

# Laboratorio 04

## SOLUZIONI

- Convoluzione di segnali a supporto limitato a tempo discreto e continuo

### Richiami di Teoria

---

#### Convoluzione a tempo discreto

Consideriamo due segnali  $x[n]$  e  $y[n]$  a tempo discreto.

Dalla teoria sappiamo che la loro convoluzione è definita come:

$$x[n] * y[n] = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} y[n-k] x[k]$$

Nella pratica non si può eseguire la sommatoria da  $-\infty$  a  $+\infty$ !... ma è anche vero che nella pratica tutti i segnali sono a supporto limitato!

(Si ricorda che se  $x$  è diverso da zero in  $N$  campioni ed  $y$  è diverso da zero in  $M$  campioni,  $x*y$  è diverso da zero in  $N+M-1$  campioni).

## Richiami di Teoria

---

### Convoluzione a tempo continuo

Consideriamo i segnali a tempo continuo  $f(t)$  e  $g(t)$ .

La convoluzione a tempo continuo è definita da:

$$f * g(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t-\tau)g(\tau)d\tau$$

**Attenzione:** in Matlab si può solo approssimare un segnale a tempo continuo scegliendo il periodo di campionamento (passo) sufficientemente piccolo.

Scegliendo il periodo di campionamento **T** sufficientemente piccolo, possiamo scrivere

$$f(t) * g(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t-\tau)g(\tau)d\tau \approx T \sum_{k=-\infty}^{+\infty} f(nT - kT)g(kT)$$

e ricondurci al caso a tempo discreto

---

### Esercizio 1

---

Consideriamo due segnali  $a[n]$  e  $b[n]$  a tempo discreto a supporto limitato.

$$a[n] = \begin{cases} -1 & n=0 \\ 3 & n=1 \\ -5 & n=2 \\ 2 & n=3 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases} \quad b[n] = \begin{cases} 1 & n=0 \\ 2 & n=1 \\ -1 & n=2 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

- Calcolare la convoluzione discreta  $c[n]=(a*b)[n]$  e plottarla

Suggerimento: Per calcolare la convoluzione discreta  $c[n]=(a*b)[n]$  si può usare il comando **conv**

**CONV** Convolution and polynomial multiplication.

**C = CONV(A, B)** convolves vectors A and B. The resulting vector is length MAX([LENGTH(A)+LENGTH(B)-1,LENGTH(A),LENGTH(B)]).

## Traccia di Soluzione

```
%% convoluzione
```

```
c = conv (a,b);
```

Esegue la convoluzione tra a e b

```
%% Grafico della convoluzione c = a*b
```

```
figure
```

```
n=[x_a(1)+x_b(1):1:x_a(end)+x_b(end)];
```

```
stem (n,c,'b','LineWidth',2)
```

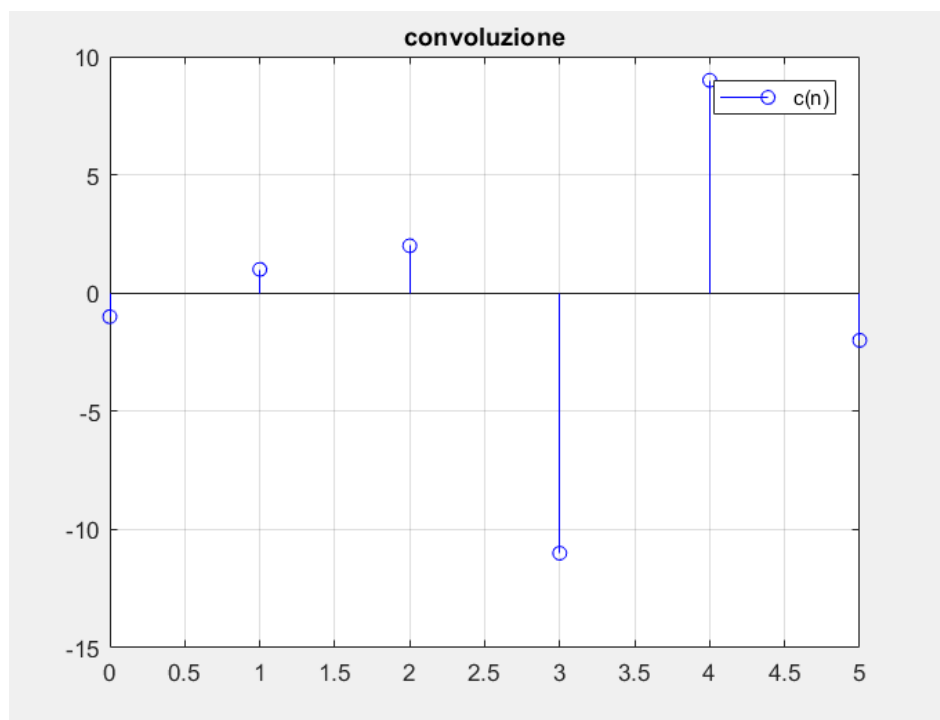
```
title ('convoluzione')
```

```
legend('c(n)')
```

```
grid on;
```

