



Esercizi di Teoria dei Segnali

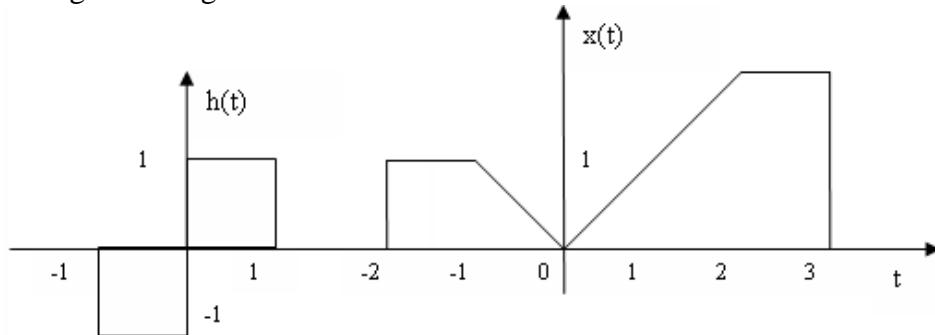
Università degli Studi “Roma Tre”
Dipartimento di Ingegneria
Sezione di Elettronica Applicata

Prof. Patrizio Campisi
Dr. Emanuele Maiorana
biomedia4n6.uniroma3.it/teaching/teoria_dei_segnali.html



ESERCIZIO 1 (ESAME DEL 21/11/2001)

Si considerino i segnali in Figura:

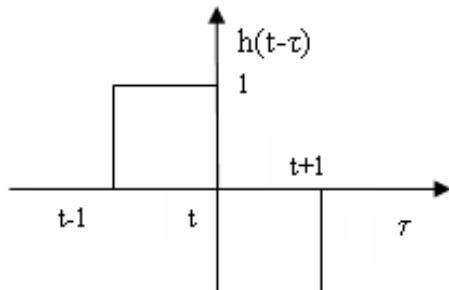


Si calcoli il segnale $y(t) = x(t) * h(t)$ ottenuto dalla convoluzione dei due segnali dati.

SVOLGIMENTO:

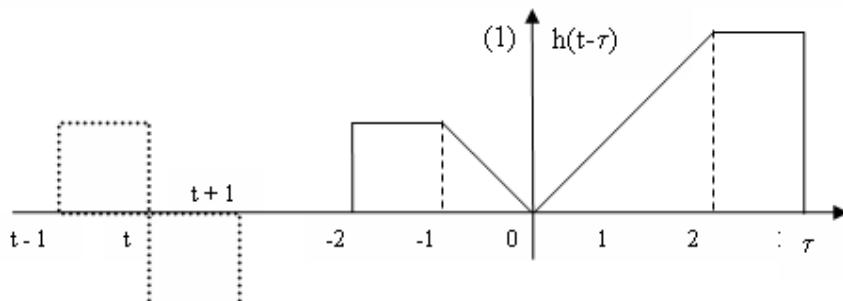
Calcoliamo il segnale $h(t-\tau)$ partendo proprio dalla definizione d'integrale di convoluzione, ottenuto per via grafica dal ribaltamento del segnale rispetto allo zero e ad una successiva traslazione pari alla quantità "t" (convenientemente supposta negativa).

$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t-\tau)d\tau$$



Per convolare i due segnali occorre far scorrere il segnale $h(t-\tau)$ da sinistra verso destra sul segnale $x(t)$, si individuano gli intervalli utili e per ognuno di essi si calcola l'integrale di convoluzione.

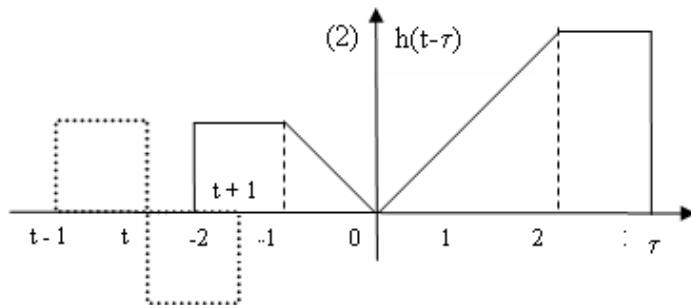
- (1) $t+1 < -2 \rightarrow t < -3$ non si ha alcuna sovrapposizione dei segnali, pertanto $y(t) = 0$



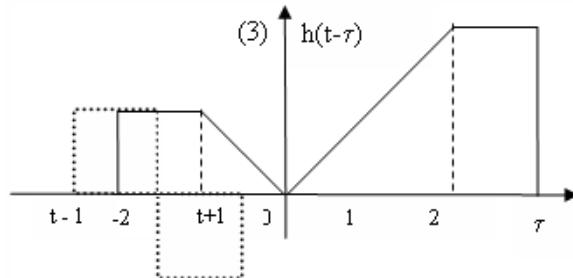


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

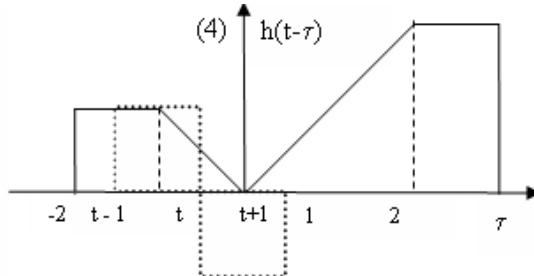
(2) $-2 < t+1 < -1 \rightarrow -3 < t < -2$ si calcola l'integrale $y(t) = \int_{-2}^{t+1} -1 d\tau = -t - 1 - 2 = -t - 3$



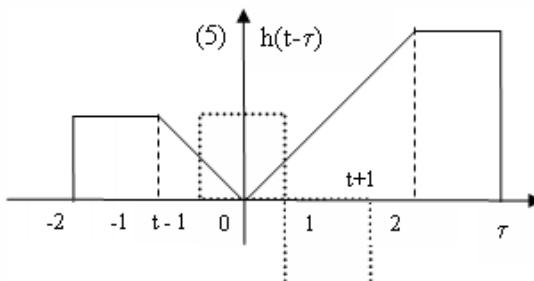
(3) $-2 < t < -1$ si calcola l'integrale $y(t) = \int_{-2}^t d\tau + \int_{-1}^{-1} -d\tau + \int_{-1}^{t+1} -1(-\tau) d\tau = \dots = \frac{t^2}{2} + 3t + 3$



(4) $-1 < t < 0$ si calcola l'integrale $y(t) = \int_{-1}^{-1} d\tau + \int_{-1}^t -\tau d\tau + \int_t^0 \tau d\tau + \int_0^{t+1} -\tau d\tau = \dots = -\frac{3t^2}{2} - 2t$



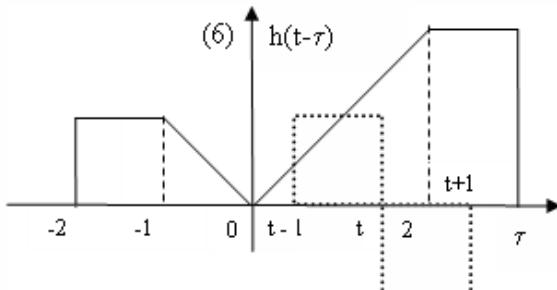
(5) $0 < t < 1$ si calcola l'integrale $y(t) = \int_{-1}^0 -\tau d\tau + \int_0^t \tau d\tau + \int_t^{t+1} -\tau d\tau = \dots = t^2 - 2t$



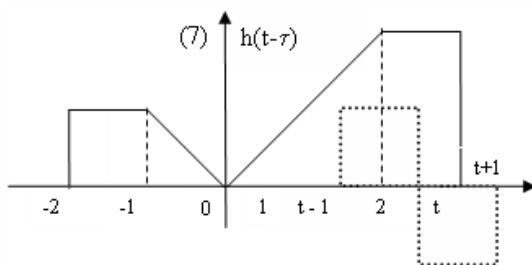


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

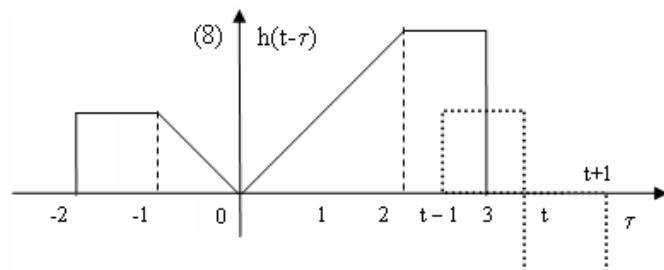
$$(6) \quad 1 < t < 2 \text{ si calcola l'integrale } y(t) = \int_{t-1}^t \tau d\tau + \int_t^2 -\tau d\tau + \int_2^{t+1} -2 d\tau = \dots = \frac{t^2}{2} - t - \frac{1}{2}$$



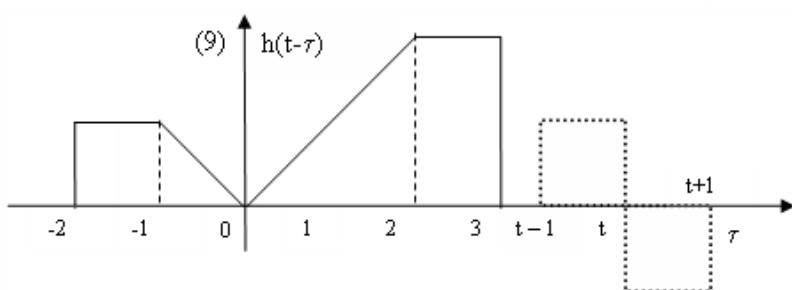
$$(7) \quad 2 < t < 3 \text{ si calcola l'integrale } y(t) = \int_{t-1}^2 \tau d\tau + \int_2^t 2 d\tau + \int_t^{t+1} -2 d\tau = \dots = -\frac{t^2}{2} + 5t - \frac{17}{2}$$



$$(8) \quad 2 < t-1 < 3 \rightarrow 3 < t < 4 \text{ si calcola l'integrale } y(t) = \int_{t-1}^3 2 d\tau = \dots = -2t + 8$$



(9) $t-1 > 3 \rightarrow t > 4$ non si ha alcuna sovrapposizione dei segnali, pertanto $y(t) = 0$





Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

A questo punto dell'esercizio è bene costruire una tabella con il valore del segnale $y(t)$ nei vari intervalli, per mezzo della quale poter poi rappresentare graficamente la convoluzione.

(1)	$t < -3$	$y(t) = 0$
(2)	$-3 < t < -2$	$y(t) = -t - 3$
(3)	$-2 < t < -1$	$y(t) = \frac{t^2}{2} + 3t + 3$
(4)	$-1 < t < 0$	$y(t) = -\frac{3t^2}{2} - 2t$
(5)	$0 < t < 1$	$y(t) = t^2 - 2t$
(6)	$1 < t < 2$	$y(t) = \frac{t^2}{2} - t - \frac{1}{2}$
(7)	$2 < t < 3$	$y(t) = -\frac{t^2}{2} + 5t - \frac{17}{2}$
(8)	$3 < t < 4$	$y(t) = -2t + 8$
(9)	$t > 4$	$y(t) = 0$



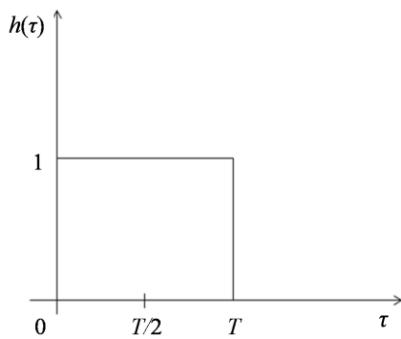
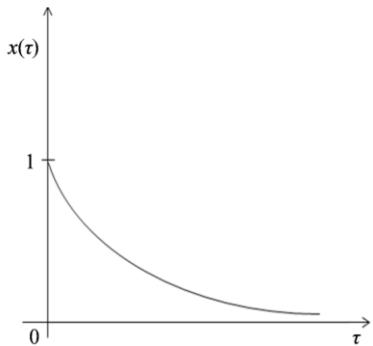
ESERCIZIO 2

Siano

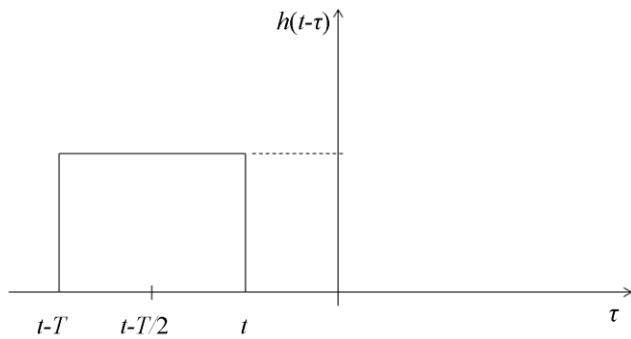
$$\begin{cases} x(t) = e^{-\alpha t} \mu_{-1}(t) & (\alpha > 0) \\ h(t) = rect_T \left(t - \frac{T}{2} \right) \end{cases}$$

Calcolare: $x(t) * h(t) = y(t)$

SVOLGIMENTO:

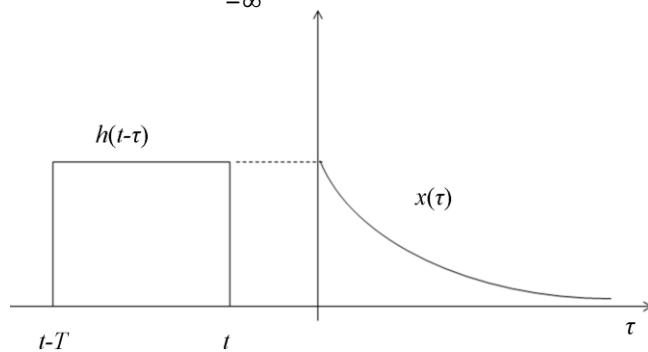


Da cui



1) $t \leq 0$

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau = 0$$



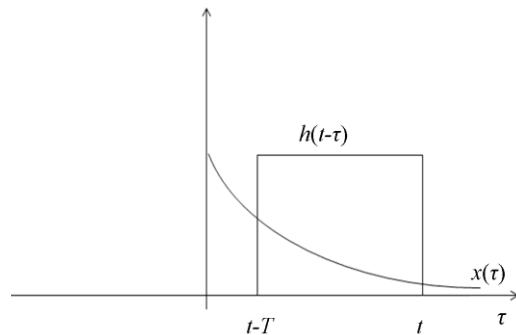


2) $0 \leq t \leq T$

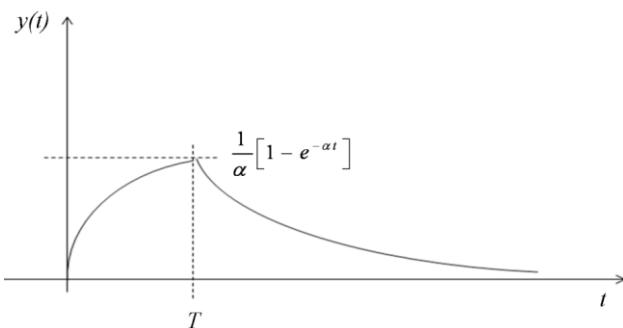
$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau = \int_0^t e^{-\alpha\tau} \cdot 1 d\tau = \left[-\frac{1}{\alpha} e^{-\alpha\tau} \right]_0^t = \frac{1}{\alpha} [1 - e^{-\alpha t}]$$

3) $t \geq T$

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau = \int_{t-T}^t e^{-\alpha\tau} \cdot 1 d\tau = \left[-\frac{1}{\alpha} e^{-\alpha\tau} \right]_{t-T}^t = \frac{1}{\alpha} [e^{-\alpha(t-T)} - e^{-\alpha t}]$$



Si ottiene:





ESERCIZIO 3

Sia

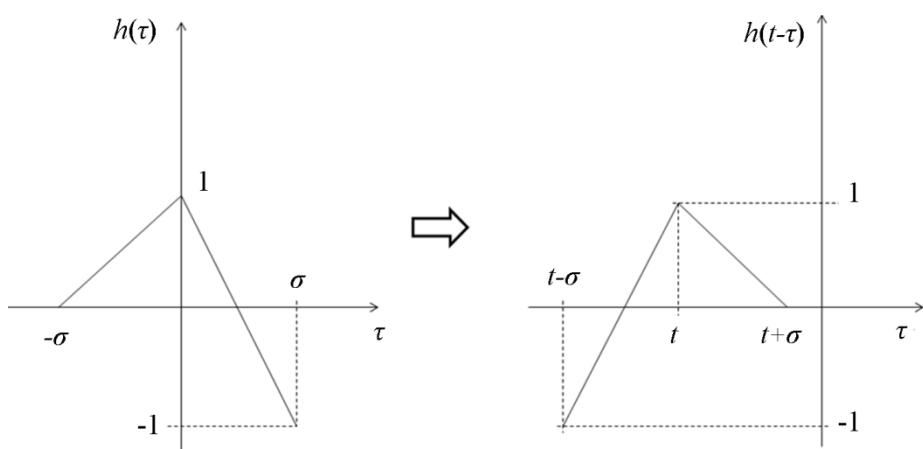
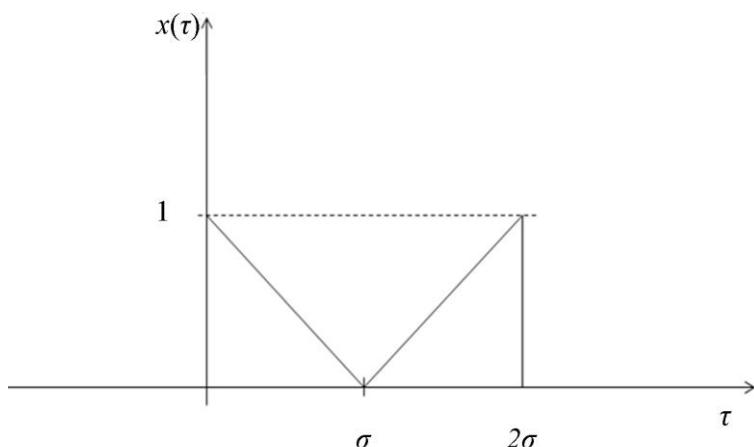
$$x(t) = \begin{cases} -\frac{t}{\sigma} + 1; & 0 < t \leq \sigma \\ \frac{t}{\sigma} - 1; & \sigma < t \leq 2\sigma \\ 0 & ; \text{ altrove} \end{cases}$$

$$h(t) = \begin{cases} -\frac{2}{\sigma}t + 1; & 0 < t \leq \sigma \\ \frac{t}{\sigma} + 1; & -\sigma < t \leq 0 \\ 0 & ; \text{ altrove} \end{cases}$$

Si calcoli:

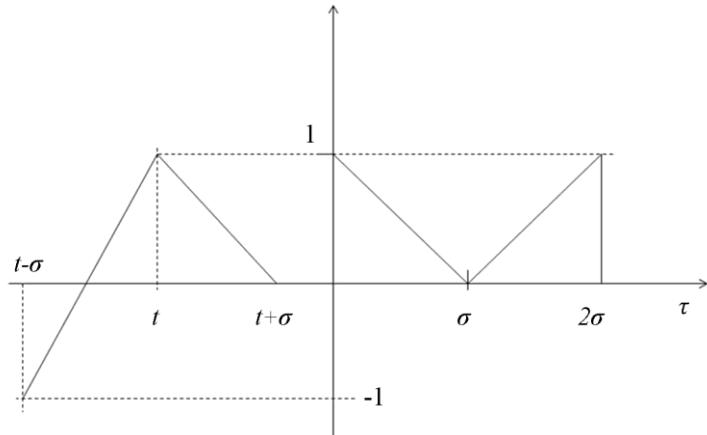
$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau$$

SVOLGIMENTO:



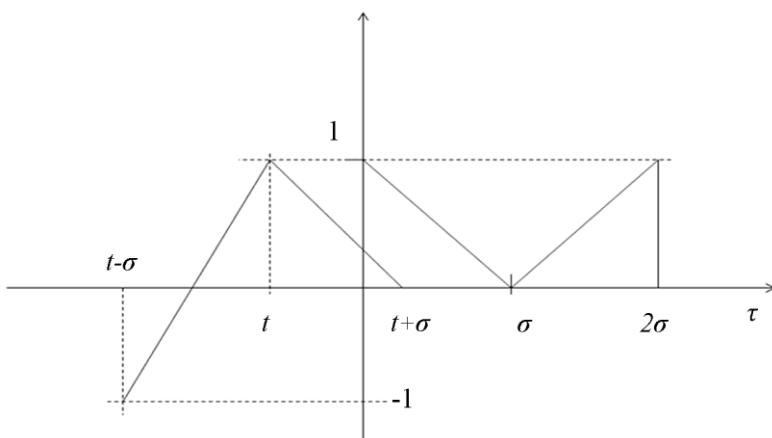


1) $t + \sigma \leq 0 \rightarrow t \leq -\sigma$



$$y(t) = 0$$

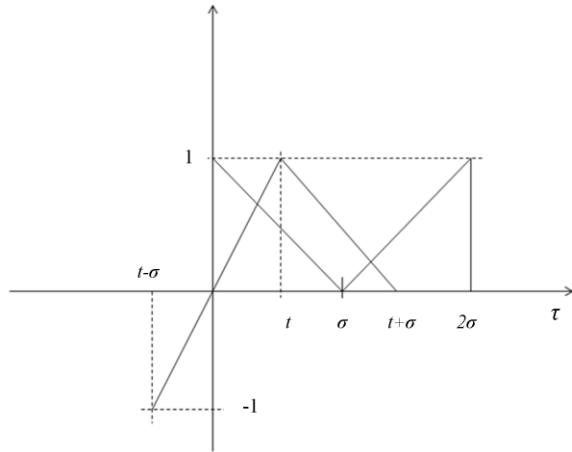
2) $0 \leq t + \sigma \leq \sigma \rightarrow -\sigma \leq t \leq 0$



$$\begin{aligned}
 y(t) &= \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau = \int_0^{t+\sigma} \left(-\frac{\tau}{\sigma} + 1 \right) \left[\frac{1}{\sigma}(t - \tau) + 1 \right] d\tau = \\
 &= \int_{-\infty}^{t+\sigma} -\frac{t - \tau}{\sigma} \cdot \frac{\tau}{\sigma} - \frac{\tau}{\sigma} + \frac{t - \tau}{\sigma} + 1 d\tau = \\
 &= \int_0^{t+\sigma} -\frac{t \cdot \tau}{\sigma^2} + \frac{\tau^2}{\sigma^2} - 2 \frac{\tau}{\sigma} + \frac{\tau}{\sigma} + 1 d\tau = \left[-\frac{t}{2\sigma^2} \tau^2 + \frac{\tau^3}{3\sigma^2} - \frac{\tau^2}{\sigma} + \frac{t \cdot \tau}{\sigma} + \tau \right]_0^{t+\sigma} = \\
 &= \frac{t}{2\sigma^2} (t^2 + \sigma^2 + 2t\sigma) + \frac{(t + \tau)(t^2 + \sigma^2 + 2t\sigma)}{3\sigma^2} - \frac{t^2 + \sigma^2 + 2t\sigma}{\sigma} + \frac{t^2 + t\sigma}{\sigma} + t + \sigma = \\
 &= \frac{-3t^2 - 3t\sigma^2 - 6t^2\sigma + 2t^3 + 2t\sigma^2 + 4t^2\sigma + 2t^2\sigma + 2\sigma^3 + 4t\sigma^2}{6\sigma^2} = -\frac{t^3}{6\sigma^2} + \frac{t}{2} + \frac{\sigma}{3}
 \end{aligned}$$

