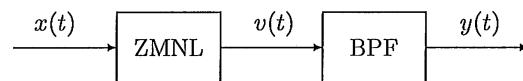


SECONDA UNIVERSITÀ DI NAPOLI - FACOLTÀ DI INGEGNERIA

Teoria dei Segnali / Telecomunicazioni 2 - Prof. F. Palmieri - 09 Maggio 2011

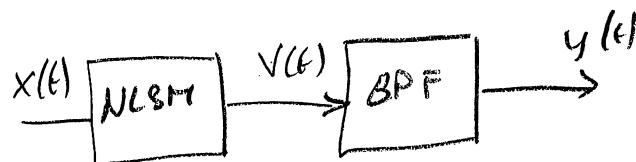
SOLUZIONI

1. Con riferimento allo schema in cascata mostrato in figura, sia il primo blocco una nonlinearietà senza memoria caratterizzata dalla relazione I/O $v(t) = |x(t)|$, e sia il secondo blocco un filtro passa-banda ideale con guadagno unitario e banda monolatera $2f_0$ centrata in $10f_0$. Valutare l'uscita $y(t)$ assumendo come ingresso $x(t) = A \cos(2\pi f_0 t)$.

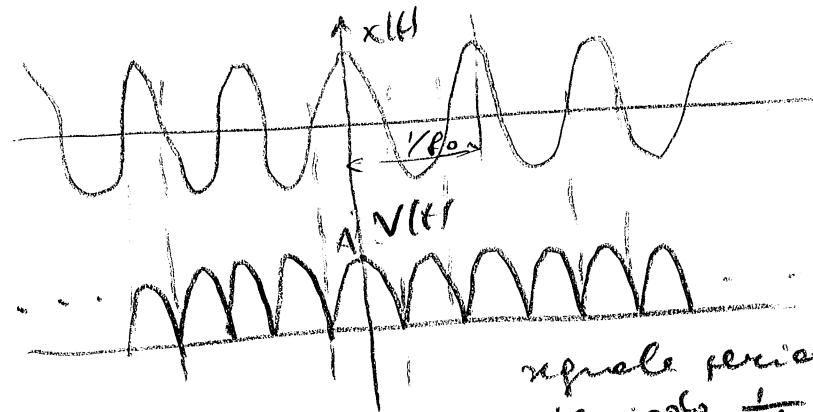


2. Si consideri il segnale aleatorio $Y(t) = X_1(t) \cos(2\pi f_0 t) + X_2(t) \sin(2\pi f_0 t)$ con f_0 parametro deterministico e con $X_1(t)$ ed $X_2(t)$ segnali aleatori congiuntamente SSL.
 - (a) Calcolare la media e l'autocorrelazione di $Y(t)$.
 - (b) Determinare le condizioni affinchè $Y(t)$ risulti SSL.
 - (c) Nelle ipotesi di cui al punto (b), calcolare potenza e densità spettrale di potenza di $Y(t)$.

(1)



$$v(t) = A |\cos 2\pi f_0 t|$$

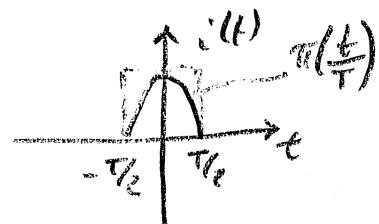


segnale periodico con periodo $\frac{1}{2f_0}$

$$v(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} i(t-kT) \quad T = \frac{1}{2f_0}$$

Perciò $v(t) = i(t) * \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta(t-kT)$

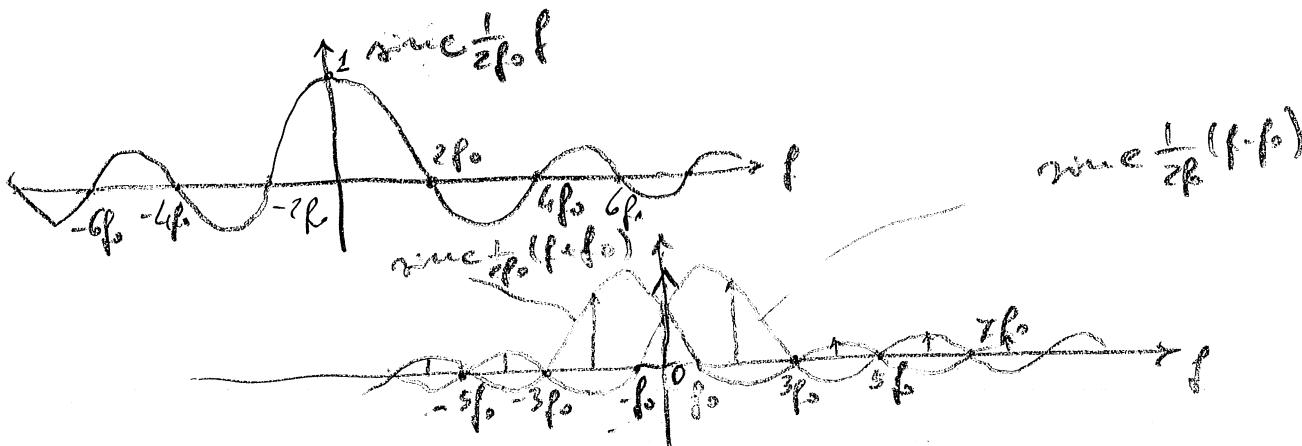
$$V(f) = \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{+\infty} I\left(\frac{k}{T}\right) \delta(f - \frac{k}{T})$$



