Corso di Segnali e Sistemi

Ingegneria Biomedica-Ingegneria Elettronica Università degli Studi di Padova (Proff. N. Benvenuto e C. Dalla Man) A.A. 2019/2020

Laboratorio 04

 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 -∞ a + ∞!... 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

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

e ricondurci al caso a tempo discreto

Esercizio 1

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

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

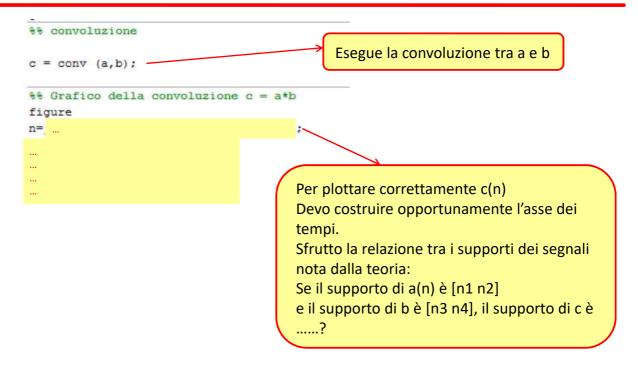
Calcolare la convoluzione discreta c[n]=(a*b)[n] e plottarla

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

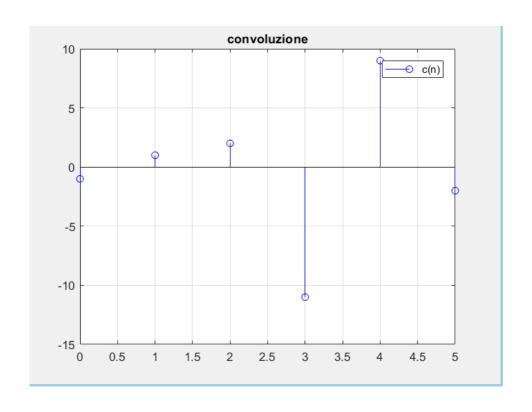
CONV Convolution and polynomial multiplication.

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



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:

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

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.

Class support for input X: float: double, single

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

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

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 MOLTIPLICARE 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.

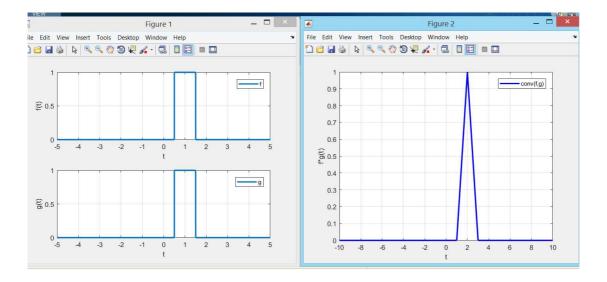
rectpuls(T,W) generates a rectangle of width W.

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=-5:T:5;
f=i ...
%% 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)')
arid on
```

Traccia di Soluzione

```
%% Convoluzione (approssimazione discreta)
% Attenzione a moltiplicare per il passo di campionamento
conv_fg= ...
t conv=
figure
plot(t conv,conv fg,'b','LineWidth',2)
legend('conv(f,g)')
xlabel('t')
                                    Per plottare correttamente conv fg
ylabel('f*g(t)')
                                    devo costruire opportunamente l'asse dei
grid on
                                    tempit 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,
```



Esercizio 3

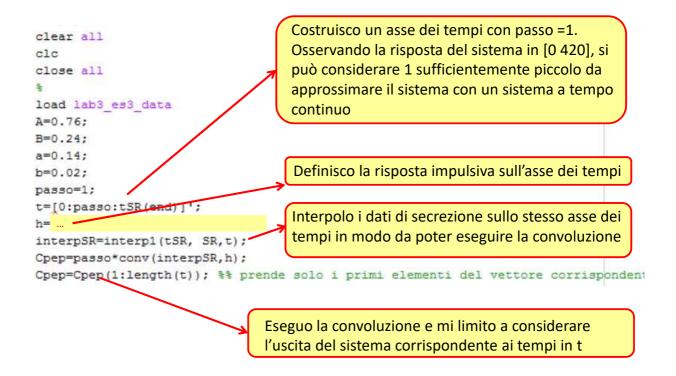
 Si consideri il sistema LTI che descrive la cinetica dell'ormone C-peptide. La risposta impulsiva è la somma di due esponenziali:

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

con A=0.76, B=0.24, a=0.14 min⁻¹, b=0.02 min⁻¹

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

Traccia di Soluzione



Traccia di Soluzione

