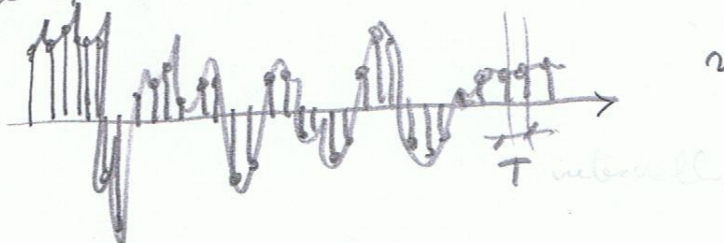
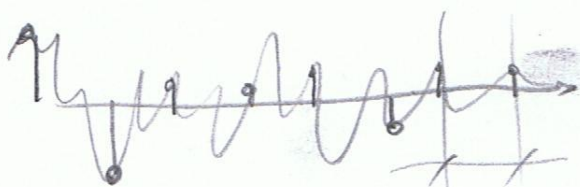


APPROCCIO INTUITIVO AL TEOREMA DEL CAMPLONAMENTO

Dato un segnale tempo-continuo è intuitivo che il passo di campionamento debba essere scelto a seconda delle caratteristiche del segnale.



segnale ben campionato

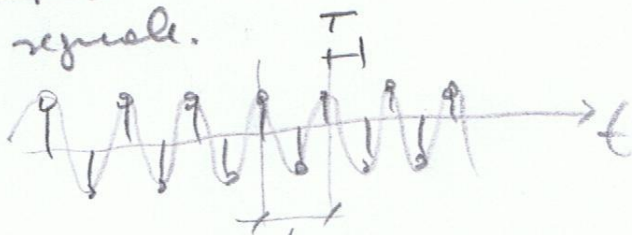


segnale mal campionato

$f_c = \frac{1}{T}$ frequenza di campionamento [Hz] o [campioni/sec]
 T intervallo di campionamento [sec]

È intuitivo che i campioni devono catturare tutta la variabilità del segnale e non lasciare che tra un campione e il successivo il segnale originario sia troppo variabile. In tal caso l'informazione nella forma d'onda originale sarebbe irrimediabilmente persa.

Per arrivare ad una conclusione quantitativa sulla minima frequenza di campionamento che conserva l'informazione nel segnale, possiamo dire il nostro segnale sia la sovrapposizione di un numero n di sinusoidi. Sia f_{max} la massima frequenza massima che compone lo stesso segnale.



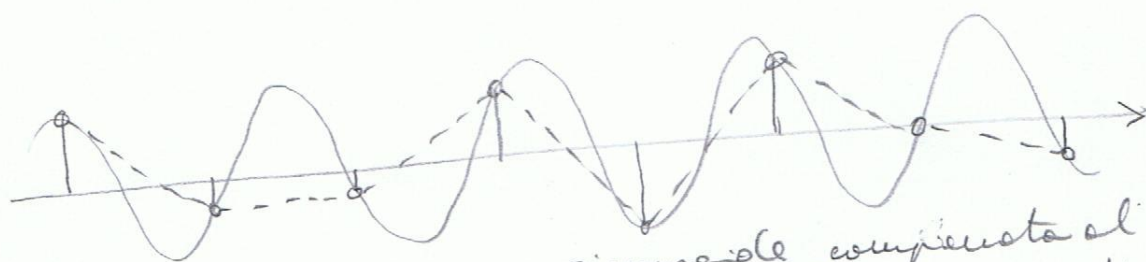
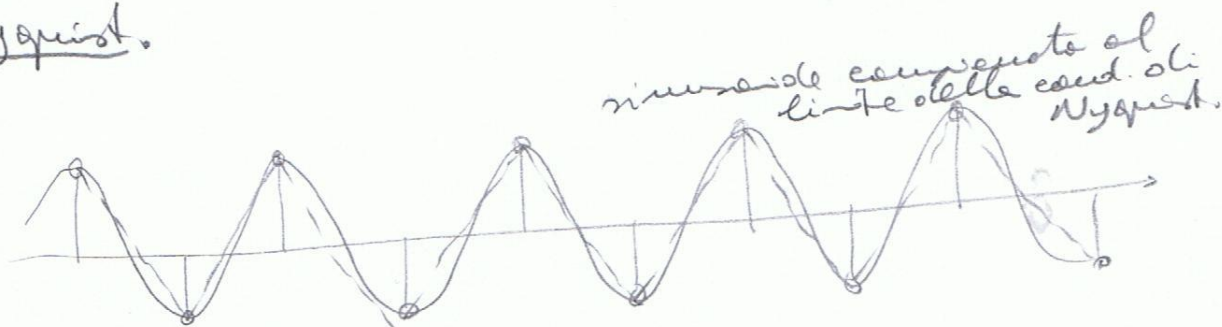
Se consideriamo per tale componente f_{max} e campioniamo il minimo oltre il quale il campionamento risultante verrebbe perso, otteniamo la condizione