Per plottare correttamente  $c(n)$   
Devo costruire opportunamente l'asse dei tempi.  
Sfrutto la relazione tra i supporti dei segnali nota dalla teoria:  
Se il supporto di  $a(n)$  è  $[n_1 \ n_2]$   
e il supporto di  $b$  è  $[n_3 \ n_4]$ , il supporto di  $c$  è  
.....?

## Soluzione



## Esercizio per casa

---

- Scrivere la function *conv\_man.m* che prende in ingresso i vettori riga *a* e *b* e restituisce in uscita *c*.

Suggerimento: usare il comando *fliplr* (se vettori riga, inverte sx-dx; se vettori colonna usare *flipud*, che inverte alto-basso)

- Confrontare i risultati ottenuti con la function creata e con il comando *conv*.

Usare i segnali *a[n]* e *b[n]* così definiti:

$$a[n] = b[n] = \begin{cases} 1 & 0 \leq n \leq 3 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

---

## Il comando *fliplr*

**>> help fliplr**

FLIPLR Flip matrix in left/right direction.

FLIPLR(X) returns X with row preserved and columns flipped in the left/right direction.

X = 1 2 3    becomes 3 2 1  
     4 5 6        6 5 4

Class support for input X:  
float: double, single

## Soluzione

```
function c=conv_man(a,b)
%a e b vettori riga
N=length(a);
M=length(b);
H=max(M,N);
if M<N
    b(M+1:N)=zeros(1,N-M);
elseif M>N
    a(N+1:M)=zeros(1,M-N);
end
bmeno=fliplr(b);
for n=1:H
    c(n)=a(1:n)*bmeno(H-n+1:end)';
end
for n=H+1:2*H-1
    c(n)=a(n-H+1:end)*bmeno(1:2*H-n)';
end
c=c(1:M+N-1);
```

ribalto b

Se il vettore **a** è più lungo di **b**, completo il vettore **b** con N-M elementi uguali a zero

Se il vettore **a** è più corto di **b**, completo il vettore **a** con M-N elementi uguali a zero

Calcolo **c** sul supporto di lunghezza M+N-1

## Esercizio 2

- Dati i segnali a tempo continuo (per  $t \in [-5,5]$ ):

$$f(t) = A_f \cdot \text{rect}\left(\frac{t-t_f}{D_f}\right) \quad g(t) = A_g \cdot \text{rect}\left(\frac{t-t_g}{D_g}\right)$$

con  $A_f=A_g=1$ ;  $t_f=t_g=1$ ;  $D_f=D_g=1$

- Plottare i segnali  $f(t)$  e  $g(t)$
- Calcolare e plottare la convoluzione tra i due segnali

Ricordando che, scegliendo un periodo di campionamento **T** sufficientemente piccolo, possiamo scrivere:

$$f(t) * g(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t-\tau)g(\tau)d\tau \approx T \sum_{k=-\infty}^{+\infty} f(nT-kT)g(kT)$$

Possiamo ricondurci al caso discreto, e possiamo quindi utilizzare il comando *conv* di Matlab visto nell'esercizio precedente....ATTENZIONE A PREMOLTIPLICARE PER **T**

Per costruire i segnali «rect», usare la function **rectpuls**:

**rectpuls** Sampled aperiodic rectangle generator.

`rectpuls(T)` generates samples of a continuous, aperiodic, unity-height rectangle at the points specified in array `T`, centered about `T=0`. By default, the rectangle has width 1. Note that the interval of non-zero amplitude is defined to be open on the right, i.e., `rectpuls(-0.5)=1` while `rectpuls(0.5)=0`.