$$i(t) = A \cos 2\pi f_0 t \quad \text{Tr}\left(\frac{t}{\frac{1}{2f_0}}\right)$$

$$I(f) = \frac{1}{2f_0} \sin \frac{1}{2f_0} f * \left[\frac{A}{2} \delta(f-f_0) + \frac{A}{2} \delta(f+f_0) \right]$$

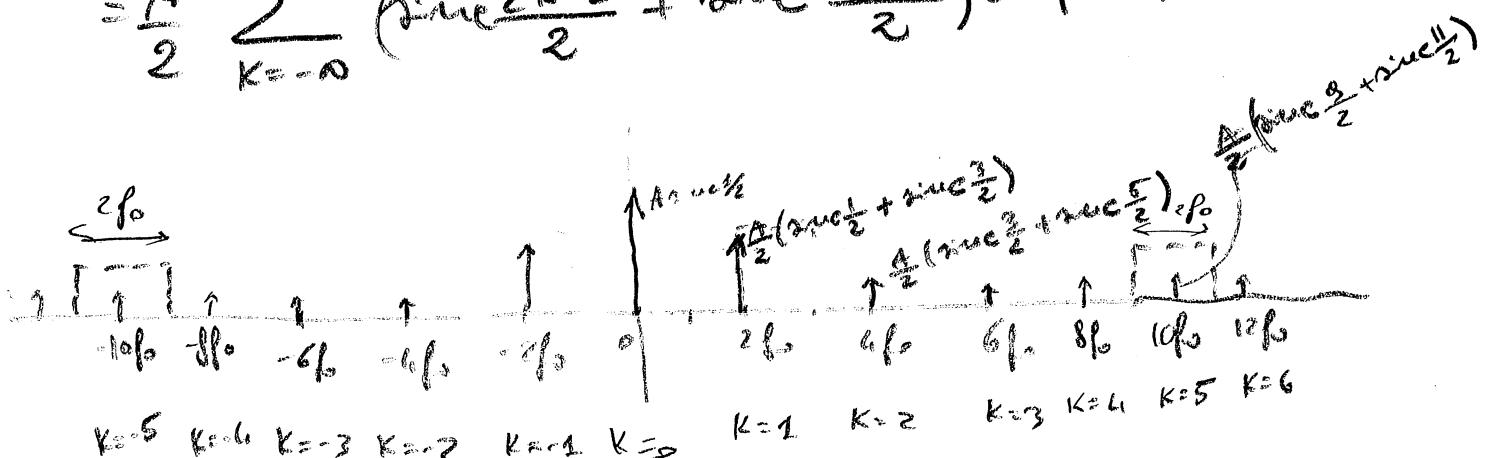
$$= \frac{A}{4f_0} \sin \frac{1}{2f_0} (f-f_0) + \frac{A}{4f_0} \sin \frac{1}{2f_0} (f+f_0)$$



$$V(f) = \frac{8f_0 A}{24f_0} \sum_{K=-\infty}^{+\infty} \left(\sin \frac{f-f_0}{2f_0} + \sin \frac{f+f_0}{2f_0} \right) \delta(f - 2f_0 K)$$

$$= \frac{A}{2} \sum_{K=-\infty}^{+\infty} \left(\sin \frac{2K-f_0}{2f_0} + \sin \frac{2K+f_0}{2f_0} \right) \delta(f - 2f_0 K)$$

$$= \frac{A}{2} \sum_{K=-\infty}^{+\infty} \left(\sin \frac{2K-1}{2} + \sin \frac{2K+1}{2} \right) \delta(f - 2f_0 K)$$