$$2T < \frac{1}{f_{max}}$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{1}{T} > 2f_{max}}$$

EAMP.2

Questo condiziona i di fatto lo stabilimento del
teorema del campionamento, noto anche come condizione
di Nyquist.

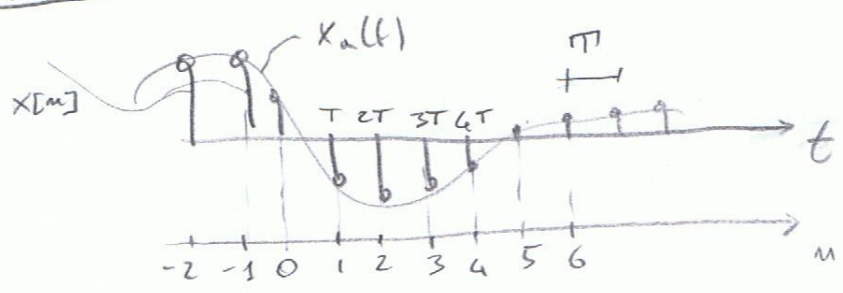


Nella figura sono mostrate delle "rotte" ricostruzioni
basate su interpolazioni lineari. Si vede come nel
caso di sottocampionamento la forma del segnale si sia
completamente persa.

Nelle prossime pagine analizzeremo il problema
più in dettaglio usando la trasformata di Fourier.

RELAZIONI TRA TEMPO-CONTINUO E TEMPO DISCRETO

Supponiamo che $x[n]$ sia ottenuto dal campionamento uniforme di un segnale $x_a(t)$



T intervallo di campionamento [sec]
 $\frac{1}{T}$ frequenza di campionamento [campioni/sec] [Hz]

$$x[n] = x_a(nT) \quad \forall n$$

Qual'è la relazione tra la DTFT di $x[n]$ e la transf. di Fourier tempo-continuo $X_a(f)$? Vediamo.

$$X(\nu) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n] e^{-j2\pi\nu n} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x_a(nT) e^{-j2\pi\nu n}$$

$$= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} X_a(f) e^{j2\pi f n T} df e^{-j2\pi\nu n}$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} X_a(f) \underbrace{\sum_{n=-\infty}^{+\infty} e^{-j2\pi n(\nu - fT)}}_{\text{della formula di Poisson}} df$$