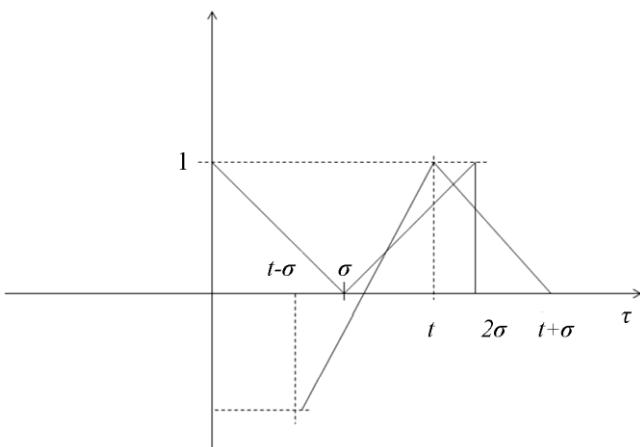


3) $\sigma \leq t + \sigma \leq 2\sigma \rightarrow 0 \leq t \leq \sigma$



$$\begin{aligned}
 y(t) = & \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau = \int_0^t \left(-\frac{\tau}{\sigma} + 1 \right) \left[-2 \frac{t-\tau}{\sigma} + 1 \right] d\tau + \\
 & + \int_t^{\sigma} \left(-\frac{\tau}{\sigma} + 1 \right) \left[\frac{t-\tau}{\sigma} + 1 \right] d\tau + \int_{\sigma}^{t+\sigma} \left(\frac{\tau}{\sigma} - 1 \right) \left[\frac{t-\tau}{\sigma} + 1 \right] d\tau = \frac{2t^3}{3\sigma^2} - \frac{3t^2}{2\sigma} + \frac{t}{2} + \frac{\sigma}{3}
 \end{aligned}$$

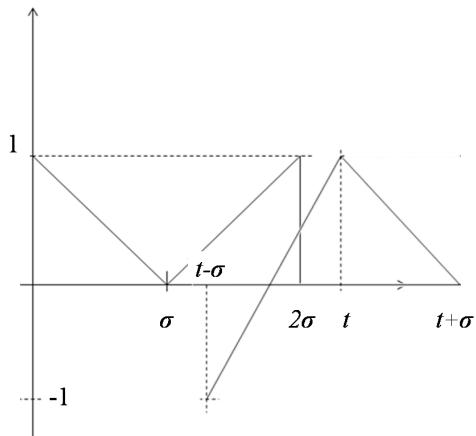
4) $\sigma \leq t \leq 2\sigma$



$$\begin{aligned}
 y(t) = & \int_{t-\sigma}^{\sigma} \left(-\frac{\tau}{\sigma} + 1 \right) \left[-2 \frac{t-\tau}{\sigma} + 1 \right] d\tau + \int_{\sigma}^t \left(\frac{\tau}{\sigma} - 1 \right) \left[-2 \frac{t-\tau}{\sigma} + 1 \right] d\tau \\
 & + \int_{\sigma}^{2\sigma} \left(\frac{\tau}{\sigma} - 1 \right) \left[\frac{t-\tau}{\sigma} + 1 \right] d\tau = \\
 = & -\frac{5t^3}{6\sigma^2} + \frac{3t^2}{\sigma} - 3t + \frac{5\sigma}{6}
 \end{aligned}$$



5) $\sigma \leq t - \sigma \leq 2\sigma \rightarrow 2\sigma \leq t \leq 3\sigma$

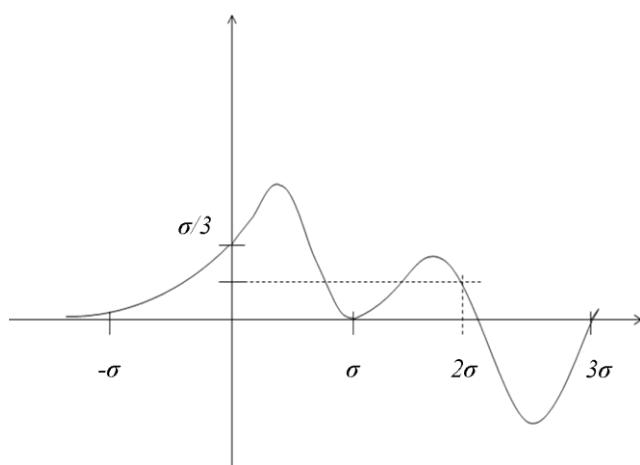


$$y(t) = \int_{t-\sigma}^{2\sigma} \left(\frac{\tau}{\sigma} - 1 \right) \left[-2 \frac{t-\tau}{\sigma} + 1 \right] d\tau = \frac{t^3}{3\sigma^2} - \frac{3t^2}{2\sigma} + t + \frac{3\sigma}{2}$$

6) $t \geq 3\sigma$

$$y(t) = 0$$

Risultato:



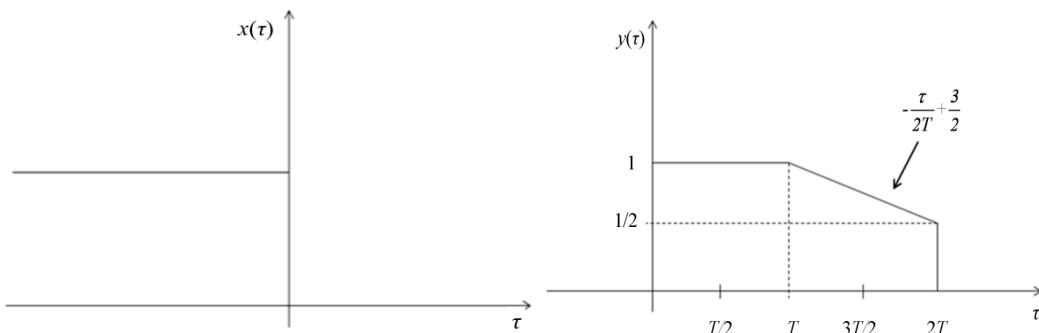


ESERCIZIO 4

Sia $\begin{cases} x(t) = \mu_{-1}(-t) \\ y(t) = rect_T\left(t - \frac{T}{2}\right) - \left(\frac{t}{2T} - \frac{3}{2}\right) \cdot rect_T\left(t - \frac{3}{2}T\right) \end{cases}$

Si calcoli $e_{xy}(t) = x(t) \circledast y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(\tau) y(t + \tau) d\tau$

SVOLGIMENTO:

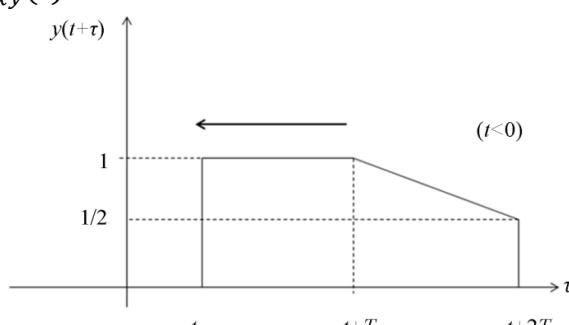


Proprietà:

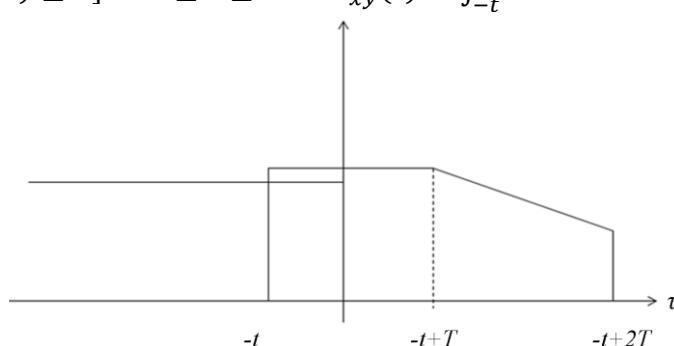
$$\begin{aligned} e_{xy}(t) &= x(t) \circledast y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(\tau) y(t + \tau) d\tau = [t + \tau = \xi] = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(\xi - \tau) y(\xi) d\xi = \\ &= \left[\int_{-\infty}^{\infty} y^*(\xi) x(\xi - t) d\xi \right]^* = e_{yx}^*(-t) \end{aligned}$$

Si ha che

A) $-t \geq 0 \rightarrow t \leq 0 \rightarrow e_{xy}(t) = 0$

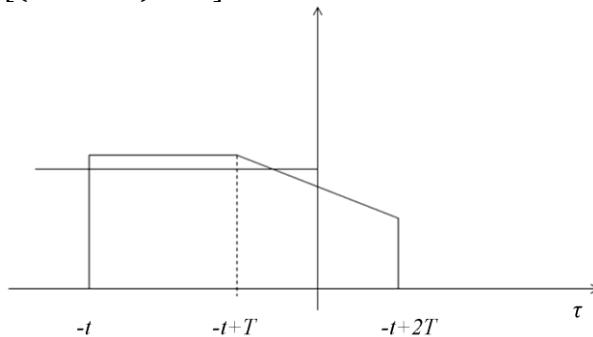


B) $(-t \leq 0) \cup [(-t + T) \geq 0] \rightarrow 0 \leq t \leq T \rightarrow e_{xy}(t) = \int_{-t}^0 1 \cdot 1 d\tau = t$



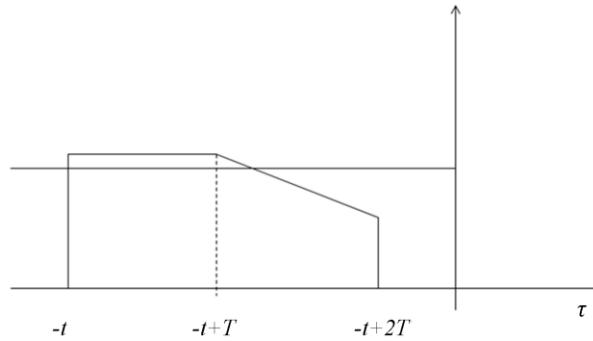


C) $[-t + T] \leq 0 \cup [-t + 2T] \geq 0 \rightarrow T \leq t \leq 2T$



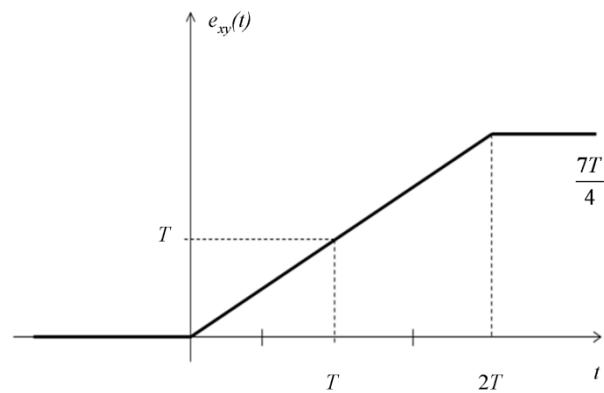
$$\begin{aligned}
 e_{xy}(t) &= \int_{-\infty}^{\infty} x^*(\tau) y(t+\tau) d\tau = \int_{-t}^{-t+T} d\tau + \int_{-t+T}^0 -1 \cdot \left(\frac{t+\tau}{2T} - \frac{3}{2} \right) d\tau = \\
 &= [-t + T + t] - \left[\left(\frac{t}{2T} - \frac{3}{2} \right) \cdot \tau + \frac{\tau^2}{4T} \right]_{-t+T}^0 = T + \left(\frac{t}{2T} - \frac{3}{2} \right) (T-t) + \frac{(T-t)^2}{4T} = \\
 &= T + \frac{t}{2} - \frac{t^2}{2T} - \frac{3}{2}T + \frac{3}{2}t + \frac{T}{4} + \frac{t^2}{4T} - \frac{tT}{2T} = -\frac{t^2}{4T} + \frac{3}{2}t - \frac{T}{4}
 \end{aligned}$$

D) $-t + 2T \leq 0 \rightarrow t \geq 2T$



$$\begin{aligned}
 e_{xy}(t) &= \int_{-t}^{-t+T} d\tau + \int_{-t+T}^{-t+2T} 1 \cdot \left[-\left(\frac{t+\tau}{2T} - \frac{3}{2} \right) \right] d\tau = [\tau]_{-t}^{-t+T} - \left[\left(\frac{t}{2T} - \frac{3}{2} \right) \cdot \tau + \frac{\tau^2}{4T} \right]_{-t+T}^{-t+2T} = \\
 &= -t + T + t - \left(\frac{t}{2T} - \frac{3}{2} \right) \cdot (-t + 2T + t - T) - \frac{1}{4T} [(-t + 2T)^2 - (-t + T)^2] = \frac{7}{4}T
 \end{aligned}$$

NOTA $e_{xy}(t) = \text{AREA di } Y(t) = T \cdot 1 + \frac{T}{2} \cdot 1 + \frac{T}{4} = \frac{7}{4}T$





ESERCIZIO 5

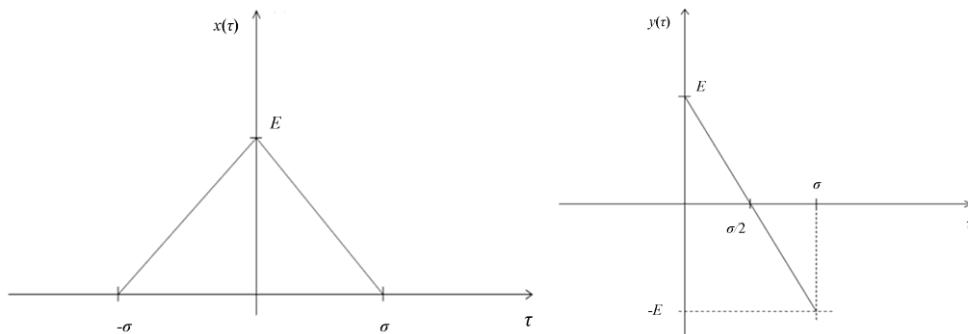
$$x(t) = \begin{cases} -\frac{E}{\sigma}t + E & ; \quad 0 \leq t \leq \sigma \\ \frac{E}{\sigma}t + E & ; \quad -\sigma \leq t \leq 0 \\ 0 & ; \quad \text{altrove} \end{cases}$$

$$y(t) = \begin{cases} -2\frac{E}{\sigma}t + E & ; \quad 0 \leq t \leq \sigma \\ 0 & ; \quad \text{altrove} \end{cases}$$

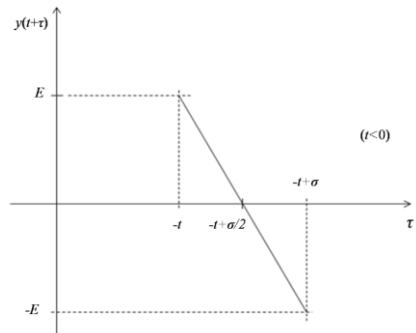
$$E \in R$$

$$\text{Si calcoli } x(t) \odot y(t) = e_{xy}(t)$$

SVOLGIMENTO:

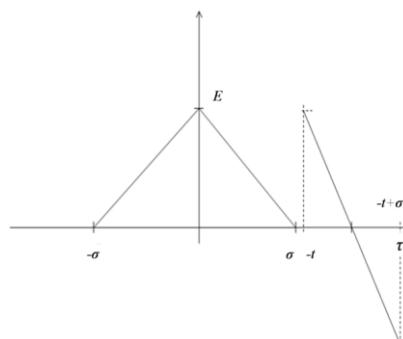


$$e_{xy}(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(\tau) y(t+\tau) d\tau$$



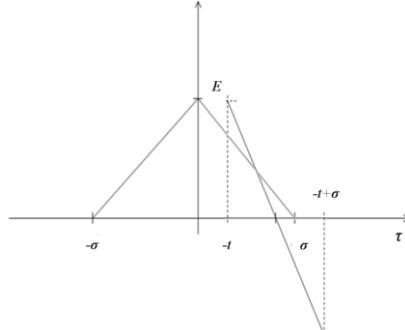
Casistiche:

$$1) \quad -t \geq \sigma \rightarrow t \leq -\sigma \rightarrow e_{xy}(t) = 0$$





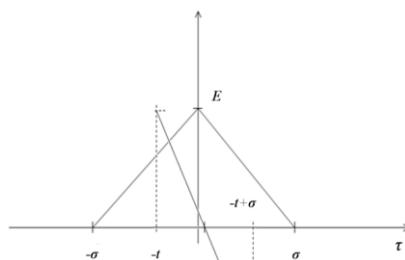
$$2) \quad (-t \leq \sigma) \cup (-t \geq 0) \rightarrow -\sigma \leq t \leq 0$$



$$\begin{aligned}
 e_{xy}(t) &= \int_{-t}^{\sigma} \left(-\frac{E}{\sigma} \tau + E \right) \cdot \left(-2 \frac{t+\tau}{\sigma} E + E \right) d\tau = \\
 &= \int_{-t}^{\sigma} 2 \frac{E^2}{\sigma^2} t \cdot \tau + 2 \frac{E^2}{\sigma^2} \tau^2 - \frac{E^2}{\sigma} \tau - 2 \frac{E^2}{\sigma} t - 2 \frac{E^2}{\sigma} \tau + E^2 d\tau = \\
 &= \int_{-t}^{\sigma} 2 \frac{E^2}{\sigma^2} \tau^2 + \frac{E^2}{\sigma} \tau \cdot \left(\frac{2t}{\sigma} - 3 \right) - \frac{E^2}{\sigma} \tau + E^2 d\tau = \\
 &= \frac{2}{3} \cdot \frac{E^2}{\sigma^2} \cdot [t^3]_{-t}^{\sigma} + \frac{E^2}{2\sigma} \cdot \left(\frac{2t}{\sigma} - 3 \right) \cdot [t^3]_{-t}^{\sigma} + \left(E^2 - \frac{2E^2}{\sigma} t \right) \cdot (\sigma + t) = \\
 &= \frac{2E^2}{3} \sigma + \frac{2E^2}{3\sigma^2} t^3 + \frac{2E^2 t}{2} - \frac{3E^2}{2} \sigma - \frac{2E^2 t^3}{2\sigma^2} + \frac{3E^2}{2\sigma} t^2 + E^2 \sigma + E^2 t - 2E^2 t - \frac{2E^2}{\sigma} t^2 = \\
 &= -\frac{E^2}{3\sigma^2} t^3 - \frac{E^2}{2\sigma} t^2 + \frac{E^2 \sigma}{6}
 \end{aligned}$$

Verifica: per $t = -5 \rightarrow e_{xy}(t) = 0$;
 per $t = 0 \rightarrow e_{xy}(0) = \frac{E^2 \sigma}{6}$;

$$3) \quad (-t \leq 0) \cup (-t \geq -\sigma) \rightarrow 0 \leq t \leq \sigma$$



$$e_{xy}(t) = \int_{-t}^0 \left(\frac{E}{\sigma} \tau + E \right) \left(-2 \frac{t+\tau}{\sigma} E + E \right) d\tau + \int_0^{-t+\sigma} \left(-\frac{E}{\sigma} \tau + E \right) \cdot \left(-2 \frac{t+\tau}{\sigma} E + E \right) d\tau =$$

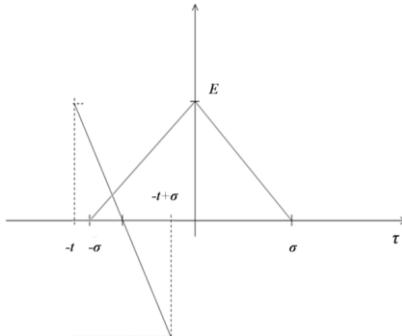


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\begin{aligned}
 &= E^2 \left\{ \int_{-t}^0 -2 \frac{\frac{t \cdot \tau}{\sigma^2} - \frac{2t^2}{\sigma^2} + \frac{t}{\sigma} - 2 \frac{t}{\sigma} - 2 \frac{t}{\sigma} + 1}{d\tau} d\tau + \int_t^0 2 \frac{\frac{t \cdot \tau}{\sigma^2} + \frac{2t^2}{\sigma^2} - \frac{t}{\sigma} - 2 \frac{t}{\sigma} - 2 \frac{t}{\sigma} + 1}{d\tau} d\tau \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ \int_{-t}^0 -2 \frac{\tau^2}{\sigma^2} + \frac{\tau}{\sigma} \cdot \left(-\frac{2t}{\sigma} - 1 \right) - 2 \frac{t}{\sigma} + 1 d\tau + \int_0^{-t+\sigma} 2 \frac{\tau^2}{\sigma^2} + \frac{\tau}{\sigma} \cdot \left(\frac{2t}{\sigma} - 3 \right) - \frac{2t}{\sigma} + 1 d\tau \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ \frac{2-t^3}{\sigma^2 \cdot 3} + \left(\frac{2t}{\sigma} + 1 \right) \cdot \frac{t^2}{2\sigma} + \left(1 - \frac{2t}{\sigma} \right) t + 2 \frac{(-t+\sigma)^3}{3\sigma^2} + \left(\frac{2t}{\sigma} - 3 \right) \cdot \frac{(-t+\sigma)^2}{2\sigma} + \left(1 - \frac{2t}{\sigma} \right) (-t + \sigma) \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ \frac{2}{3\sigma^2} (-\sigma^3 + 3t^2\sigma - 3t^2\sigma) + \frac{2t}{2\sigma^2} (t^2 + t^2 + \sigma - 2 + \sigma) + \frac{t^2}{2\sigma} - 3 \frac{t^2 + \sigma^2 - 2t\sigma}{2\sigma} + \left(1 - \frac{2t}{\sigma} \right) (t - t + \sigma) \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ \frac{2}{3\sigma^2} t^3 + t^2 \left[\frac{2}{\sigma} - \frac{2}{\sigma} + \frac{1}{2\sigma} - \frac{3}{2\sigma} \right] + t \left[-2 + \frac{\sigma^2}{\sigma^2} + 3 \frac{\sigma}{\sigma} - 2 \right] + \left[\frac{2}{3}\sigma - \frac{3\sigma^2}{2\sigma} + \sigma \right] \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ \frac{2t^3}{3\sigma^2} - \frac{t^2}{\sigma} + \frac{1}{6}\sigma \right\}.
 \end{aligned}$$