If one needs contacts in 10 fm accuracy

$$Y(f) = \frac{A}{2} \left(\sin \frac{3}{2} + \sin \frac{11}{2} \right) \delta(f - 10f_0) + \frac{A}{2} \left(\sin \frac{9}{2} + \sin \frac{11}{2} \right) \delta(f + 10f_0)$$

$$y(t) = A \left(\sin \frac{9}{2} + \sin \frac{11}{2} \right) \cos 20\pi f_0 t$$

②

$$Y(t) = X_1(t) \cos 2\pi f_0 t + X_2(t) \sin 2\pi f_0 t$$

$$E[Y(t)] = E[X_1(t)] \cos 2\pi f_0 t + E[X_2(t)] \sin 2\pi f_0 t$$

Mentre non stazionario a meno che $E[X_1(t)] = E[X_2(t)] = 0$

In tal caso $E[Y(t)] = \text{cost} = 0$

$$R_Y(t; z) = E[Y(t)Y(t-z)]$$

$$= E[(X_1(t) \cos 2\pi f_0 t + X_2(t) \sin 2\pi f_0 t)(X_1(t-z) \cos 2\pi f_0 (t-z) + X_2(t-z) \sin 2\pi f_0 (t-z))]$$

pochi ragionamenti e conseguentemente si ha

$$= R_{X_1}(t; z) \cos 2\pi f_0 t \cos 2\pi f_0 (t-z)$$

$$+ R_{X_2}(t; z) \sin 2\pi f_0 t \sin 2\pi f_0 (t-z)$$

$$+ R_{X_1 X_2}(t; z) \cos 2\pi f_0 t \sin 2\pi f_0 (t-z)$$

$$+ R_{X_2 X_1}(t; z) \sin 2\pi f_0 t \cos 2\pi f_0 (t-z)$$

$$\boxed{R_{X_1}(z) = R_{X_2}(z) = R_X(z)} \quad (1)$$

$$= \frac{R_{X_1}(z)}{2} \cos 2\pi f_0 (2t-z) + \frac{R_{X_2}(z)}{2} \cos 2\pi f_0 z$$

$$- \frac{R_{X_2}(z)}{2} \cos 2\pi f_0 (2t-z) + \frac{R_{X_2}(z)}{2} \cos 2\pi f_0 z$$

$$+ \frac{R_{X_1 X_2}(z)}{2} \sin 2\pi f_0 (2t-z) - \frac{R_{X_2 X_1}(z)}{2} \sin 2\pi f_0 z$$

$$+ \frac{R_{X_2 X_1}(z)}{2} \sin 2\pi f_0 (2t-z) + \frac{R_{X_2 X_1}(z)}{2} \sin 2\pi f_0 z$$

$$\text{Pochi } R_{X_1 X_2}(z) = R_{X_2 X_1}(-z)$$

$$= \frac{R_{x_1}(z) \cos 2\pi f_0 z + R_{x_2}(z) \cos 2\pi f_0 z}{2}$$

$$+ \frac{R_{x_1 x_2}(z) + R_{x_1 x_2}(-z)}{2} \sin 2\pi f_0 (2t-z)$$

$$- \frac{R_{x_1 x_2}(z) - R_{x_1 x_2}(-z)}{2} \sin 2\pi f_0 z$$

Per disinnere il termine dipendente da t

bisogna avere

$$(2) \quad \boxed{R_{x_1 x_2}(z) = -R_{x_1 x_2}(-z)} \quad \text{frequenze stazionarie}$$

Se (1) e (2) sono soddisfatte

$$R_y(t; z) = R_y(z) = \frac{R_{x_1}(z) + R_{x_2}(z)}{2} \cos 2\pi f_0 z$$

$$- \frac{R_{x_1 x_2}(z) - R_{x_1 x_2}(-z)}{2} \sin 2\pi f_0 z$$

$$= R_x(z) \cos 2\pi f_0 z - \frac{R_{x_1 x_2}(z)}{2} \sin 2\pi f_0 z$$

$$P_Y(f) = \frac{1}{2} P_X(f-f_0) + \frac{1}{2} P_X(f+f_0) - \frac{P_{x_1 x_2}(f-f_0)}{2j} + \frac{P_{x_1 x_2}(f+f_0)}{2j}$$

dove $P_{x_1 x_2}(f) = E[R_{x_1 x_2}(z)]$.

Nel caso più veritabili in cui $X_1(t)$ e $X_2(t)$ sono indipendenti (e' effettivo basta che siano a media nulla e incorrelati), $R_{x_1 x_2}(z) = 0 \quad \forall z$ e

$$P_Y(f) = \frac{1}{2} P_X(f-f_0) + \frac{1}{2} P_X(f+f_0) .$$