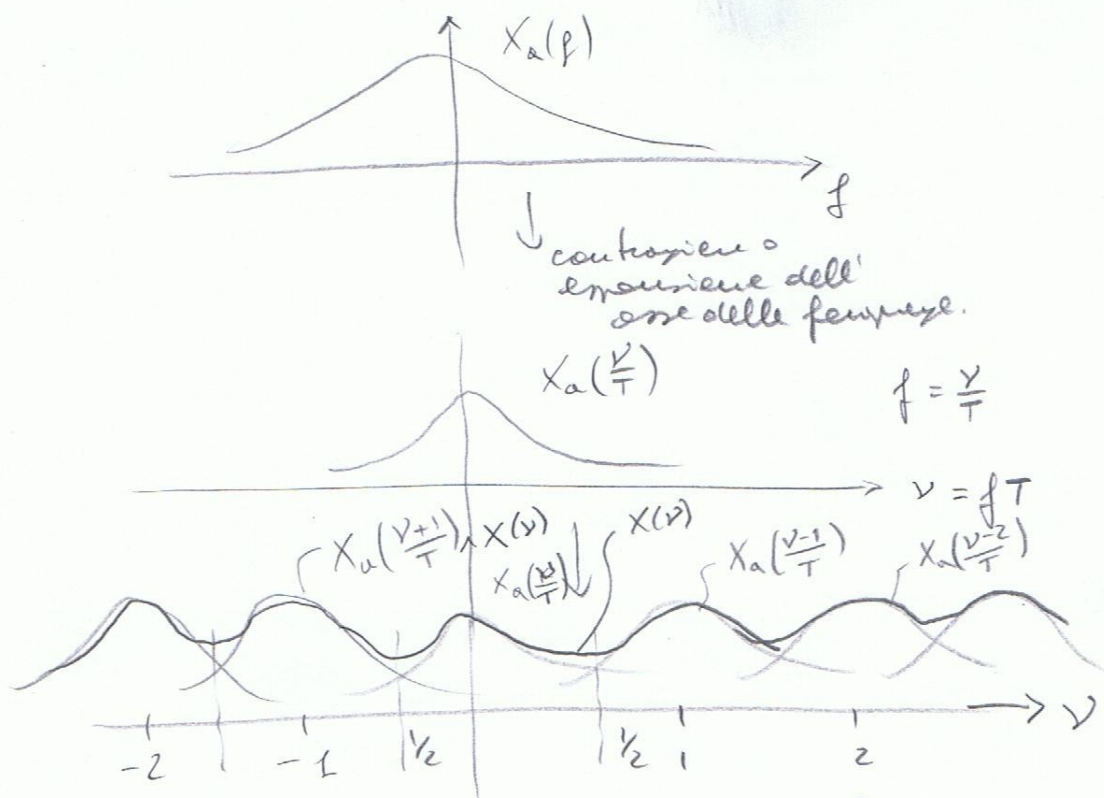
$$= \int_{-\infty}^{+\infty} X_a(f) \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(\nu - fT - n) df$$

$$\alpha = fT$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} X_a\left(\frac{\alpha}{T}\right) \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(\nu - \alpha - n) \frac{d\alpha}{T}$$

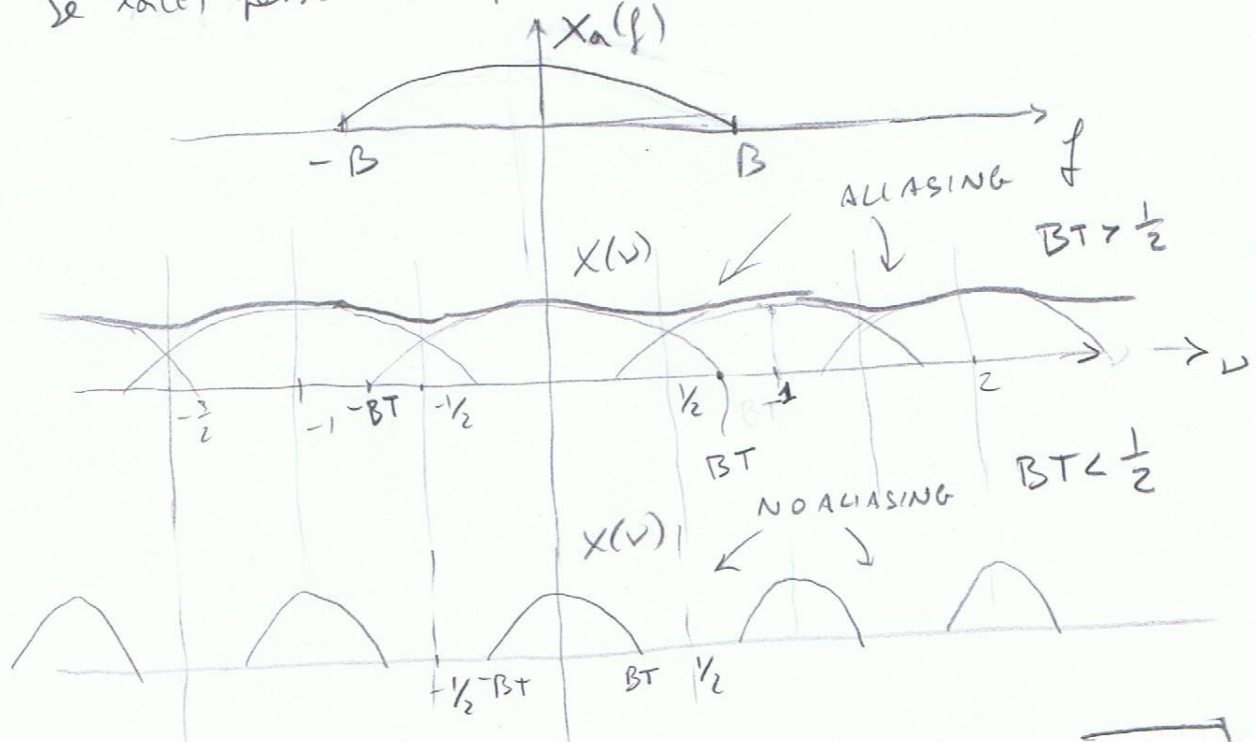
$$= \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \int X_a\left(\frac{\alpha}{T}\right) \delta(\nu - n - \alpha) d\alpha = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} X_a\left(\frac{\nu - n}{T}\right)$$