**`rectpuls(T,W)` generates a rectangle of width `W`.**

## Traccia di Soluzione

---

```
%% Segnali di interesse
clc
close all
% Parametri che definiscono i segnali
Af = 1;
Ag = 1;
tf = 1;
tg = 1;
Df = 1;
Dg = 1;
% Approssimazione discreta
T=0.001;
t=-5:T:5;
f=Af*rectpuls(t-tf,Df);
g=Ag*rectpuls(t-tg,Dg);

%% Grafici
subplot(211)
plot(t,f,'LineWidth',2);
legend('f')
xlabel('t')
ylabel('f(t)')
grid on

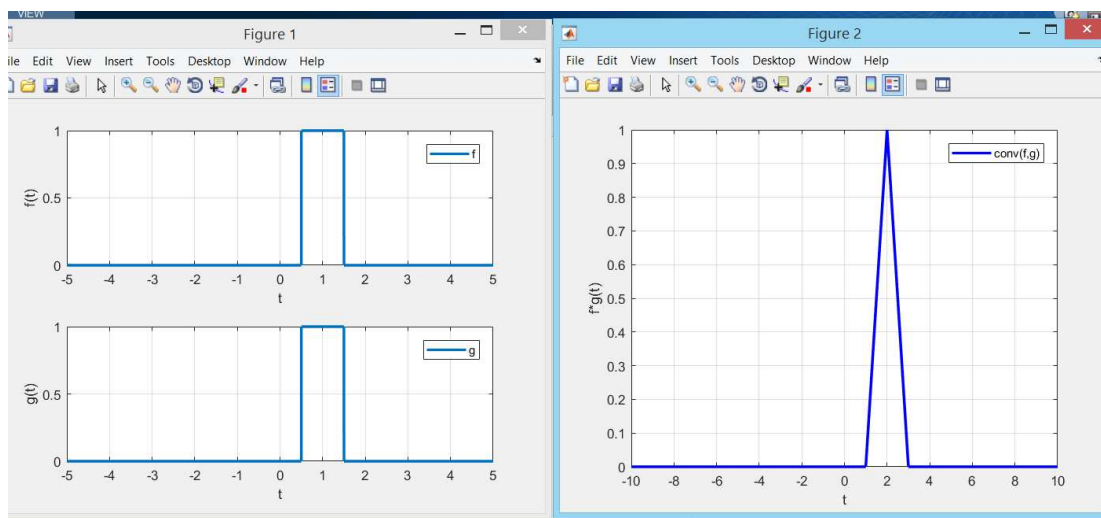
subplot(212)
plot(t,g,'LineWidth',2);
legend('g')
xlabel('t')
ylabel('g(t)')
grid on
```

## Traccia di Soluzione

```
%% Convoluzione ( approssimazione discreta )
% Attenzione a moltiplicare per il passo di campionamento
conv_fg=T*conv(f,g);
t_conv=2*t(1):T:2*t(end);
figure
plot(t_conv,conv_fg,'b','LineWidth',2)
legend('conv(f,g)')
xlabel('t')
ylabel('f*g(t)')
grid on
```

Per plottare correttamente `conv_fg` devo costruire opportunamente l'asse dei tempi `t_conv`.  
Ai vettori `f` e `g`, dati in ingresso alla function `conv`, corrisponde l'asse dei tempi `t`.  
Sfruttando la relazione tra i supporti dei segnali nota dalla teoria,

## Traccia di Soluzione



## Esercizio 3

- Si consideri il sistema LTI che descrive la cinetica dell'ormone C-peptide. La risposta impulsiva è la somma di due esponenziali:

$$h(t) = Ae^{-at} + Be^{-bt}$$

con  $A=0.76$ ,  $B=0.24$ ,  $a=0.14 \text{ min}^{-1}$ ,  $b=0.02 \text{ min}^{-1}$

- Il file `lab4_es3_data.mat` contiene la secrezione di C-peptide (in pmol/l/min) campionata con passo  $T=1 \text{ min}$  in  $[0,420] \text{ min}$  (l'ingresso del sistema).
- Simulare l'uscita del sistema, cioè la concentrazione di C-peptide (in pmol/l) in  $[0,420] \text{ min}$ .
- Simulare l'uscita del sistema quando  $b=0.2$  e  $b=0.002$  (sovrapporre i grafici con il precedente)

## Traccia di Soluzione

```
clear all
clc
close all
%
load lab3_es3_data
A=0.76;
B=0.24;
a=0.14;
b=0.02;
passo=1;
t=[0:passo:tSR(end)'];
h=A*exp(-a*t)+B*exp(-b*t);
interpSR=interp1(tSR, SR,t);
Cpep=passo*conv(interpSR,h);
Cpep=Cpep(1:length(t)); %% prende solo i primi elementi del vettore corrispondenti
```

Costruisco un asse dei tempi con passo =1. Osservando la risposta del sistema in  $[0, 420]$ , si può considerare 1 sufficientemente piccolo da approssimare il sistema con un sistema a tempo continuo

Definisco la risposta impulsiva sull'asse dei tempi

Interpolo i dati di secrezione sullo stesso asse dei tempi in modo da poter eseguire la convoluzione

Eseguo la convoluzione e mi limito a considerare l'uscita del sistema corrispondente ai tempi in t



# Traccia di Soluzione

