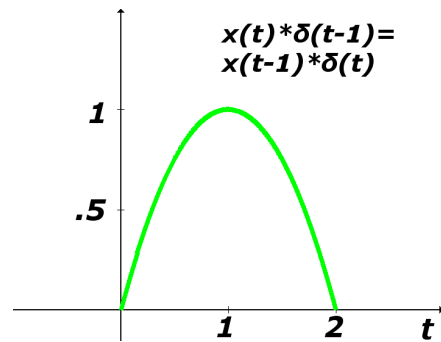
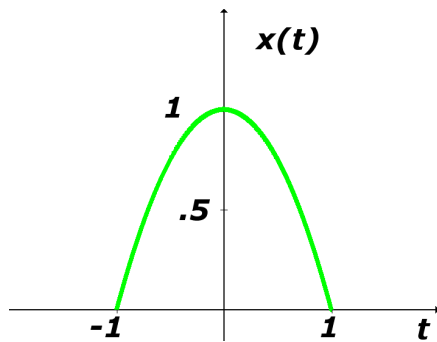
Sia  $x(t) := (1 - t^2) \text{rect}\left(\frac{t}{2}\right)$ . Si tracci il grafico e si calcolino analiticamente i seguenti segnali

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

#### 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  $\delta$  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)

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