$$X(\nu) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} X_a\left(\frac{\nu - n}{T}\right)$$



$X(v)$ = versione normalizzata in frequenza e periodizzata di $X_a(f)$.

Se $x_a(t)$ fosse una funzione limitata in banda



Le vale la condizione di NYQUIST : $BT < \frac{1}{2} \Rightarrow \boxed{\frac{1}{T} > 2B}$,

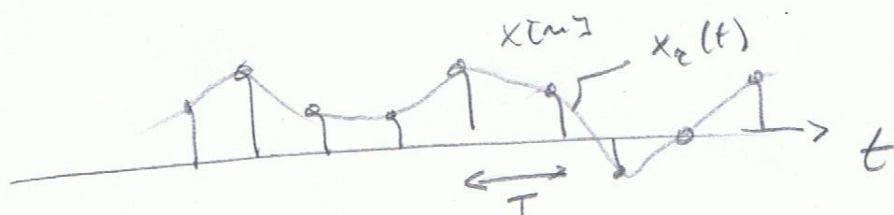
Lo schema della trasformata di Fourier si conserva nel dominio discreto.

Frequenze limitate in banda a rigore, non reale, ma

quando il ragionevole numero di non zero campionamenti nella banda passante oltre una certa frequenza massima $f_{max} = B$, si può campionare ottenendo essenzialmente una replica alias-free con $\frac{1}{T} > 2f_{max}$.

RICOSTRUZIONE

Ci siamo occupati del passaggio dal tempo-continuo al tempo-discreto, ma come operare nella direzione opposta? Ovvero come ottenere un segnale tempo-continuo $x_2(t)$ da una sequenza $x[n]$?



Molte sono le tecniche di passaggio da valori campionati alla funzione continua. Si pensi al classico problema dell'interpolazione in cui per ottenere valori intermedi in una tabella si "interpolano" valori adiacenti.