Verifica: $t = \sigma \rightarrow \sigma E^2 \left(\frac{2}{3} - 1 + \frac{1}{6} \right) = -\frac{1}{6}\sigma E^2$

4) $(-t \leq -\sigma) \cup (-t + \sigma \geq -\sigma) \rightarrow \sigma \leq t \leq 2\sigma$



$$\begin{aligned}
 e_{xy}(t) &= \int_{-\sigma}^{-t+\sigma} \left(\frac{E}{\sigma} \tau + E \right) \left(-2 \frac{(t+\tau)}{\sigma} E + E \right) d\tau = \\
 &= E^2 \left\{ -\frac{2}{3\sigma^2} [\tau^3]_{-\sigma}^{-t+\sigma} - \left(\frac{2t}{\sigma} + 1 \right) \frac{1}{2\sigma} [\tau^3]_{-\sigma}^{-t+\sigma} + \left(1 - \frac{2t}{\sigma} \right) [\tau]_{-\sigma}^{-t+\sigma} \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ -\frac{2}{3\sigma^2} (-t^3 + \sigma^3 + 3t^2\sigma - 3\sigma^2\tau + \sigma^3) - \frac{1}{2\sigma} \left(1 + \frac{2t}{\sigma} \right) (t^2 + \sigma^2 - 2t\sigma - \sigma) + \left(1 - \frac{2t}{\sigma} \right) (-t + \sigma + \sigma) \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ t^3 \left(\frac{2}{3\sigma^2} - \frac{1}{\sigma^2} \right) + t^2 \left(-\frac{2}{\sigma} + \frac{2}{\sigma} - \frac{1}{2\sigma} + \frac{2}{\sigma} \right) + t(2 + 1 - 1 - 4) - \frac{4}{3}\sigma + 2\sigma \right\} = \\
 &= E^2 \left\{ -\frac{1}{3\sigma^2} t^3 + \frac{3}{2\sigma} t^2 - 2t + \frac{2}{3}\sigma \right\}
 \end{aligned}$$

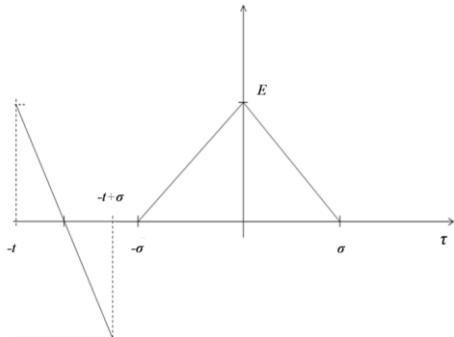
Verifica:



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$t = \sigma \rightarrow \sigma E^2 \left\{ -\frac{1}{3} + \frac{3}{2} - 2 + \frac{2}{3} \right\} = \sigma E^2 \frac{-2+9-12+4}{6} = -\frac{\sigma E^2}{6}$$
$$t = 2\sigma \rightarrow \sigma E^2 \left\{ -\frac{8}{3} + 6 - 4 + \frac{2}{3} \right\}$$

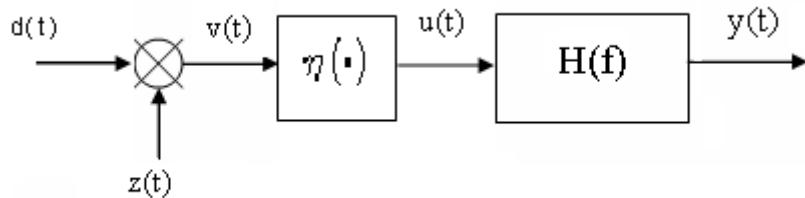
5) $-t + \sigma \leq -\sigma \rightarrow t \geq 2\sigma \rightarrow e_{xy}(t) = 0$





ESERCIZIO 6 (ESAME DEL 21/11/2001)

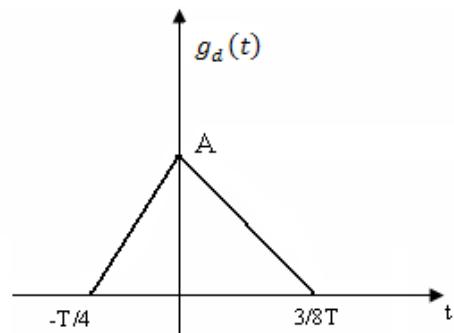
Sia $d(t)$ un segnale periodico che transita attraverso il sistema rappresentato in Figura:



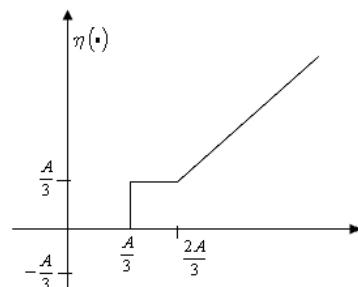
Con:

$$d(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} g_d(t - nT)$$

$$z(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \text{rect}_{T/2}(t - nT)$$



Inoltre, $\eta(\cdot)$ è una non linearità istantanea:

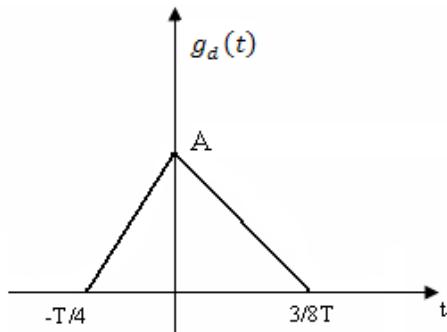


e la funzione di trasferimento del filtro è $H(f) = \text{rect}_{\frac{1}{T}}(f) * \text{rect}_{\frac{1}{2T}}(f)$

Si calcoli la potenza del segnale $y(t)$.

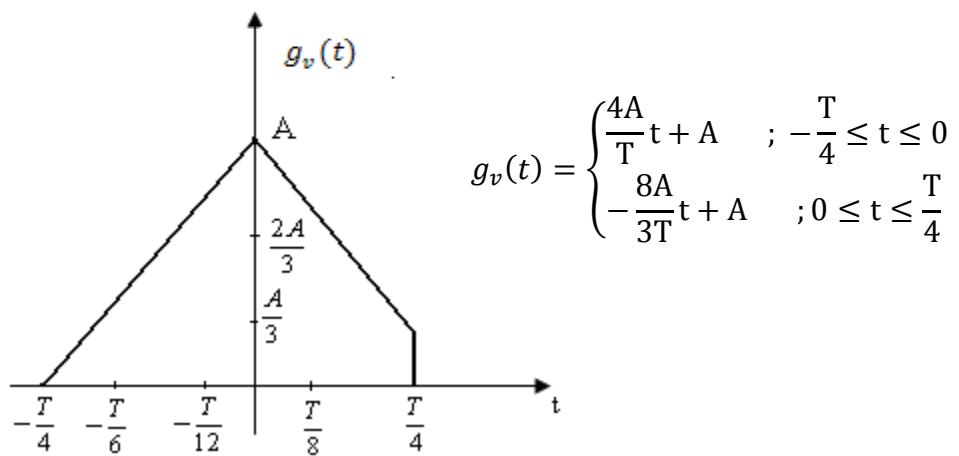
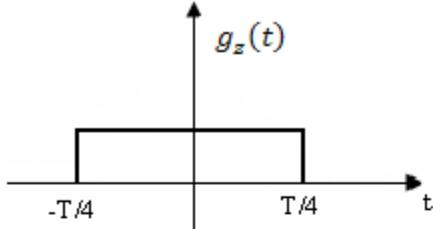
SVOLGIMENTO:

Il segnale $d(t)$ è un segnale periodico di periodo T , avente come segnale base il segnale $g_d(t)$:



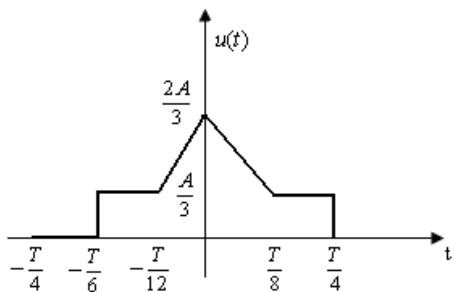


Il segnale $d(t)$ è finestrato dal segnale periodico, il cui segnale base $g_z(t)$ è la funzione Rect compresa tra gli estremi $[-T/4; T/4]$. Il segnale $v(t)$ è un segnale periodico di periodo T avente come segnale base $g_v(t)$ in figura, risultato della moltiplicazione tra il segnale $g_d(t)$ e il segnale $g_z(t)$.



Il segnale $v(t)$ è posto in ingresso alla non linearità istantanea $\eta(\cdot)$, e in uscita si ottiene il segnale periodico $u(t)$ con periodo T ed avente come segnale base il segnale $g_v(t)$. In base all'andamento della non linearità istantanea si ottiene:

$$\begin{aligned} 0 \leq v(t) \leq \frac{A}{3} &\rightarrow g_u(t) \\ \frac{A}{3} \leq v(t) \leq \frac{2A}{3} &\rightarrow g_u(t) = A/3 \\ \frac{2A}{3} \leq v(t) < \infty &\rightarrow g_u(t) = \text{segnale } v(t) \text{ traslato in ampiezza di } -A/3 \end{aligned}$$





La P_y del segnale $y(t)$ si ottiene come $P_y = \int_{-\infty}^{+\infty} P_{yy}(f) df = e_{yy}(0)$, dove

$$P_{yy}(f) = P_{uu}(f)|H(f)|^2$$

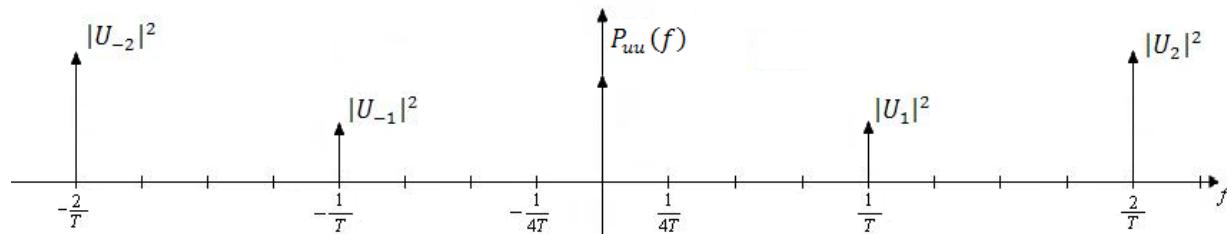
essendo il segnale $u(t)$ un segnale periodico di periodo T il suo spettro di densità di potenza $P_{uu}(f)$ è pari a:

$$P_{uu}(f) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |U_n|^2 u_0(f - nF)$$

dove

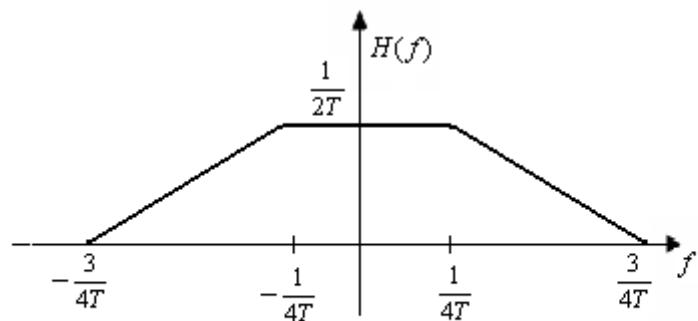
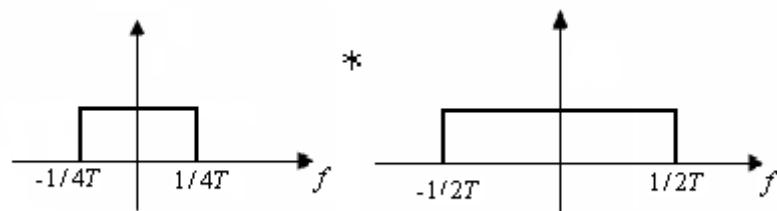
$$U_n = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} u(t) e^{-j2\pi n F t} dt$$

rappresentano i coefficienti dello sviluppo in serie di Fourier del segnale $u(t)$.



$H(f)$ è il filtro definito a partire dalla convoluzione di due funzioni rect:

$$H(f) = \text{rect}_{\frac{1}{T}}(f) * \text{rect}_{\frac{1}{2T}}(f)$$





Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Ne segue che $P_{yy}(f) = |U_0|^2 |H(f)|^2|_{f=0}$ $u_0(f)$ essendo l'impulso in $f = 0$ l'unico impulso di $P_{uu}(f)$ ad essere interno alla banda del filtro H(f). Si osservi che essendo:

$$U_0 = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} u(t) dt$$

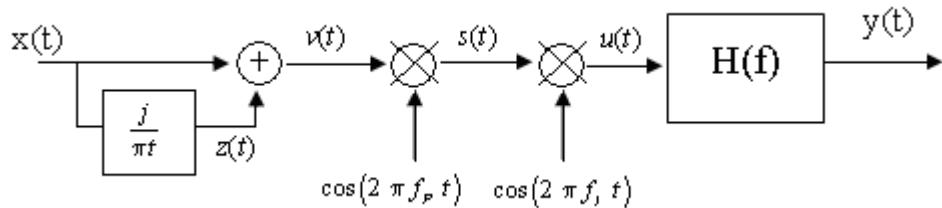
il calcolo di U_0 si riduce al calcolo dell'area del segnale base del segnale periodico $u(t)$. Ne segue che $U_0 = \frac{25}{144} A$. Quindi:

$$P_y = \int_{-\infty}^{+\infty} P_{yy}(f) df = |U_0|^2 |H(f)|^2|_{f=0} = \left(\frac{25}{144} A\right)^2 \frac{1}{4T^2}$$

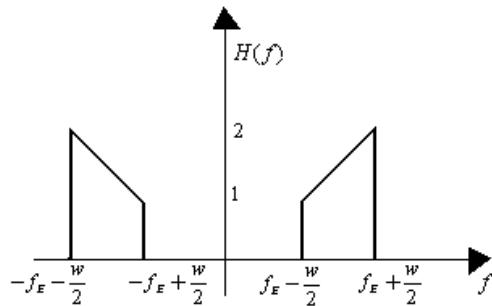


ESERCIZIO 7 (ESAME DEL 21/11/2001)

Con riferimento allo schema di Figura, sia, inoltre $x(t) = Ca[2\pi wt]$ si ha $f_E = f_P - f_I > w$



La funzione di trasferimento del filtro è:

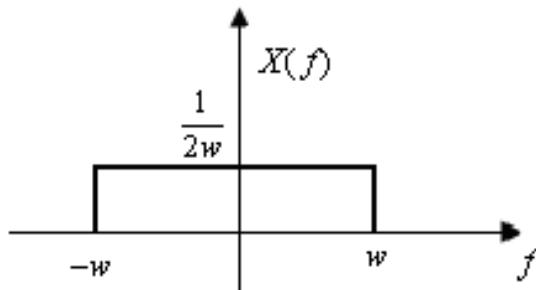


Si calcoli il segnale in uscita $y(t)$.

SVOLGIMENTO:

La trasformata di Fourier del segnale $x(t)$ è:

$$X(f) = \frac{1}{2w} rect_{2w}(f)$$

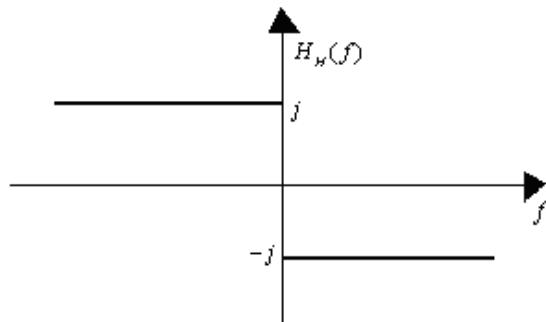


Si osservi che la funzione di trasferimento del filtro ha risposta impulsiva $\frac{j}{\pi T}$ è data da $jH_h(f)$ ove $H_h(f)$ è la funzione di trasferimento del filtro di Hilbert

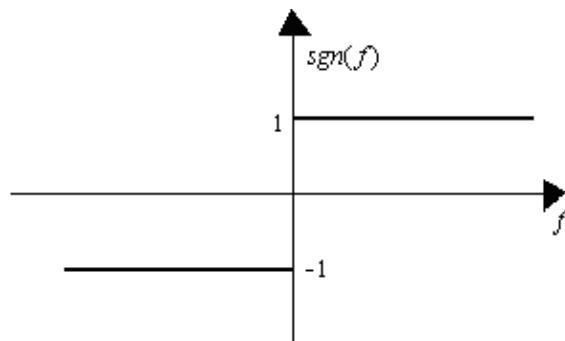
$$H_h(f) \begin{cases} j & \text{per } f < 0 \\ 0 & \text{per } f = 0 \\ -j & \text{per } f > 0 \end{cases}$$



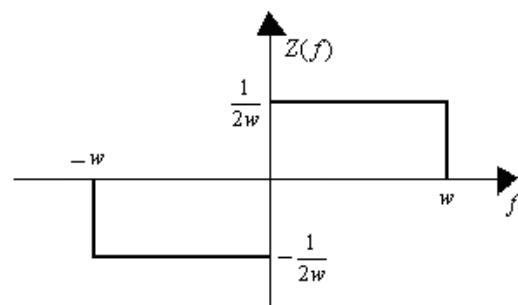
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB



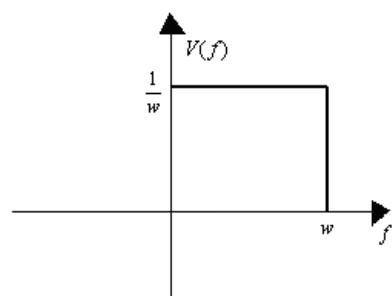
Quindi $\mathcal{F}\left\{\frac{j}{\pi t}\right\} = \text{sgn}(f)$



Il segnale in uscita dal filtro è $Z(f) = X(f)\text{sgn}(f) = -\frac{1}{2w}\text{rect}_w\left(f + \frac{w}{2}\right) + \frac{1}{2w}\text{rect}_w\left(f - \frac{w}{2}\right)$



Il segnale $Z(f)$ è sommato al segnale $X(f)$, ottenendo così il segnale $V(f) = \frac{1}{w}\text{Rect}_w\left(f - \frac{w}{2}\right)$

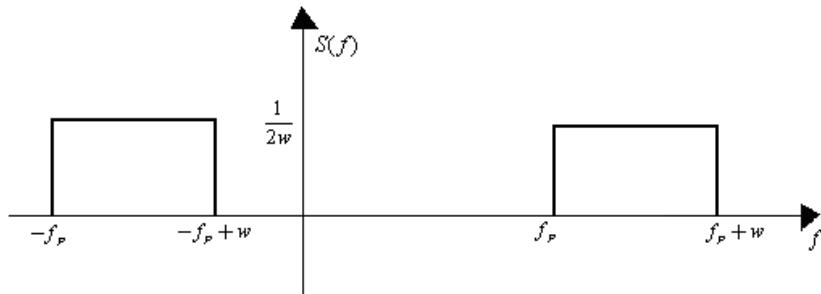




Il segnale $v(t)$ è ora moltiplicato per il segnale $\cos(2\pi f_p t)$, subendo quindi una modulazione alla frequenza f_p . In frequenza $S(f) = V(f) * \mathcal{F}\{\cos 2\pi f_p t\}$

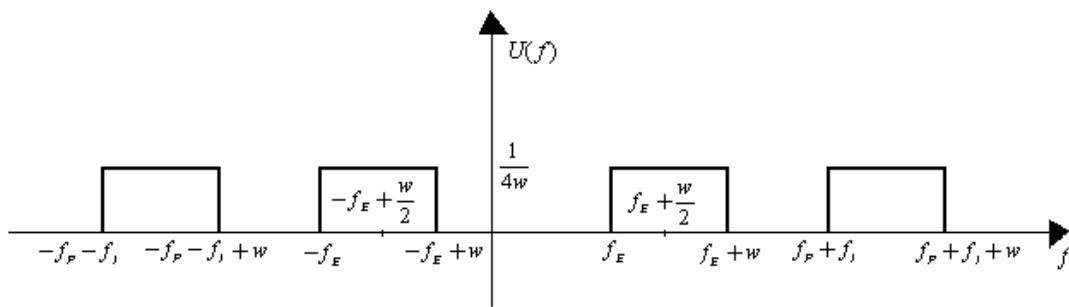
$$S(f) = V(f) * \left\{ \frac{1}{2} (u_0(f - f_p) + u_0(f + f_p)) \right\} =$$

$$= \frac{1}{2w} rect_w \left(f - \frac{w}{2} - f_p \right) + \frac{1}{2w} rect_w \left(f - \frac{w}{2} + f_p \right)$$



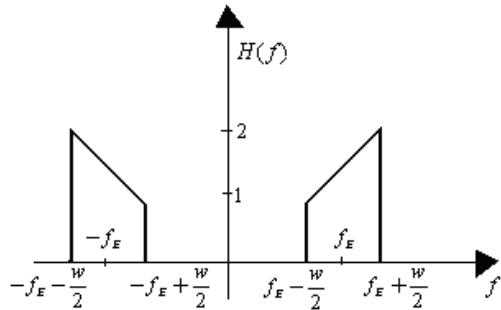
$$U(f) = S(f) * \mathcal{F}\{\cos 2\pi f_l t\} = \frac{1}{2} S(f - f_l) + \frac{1}{2} S(f + f_l)$$

Ricordando la condizione iniziale $f_E = f_p - f_l > w$, rappresentiamo graficamente la funzione U(f):

