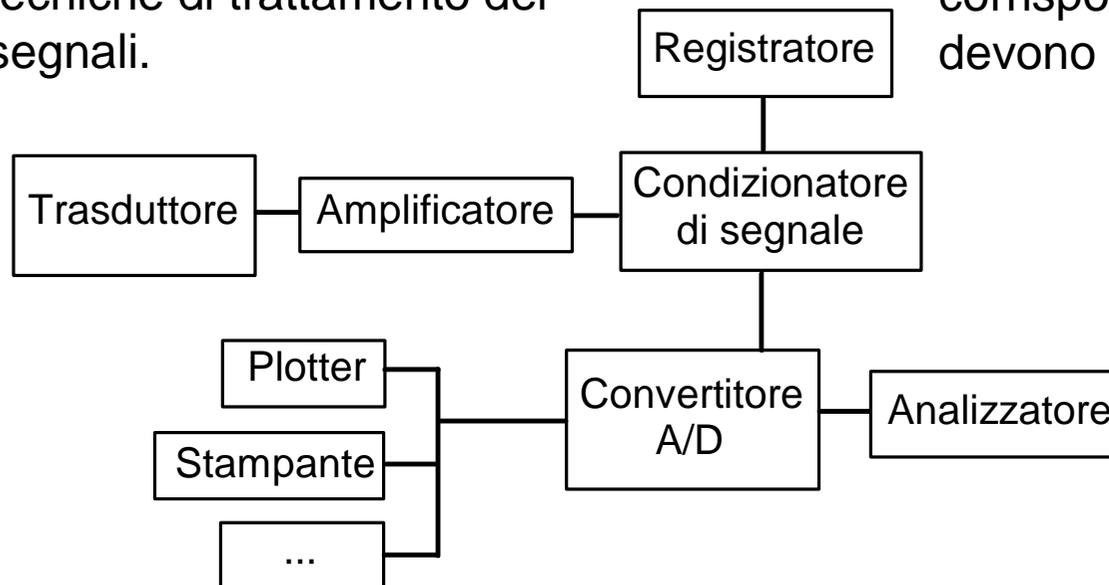


Frequenza: Hertz e Ordini – 1

- q I segnali vanno preparati ai fini delle elaborazioni successive.
- q Siamo nella fase di conversione del segnale **analogico** in un segnale **digitale**.
- q Il processo di **digitalizzazione** è alla base delle moderne tecniche di trattamento dei segnali.
- q Due fasi distinte caratterizzano la digitalizzazione:
 - § il campionamento
 - § la quantizzazione
- q Il **campionamento** consiste nel definire gli istanti di tempo in corrispondenza dei quali i dati devono essere osservati.



- q La **quantizzazione** è la conversione del valore dei dati in una forma numerica.

CAMPIONAMENTO

A9-4.1 CAMPIONAMENTO

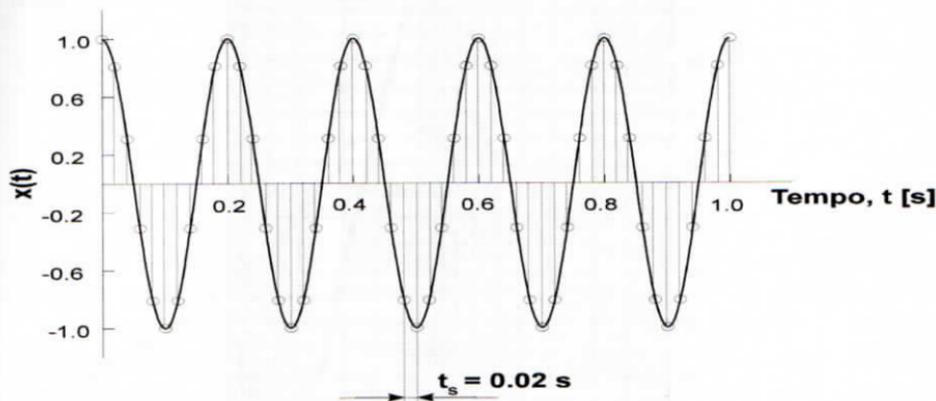


Fig. A9-4.1 – Campionamento alla frequenza di 50 Hz di un segnale sinusoidale di frequenza 5 Hz.

A9-4.2 FILTRAGGIO ANTI-ALIASING

Nelle figure A9-4.2, A9-4.3 e A9-4.4 sono ricapitolati i principali aspetti del filtraggio anti aliasing.

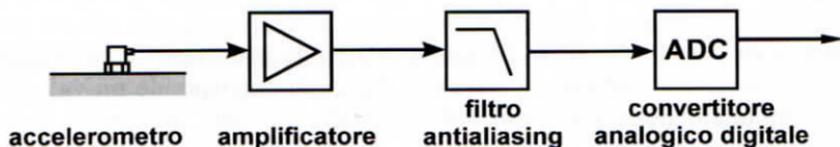
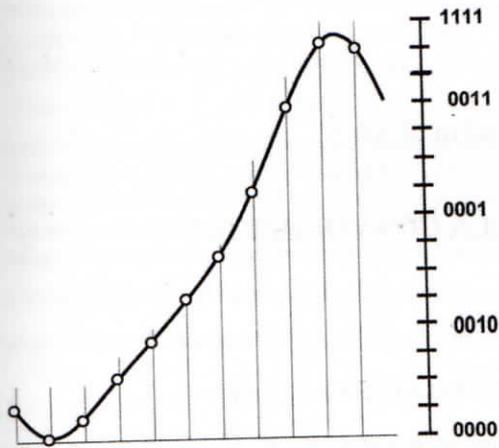
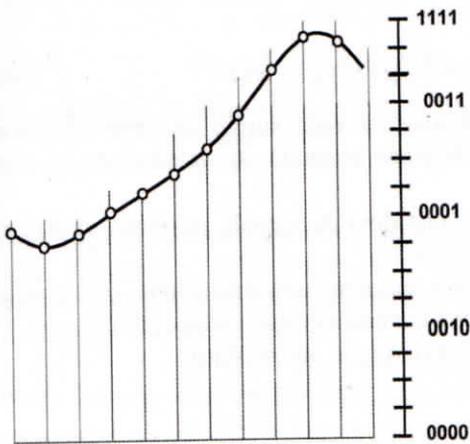


Fig. A9-4.2 – Posizione del filtro anti aliasing nella catena di misura.



a)



b)

Fig. A9-4.5 – Quantizzazione del segnale con uno strumento a quattro bit.