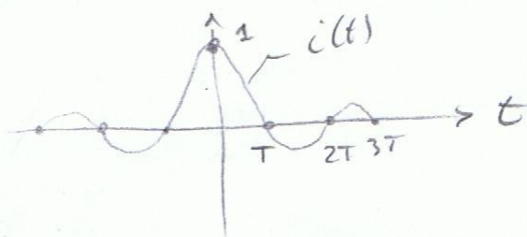
Pensiamo al segnale ricostruito il "vincolo di interpolazione", ovvero che

$$x_2(nT) = x[n] \quad \forall n$$

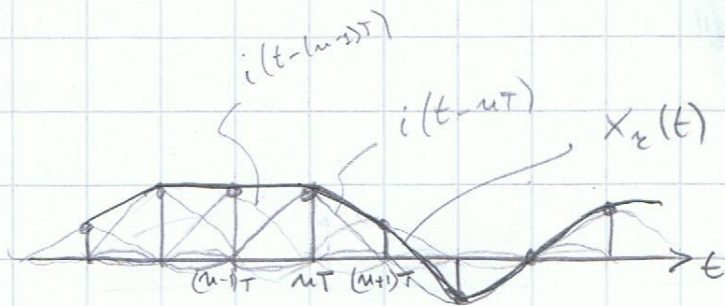
Si possono operare interpolazioni polinomiali, spline eccetera. Ci limiteremo qui a trattare solo interpolazioni del tipo

$$x_2(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n] i(t - nT),$$

dove $i(t)$ è una funzione interpolante, ovvero tale che $i(0) = 1$ e $i(nT) = 0 \quad \forall n \neq 0$



Tipico andamento di una funzione interpolante



Il segnale ricostruito può essere riscritto come

$$X_z(t) = i(t) * \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[nu] \delta(t-nuT)$$

Trasformando

$$X_z(f) = I(f) \cdot \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[nu] e^{j2\pi f n u T}$$

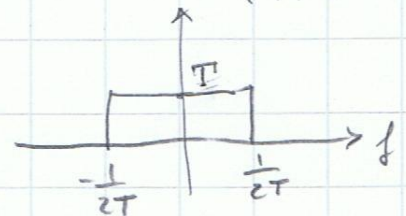
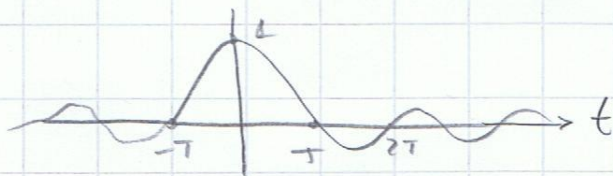
$$X_z(f) = I(f) \cdot X_{DFT}(fT)$$

Trasferimento dell'input di interpolazione / DFT ripetuta a frequenza f (espresso in centocicli)

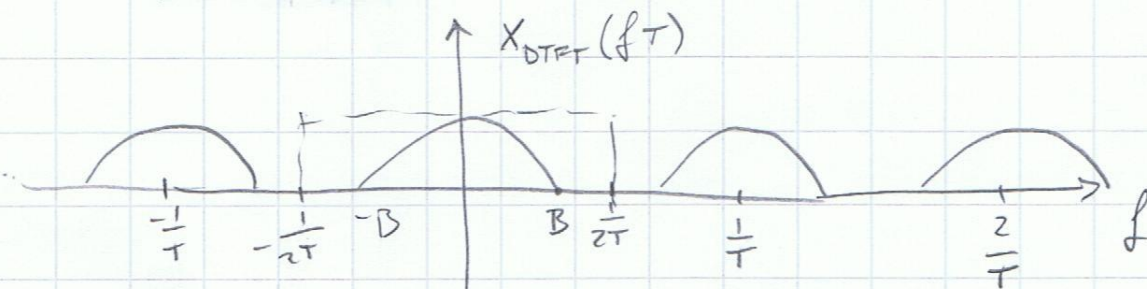
Esempio: Interpolatore ideale

$$i(t) = \text{sinc} \frac{t}{T}$$

$$I(f) = T \Pi\left(\frac{f}{1/T}\right)$$



Se il segnale $x_a(t)$ è a banda limitata,



l'interpolazione ricostruisce esattamente lo spettro tra $-B$ e B .