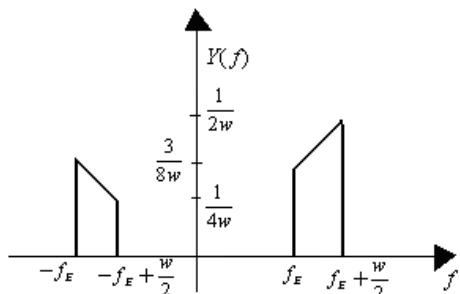


$$Y(f) = H(f) \cdot U(f)$$

T_0



Per il calcolo dell'antitrasformata di Y(f) si ricorre al teorema della derivata





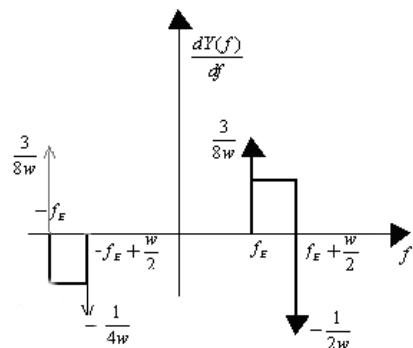
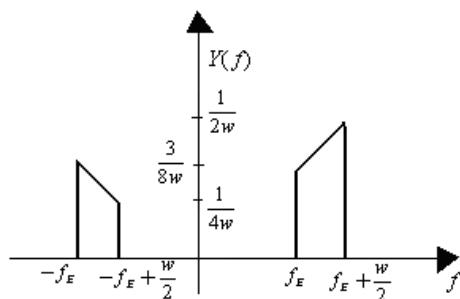
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

I coefficienti angolari delle due rette che caratterizzano la funzione $Y(f)$, sono:

$$m_1 = \frac{1}{4w^2}$$

e $m_2 = -\frac{1}{4w^2}$, da cui $y(t) = \frac{j}{2\pi t} \mathcal{F}^{-1}\left\{\frac{dY(f)}{df}\right\}$

$$\begin{aligned} \frac{dY(f)}{df} = & -\frac{1}{4w^2} rect_{\frac{w}{2}}\left[f - \left(-f_e + \frac{w}{4}\right)\right] + \frac{1}{4w^2} rect_{\frac{w}{2}}\left[f - \left(f_e + \frac{w}{4}\right)\right] + \frac{3}{8w} u_0(f - f_e) \\ & + \frac{3}{8w} u_0(f + f_e) - \frac{1}{4w} u_0\left[f - \left(-f_e + \frac{w}{2}\right)\right] - \frac{1}{2w} u_0[f - (f_e + \frac{w}{2})] \end{aligned}$$



A questo punto calcoliamo l'antitrasformata di Fourier della $\frac{dY(f)}{df}$:

$$\begin{aligned} \mathcal{F}^{-1}\left\{\frac{dY(f)}{df}\right\} = & -\frac{1}{8w} Ca\left(\pi \frac{w}{2}t\right) e^{+j2t\pi\left(-f_e + \frac{w}{4}\right)} + \frac{1}{8w} Ca\left(\pi \frac{w}{2}t\right) e^{+j2t\pi\left(f_e + \frac{w}{4}\right)} + \frac{3}{8w} e^{+j2\pi f_E t} \\ & + \frac{3}{8w} e^{-j2\pi f_E t} - \frac{1}{4w} e^{+j2\pi\left(-f_e + \frac{w}{2}\right)t} - \frac{1}{2w} e^{j2\pi\left(f_e + \frac{w}{2}\right)t} \end{aligned}$$

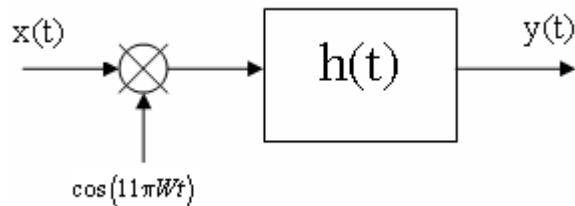
In conclusione, il segnale in uscita dallo schema a blocchi risulta essere:

$$y(t) = \frac{j}{2\pi t} \mathcal{F}^{-1}\left\{\frac{dY(f)}{df}\right\}$$



ESERCIZIO 8 (ESAME DEL 30/11/2000)

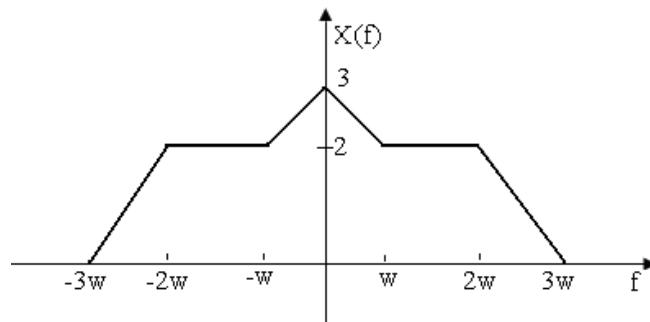
Si consideri il sistema in Figura:



dove

$$x(t) = \mathcal{F}^{-1}\{X(f)\}$$

$$h(t) = 12WCa[2\pi 3Wt]\cos(11\pi Wt)$$



Si calcolino le componenti analogiche di bassa frequenza di $y(t)$ rispetto a $f_0 = \frac{5}{2}W$.

SVOLGIMENTO:

Si osservi che il segnale $x(t) = \mathcal{F}^{-1}\{X(f)\}$ è reale e pari essendo $X(f)$ un segnale reale e pari.

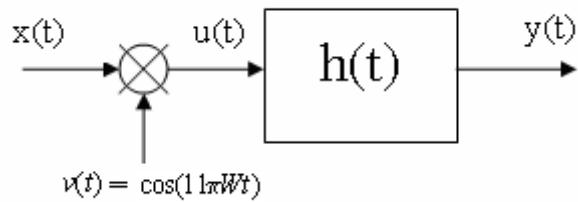
$$v(t) = \cos(11\pi Wt) = \frac{e^{j11\pi Wt} + e^{-j11\pi Wt}}{2}$$

$$V(f) = \frac{1}{2} [u_0\left(f - \frac{11}{2}W\right) + u_0\left(f + \frac{11}{2}W\right)]$$

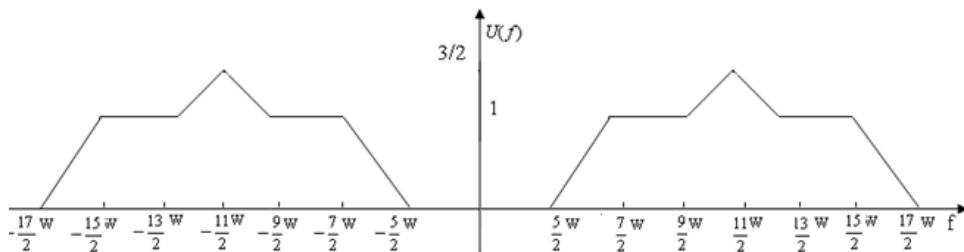
$$u(t) = x(t) \cdot v(t) \rightarrow U(f) = X(f) * V(f)$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB



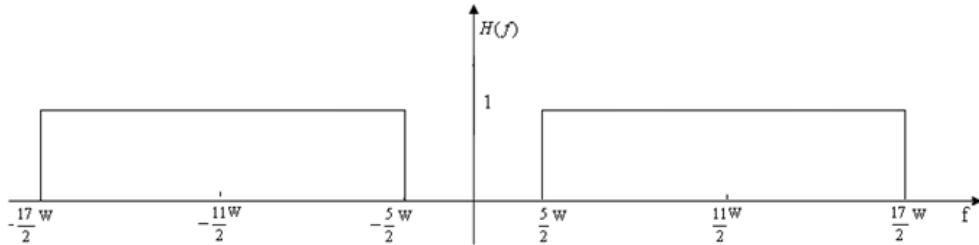
Ricordando che convolare segnale con un impulso con un segnale equivale a traslare il segnale dove è centrato l'impulso, si ottiene:



$$h(t) = 12WCa[2\pi 3Wt] \cos(11\pi Wt)$$

$$H(f) = 12W \left[\frac{1}{6W} rect_{6w}(f) \right] * \frac{1}{2} \left[u_0 \left(f - \frac{11}{2}W \right) + u_0 \left(f + \frac{11}{2}W \right) \right]$$

$$H(f) = rect_{6w} \left(f - \frac{11}{2}W \right) + rect_{6w} \left(f + \frac{11}{2}W \right)$$



Analizzando il passaggio per il filtro con funzione di trasferimento H(f) sopra riportata

$$Y(f) = H(f) \times U(f)$$

è immediato verificare che il segnale Y(f) = U(f)

Le componenti analogiche di bassa frequenza di y(t), si ottengono come segue:

$$y_c(t) = Re \left\{ \underline{y(t)} \right\}$$

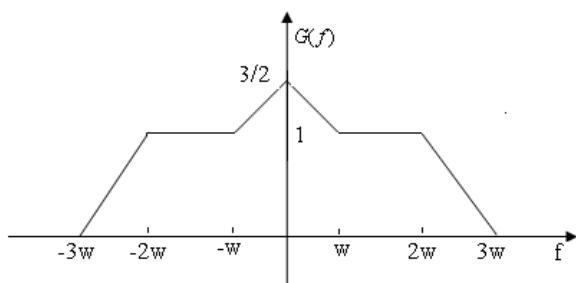
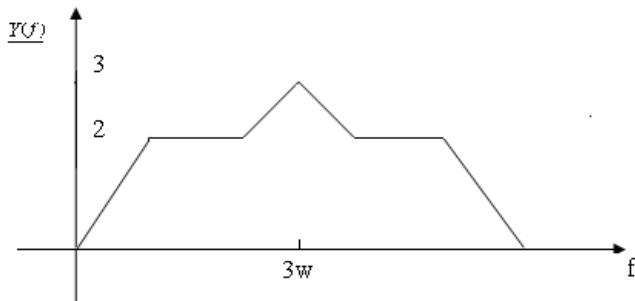
$$y_s(t) = Im \left\{ \underline{y(t)} \right\}$$



Essendo $\underline{y}(t) = 2y^+(t)e^{-j2\pi f_0 t}$ l'inviluppo complesso di $y(t)$ e $y^+(t)$ il segnale analitico associato al segnale $y(t)$.

Effettuando l'analisi nel dominio della frequenza

$$\underline{Y}(f) = 2Y^+(f + f_0) \text{ con } f_0 = \frac{5}{2}w$$

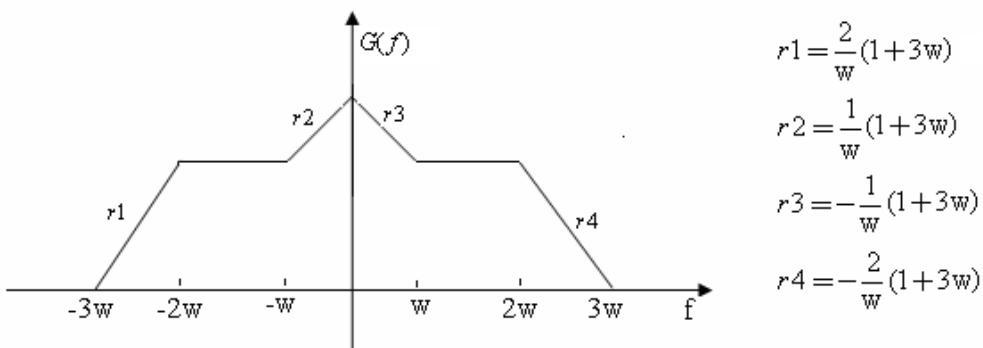


$$\underline{Y}(f) = G(f - 3w)$$

L'antitrasformata di $G(f)$ si ottiene applicando la proprietà della derivazione

$$G(f) \rightarrow g(t)$$

$$Z(f) = \frac{dG(f)}{df} \rightarrow (-j2\pi t)g(t) = z(t) \Rightarrow g(t) = -\frac{1}{j2\pi t}z(t)$$



$$r_1 = \frac{2}{w}(1+3w)$$

$$r_2 = \frac{1}{w}(1+3w)$$

$$r_3 = -\frac{1}{w}(1+3w)$$

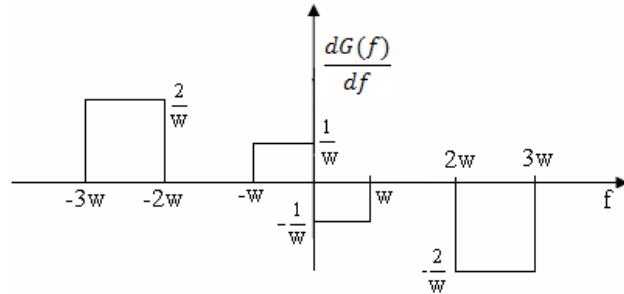
$$r_4 = -\frac{2}{w}(1+3w)$$

Coefficienti angolari
dei segmenti di retta in
figura



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\frac{dG(f)}{df} = \frac{2}{w} rect_w\left(f + \frac{5}{2}w\right) + \frac{1}{w} rect_w\left(f + \frac{w}{2}\right) - \frac{1}{w} rect_w\left(f - \frac{w}{2}\right) - \frac{2}{w} rect_w\left(f - \frac{5}{2}w\right)$$



$$z(t) = \mathcal{F}^{-1}\left\{\frac{dG(f)}{df}\right\} = 2Ca[w\pi t]e^{-j5\pi Wt} + Ca[w\pi t]e^{-j\pi Wt} - Ca[w\pi t]e^{j\pi Wt} - 2Ca[w\pi t]e^{j5\pi Wt}$$

$$z(t) = \mathcal{F}^{-1}\left\{\frac{dG(f)}{df}\right\} = 2Ca[w\pi t](e^{-j5\pi wt} - e^{j5\pi wt}) + Ca[w\pi t](e^{-j\pi wt} - e^{j\pi wt})$$

$$z(t) = \mathcal{F}^{-1}\left\{\frac{dG(f)}{df}\right\} = -4jCa[w\pi t]\sin(5\pi wt) + 2jCa[w\pi t]\sin(\pi wt)$$

$$\begin{aligned} g(t) &= -\frac{z(t)}{j2\pi t} = 2Ca[w\pi t]\frac{\sin(5\pi wt)}{\pi t} + \frac{\sin(\pi wt)}{\pi t} Ca[w\pi t] = \\ &= 10wCa[w\pi t]Ca[5w\pi t] + wCa^2[w\pi t] \end{aligned}$$

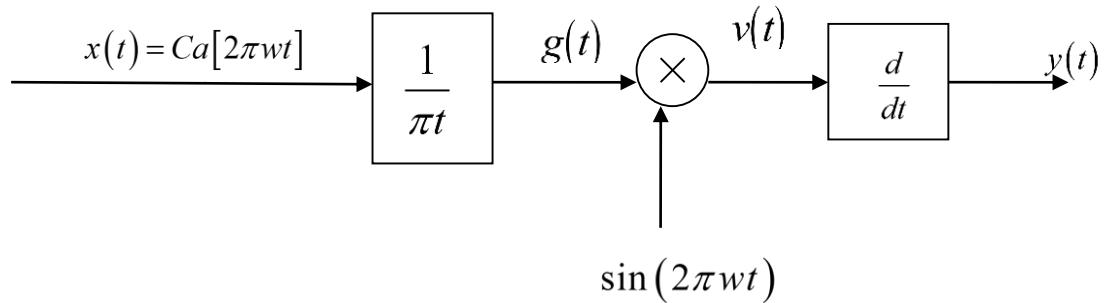
$$\underline{y(t)} = y_c(t) + jy_s(t) = g(t)e^{+j2\pi 3wt} = g(t)\cos(3w2\pi t) + jg(t)\sin(3w2\pi t)$$

$$\begin{cases} y_c(t) = g(t)\cos(3w2\pi t) \\ y_s(t) = g(t)\sin(3w2\pi t) \end{cases}$$



ESERCIZIO 9 (ESAME DEL 13/09/2002)

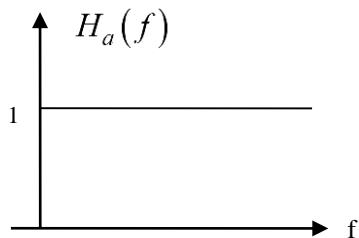
Con riferimento allo schema di figura



Si determini la trasformata di Fourier del segnale analitico $y^+(t)$ associato a $y(t)$.

SVOLGIMENTO:

$$Y^+(f) = Y(f)H_a(f)$$

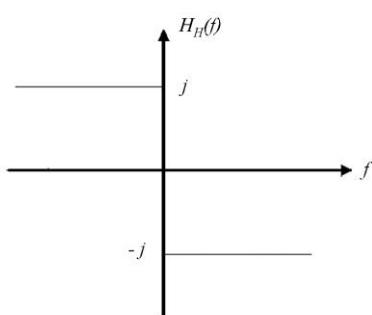


Inoltre

$$Y(f) = j2\pi f V(f)$$

Si ha poi

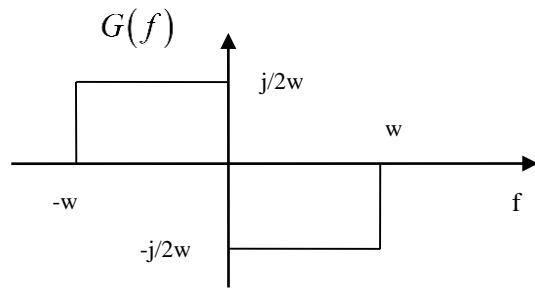
$$X(f) = \frac{1}{2w} rect_w(f)$$





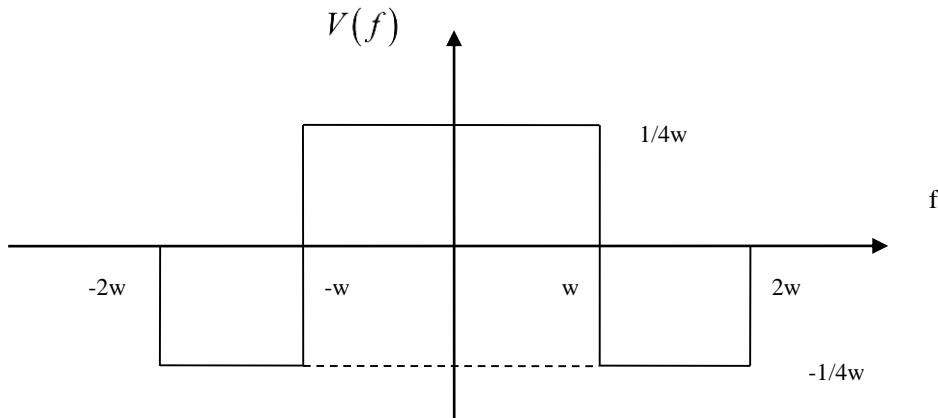
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$G(f) = X(f)H_H(f)$$



$$G(f) = \frac{j}{2w} \left[rect_w\left(f + \frac{w}{2}\right) - rect_w\left(f - \frac{w}{2}\right) \right]$$

$$\begin{aligned} V(f) &= G(f) * \frac{\mu_0(f-w) - \mu_0(f+w)}{2j} = \\ &= \frac{1}{4w} [rect_w\left(f + \frac{w}{2}\right) - rect_w\left(f - \frac{w}{2}\right)] * [\mu_0(f-w) - \mu_0(f+w)] \end{aligned}$$



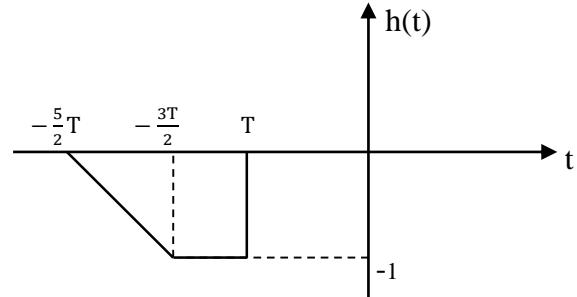
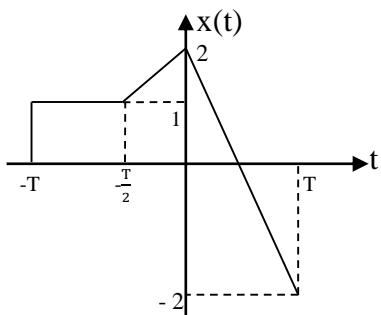
Per cui

$$Y^+(f) = j2\pi f \frac{1}{4w} \left[rect_w\left(f - \frac{w}{2}\right) - rect_w\left(f - \frac{3w}{2}\right) \right]$$



ESERCIZIO 10

Dati due segnali $x(t)$ ed $h(t)$

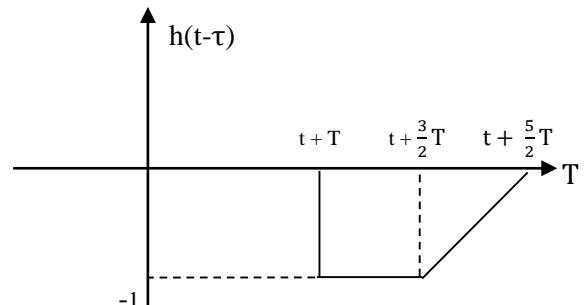


Si calcoli la convoluzione $x(t) * h(t)$ nel dominio del tempo

SVOLGIMENTO

Sia $y(t) = x(t) * h(t)$

$$1) t + \frac{5}{2}T < -T \rightarrow t < -\frac{7}{2}T \rightarrow y(t) = 0$$



$$2) t + \frac{5}{2}T > -T \text{ U } t + \frac{5}{2}T < -\frac{T}{2} \rightarrow -\frac{7}{2}T \leq t \leq -3T$$

$$\begin{aligned} y(t) &= -\frac{1}{2}\left(t + \frac{5}{2}T + T\right)\left(T \frac{1}{2T}\right) \text{ (area del triangolo di base } \left(t + \frac{5}{2}T\right) - (-T) \text{ e altezza } T \frac{1}{2T}) \\ y(t) &= -\frac{1}{4}t - \frac{7}{8}T \end{aligned}$$

3)

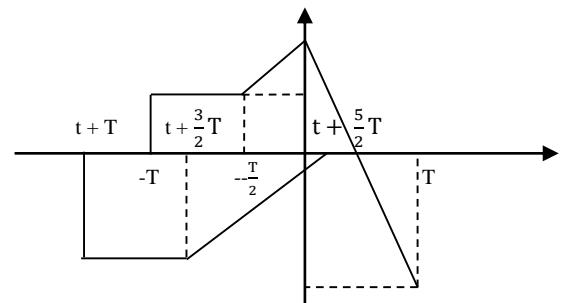
$$\begin{aligned} -3T \leq t \leq -\frac{5}{2}T &\rightarrow y(t) = \int_{-T}^{-\frac{T}{2}} \frac{1}{T} [\tau - (t + \frac{5}{2}T)] d\tau + \int_{-\frac{T}{2}}^{t+\frac{5}{2}T} \left(\frac{2}{T}\tau + 2\right) \frac{1}{T} [\tau - (t + \frac{5}{2}T)] d\tau = \\ &= \frac{1}{2T} \left[\tau - \left(t + \frac{5}{2}T\right)\right]^2 \Big|_{\tau=-T}^{\frac{T}{2}} + \int_{-\frac{T}{2}}^{t+\frac{5}{2}T} \frac{2}{T^2} \tau^2 + \left[\frac{2}{T} - \frac{2}{T^2}(t + \frac{5}{2}T)\right] \tau - \frac{2}{T}(t + \frac{5}{2}T) d\tau \end{aligned}$$

$$y(t) = -\frac{1}{8}(4t + 13T) - \frac{t^3}{3T} - \frac{7t^2}{2T} - 12t - \frac{27T}{2} = -\frac{t^3}{3T^2} - \frac{7t^2}{2T} - \frac{25t}{2} - \frac{121T}{8}$$