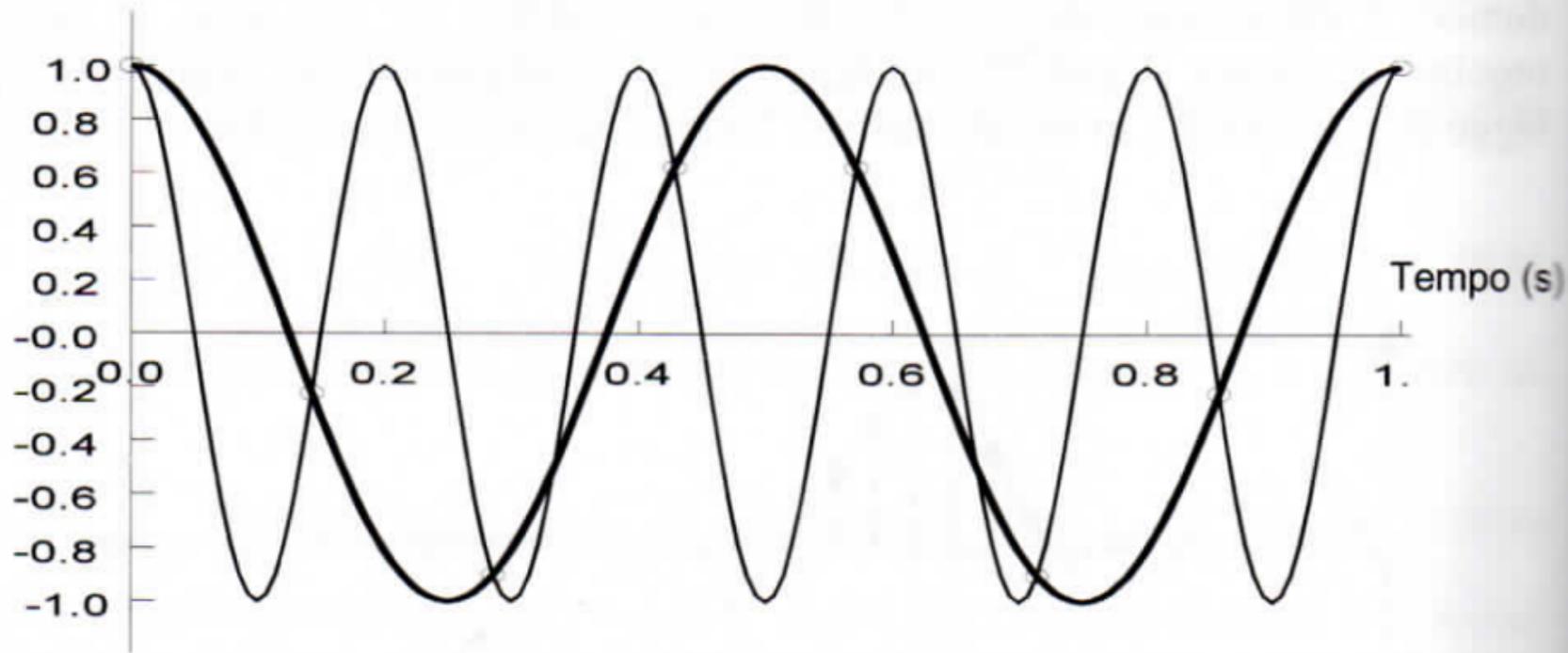
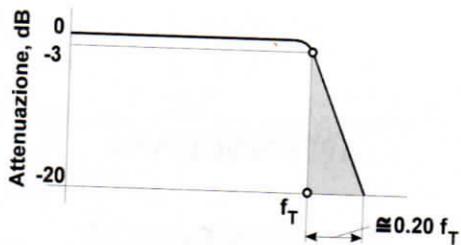


Fig. 9.7 - Aliasing dovuto al campionamento non corretto di un segnale sinusoidale: il segnale con frequenza 5 Hz (linea fine), campionato alla frequenza di 7 Hz, viene interpretato come un segnale sinusoidale con la frequenza di 2 Hz (linea grossa).



$$f_c \geq 2(1.2 f_T)$$

f_c = frequenza di campionamento; f_T = frequenza nominale di taglio del filtro AA.

Fig. A9-4.3 – Frequenza di taglio e frequenza di campionamento.

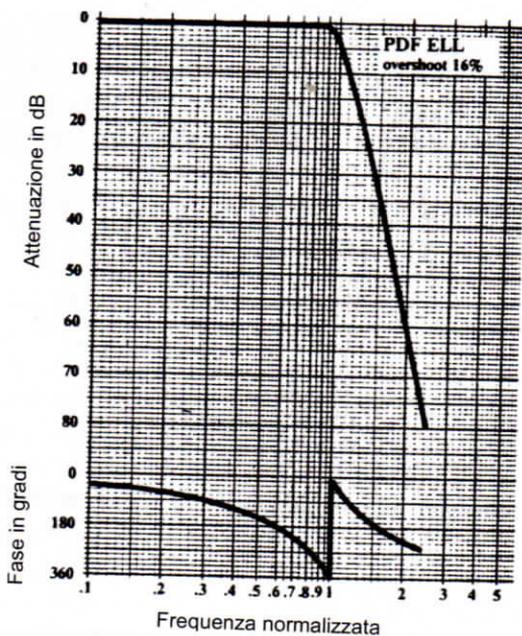


Fig. A9-4.4 – Caratteristica di un filtro antialiasing..

Frequenza: Hertz e Ordini – 2

q **Campionamento**

§ a determinati intervalli di tempo il convertitore A/D legge il valore istantaneo del segnale.

q Solitamente il campionamento avviene ad intervalli di tempo regolari.

q L'intervallo di tempo Δt_c tra due campionamenti successivi è detto **intervallo di campionamento**.

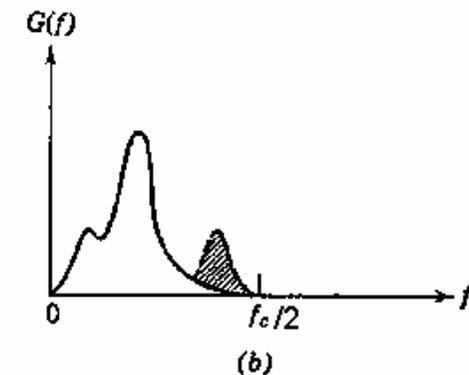
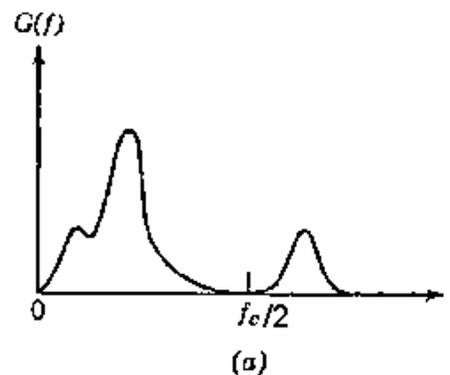
q Il suo inverso $f_S = 1/\Delta t_c$ è detto **frequenza di campionamento**.

q **Frequenza di Nyquist**

§ Il teorema di **Shannon** ci assicura che se il segnale che stiamo campionando ha una banda di frequenza limitata superiormente da f_N , allora non si compie errore di **ALIASING**.

$$f_N = \frac{f_S}{2}$$

q **ALIASING** - alterazione nella “lettura” del contenuto in frequenza del segnale.