$$X_z(f) = X_a(f)$$

$$x_z(t) = x_a(t)$$

La formula esplicita di interpolazione è

CAMP.7

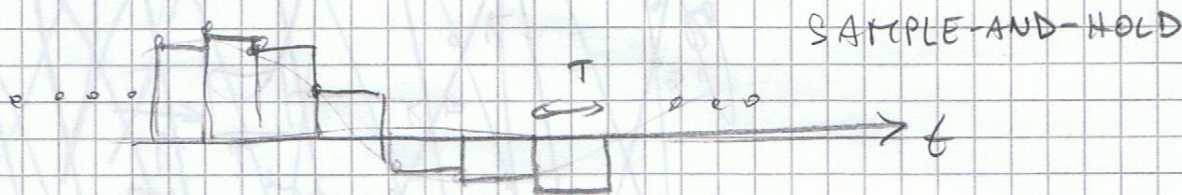
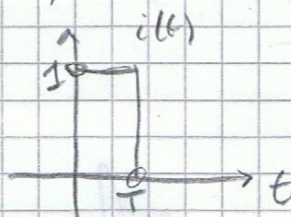
$$X_z(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n] \operatorname{sinc}\left(\frac{t-nT}{T}\right)$$

FORMULA DI INTERPOLAZIONE CARDINALE

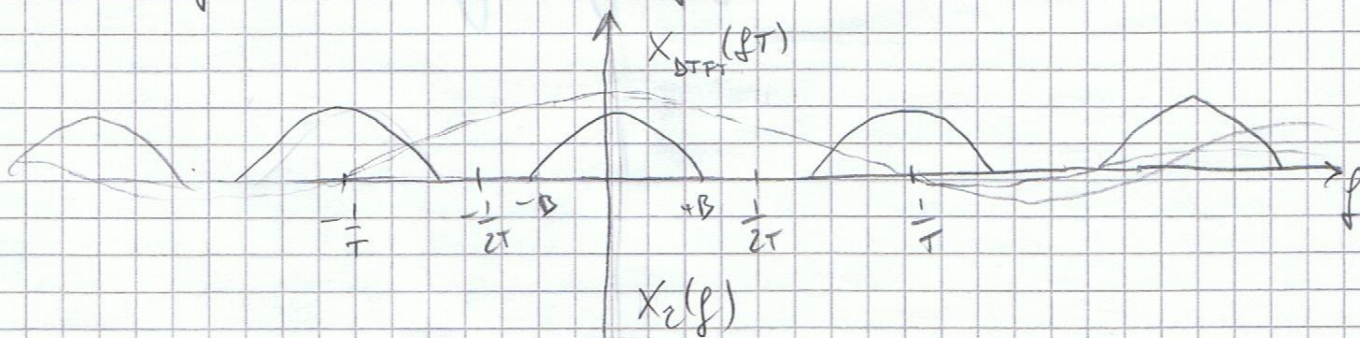
Le condizioni per cui $X_z(t) = X_a(t)$ e la formula di interpolazione cardinale vanno sotto il nome di teorema del campionamento (Shannon, Whitaker, Kotelnikov, Nyquist, ...)

Altri interpolatori o impulsi di ricostruzione:

$$i(t) = \Pi\left(\frac{t-T/2}{T}\right)$$



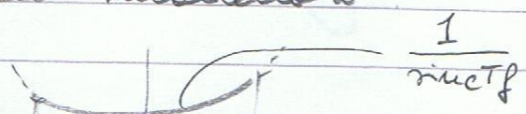
$$I(f) = e^{-j2\pi f \frac{T}{2}} \operatorname{sinc}(\pi f T)$$