4)

$$-\frac{5}{2}T \leq t \leq -2T$$

$$\begin{aligned} y(t) &= -\left(t + \frac{3}{2}T - (-T)\right) + \int_{t+\frac{3}{2}T}^{\frac{T}{2}} \frac{1}{T} [\tau - (t + \frac{5}{2}T)] d\tau + \\ &+ \int_{-\frac{T}{2}}^0 \left(\frac{2}{T}\tau + 2\right) \frac{1}{T} [\tau - (t + \frac{5}{2}T)] d\tau + \\ &+ \int_0^{t+\frac{5}{2}T} \left(-\frac{4}{T}\tau + 2\right) \frac{1}{T} [\tau - (t + \frac{5}{2}T)] d\tau = \end{aligned}$$





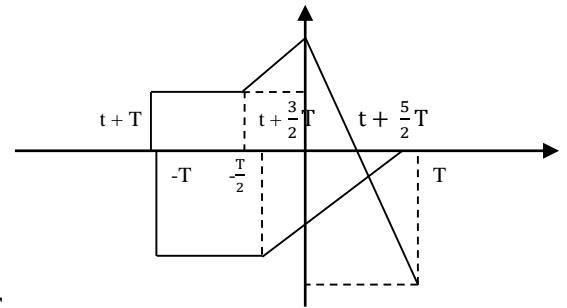
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\begin{aligned}
 &= -t - \frac{5}{2}T + \left[\frac{1}{2T} \left(\tau - t - \frac{5}{2}T \right) \right]_{\tau=t+\frac{3}{2}T}^{-\frac{T}{2}} + \int_{-\frac{T}{2}}^0 \frac{2}{T^2} \tau^2 + \left[\frac{2}{T} - \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T \right) \right] \tau - \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T \right) d\tau + \\
 &+ \int_0^{t+\frac{5}{2}T} -\frac{4}{T^2} \tau^2 + \frac{1}{T} \left[2 + \frac{4}{T} \left(t + \frac{5}{2}T \right) \right] \tau - \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T \right) d\tau \\
 &= (-t - \frac{5}{2}T) + (\frac{t^2}{2T} + 3t + 4T) + (-\frac{3t}{4} - \frac{49T}{24}) + \frac{(t+T)(2t+5T)^2}{6T^2} = \frac{2t^3}{3T^2} + \frac{9t^2}{2T} + \frac{35t}{4} + \frac{29T}{8}
 \end{aligned}$$

5)

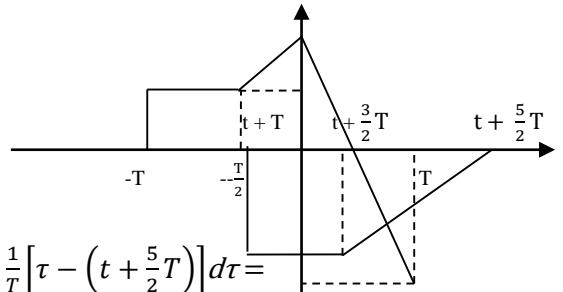
$$-2T \leq t \leq -\frac{3}{2}T$$

$$\begin{aligned}
 y(t) &= -\left(-\frac{T}{2} - t - T\right) - \int_{-\frac{T}{2}}^{t+\frac{3}{2}T} \frac{2}{T} \tau + 2 d\tau + \\
 &+ \int_{t+\frac{3}{2}T}^0 \frac{1}{T} \left[\tau - \left(t + \frac{5}{2}T\right) \right] \left(\frac{2}{T} \tau + 2\right) d\tau + \\
 &+ \int_0^{t+\frac{5}{2}T} \left(-\frac{4}{T} \tau + 2\right) \frac{1}{T} \left[\tau - \left(t + \frac{5}{2}T\right) \right] d\tau = t + \frac{3T}{2} - \left[\frac{\tau^2}{T} + 2\tau\right]_{-\frac{T}{2}}^{t+\frac{3}{2}T} + \int_{t+\frac{3}{2}T}^0 \frac{2}{T^2} \tau^2 + \frac{2}{T} \left(1 - t - \frac{5}{2}T\right) \tau - \\
 &\frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T\right) d\tau + + \int_0^{t+\frac{5}{2}T} -\frac{4}{T^2} \tau^2 + \frac{2}{T} \left[1 + \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T\right)\right] \tau - \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T\right) d\tau = \\
 y(t) &= \frac{3T}{2} + t - \frac{t^2}{T} - 5t - 6T + \int_{t+\frac{3}{2}T}^0 \frac{2}{T^2} \tau^2 + \frac{2}{T} \left(1 - t - \frac{5}{2}T\right) \tau - \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T\right) d\tau + + \int_0^{t+\frac{5}{2}T} -\frac{4}{T^2} \tau^2 + \\
 &\frac{2}{T} \left[1 + \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T\right)\right] \tau - \frac{2}{T} \left(t + \frac{5}{2}T\right) d\tau = \frac{t^3}{T^2} + \frac{13t^2}{2T} + \frac{55t}{4} + \frac{199T}{24}
 \end{aligned}$$



6)

$$-\frac{3}{2}T \leq t \leq -T$$



$$\begin{aligned}
 y(t) &= - \int_{t+T}^0 \frac{2}{T} \tau + 2 d\tau - \int_0^{t+\frac{3}{2}T} -\frac{4}{T} \tau + 2 d\tau + \int_{t+\frac{3}{2}T}^T \left(-\frac{4}{T} \tau + 2\right) \frac{1}{T} \left[\tau - \left(t + \frac{5}{2}T\right) \right] d\tau = \\
 y(t) &= \left(\frac{t^2}{T} + 4t + 3T\right) + \left(\frac{2t^2}{T} + 4t + \frac{3t}{2}\right) - \frac{2t^3}{3T^2} - \frac{4t^2}{T} - \frac{11t}{2} - \frac{11T}{6} = -\frac{2t^3}{3T^2} - \frac{t^2}{T} + \frac{5t}{2} + \frac{16T}{6}
 \end{aligned}$$

7)

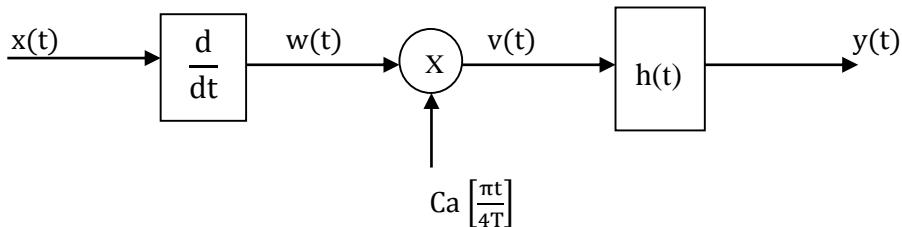
$$\begin{aligned}
 -T \leq t \leq -\frac{T}{2} \quad y(t) &= - \int_{t+T}^{t+\frac{3}{2}T} -\frac{4}{T} \tau + 2 d\tau + \int_{t+\frac{3}{2}T}^T \left(-\frac{4}{T} \tau + 2\right) \frac{1}{T} \left[\tau - \left(t + \frac{5}{2}T\right) \right] d\tau \\
 y(t) &= \left(2t + \frac{3t}{2}\right) - \frac{2t^3}{3T^2} - \frac{4t^2}{T} - \frac{11t}{2} - \frac{11T}{6} = -\frac{2t^3}{3T^2} - \frac{4t^2}{T} - \frac{7t}{2} - \frac{T}{3}
 \end{aligned}$$

8)

$$-\frac{T}{2} \leq t \leq 0 \quad y(t) = - \int_{t+T}^T -\frac{4}{T} \tau + 2 d\tau = \frac{2}{T} (T^2 - t^2 - T^2 - 2tT) - 2(T - t - T) = -\frac{2t^2}{T} - 2t$$



ESERCIZIO 11



Con $x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} g(t - 2kT)$

$$g(t) = \begin{cases} -t^2 + tT & 0 \leq t \leq T \\ t^2 + tT & -T \leq t \leq 0 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

$$h(t) = \frac{1}{4T} \operatorname{Ca}^2 \left[\frac{\pi t}{4T} \right] e^{j\frac{\pi t}{T}}$$

Si calcoli $y(t)$

SVOLGIMENTO

$$\frac{dx(t)}{dt} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} g'(t - 2kT)$$

$$g'(t) = \frac{dg(t)}{dt}$$

$$\begin{aligned} g'(t) &= (2t+T) \operatorname{rect}_T \left(t + \frac{T}{2} \right) + (T-2t) \operatorname{rect}_T \left(t - \frac{T}{2} \right) = \\ &= 2T \operatorname{tri}_T(t) - T \operatorname{rect}_{2T}(t) \end{aligned}$$

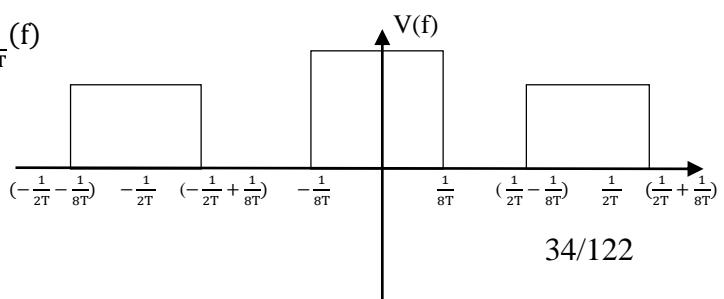
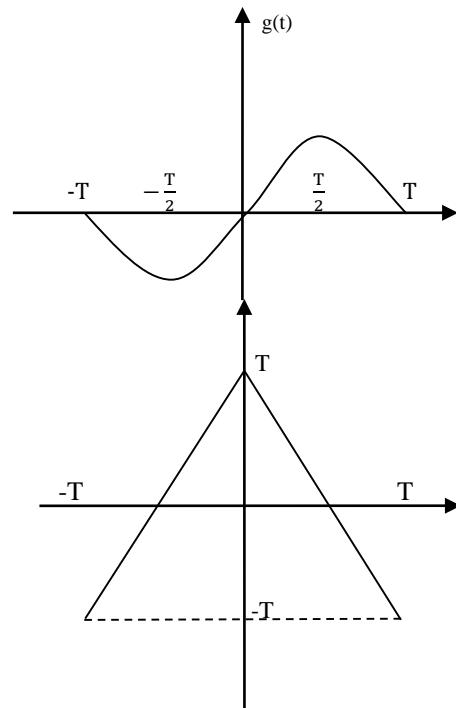
$$G'(f) = F\{g'(t)\} = 2T^2 C a^2(\pi T f) - 2T^2 C a(\pi 2T f)$$

$$W_n = \frac{1}{2T} G'(f)|_{f=\frac{n}{2T}} = T \left[C a^2 \left(\frac{\pi n}{2} \right) - C a(\pi n) \right]$$

$$W(f) = \sum_n W_n u_0 \left(f - \frac{n}{2T} \right)$$

$$v(t) = w(t) \cdot \operatorname{Ca} \left(\frac{\pi t}{4T} \right) \leftrightarrow V(f) = W(f) * 4T \operatorname{rect}_{\frac{1}{4T}}(f)$$

$$V(f) = 4T \sum_n W_n \operatorname{rect}_{\frac{1}{4T}} \left(f - \frac{n}{2T} \right)$$





Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

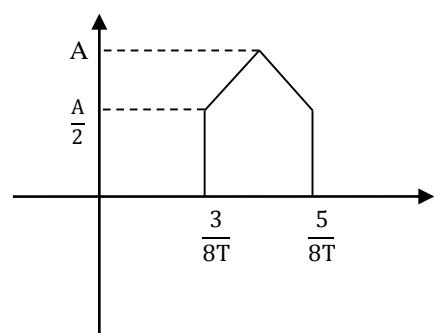
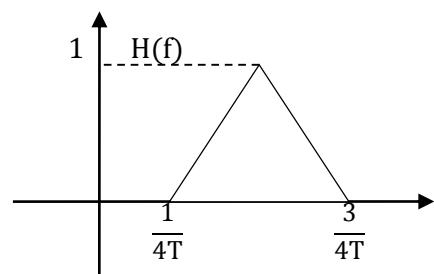
$$H(f) = \text{tri}_{\frac{1}{4T}} \left(f - \frac{1}{2T} \right)$$

$$A = 4T W_1$$

$$W_1 = T \left[\text{Ca}^2 \left(\frac{\pi}{2} \right) - \text{Ca}(\pi) \right] = \frac{4T}{\pi^2}$$

$$Y(f) = \frac{1}{2} \left(\frac{4T}{\pi} \right)^2 \left[\text{tri}_{\frac{1}{8T}} \left(f - \frac{1}{2T} \right) + \text{rect}_{\frac{1}{4T}} \left(f - \frac{1}{2T} \right) \right]$$

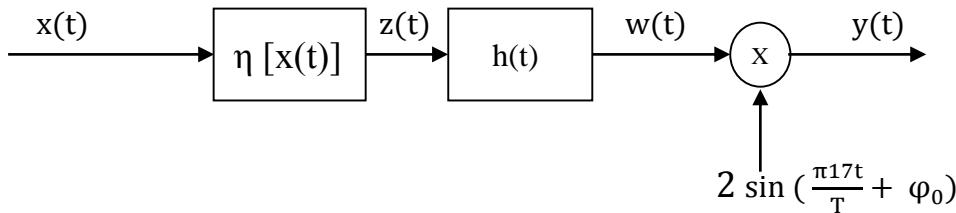
$$y(t) = \left[\frac{1}{4\pi^2} \text{Ca}^2 \left(\frac{\pi t}{8T} \right) + \frac{1}{2\pi^2} \text{Ca} \left(\frac{\pi t}{4T} \right) \right] e^{-j\frac{\pi t}{T}}$$



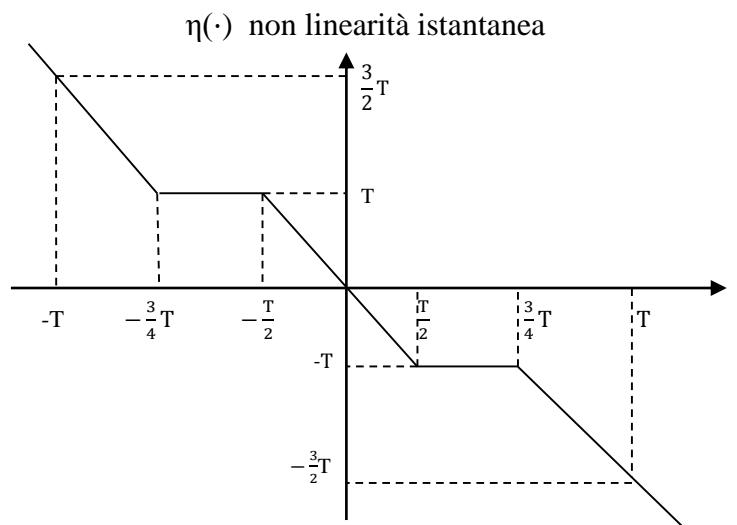
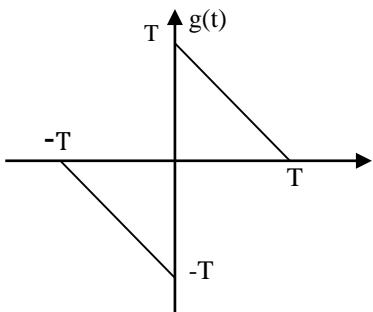


ESERCIZIO 12

Dato il sistema



Con $x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} g(t - 2kT)$,



$$h(t) = C_a [\pi \frac{5t}{2T}]$$

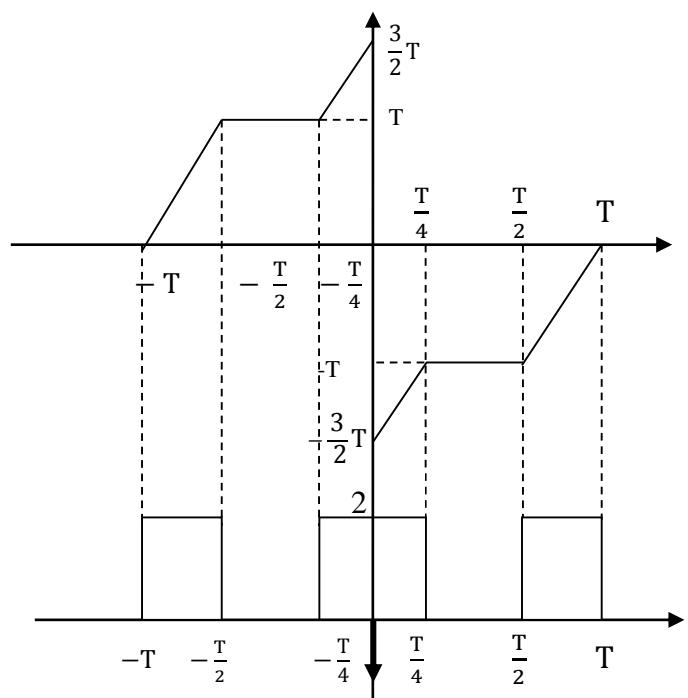
Si calcoli la potenza di $y(t)$

SVOLGIMENTO

$$v(t) = \eta[g(t)]$$

$$\begin{aligned} \frac{dv(t)}{dt} &= 2 [\text{rect}_{\frac{T}{2}}\left(t + \frac{3}{4}T\right) + \\ &+ \text{rect}_{\frac{T}{2}}(t) + \text{rect}_{\frac{T}{2}}\left(t - \frac{3}{4}T\right)] - 3T u_0(t) \end{aligned}$$

$$V(f) = \frac{1}{j2\pi f} \left\{ T C_a \left(\pi \frac{T}{2} f \right) \cdot \right. \\ \left. \left[1 + 2 \cos \left(2\pi \frac{3}{4} T f \right) \right] - 3T \right\}$$





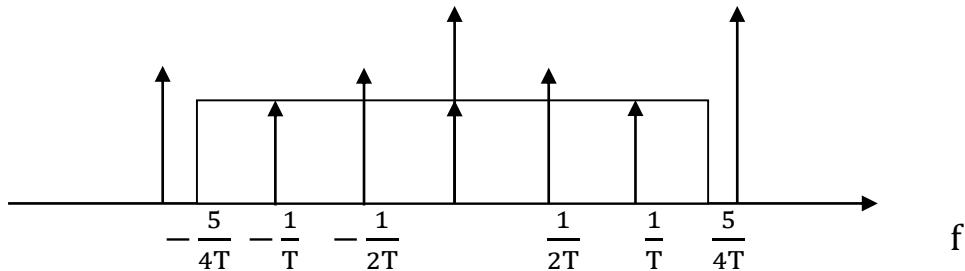
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

-3T

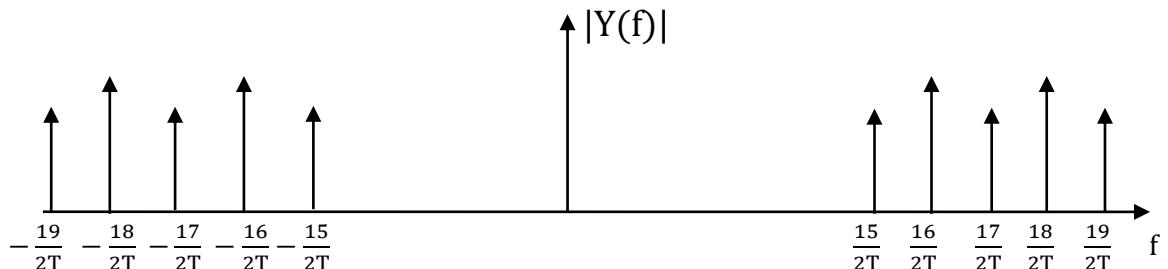
$$V_n = \frac{1}{2T} V(f)|_{f=\frac{n}{2T}} = \frac{T}{j2\pi n} \left\{ Ca\left(\frac{\pi}{4}n\right) \cdot \left[1 + 2 \cos\left(\pi\frac{3}{4}n\right) \right] - 3 \right\}$$

$$V(f) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} V_n u_0\left(f - \frac{n}{2T}\right)$$

$$H(f) = F\{Ca\left(\frac{5\pi t}{2T}\right)\} = \frac{2T}{5} \text{rect}_{\frac{5}{2T}}(f)$$



$$W(f) = \frac{2T}{5} \sum_{n=-2}^2 V_n u_0\left(f - \frac{n}{2T}\right)$$



$$P_y = 2 P_w = 2 \cdot \left(\sum_{n=-2}^2 |V_n| \left(\frac{2T}{5} \right) \right)^2 = \frac{8T^2}{25} (|V_0|^2 + 2|V_1|^2 + 2|V_2|^2)$$

$$V_0 = \lim_{n \rightarrow 0} V_n = 0$$

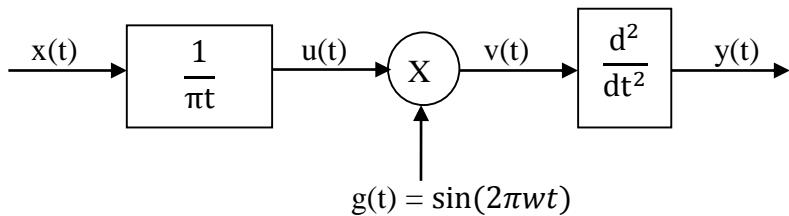
$$V_1 = \frac{T}{j2\pi} \left\{ \frac{2\sqrt{2}}{\pi} (1 - \sqrt{2}) - 3 \right\}$$

$$V_2 = \frac{T}{j4\pi} \left\{ \frac{2}{\pi} - 3 \right\}$$



ESERCIZIO 13

Dato il sistema



$$x(t) = Ca [2\pi wt]$$

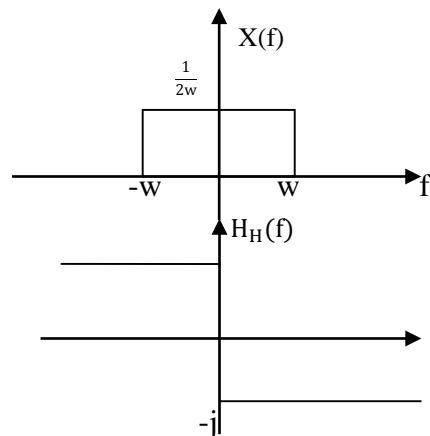
determinare l'inviluppo complesso di $y(t)$ rispetto alla frequenza $f_0 = w$