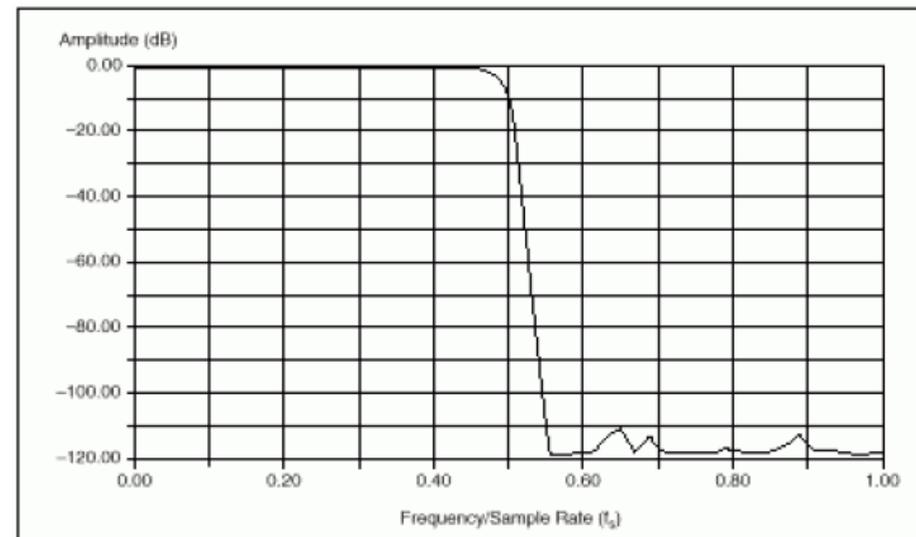
Frequenza: Hertz e Ordini – 3

- q Nella pratica, dato che non si conosce a priori il contenuto in frequenza del segnale da analizzare, affinché sia soddisfatto il teorema di Shannon, occorre eliminare dai dati analogici tutte le frequenze superiori a $f_s/2$.
- q Si usano dei filtri passa-basso (**filtri Anti-Aliasing**).
- q Siccome la funzione di risposta dei filtri presenta sempre una certa pendenza in corrispondenza della frequenza di taglio (f_{AA}), si suole porre quest'ultima ad un valore pari a circa l'80 % della frequenza di Nyquist.

- q La frequenza di campionamento è quindi pari a circa 2.5 volte la frequenza di taglio del filtro.

$$f_{AA} \cong 0.8 f_N = 0.8 \frac{f_s}{2}$$

$$f_s = 2.56 f_{AA}$$

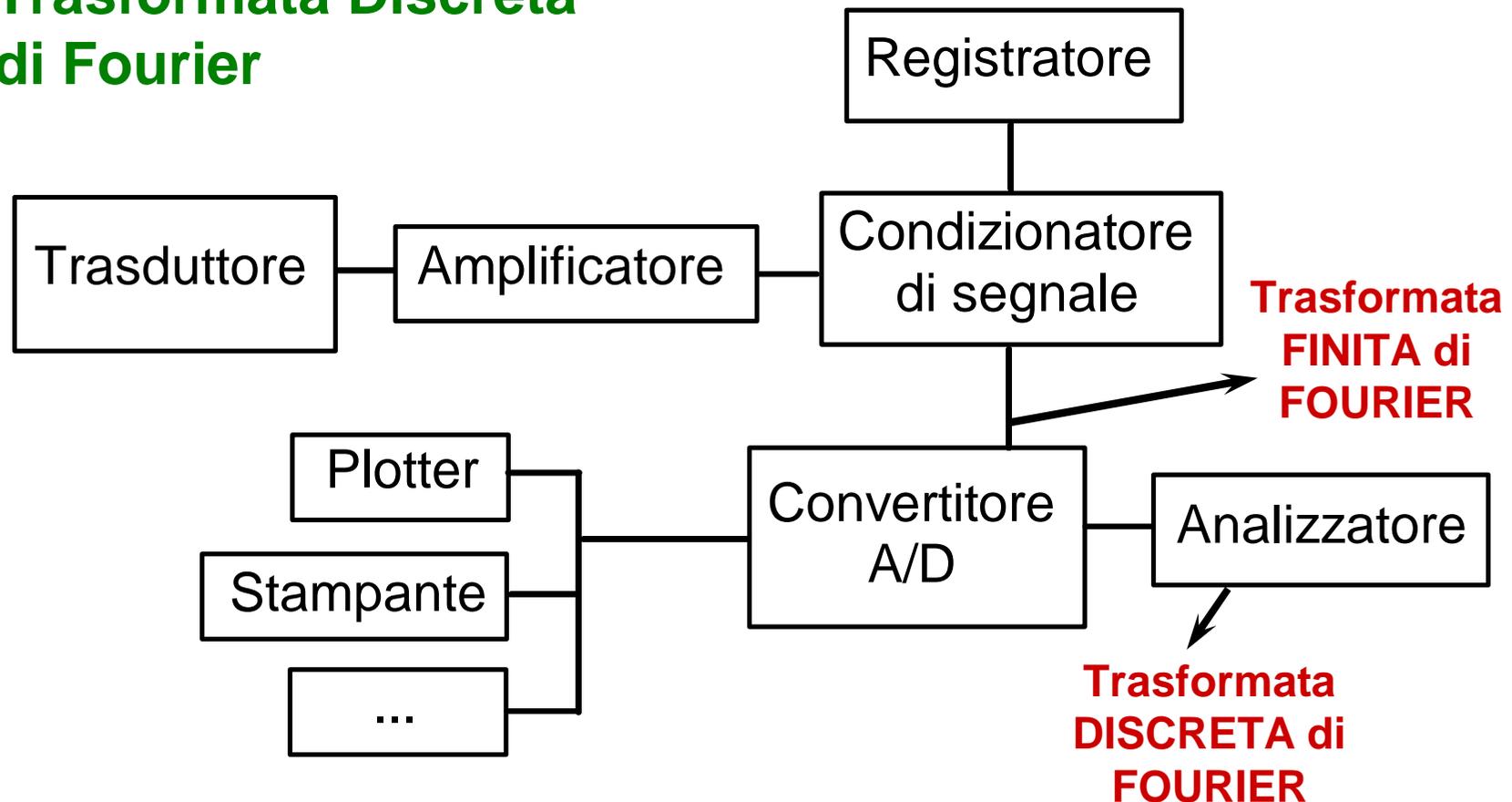


Spettri:

Trasformata di Fourier

Trasformata Finita di Fourier

Trasformata Discreta
di Fourier

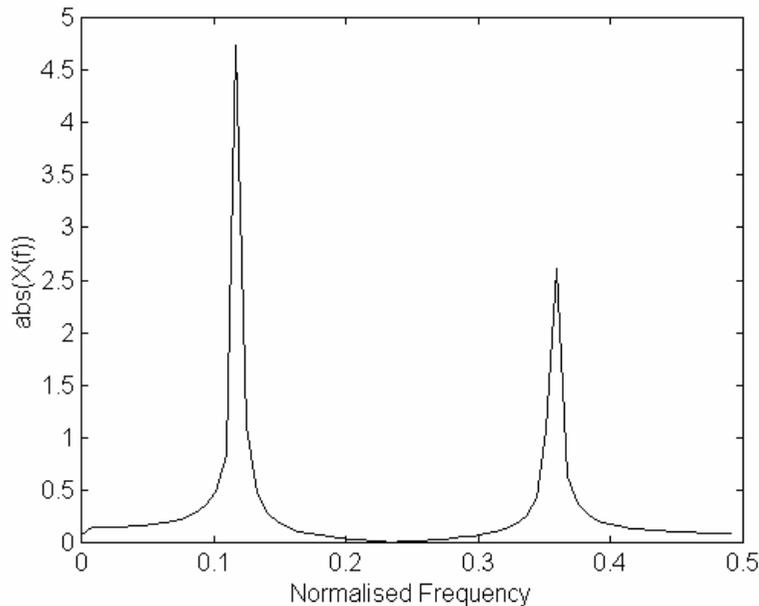


Trasformata Finita di Fourier

q Trasformata di Fourier

$$X(f) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-i2\pi f t} dt$$

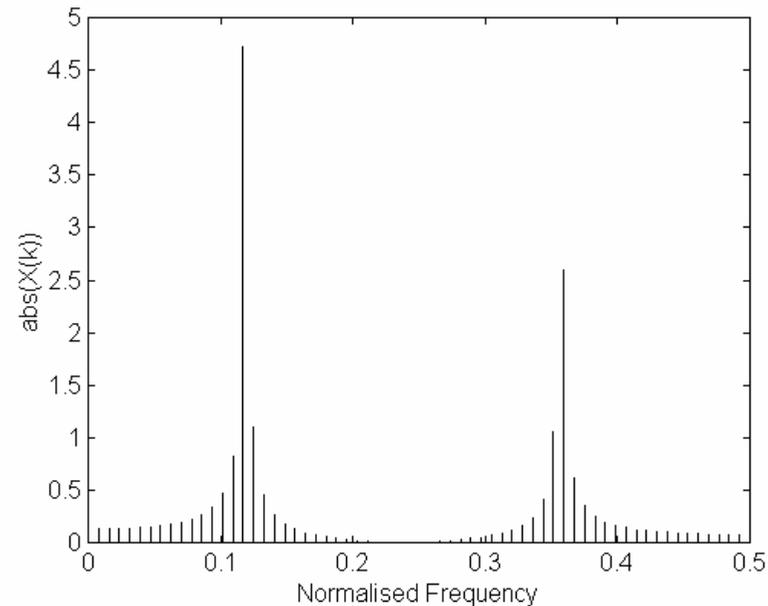
q E' una funzione della variabile **continua** f



q Trasformata **Finita** di Fourier

$$X(k\Delta f, T^*) = \int_0^{T^*} x(t) e^{-i2\pi f t} dt$$

q E' una funzione della variabile **discreta** k Δf

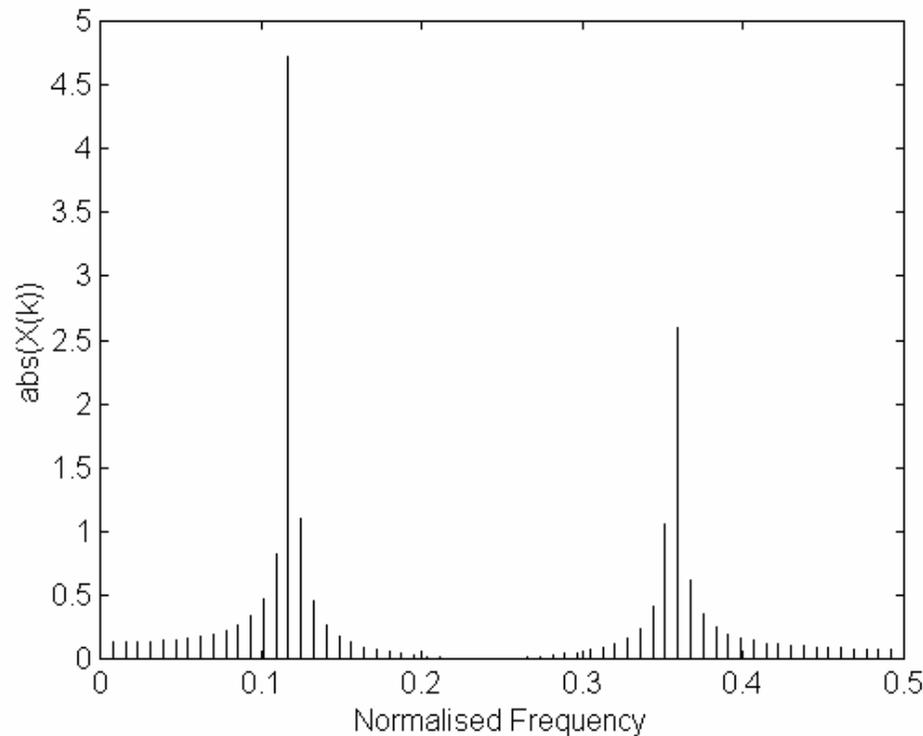


Trasformata Finita di Fourier:

Risoluzione dello spettro

q Trasformata **Finita** di Fourier

$$X(k\Delta f, T^*) = \int_0^{T^*} x(t) e^{-i2\pi f t} dt$$



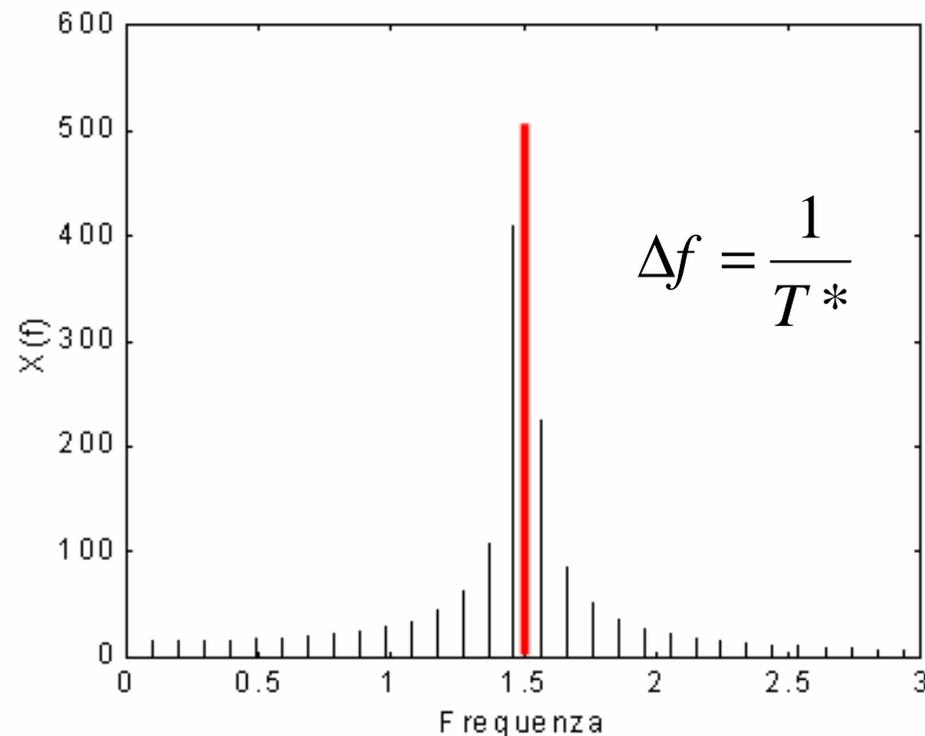
q La distanza tra due linee spettrali contigue è la **RISOLUZIONE** Δf dello spettro

$$\Delta f = \frac{1}{T^*}$$

T^* periodo di acquisizione

Trasformata Finita di Fourier: *il fenomeno del leakage*

- q È importante sottolineare che la risoluzione Δf dipende solo dal periodo di acquisizione T^* .
- q Non è detto che il segnale possieda effettivamente una frequenza pari a Δf o qualcuno dei suoi multipli.
- q Nello spettro si “addensano” linee attorno alla frequenza del effettiva del segnale.
- q Si parla di **leakage** (dispersione).

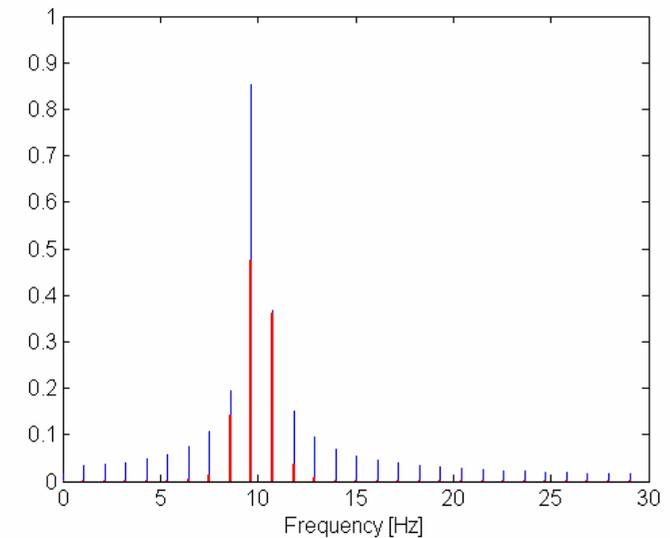
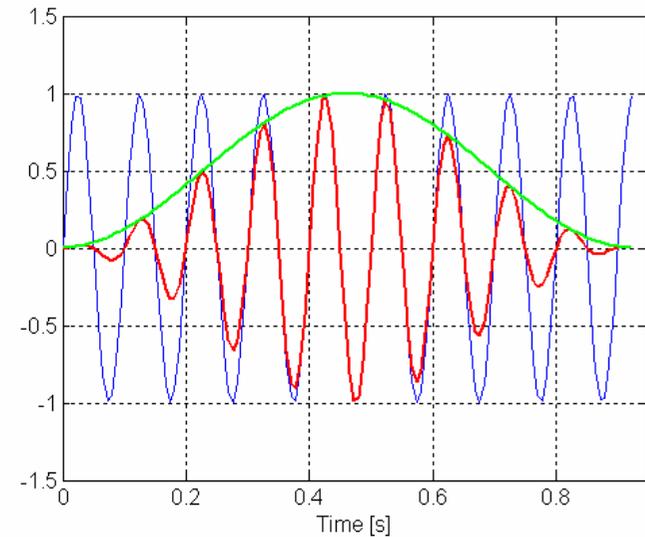
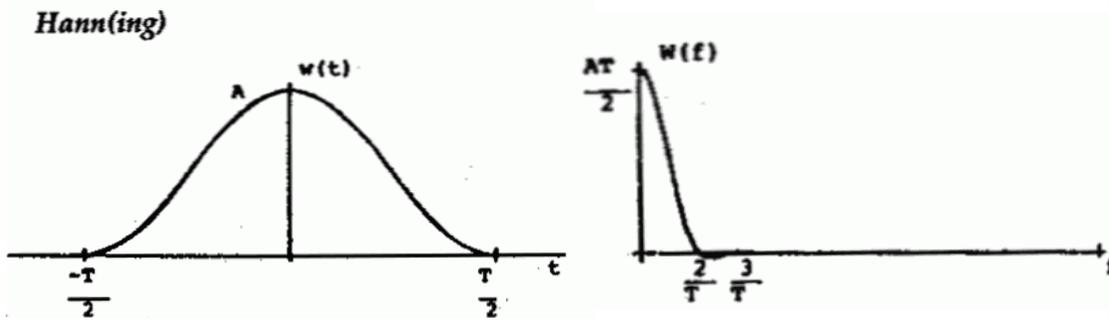


Trasformata Finita di Fourier: le Finestre

q Per diminuire la dispersione si utilizzano le cosiddette **finestre**: prima di calcolare la Trasformata di Fourier, si moltiplica il segnale $x(t)$ per una opportuna funzione $w(t)$.

$$x_w(t) = x(t)w(t)$$

$$F[x_w(t)] = F[x(t)w(t)] = \int_{-\infty}^{\infty} X(g)W(f-g)dg$$



Trasformata DISCRETA di Fourier (DFT)

q Trasformata di Fourier

$$X(f) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-i2\pi f t} dt$$

q Trasformata inversa di Fourier

$$x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} X(f) e^{i2\pi f t} df$$

q Trasformata **DISCRETA** di Fourier

$$X(k) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n) e^{-i2\pi k \frac{n}{N}}$$