distorsione alle basse frequenze

residui ad alte frequenze

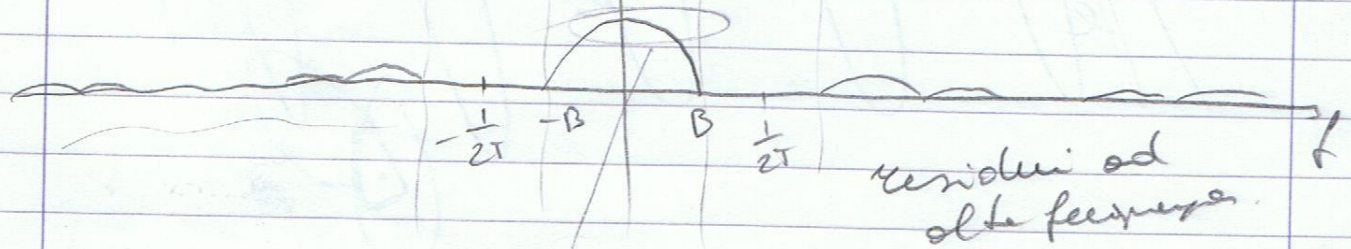
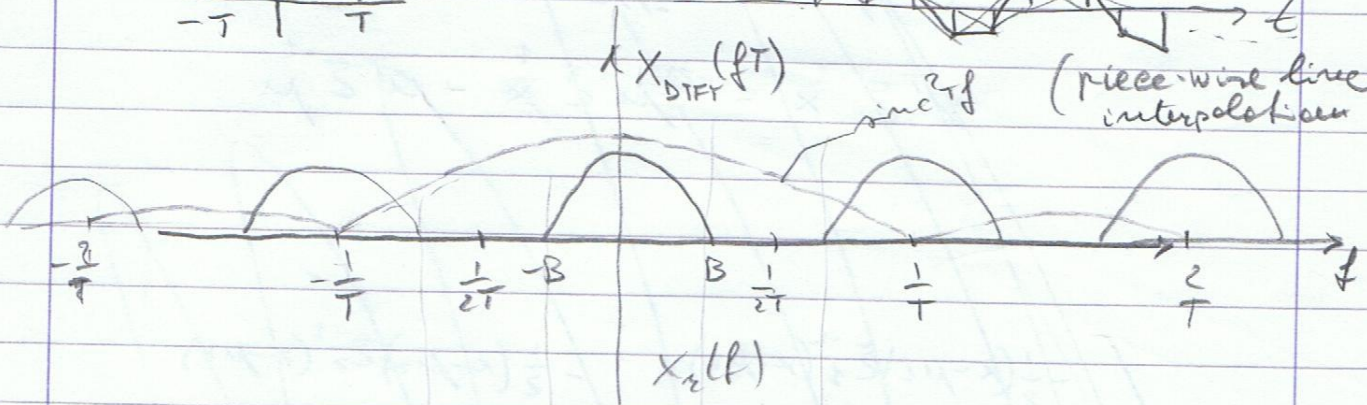
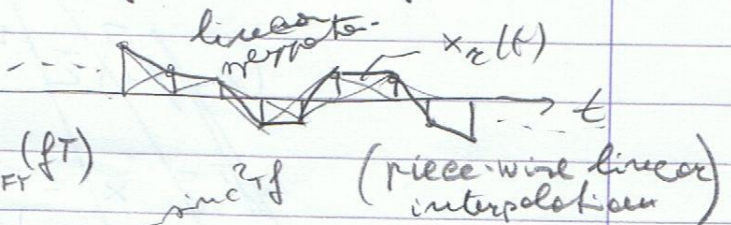
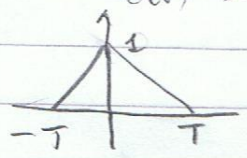
I residui ad alte frequenze possono essere eliminati con un filtro passa-basso, che essenzialmente rinvia gli spigoli in $x_2(t)$ la distorsione alle basse frequenze, che è tanto più piccola (risu più piatto) quanto più grande è la frequenza di campionamento, può essere anch'essa compensata con un filtro opportunamente modellato



(*) Questo schema è quello tipico di un DAC (Digital-to-Analog Converter) in cui ogni valore viene mantenuto per T secondi e per "rumore" da un passa-basso.

Interrelazione lineare

$$i(t) = \Delta\left(\frac{t}{T}\right) ; I(f) = T \text{sinc}^2 T f$$



distorsione alle basse frequenze

Anche qui i residui od delle frequenze possono essere eliminati con un filtro passa-basso. Questo non più ottenuto dal caso sample-and-hold perché i lobi laterali del sinc² non più bassi. Anche la distorsione alle basse frequenze è più consistente (il sinc² è più piatto attorno allo zero). Come un filtro opportunamente progettato può compensare la distorsione