SVOLGIMENTO

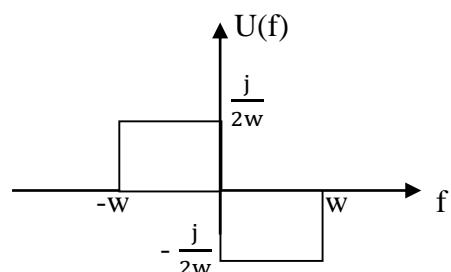
$$y(t) = ?$$

$$X(f) = \frac{1}{2w} \text{rect}_{2w}(f)$$

$$H_H(f) = \begin{cases} j & f < 0 \\ 0 & f = 0 \\ -j & f > 0 \end{cases}$$



$$U(f) = \frac{j}{2w} \text{rect}_w \left(f + \frac{w}{2} \right) - \frac{j}{2w} \text{rect}_w \left(f - \frac{w}{2} \right)$$

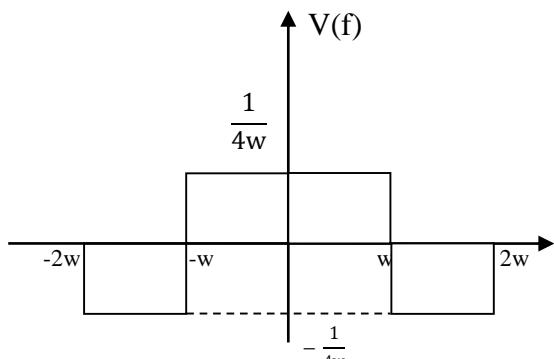


$$G(f) = \frac{1}{2j} u_0(f-w) - \frac{1}{2j} u_0(f+w)$$

$$v(t) = u(t) \sin(2\pi wt)$$

$$V(f) = U(f) * G(f)$$

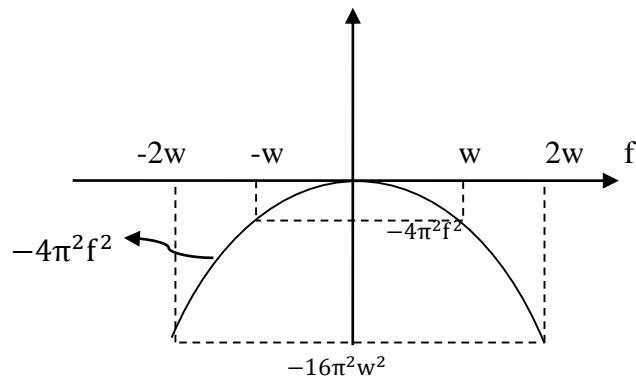
$$V(f) = \frac{1}{4w} \left[\text{rect}_w \left(f - \frac{w}{2} \right) - \text{rect}_w \left(f - \frac{3w}{2} \right) + \text{rect}_w \left(f + \frac{w}{2} \right) - \text{rect}_w \left(f + \frac{3w}{2} \right) \right]$$



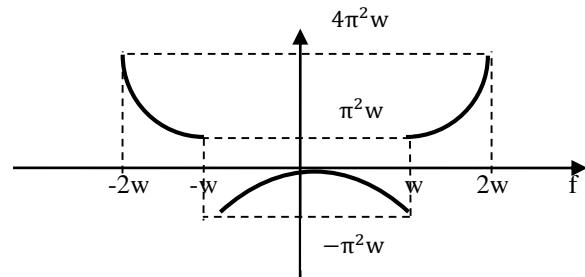


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

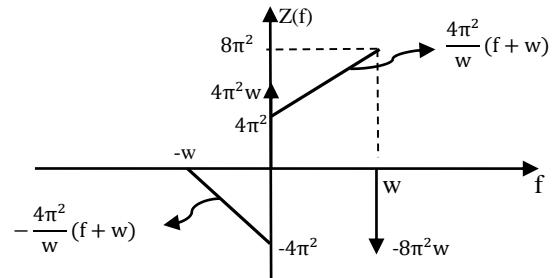
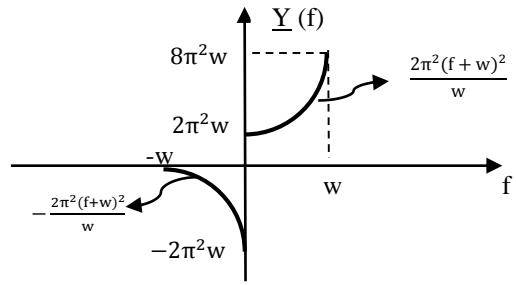
$$y(t) = \frac{d^2 v(t)}{dt^2}$$



$$Y(f) = V(f) \cdot (-4\pi^2 f^2)$$



$$\underline{Y}(f) = 2Y^+(f - f_0)$$



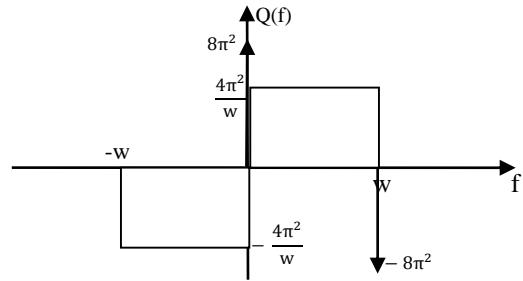
$$Z(f) = \frac{dY(f)}{df} = -\frac{4\pi^2}{w} (f + w) rect_w \left(f + \frac{w}{2} \right) + \frac{4\pi^2}{w} (f + w) rect_w \left(f - \frac{w}{2} \right) + 4\pi^2 w u_0(f) - 8\pi^2 w u_0(f - w)$$

Definendo P(f) come il segnale pari a Z(f), fatta esclusione degli impulsi in frequenza, si ha:

$$Q(f) = \frac{dP(f)}{df} = -\frac{4\pi^2}{w} rect_w \left(f + \frac{w}{2} \right) + \frac{4\pi^2}{w} rect_w \left(f - \frac{w}{2} \right) + 8\pi^2 u_0(f) - 8\pi^2 u_0(f - w)$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

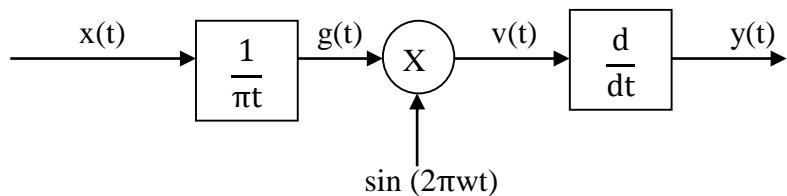


$$p(t) = \frac{q(t)}{-j2\pi t}$$

$$\underline{y}(t) = \frac{z(t)}{-j2\pi t}; \quad \text{con } z(t) = 4\pi^2 w - 8\pi^2 w u_0 e^{j2\pi w t} + p(t)$$

ESERCIZIO 14

Dato il sistema



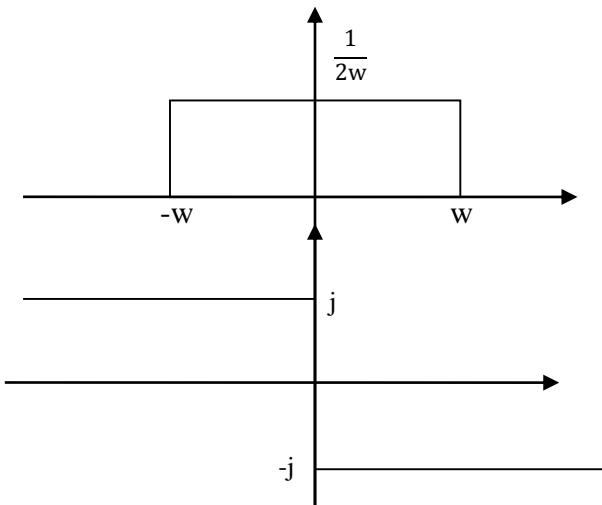
$$x(t) = Ca [2\pi w t]$$

determinare l'espressione dell'uscita $y(t)$

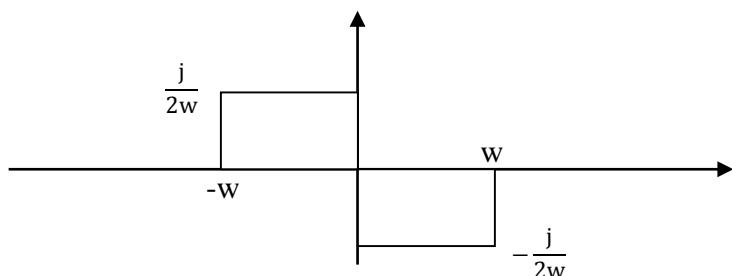
SVOLGIMENTO

$$X(f) = \frac{1}{2} \operatorname{rect}_{2w}(f)$$

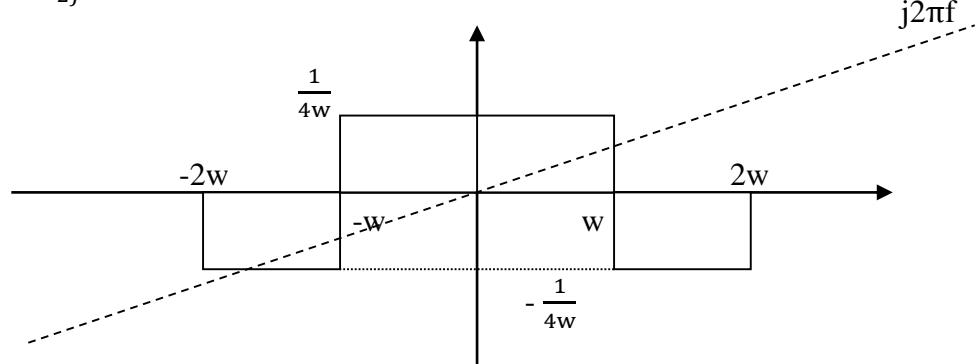
$$H_H(f) \begin{cases} j & \text{per } f < 0 \\ 0 & \text{per } f = 0 \\ -j & \text{per } f > 0 \end{cases}$$



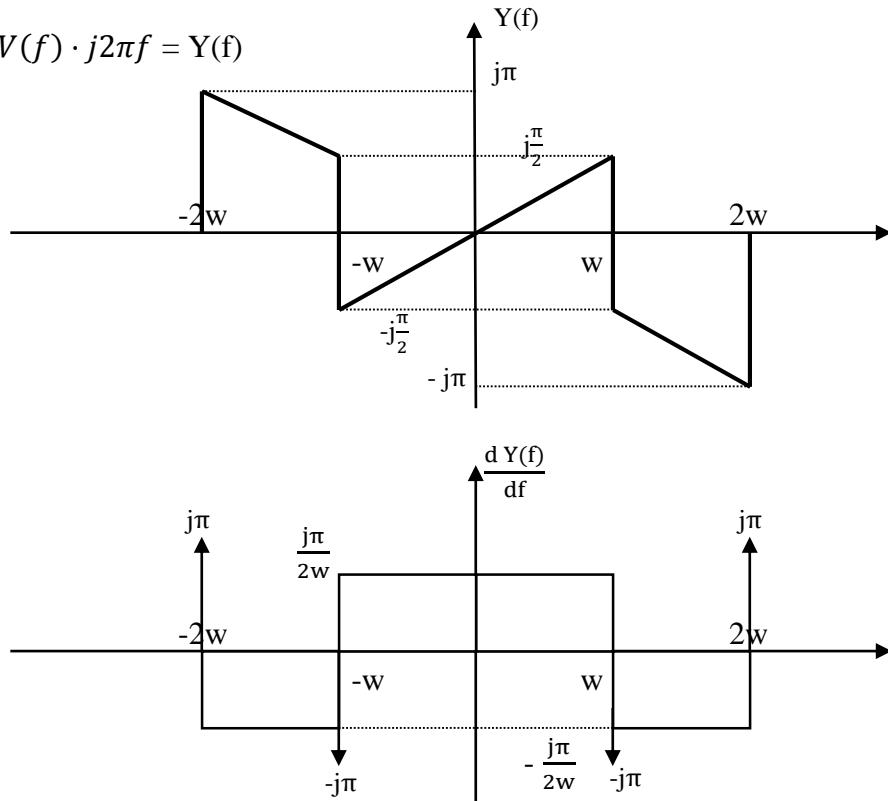
$$G(f) = \frac{j}{2w} \left(\operatorname{rect}_w \left(f + \frac{w}{2} \right) - \operatorname{rect}_w \left(f - \frac{w}{2} \right) \right)$$



$$V(f) = G(f) * \frac{1}{2j} [u_0(f-w) - u_0(f+w)]$$



$$y(t) = \frac{dv(t)}{dt} \leftrightarrow V(f) \cdot j2\pi f = Y(f)$$



$$\frac{dY(f)}{df} = -\frac{j\pi}{2w} \text{rect}_w\left(f + \frac{3}{2}w\right) + \frac{j\pi}{2w} \text{rect}_w\left(f + \frac{1}{2}w\right) + \frac{j\pi}{2w} \text{rect}_w\left(f - \frac{1}{2}w\right) - \frac{j\pi}{2w} \text{rect}_w\left(f - \frac{3}{2}w\right) + j\pi u_0(f + 2w) - j\pi u_0(f + w) - j\pi u_0(f - w) + j\pi u_0(f - 2w)$$

$$F^{-1}\left\{\frac{dY(f)}{df}\right\} = -\frac{j\pi}{2} \text{Ca}[\pi wt] e^{-j3wt} + \frac{j\pi}{2} \text{Ca}[\pi wt] e^{-jwt} + \frac{j\pi}{2} \text{Ca}[\pi wt] e^{jwt} - \frac{j\pi}{2} \text{Ca}[\pi wt] e^{j3wt} + j\pi e^{-j4\pi wt} - j\pi e^{-j2\pi wt} - j\pi e^{j2\pi wt} + j\pi e^{j4\pi wt}$$

In conclusione, il segnale in uscita dallo schema a blocchi risulta essere dato da:

$$y(t) = \frac{j}{2\pi t} \mathcal{F}^{-1}\left\{\frac{dY(f)}{df}\right\}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB





ESERCIZIO 15 (ESAME DEL 18/06/2001)

Data la variabile aleatoria congiunta (X, Y) con funzione di densità di probabilità:

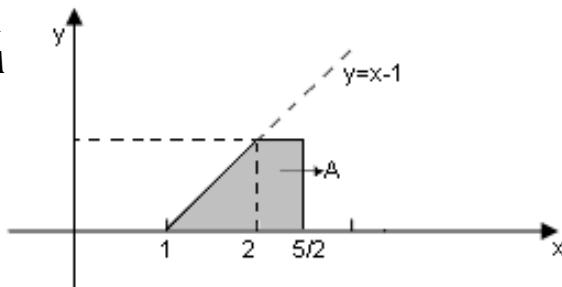
$$p_{X,Y}(x, y) = \begin{cases} k & 0 \leq y \leq x - 1 \quad ; \quad 1 \leq x \leq 2 \\ k & 0 \leq y \leq 1 \quad ; \quad 2 \leq x \leq 5/2 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

Si calcoli la funzione di densità di probabilità $p_{X/Z}(x/z)$, essendo Z la variabile aleatoria ottenuta con la trasformazione $Z=X+Y-1$

SVOLGIMENTO:

Graficando la $p_{X,Y}(x, y)$ si ottiene:

$$p_{X,Y}(x, y) = \begin{cases} k & (x, y) \in A \\ 0 & (x, y) \notin A \end{cases}$$



Affinché la $p_{X,Y}(x, y)$ sia una densità di probabilità dovrà essere verificata la condizione di normalizzazione, ovvero:

$$\iint_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x, y) dx dy = 1 \rightarrow k \left[\frac{1}{2} + \frac{1}{2} \right] = k = 1$$

A questo punto, per calcolare la $p_{X,Z}(x, z)$, poniamo

$$\begin{cases} z = x + y - 1 \\ \partial = x \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x = \partial \\ y = z - \partial + 1 \end{cases}$$

Si ottiene

$$p_{Z,\Delta}(z, \partial) = p_{X,Y}[g_1(z, \partial); g_2(z, \partial)] \cdot |J(z, \partial)| = k \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} = k \quad ; \text{per } (z, \partial) \in B$$

ove B è il dominio di definizione della funzione densità di probabilità $p_{Z,\Delta}(z, \partial)$ ottenuta dal dominio A di definizione della $p_{X,Y}(x, y)$ nel modo che segue.

Essendo

$$A = \begin{cases} 0 \leq y \leq x - 1 & 1 \leq x \leq 2 \\ 0 \leq y \leq 1 & 2 \leq x \leq 5/2 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$



e osservando che

$$\begin{cases} x = \partial \\ y = z - \partial + 1 \end{cases}$$

si ha

$$B = \begin{cases} 0 \leq z - \partial + 1 \leq x - 1 & 1 \leq \partial \leq 2 \\ 0 \leq z - \partial + 1 \leq 1 & 2 \leq \partial \leq 5/2 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

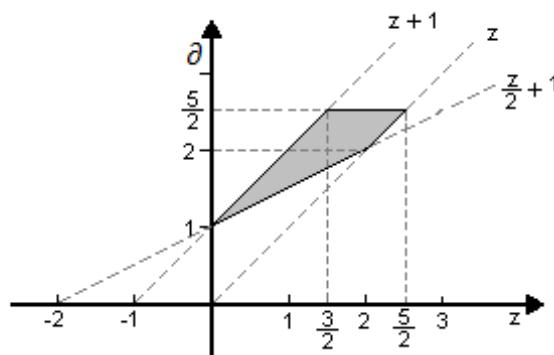
$$B = \begin{cases} \frac{z}{2} + 1 \leq \partial \leq z + 1 & 1 \leq \partial \leq 2 \\ z \leq \partial \leq z + 1 & 2 \leq \partial \leq 5/2 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

Si ha quindi che

$$p_{Z,\Delta}(z, \partial) = \begin{cases} k(z, \partial) & \in B \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

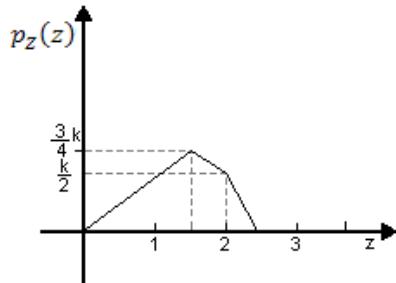
Essendo poi

$$p_{\Delta/Z}(\partial/z) = \frac{p_{Z,\Delta}(z, \partial)}{p_Z(z)}$$



è quindi necessario calcolare la $p_Z(z)$, che può essere ottenuta per saturazione dalla funzione di densità di probabilità congiunta $p_{Z,\Delta}(z, \partial)$, ossia $p_Z(z) = \int_{-\infty}^{+\infty} p_{Z,\Delta}(z, \partial) d\partial$. Si ottiene quindi

$$p_Z(z) = \begin{cases} 0 & (z < 0) \cup \left(z > \frac{5}{2}\right) \\ \int_{\frac{z}{2}+1}^{z+1} k d\partial = k \left[z + 1 - \frac{z}{2} - 1\right] = k \frac{z}{2} & ; 0 \leq z \leq \frac{3}{2} \\ \int_{\frac{5}{2}}^{\frac{5}{2}} k d\partial = k \left[\frac{5}{2} - \frac{z}{2} - 1\right] = k \left(-\frac{z}{2} + \frac{3}{2}\right) & ; \frac{3}{2} \leq z \leq 2 \\ \int_z^{\frac{5}{2}} k d\partial = k \left[-z + \frac{5}{2}\right] & ; 2 \leq z \leq 5/2 \end{cases}$$



Si noti che la funzione di densità di probabilità $p_Z(z)$ soddisfi la condizione di normalizzazione.
Ovvero

$$\int_{-\infty}^{\infty} p_Z(z) dz = \frac{1}{2} \cdot \frac{3}{4} k \cdot \frac{3}{2} + \frac{k}{8} + \frac{(\frac{k}{2} + \frac{3}{4}k) \cdot \frac{1}{2}}{2} = \frac{1}{2} \cdot \frac{9}{8} k + \frac{k}{8} + \frac{5}{16} k = \frac{9+2+5}{16} k = k = 1$$

In sintesi si ottiene

$$p_{X/Z}(x/z) = \begin{cases} \frac{2}{z} & ; per \quad \frac{z}{2} + 1 \leq x \leq z + 1 \quad con 0 \leq z \leq \frac{3}{2} \\ \frac{2}{3-z} & ; per \quad \frac{z}{2} + 1 \leq x \leq \frac{5}{2} \quad con \frac{3}{2} \leq z \leq 2 \\ \frac{2}{5-2z} & ; per z < x < \frac{5}{2} \quad con 2 < z < \frac{5}{2} \end{cases}$$

Si noti che la funzione di densità di probabilità $p_{X/Z}(x/z)$ soddisfa la condizione di normalizzazione, infatti

$$\int_{-\infty}^{\infty} p_{X/Z}(x/z) dx = \begin{cases} \int_{\frac{z}{2}+1}^{z+1} \frac{2}{z} dx = \frac{2}{z} \left[z + 1 - \frac{z}{2} - 1 \right] = 1 & per 0 \leq z \leq \frac{3}{2} \\ \int_{\frac{z}{2}+1}^{\frac{5}{2}} \frac{2}{3-z} dx = \frac{2}{3-z} \left[\frac{5}{2} - \frac{z}{2} - 1 \right] = 1 & per \frac{3}{2} \leq z \leq 2 \\ \int_z^{\frac{5}{2}} \frac{2}{5-2z} dx = \frac{2}{5-z} \left[\frac{5}{2} - z \right] = 1 & per 2 \leq z \leq \frac{5}{2} \end{cases}$$



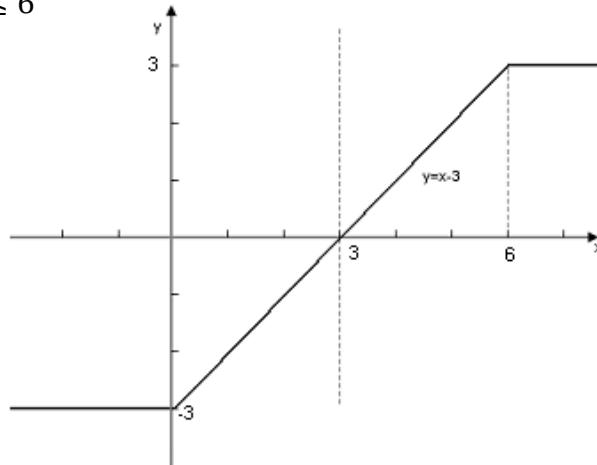
ESERCIZIO 16 (ESAME DEL 28/11/2007)