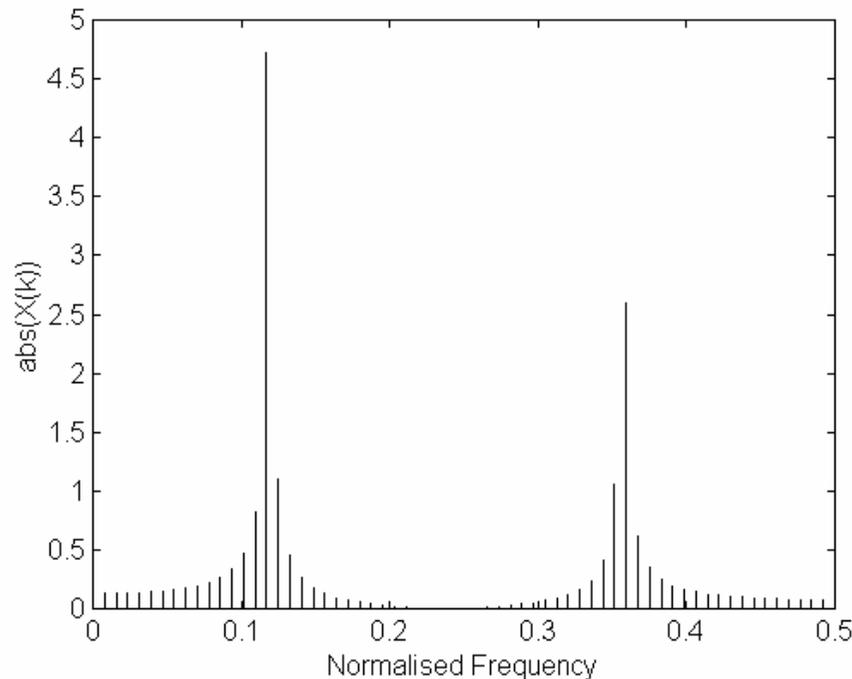
q Trasformata inversa **DISCRETA** di Fourier

$$x(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X(k) e^{i2\pi k \frac{n}{N}}$$

Trasformata DISCRETA di Fourier (DFT)

q Trasformata **DISCRETA** di Fourier

$$X(k) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n) e^{-i2\pi k \frac{n}{N}}$$



q La **RISOLUZIONE** Df dello spettro

$$\Delta f = \frac{1}{T^*} = \frac{1}{N \cdot \Delta t_s} = \frac{f_s}{N}$$

T^* periodo di acquisizione

Δt_s intervallo di campionamento

f_s frequenza di campionamento

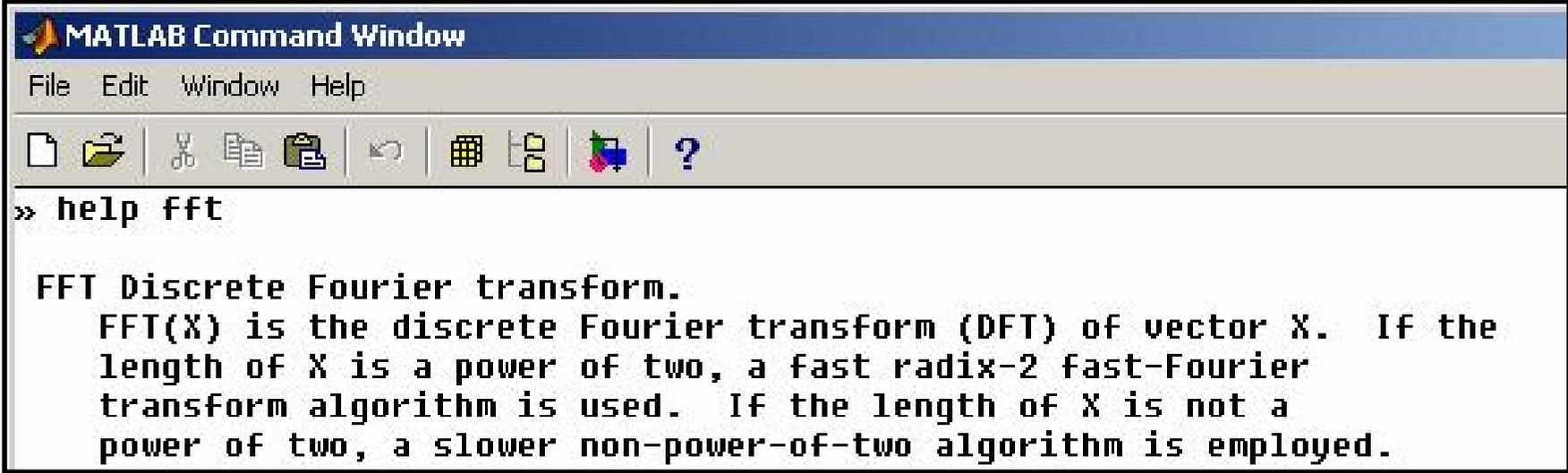
N numero di punti (potenza di 2)

**FAST FOURIER
TRANSFORM (FFT)**

FFT in MATLAB

Trasformata Diretta $X = \text{fft}(x)$

Trasformata Inversa $X = \text{ifft}(x)$



```
MATLAB Command Window
File Edit Window Help
[Icons]
>> help fft

FFT Discrete Fourier transform.
  FFT(X) is the discrete Fourier transform (DFT) of vector X.  If the
  length of X is a power of two, a fast radix-2 fast-Fourier
  transform algorithm is used.  If the length of X is not a
  power of two, a slower non-power-of-two algorithm is employed.
```

ESEMPIO

$$x(t) = x_m + A \cos(2\pi f_0 t)$$

$$x_m = 3$$

$$f_0 = 2 \text{ Hz}$$

$$A = 5$$

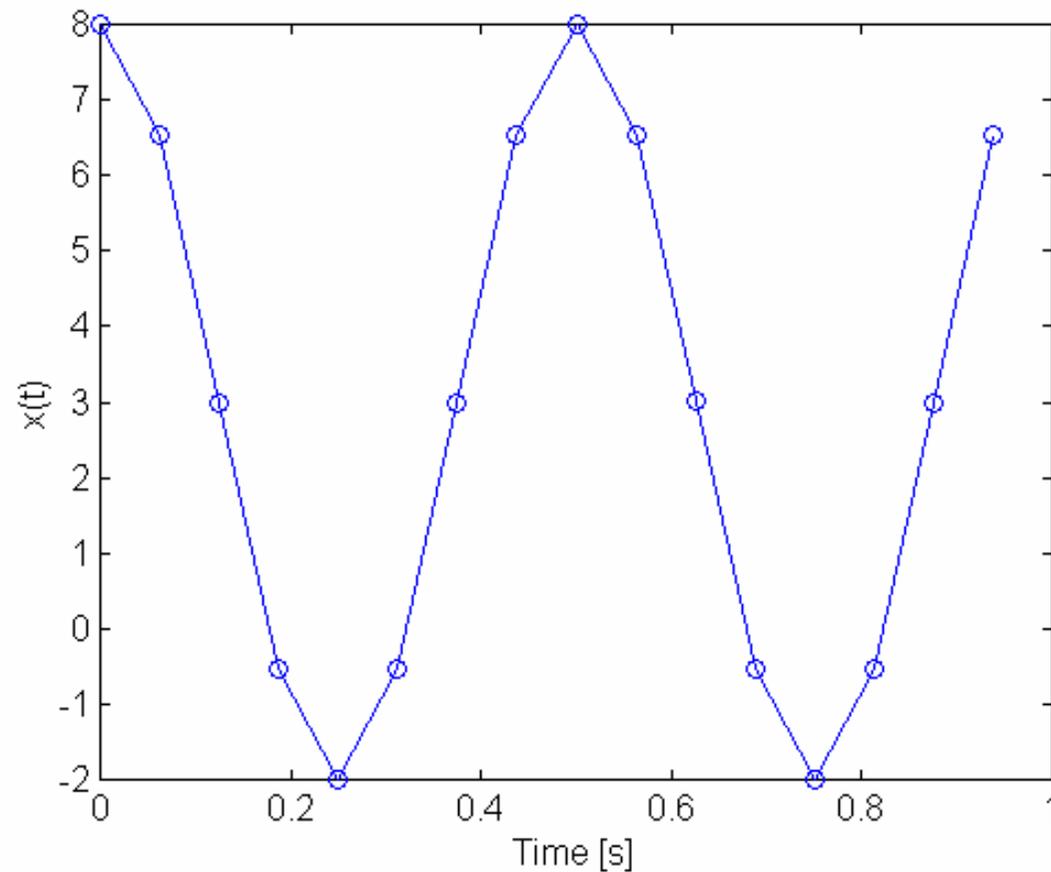
T* periodo di osservazione = 1 s

N numero di punti = 16

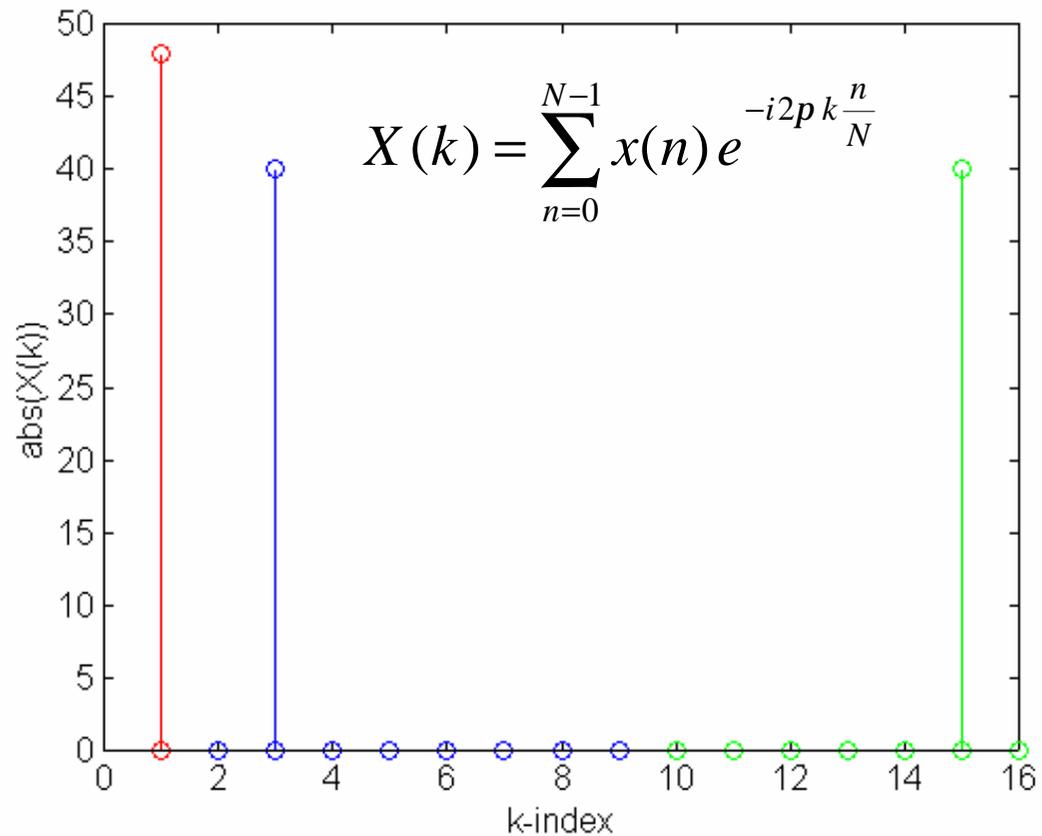
$x(t) =$	k	$N=16$
1	8.0000	1
2	6.5355	2
3	3.0000	...
4	-0.5355	...
5	-2.0000	...
6	-0.5355	...
7	3.0000	...
8	6.5355	$N/2$
9	8.0000	$N/2+1$
10	6.5355	$N/2+2$
11	3.0000	...
12	-0.5355	...
13	-2.0000	...
14	-0.5355	...
15	3.0000	...
16	6.5355	N

$x_m = 3$
 $f_0 = 2 \text{ Hz}$
 $A = 5$

$$x(t) = x_m + A \cos(2p f_0 t)$$



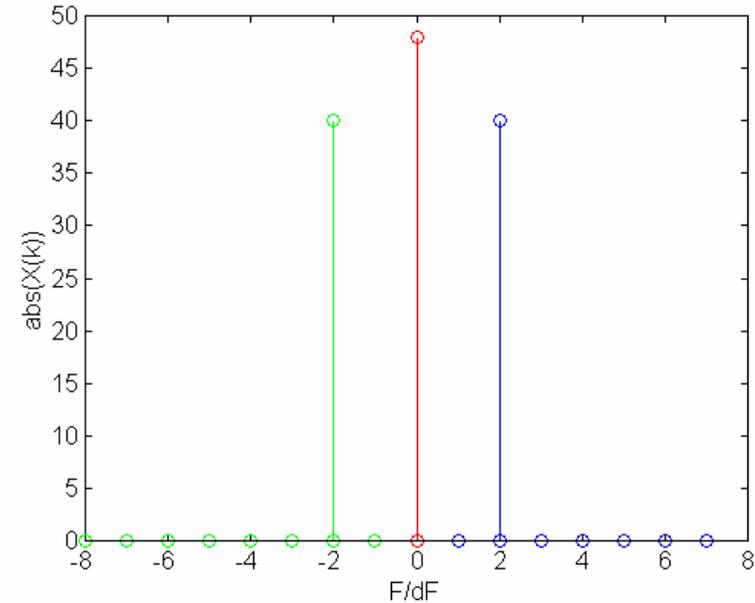
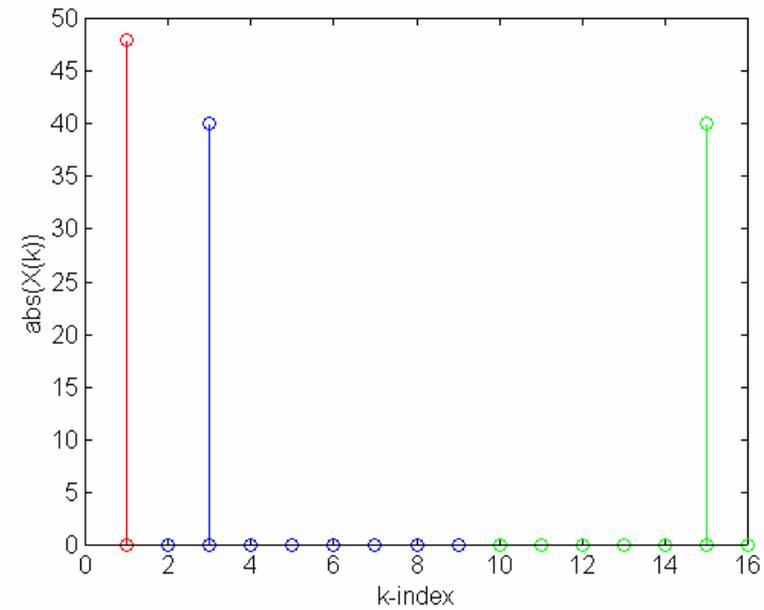
k	$ X(k) =$	f/df
1	48.00	0
2	0.00	1
...	40.00	2
...	0.00	...
N/2	0.00	N/2-1
N/2+1	0	-N/2
N/2+2	0.00	-(N/2-1)
...	0.00	...
...	40.00	-2
N	0.00	-1