Sia X una variabile aleatoria con funzione di densità di probabilità pari a

$$p_X(x) = \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|x-3|}$$

Si calcoli il valore atteso e varianza delle variabile aleatoria Y ottenuta da X tramite la trasformazione $y=f(x)$ con:

$$f(x) = \begin{cases} -3 & ; x \leq 0 \\ x - 3 & ; 0 \leq x \leq 6 \\ 3 & ; x = 6 \end{cases}$$



SVOLGIMENTO:

Si osservi che la funzione di densità di probabilità $p_X(x)$ soddisfa la

$$\int_{-\infty}^{+\infty} p_X(x) dx = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|x-3|} dx = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|t|} dt = 2 \int_0^{+\infty} \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt = [-e^{-\lambda t}]_0^{+\infty} = 1$$

Si ricordi che

$$p_Y(y) = \sum_{i=1}^n p_X(g_i(y)) \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right|$$

Si osservi che

$$p_X(x) = \begin{cases} \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda(x-3)} & ; x \geq 3 \\ \frac{\lambda}{2} e^{\lambda(x-3)} & ; x \leq 3 \end{cases}$$



Per ciò che riguarda la $p_Y(y)$, si ha

$$p_Y(y) = \begin{cases} 0 & ; y < -3 \\ \left[\int_{-\infty}^0 \frac{\lambda}{2} e^{+\lambda(x-3)} dx \right] \mu_0(y+3) & ; y = -3 \\ \frac{\lambda}{2} e^{+\lambda[(y+3)-3]} \cdot 1 = \frac{\lambda}{2} e^{+\lambda y} & ; -3 < y \leq 0 \\ \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda[(y+3)-3]} \cdot 1 = \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda y} & ; 0 \leq y < 3 \\ \left[\int_3^{+\infty} \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda x-3} dx \right] \mu_0(y-3) & ; y = 3 \\ 0 & ; y > 3 \end{cases}$$

posto $x - 3 = \theta$

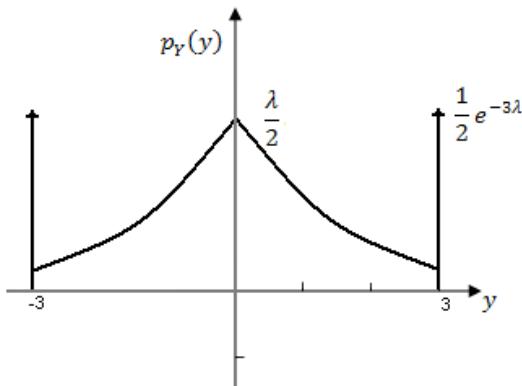
$$p_Y(y) = \int_0^0 \frac{\lambda}{2} e^{\lambda(x-3)} dx = \int_{-\infty}^{-3} \frac{\lambda}{2} e^{\lambda\theta} d\theta = \left[\frac{1}{2} e^{-\lambda\theta} \right]_{-\infty}^{-3} = \frac{1}{2} e^{-3\lambda} \quad \text{per } y = -3$$

$$p_Y(y) = \int_3^{+\infty} \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda(x-3)} dx = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda\theta} d\theta = \left[-\frac{1}{2} e^{-\lambda\theta} \right]_3^{+\infty} = \frac{1}{2} e^{-3\lambda} \quad \text{per } y = 3$$

In sintesi

$$p_Y(y) = \begin{cases} 0 & ; |y| < -3 \\ \frac{1}{2} e^{-3\lambda} \mu_0(y+3) & ; y = -3 \\ \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|y|} & ; -3 < y < 3 \\ \frac{1}{2} e^{-3\lambda} \mu_0(y-3) & ; y = 3 \end{cases}$$

$$p_Y(y) = \frac{e^{-3\lambda}}{2} [\mu_0(y-3) + \mu_0(y+3)] + \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|y|} rect_6(y)$$



Si osservi che $p_Y(y)$ soddisfi la condizione di normalizzazione, infatti

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{+\infty} p_Y(y) dy &= e^{-3\lambda} + \int_{-3}^0 \frac{\lambda}{2} e^{\lambda y} dy + \int_0^3 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda y} dy = e^{-3\lambda} + \frac{1}{2} \left[[e^{\lambda y}] \Big|_{-3}^0 + [e^{-\lambda y}] \Big|_0^3 \right] \\ &= e^{-3\lambda} + \frac{1}{2} \{1 - e^{-3\lambda} - e^{-3\lambda} + 1\} = e^{-3\lambda} - e^{-3\lambda} + 1 = 1 \end{aligned}$$

Il valore atteso

$$m_y = \int_{-\infty}^{+\infty} y p_Y(y) dy = 0$$

La varianza

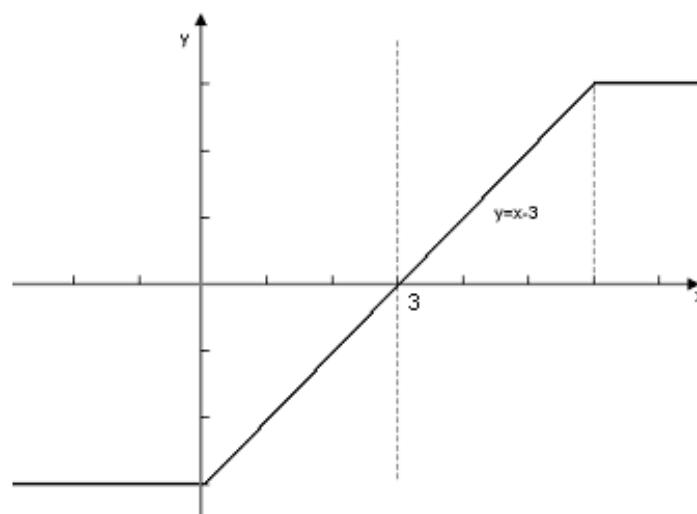
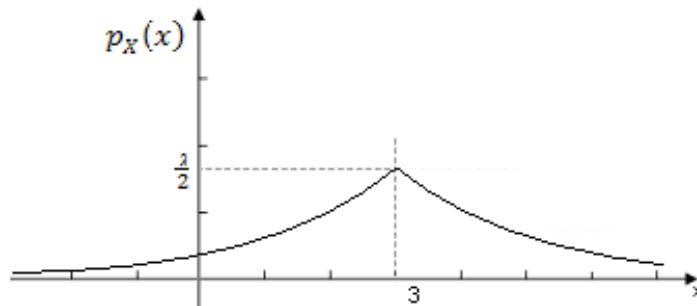
$$\begin{aligned} \sigma_y^2 &= m_y^{(2)} - m_y^2 = m_y^{(2)} = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 p_Y(y) dy \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 \left[\frac{e^{-3\lambda}}{2} [\mu_0(y-3) + \mu_0(y+3)] + \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|y|} rect_6(y) \right] dy \\ &= \frac{e^{-3\lambda}}{2} [9 + 9] + \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|y|} rect_6(y) dy = 9 \frac{e^{-3\lambda}}{2} + [-y^2 e^{-\lambda y}] \Big|_0^3 \\ &+ \int_0^3 2y e^{-\lambda y} dy = 9e^{-3\lambda} - 9e^{-3\lambda} + \left[-\frac{1}{\lambda} 2y e^{-\lambda y} \right] \Big|_0^3 + \frac{2}{\lambda} \int_0^3 e^{-\lambda y} dy = -\frac{6}{\lambda} e^{-3\lambda} \\ &+ \frac{2}{\lambda} \left[-\frac{1}{\lambda} e^{-\lambda y} \right] \Big|_0^3 = -\frac{6}{\lambda} e^{-3\lambda} - \frac{2}{\lambda^2} [e^{-3\lambda} - 1] = \frac{2}{\lambda^2} - e^{-3\lambda} \left[\frac{6}{\lambda} + \frac{2}{\lambda^2} \right] \end{aligned}$$

In alternativa si può procedere come segue



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\begin{cases} y = f(x) \\ p_X(x) = \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|x-3|} \end{cases}$$



$$\begin{aligned}
 E\{y\} &= \int_{-\infty}^{+\infty} y p_Y(y) dy = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x) p_X(x) dx = \\
 &= \int_{-\infty}^0 -3p_X(x) dx + \int_0^6 (x-3)p_X(x) dx + \int_6^{+\infty} 3p_X(x) dx = \\
 &= \int_{-\infty}^0 -3 \frac{\lambda}{2} e^{+\lambda(x-3)} dx + \int_0^6 (x-3) \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|x-3|} dx + \int_6^{+\infty} 3 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda(x-3)} dx = \\
 &= \int_{-\infty}^{-3} -3 \frac{\lambda}{2} e^{+\lambda t} dt + \int_{-3}^3 (x-3) \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|t|} dt + \int_3^{+\infty} 3 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt = \\
 &= \int_{-\infty}^3 3 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt + 0 + \int_3^{+\infty} 3 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt = \\
 &- \int_{-\infty}^3 3 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt + \int_3^{+\infty} 3 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dx = 0
 \end{aligned}$$



E per la varianza

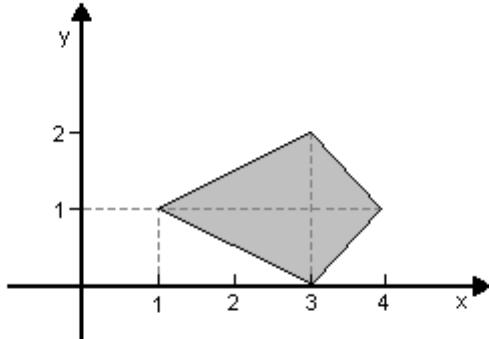
$$\begin{aligned}
 \sigma_y^2 &= E\{(y - m_y)^2\} = E\{y^2\} = \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 p_Y(y) dy = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x)^2 p_X(x) dx \\
 &= \int_{-\infty}^0 9p_X(x) dx + \int_0^6 (x-3)^2 p_X(x) dx + \int_6^{+\infty} 9p_X(x) dx \\
 &= \int_{-\infty}^0 9 \frac{\lambda}{2} e^{+\lambda(x-3)} dx + \int_0^6 (x-3)^2 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|x-3|} dx + \int_6^{+\infty} 9 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda(x-3)} dx \\
 &= \int_{-\infty}^3 -9 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt + \int_{-3}^3 t^2 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda|t|} dt + \int_3^{+\infty} 9 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt = \\
 &\quad \uparrow \qquad \uparrow \qquad \uparrow \\
 &\quad x-3=-t \qquad x-3=t \qquad x-3=t \\
 &= \int_3^{+\infty} 9 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt + 2 \int_0^3 t^2 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt = [-9e^{-\lambda t}]_3^{+\infty} + 2 \int_0^3 t^2 \frac{\lambda}{2} e^{-\lambda t} dt = \\
 &= 9e^{-3\lambda} + \int_0^3 t^2 \lambda e^{-\lambda t} dt = \frac{2}{\lambda} - e^{-3\lambda} \left[\frac{6}{\lambda} + \frac{2}{\lambda^2} \right]
 \end{aligned}$$



ESERCIZIO 17 (ESAME DEL 25/02/2005)

Si consideri la variabile aleatoria bidimensionale (X, Y) avente funzione di densità di probabilità

$$p_{X,Y}(x,y) = \begin{cases} k(x,y) & \in A \\ 0 & (x,y) \notin A \end{cases}$$



Si calcoli la densità di probabilità della variabile aleatoria $Z=X-2Y$

SVOLGIMENTO:

Il dominio della $p_{X,Y}(x,y)$ indicato in figura 1a

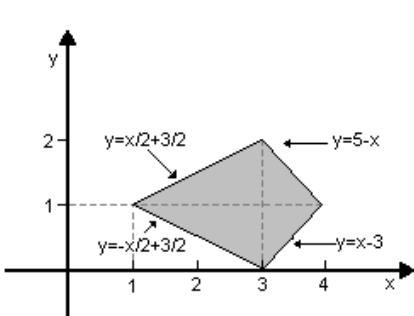


Figura 1a

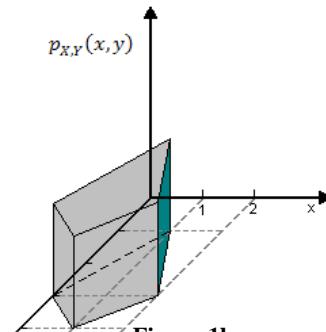


Figura 1b

e espresso analiticamente come segue

$$A = \begin{cases} -\frac{x}{2} + \frac{3}{2} \leq y \leq \frac{x}{2} + \frac{1}{2} & ; 1 \leq x \leq 3 \\ x - 3 \leq y \leq -x + 5 & ; 3 \leq x \leq 4 \end{cases}$$

Il valore k si determina imponendo la condizione di normalizzazione, ovvero il volume del solido in figura 1b deve essere 1

$$\int_A p_{X,Y}(x,y) dx dy = 1 \rightarrow k[\text{area } A] = k[2 + 1] = 3k = 1 \Rightarrow k = \frac{1}{3}$$

$$\begin{cases} Z = X - 2Y \\ X = X \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} Y = \frac{X - Z}{2} \\ X = X \end{cases}$$

$$p_{X,Z}(x,z) = p_{X,Y}\left[x, \frac{x-z}{2}\right] \cdot |J|$$

$$\text{ove } J = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{vmatrix} = -\frac{1}{2}$$

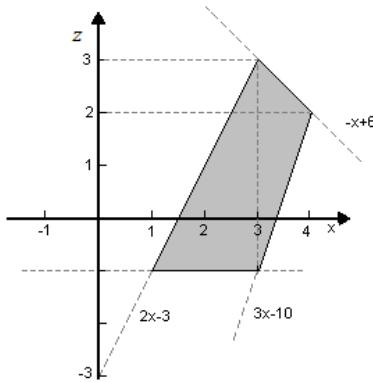


Si individuino l'insieme B nel piano (X, Z) in cui è definita $p_{X,Z}(x, z)$

$$B = \begin{cases} -\frac{x}{2} + \frac{3}{2} \leq \frac{x}{2} - \frac{z}{2} \leq \frac{x}{2} + \frac{1}{2} & ; 1 \leq x \leq 3 \\ x - 3 \leq \frac{x}{2} - \frac{z}{2} \leq -x + 5 & ; 3 \leq x \leq 4 \end{cases}$$

$$B = \begin{cases} -x + \frac{3}{2} \leq -\frac{z}{2} \leq +\frac{1}{2} & ; 1 \leq x \leq 3 \\ \frac{x}{2} - 3 \leq -\frac{z}{2} \leq -\frac{3}{2}x + 5 & ; 3 \leq x \leq 4 \end{cases}$$

$$B = \begin{cases} -1 \leq z \leq 2x - 3 & ; 1 \leq x \leq 3 \\ 3x - 10 \leq z \leq -x + 6 & ; 3 \leq x \leq 4 \end{cases}$$



Risulta quindi $p_{X,Z}(x, z) = \begin{cases} \frac{k}{2} & (x, z) \in B \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$

$$p_Z(z) = \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Z}(x, z) dx$$

per $z \leq -1$ $p_Z(z) = 0$

per $-1 \leq z \leq 2$ $p_Z(z) = \int_{\frac{z+3}{2}}^{\frac{z+10}{3}} \frac{k}{2} dx = \frac{k}{2} \left[\frac{z}{3} + \frac{10}{3} - \frac{z}{2} - \frac{3}{2} \right] = \frac{k}{2} \left[-\frac{z}{6} + \frac{11}{6} \right]$

per $2 \leq z \leq 3$ $p_Z(z) = \int_{\frac{z+3}{2}}^{\frac{6-z}{2}} \frac{k}{2} dx = \frac{k}{2} \left[6 - z - \frac{z}{2} - \frac{3}{2} \right] = \frac{k}{2} \left[\frac{9}{2} - \frac{3}{2}z \right]$

per $z \geq 3$ $p_Z(z) = 0$

Si osservi che la $p_Z(z)$ soddisfa la condizione di normalizzazione, ovvero

$$\int_{-\infty}^{+\infty} p_Z(z) dz = \int_{-1}^2 \left(-\frac{z}{6} + \frac{11}{6} \right) \frac{1}{6} dz + \int_2^3 \left(\frac{9}{2} - \frac{3}{2}z \right) \frac{1}{6} dz = \frac{1}{6} \left[\frac{z^2}{12} + \frac{11}{6}z \right]_{-1}^2 + \frac{1}{3} \left[\frac{9}{2}z - \frac{3}{4}z^2 \right]_2^3 = 1$$



ESERCIZIO 18

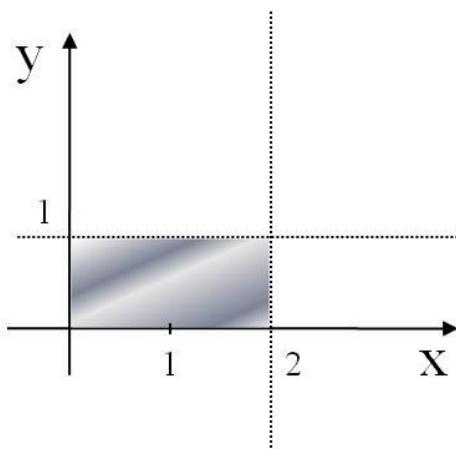
È data la variabile aleatoria bidimensionale (X,Y) con funzione di densità di probabilità

$$p_{XY}(x,y) = k \cdot y \cdot \text{rect}_1(y - 0.5) \cdot \text{rect}_2(x - 1)$$

Si calcoli la $p_{Z/W}(z/w)$ essendo $z=x+y$ e $w=x-y$, dopo aver calcolato k .

SVOLGIMENTO:

La funzione di densità di probabilità fornita deve rispettare la proprietà di normalizzazione, ovvero il suo integrale esteso a tutto il dominio di definizione deve essere pari ad 1. Si ha pertanto, sulla base degli intervalli di definizione per x e y :



$$\iint p_{XY}(x,y) dx dy = \int_{x=0}^2 \int_{y=0}^1 k \cdot y dx dy = 2k \left[\frac{1}{2} y^2 \right]_0^1 = k \square 1$$

Avendo determinato che $k=1$, è possibile effettuare il cambiamento di variabili richiesto:

$$\begin{cases} z=x+y \\ w=x-y \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x=\frac{z+w}{2} \\ y=\frac{z-w}{2} \end{cases}$$

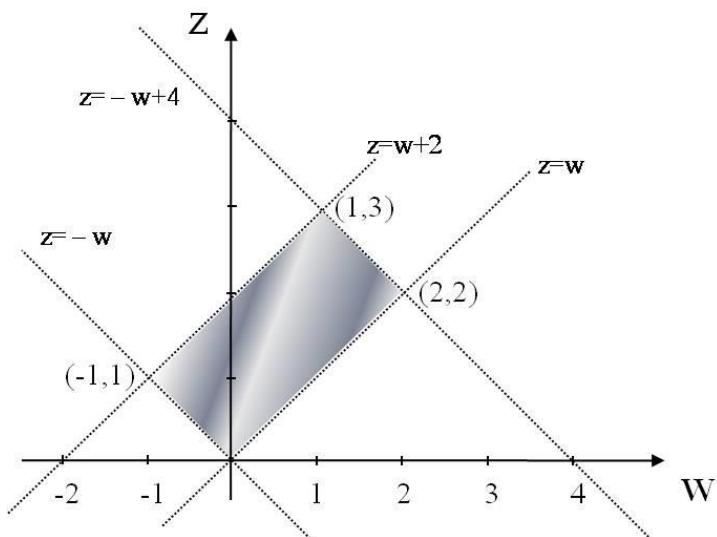
Il modulo dello Jacobiano è dato da

$$J(z,w) = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{vmatrix} = \left| -\frac{1}{4} - \frac{1}{4} \right| = \frac{1}{2}$$

La densità di probabilità congiunta $p_{ZW}(z,w)$ si può pertanto calcolare come

$$\begin{aligned} p_{ZW}(z,w) &= \frac{1}{2} \left(\frac{z-w}{2} \right) \cdot \text{rect}_1 \left(\frac{z-w}{2} - \frac{1}{2} \right) \cdot \text{rect}_2 \left(\frac{z+w}{2} - 1 \right) = \\ &= \left(\frac{z-w}{4} \right) \cdot \text{rect}_2(z-w-1) \cdot \text{rect}_4(z+w-2) \end{aligned}$$

Graficando si ottiene:



La densità di probabilità $p_{Z/W}(z/w)$ può essere ottenuta come

$$p_{Z/W}(z/w) = \frac{p_{ZW}(z,w)}{p_W(w)}$$

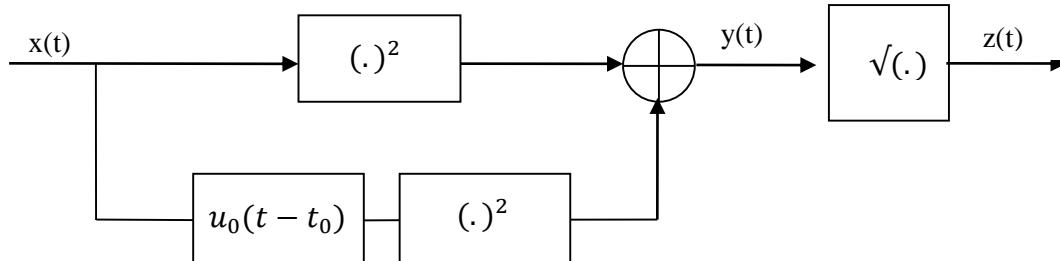
ed assume valori per $0 < z < 3$, dove la $p_W(w)$ è valida per $-1 < w < 2$ e si può ottenere per saturazione della funzione di densità di probabilità congiunta $p_{ZW}(z,w)$ come:

$$p_Z(w) = \begin{cases} \frac{1}{4} \int_{-w}^{w+2} (z-w) dz = \frac{1}{4} \left[\frac{z^2}{2} - wz \right]_{-w}^{w+2} = \frac{1}{2} (1 - w^2), & -1 < w < 0 \\ \frac{1}{4} \int_w^{w+2} (z-w) dz = \frac{1}{4} \left[\frac{z^2}{2} - wz \right]_w^{w+2} = \frac{1}{2}, & 0 < w < 1 \\ \frac{1}{4} \int_w^{-w+4} (z-w) dz = \frac{1}{4} \left[\frac{z^2}{2} - wz \right]_w^{-w+4} = \frac{1}{2} (4 - 4w + w^2), & 1 < w < 2 \\ 0, & \text{altrove} \end{cases}$$



ESERCIZIO 19 (ESAME DEL 13/09/2002)