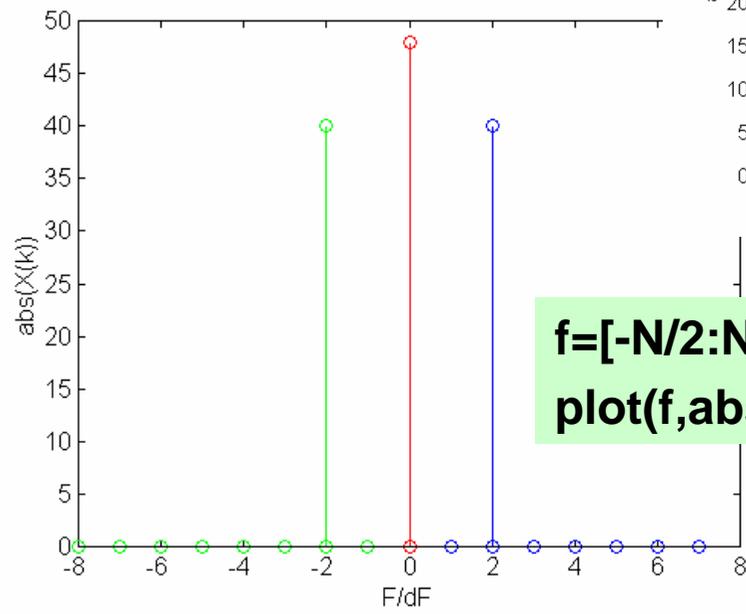
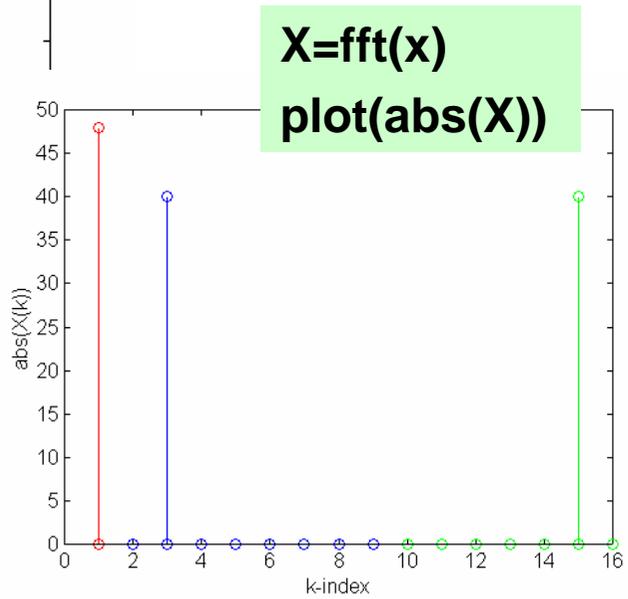
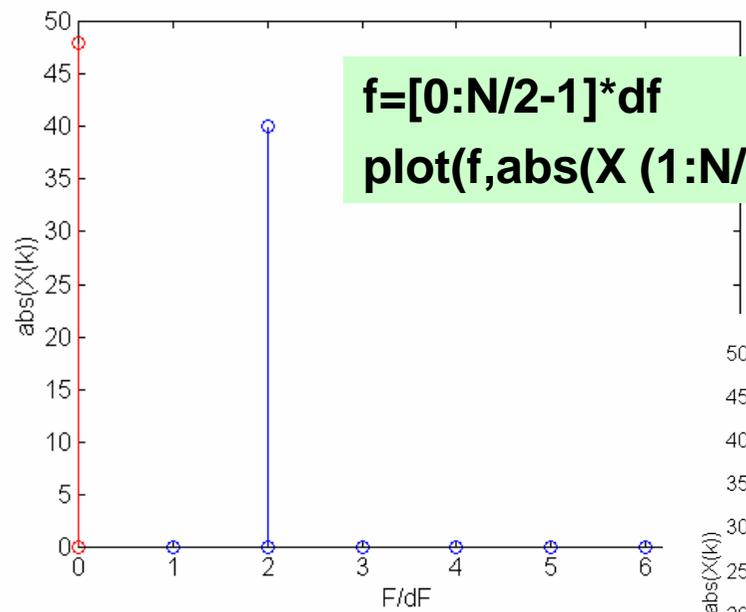


INDICI

Il primo	1	valor medio
da 2 a N/2	(N/2-1)	frequenze positive
da N/2+2 a N	(N/2-1)	frequenze negative

k	$ X(k) =$	f/df	$ X(f/df) =$
1	48.00	$-N/2$	0
2	0.00	$-(N/2-1)$	0.00
...	40.00	...	0.00
...	0.00	...	0.00
...	0.00	...	0.00
...	0.00	...	0.00
...	0.00	-2	40.00
$N/2$	0.00	-1	0.00
$N/2+1$	0	0	48.00
$N/2+2$	0.00	1	0.00
...	0.00	2	40.00
...	0.00	...	0.00
...	0.00	...	0.00
...	0.00	...	0.00
...	40.00	...	0.00
N	0.00	$N/2-1$	0.00





k	f/df
1	-N/2
2	-(N/2-1)
...	...
...	...
...	...
...	-2
N/2	-1
N/2+1	0
N/2+2	1
...	2
...	...
...	...
...	...
...	...
N	N/2-1

k	$ X(k) =$	$ X(k) =$
1	48.00	$\div N$ 3.00
2	0.00	0.00
...	40.00	5.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
N/2	0.00	$\div \frac{N}{2}$ 0.00
N/2+1	0	0
N/2+2	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	0.00	0.00
...	40.00	5.00
N	0.00	0.00

$$x(t) = x_m + A \cos(2\pi f_0 t)$$

$$x_m = 3$$

$$f_0 = 2 \text{ Hz}$$

$$A = 5$$