Con riferimento allo schema di figura



Sia $x(t)$ una realizzazione di un processo gaussiano ergodico a valor medio nullo e spettro di densità di potenza

$$P_{xx}(f) = N_0 \text{rect}_{2w}(f)$$

Si calcoli:

- il valore atteso $E\{y(t)\}$ ed il valore quadratico atteso $E\{y^2(t)\}$ di $y(t)$, con t_0 generico
- le gerarchie di ordine 1 $p_z(z)$ di z , per $t_0 = \frac{1}{2w}$

SVOLGIMENTO:

Il processo $X(t)$ è per ipotesi gaussiano, stazionario ed ergodico, quindi risultano essere stazionari ed ergodici anche i processi ottenuti da $X(t)$ mediante trasformazioni lineari (quale il filtraggio in figura) o non linearità instantanee quali la potenza di ordine n . Quindi i processi $Y(t)$ e $Z(t)$ risultano essere stazionari ed ergodici.

$$\begin{aligned} E\{y(t)\} &= E\{x^2(t) + x^2(t - t_0)\} = E\{x^2(t)\} + E\{x^2(t - t_0)\} = \widetilde{x_1^2}^{X_1} + \widetilde{x_2^2}^{X_2} = 2\widetilde{x_1^2}^{X_1} = 2\sigma_x^2 \\ &= 2P_X \end{aligned}$$

$$k_x(\tau) = m_x^{(1,1)}(\tau) - m_x^2 = p_{xx}(\tau) \Rightarrow \sigma_x^2 = k_{xx}(0) = p_{xx}(0)$$

Perciò

$$E\{y(t)\} = 2P_X = 2 \int_{-\infty}^{+\infty} p_{xx}(\tau) d\tau = 4wN_0$$

$$\begin{aligned} E\{y^2(t)\} &= E\{[x^2(t) + x^2(t - t_0)]^2\} = E\{x^4(t)\} + E\{x^4(t - t_0)\} + 2E\{x^2(t)x^2(t - t_0)\} = \\ &= 2\widetilde{x_1^4}^{X_1} + 2\widetilde{x_1^2}^{X_1} \widetilde{x_2^2}^{X_2; t_0} = 2m_x^{(4)} + 2m_x^{(2,2)}(t_0) \end{aligned}$$

Ergodicità e stazionarietà

Per una variabile aleatoria Gaussiana si ha che

$$\mu^n = E\{(x - m_x)^n\} = \begin{cases} 0 & ; n \text{ dispari} \\ 1 \cdot 3 \cdot 5 \cdots (n-1)\sigma_x^n & ; n \text{ pari} \end{cases}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Da cui

$$m_x^{(4)} = \underbrace{1 \cdot 3 \cdot \sigma_x^4}_{m_x = 0} = 3\sigma_x^4 = 3P_x^2 = 3(2wN_0)^2 = 12w^2N_0^2$$

Per calcolare $\widetilde{x_1^2 x_2^2}^{X_1 X_2; t_0}$, si ricorda che date quattro variabili aleatorie congiuntamente gaussiane si ha che:

$$\begin{aligned}\mu_x^{(1,1,1,1)} &= E\{(x_1 - m_{x_1})(x_2 - m_{x_2})(x_3 - m_{x_3})(x_4 - m_{x_4})\} = \\ &= \sigma_{x_1 x_2} \cdot \sigma_{x_3 x_4} + \sigma_{x_1 x_3} \cdot \sigma_{x_2 x_4} + \sigma_{x_1 x_4} \cdot \sigma_{x_2 x_3}\end{aligned}$$

Per $x_1 = x_3$ e $x_2 = x_4$

$$E\{(x_1 - m_{x_1})^2(x_2 - m_{x_2})^2\} = 2\sigma_{x_1 x_2}^2 + \sigma_{x_1}^2 \sigma_{x_2}^2$$

E perciò, essendo un processo stazionario, per il quale $\sigma_{x_1} = \sigma_{x_2}$ si ha essendo $m_x = 0$

$$E\{x_1^2 x_2^2\} = 2\sigma_{x_1 x_2}^2 + \sigma_x^4 = 2[m_x^{(1,1)}(t_0)]^2 + P_x^2 = 2p_{xx}^2(t_0) + P_x^2$$

\uparrow
ergodicità

Da cui

$$E\{y^2(t)\} = 24w^2N_0^2 + 4p_{xx}^2(t_0) + 2P_x^2 \quad ; \text{ con } p_{xx}^2(t) = \mathcal{F}^{-1}\{P_x\} = 2wN_0 \operatorname{sinc}(\pi 2wt)$$

Perciò

$$\begin{aligned}E\{y^2(t)\} &= 24w^2N_0^2 + 8w^2N_0^2 + 16w^2N_0^2 \operatorname{sinc}^2(\pi 2wt_0) = \\ &= 32w^2N_0^2 + 16w^2N_0^2 \operatorname{sinc}^2(\pi 2wt_0)\end{aligned}$$

Si calcoli adesso la gerarchia del primo ordine del processo Z(t). Si osserva che il processo Z(t) non è un processo gaussiano essendo stato ottenuto dal processo X(t) gaussiano in seguito anche ad operazioni non lineari.

$$z = \sqrt{y(t)} = \sqrt{x^2(t) + x^2(t - t_0)} \quad ; \quad t_0 = \frac{1}{2w}$$

La variabile aleatoria Z si ottiene come la radice quadrata della somma dei quadrati di due variabili aleatorie gaussiane aventi valore atteso nullo e stessa varianza. Se le due variabili fossero statisticamente indipendenti, la variabile Z sarebbe a distribuzione di Raileigh.



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Si osservi che

$$p_{xx}(t_0) = 2wN_0 \operatorname{sinc}(\pi 2wt_0) = 2wN_0 \operatorname{sinc}\left(\pi 2w \frac{1}{2w}\right) = 0$$

Pertanto le due v.a. estratte a distanza $t_0 = \frac{1}{2w}$ sono incorrelate, ed essendo gaussiane sono anche staticamente indipendenti. Per cui

$$p_{X_2 X_1}(x_1, x_2) = \frac{1}{2\pi \sigma_{x_1} \sigma_{x_2} \sqrt{1 - \rho^2}} \exp \left\{ \frac{(x_1 - m_{x_1})^2}{\sigma_{x_1}^2} + \frac{2\rho(x_1 - m_{x_1})(x_2 - m_{x_2})}{\sigma_{x_1} \sigma_{x_2}} + \frac{(x_2 - m_{x_2})^2}{\sigma_{x_2}^2} \right\}$$

$$\text{con } \begin{cases} m_{x_1} = 0 \\ m_{x_2} = 0 \\ \sigma_{x_1} = \sigma_{x_2} = \sigma_x = \sqrt{P_x} \end{cases} \quad \rho = \frac{\sigma_{x_1} \sigma_{x_2}}{\sigma_{x_1} \sigma_{x_2}} = \frac{m_x^{(1,1)}}{\sigma_{x_1} \sigma_{x_2}} = \frac{p_{xx}(t_0)}{\sigma_{x_1} \sigma_{x_2}}$$

Ergodicità

$$p_{X_1 X_2}(x_1, x_2) = \frac{1}{2\pi \sigma_x^2} \exp \left\{ -\frac{1}{2} \left[\frac{x_1^2}{\sigma_x^2} + \frac{x_2^2}{\sigma_x^2} \right] \right\} = \frac{1}{2\pi \sigma_x^2} e^{-\frac{(x_1^2 + x_2^2)}{2\sigma_x^2}} = p_{X_1}(x_1)p_{X_2}(x_2)$$

Stat. indip

Per calcolare la $p_Z(z)$ applichiamo la trasformazione

$$\begin{cases} z = \sqrt{x_1^2 + x_2^2} \\ \theta = \operatorname{arctg}\left(\frac{x_1}{x_2}\right) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x_1 = z \cos \theta \\ x_2 = z \sin \theta \end{cases}$$

Con questa trasformazione si ottiene

$$|J(z, \theta)| = \begin{vmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -z \sin \theta & z \cos \theta \end{vmatrix} = z \quad \begin{cases} 0 \leq z \leq +\infty \\ -\pi \leq \theta \leq \pi \end{cases}$$

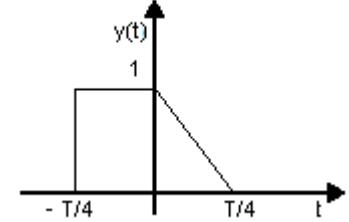
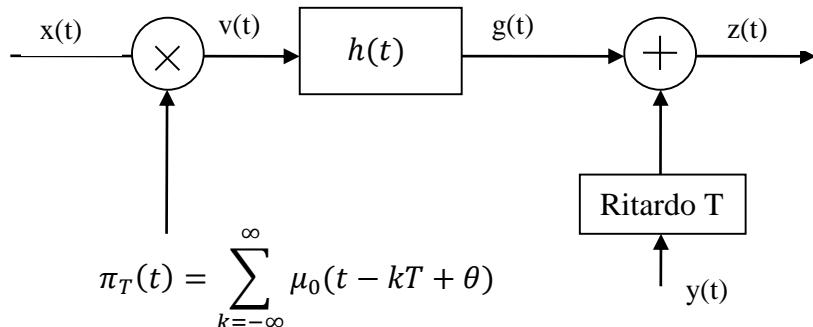
Da cui

$$p_{Z,\Delta}(z, \theta) = p_{X_2 X_1}(z \cos \theta, z \sin \theta) \cdot z$$

E infine

$$p_z(z) = \int_{\theta} p_{Z,\Delta}(z, \theta) d\theta = \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1}{2\pi \sigma_x^2} z e^{-\frac{z^2}{2\sigma_x^2}} d\theta \quad \rightarrow \quad \text{RAYLEIGH}$$

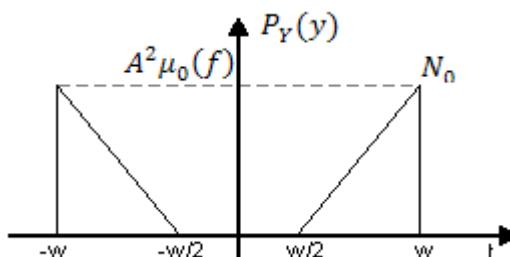
ESERCIZIO 20 (ESAME DEL 17/04/00)



Dove $x(t)$ sia la realizzazione di un processo $X(t)$ stazionario ed ergodico avente gerarchia di ordine 1 pari a $p_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}4} e^{-\frac{(x-2)^2}{32}}$ e spettro di densità di potenza

$$P_{xx}(f) = N_0 + 4\mu_0(f)$$

Sia θ una realizzazione di una v.a. Θ distribuita uniformemente in $(-T/2 ; T/2]$. Sia inoltre $y(t)$ una realizzazione di un processo $Y(t)$ stazionario ergodico gaussiano con spettro di potenza



Siano $X(t)$, $Y(t)$, θ statisticamente indipendenti.

Si calcoli il momento misto di ordine (1,1) di $z(t)$

SVOLGIMENTO:

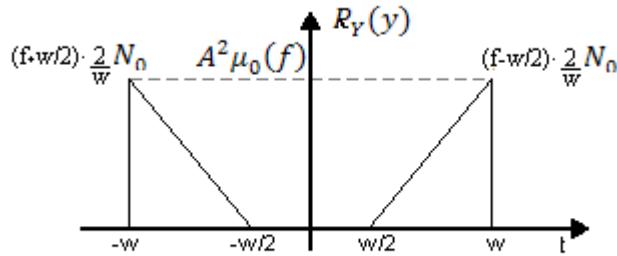
$$z(t) = g(t) + y(t-T)$$

$$\begin{aligned}
 m_z^{(1,1)} &= \widetilde{z_1^2 z_2^2}^{Z_1 Z_2; t_1; t_2} = \widetilde{z_1^2 z_2^2}^{Z_1 Z_2; \tau} = \overline{z(t) z(t+\tau)}^t = \\
 &= \overline{[g(t) + y(t-T)][g(t+\tau) y(t+\tau-T)]}^t = \\
 &= \overline{g(t) g(t+\tau)}^t + \overline{g(t) y(t+\tau-T)}^t + \overline{g(t+\tau) y(t-T)}^t + \overline{y(t-T) y(t+\tau-T)}^t = \\
 &= m_g^{(1,1)}(\tau) + m_y^{(1,1)}(\tau) + 2m_g m_y = p_{gg}(\tau) + p_{yy}(\tau) + 2m_g m_y
 \end{aligned}$$



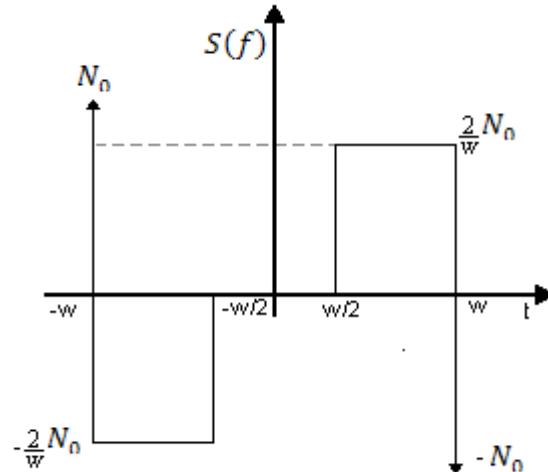
$$m_y = \overline{y(t)}^t = \tilde{y}^Y = A$$

$$p_{yy}(\tau) = \overline{y(t)y(t+\tau)}^t = \mathcal{F}^{-1}\{P_y(f)\} = A^2 + \mathcal{F}^{-1}\{R_y(f)\}$$



Si calcoli la funzione di autocorrelazione di Y(t)

$$\mathcal{F}^{-1}\{R_y(f)\} = \frac{1}{-j2\pi t} \mathcal{F}^{-1}\{S(f)\}$$



$$\begin{aligned} \mathcal{F}^{-1}\{S(f)\} &= N_0 e^{-j2\pi w t} - N_0 e^{j2\pi w t} - \frac{2}{w} N_0 \frac{w}{2} \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) e^{-j2\pi \frac{3}{4} w t} \\ &\quad + \frac{2}{w} N_0 \frac{w}{2} \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) e^{+j2\pi \frac{3}{4} w t} = \\ &= N_0 [-e^{j2\pi w t} + e^{-j2\pi w t}] + N_0 [e^{+j2\pi \frac{3}{4} w t} - e^{-j2\pi \frac{3}{4} w t}] - \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) = \\ &= -2jN_0 \operatorname{sen}(2\pi w t) + 2jN_0 \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) \operatorname{sen}\left(\pi \frac{3}{2} w t\right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathcal{F}^{-1}\{R_y(f)\} &= \frac{N_0}{\pi t} \operatorname{sen}(2\pi w t) - \frac{1}{\pi t} N_0 \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) \operatorname{sen}\left(\pi \frac{3}{2} w t\right) = \\ &= N_0 w \left[2 \operatorname{sinc}(2\pi w t) - \frac{3}{2} \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{3}{2} w t\right) \right] \end{aligned}$$

Da cui

$$p_{yy}(\tau) = A^2 + N_0 w \left[2 \operatorname{sinc}(2\pi w t) - \frac{3}{2} \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{3}{2} w t\right) \right]$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$m_g = m_v \int_{-\infty}^{\infty} h(t) dt ; \quad m_v = m_\pi \cdot m_x = 2 \cdot \frac{1}{T} = \frac{2}{T}$$

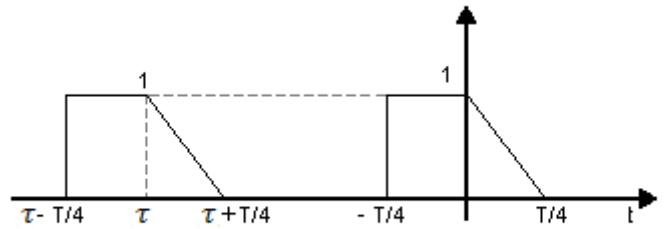
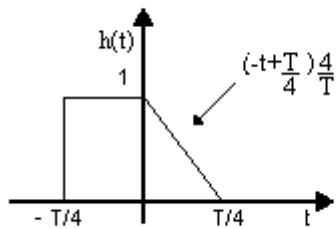
$$m_g = \frac{2}{T} \cdot \frac{3}{8} T = \frac{3}{4}$$

$$p_{gg}(\tau) = \frac{N_0}{T} e_{hh}(\tau) + \frac{4}{T} \sum_k e_{hh}(\tau - kT) \quad \text{con} \quad e_{hh}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} h^*(t) h(t + \tau) dt$$

Da cui

$$\begin{aligned} m_z^{(1,1)}(\tau) &= \left\{ \frac{N_0}{T} e_{hh}(\tau) + \frac{4}{T} \sum_k e_{hh}(\tau - kT) \right\} + \\ &+ \left\{ A^2 + N_0 w \left[2 \operatorname{sinc}(2\pi w t) - \frac{3}{2} \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{w}{2} t\right) \operatorname{sinc}\left(\pi \frac{3}{2} w t\right) \right] \right\} + \frac{3}{2} A \end{aligned}$$

$$e_{hh}(\tau) = h(\tau) \circledast h(\tau) = h^*(-\tau) * h(\tau) = h(-\tau) * h(\tau)$$



$$1) \text{ per } |\tau| > T/2 \quad e_{hh}(\tau) = 0$$

$$2) \text{ per } -\frac{T}{2} < \tau < -\frac{T}{4}$$

$$\begin{aligned} e_{hh}(\tau) &= \int_{-\tau/4}^{\tau+T/4} 1 \left(-t + \tau + \frac{T}{4} \right) \frac{4}{T} dt = \frac{4}{T} \left(\tau + \frac{T}{4} \right) \left(\tau + \frac{T}{2} \right) - \int_{-\tau/4}^{\tau+T/4} \frac{4}{T} t dt = \\ &= \frac{4}{T} \left[\tau^2 + \frac{T}{2} \tau + \frac{T}{4} \tau + \frac{T^2}{8} - \frac{\tau^2}{2} - \frac{T^2}{32} - \frac{T}{4} \tau + \frac{T^2}{32} \right] = \frac{4}{T} \left[\frac{\tau^2}{2} + \frac{T}{2} \tau + \frac{T^2}{8} \right] \end{aligned}$$

$$3) \text{ per } -\frac{T}{4} < \tau < 0$$

$$\begin{aligned} e_{hh}(\tau) &= \int_{-\tau/4}^{\tau} dt + \int_{\tau}^0 \frac{4}{T} \left(-t + \tau + \frac{T}{4} \right) dt + \int_0^{\tau+T/4} \frac{4}{T} \left(-t + \frac{T}{4} \right) \frac{4}{T} \left(-t + \tau + \frac{T}{4} \right) dt = \\ &= \tau + \frac{T}{4} + \frac{4}{T} \left[\left(t + \frac{T}{4} \right) (-\tau) - \left[\frac{1}{2} t^2 \right]_{\tau}^0 \right] + \frac{16}{T^2} \int_0^{\tau+T/4} \left(t^2 - tt - \frac{T}{4} t - \frac{T}{4} t + \frac{T}{4} \tau + \frac{T^2}{16} \right) dt = \end{aligned}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\begin{aligned}
 &= \tau + \frac{T}{4} - \frac{4}{T}\tau^2 - \tau + \frac{2}{T}\tau^2 + \frac{16}{T^2} \left[\frac{1}{3}\tau^3 + \frac{1}{3}\frac{T^3}{64} + \tau^2\frac{T}{4} + \tau\frac{T^2}{16} - \left(\tau + \frac{T}{2}\right) \left(\frac{1}{2}\tau^2 + \frac{T^2}{32} + \frac{T}{4}\tau\right) \right] + \\
 &+ \left(\frac{T}{4}\tau + \frac{T^2}{16}\right) \left(\tau + \frac{T}{4}\right) = \\
 &= -\frac{2\tau^2}{T} + \frac{T}{4} + \frac{16}{T^2} \left[-\frac{1}{6}\tau^3 + \tau^2 \left(\frac{T}{4} - \frac{T}{4} - \frac{T}{4} + \frac{T}{4} \right) + \tau \left(\frac{T^2}{16} - \frac{T^2}{32} - \frac{T^2}{8} + \frac{T^2}{16} + \frac{T^2}{16} \right) + \left(\frac{T^3}{3 \cdot 64} - \frac{T^3}{64} + \frac{T^3}{64} \right) \right] \\
 &= \frac{16}{T^2} \left[-\frac{\tau^3}{6} - \tau^2 \frac{T}{8} + \tau \frac{T^2}{32} + \frac{T^3}{48} \right]
 \end{aligned}$$

$$4) \text{ per } 0 < \tau < \frac{T}{4}$$

$$\begin{aligned}
 e_{hh}(\tau) &= \int_{\tau-\frac{T}{4}}^0 dt + \int_0^\tau \left(-t + \frac{T}{4}\right) \frac{4}{T} dt + \int_\tau^{\frac{T}{4}} \frac{16}{T^2} \left(-t + \frac{T}{4}\right) \left(-t + \tau + \frac{T}{4}\right) dt = \\
 &= -\tau + \frac{T}{4} + \frac{4}{T} \left(\frac{T}{4}\tau - \frac{1}{2}\tau^2 \right) + \frac{16}{T^2} \int_\tau^{\frac{T}{4}} t^2 - t \left(\tau + \frac{T}{2} \right) + \frac{T}{4}\tau + \frac{T^2}{16} dt \\
 &= \frac{-2\tau^2}{T} + \frac{T}{4} + \frac{16}{T^2} \left[\frac{1}{3}\frac{T^3}{64} - \frac{1}{3}\tau^3 - \left(\tau + \frac{T}{2} \right) \left(\frac{T^2}{32} - \frac{\tau^2}{2} \right) + \left(\frac{T}{4}\tau + \frac{T^2}{16} \right) \left(\frac{T}{4} - \tau \right) \right] = \\
 &= \frac{16}{T^2} \left[\frac{\tau^3}{6} + \tau^2 \left(-\frac{T}{8} + \frac{T}{4} - \frac{T}{4} \right) + \tau \left(-\frac{T^2}{32} + \frac{T^2}{16} - \frac{T^2}{16} \right) + \left(\frac{T^3}{64} + \frac{1}{3}\frac{T^3}{64} - \frac{T^3}{64} + \frac{T^3}{64} \right) \right] = \\
 &= \frac{16}{T^2} \left[\frac{\tau^3}{6} - \frac{T}{8}\tau^2 - \frac{T^2}{32}\tau + \frac{T^3}{48} \right]
 \end{aligned}$$

$$5) \text{ per } \frac{T}{4} < \tau < \frac{T}{2}$$

$$e_{hh}(\tau) = \int_{\tau-T/4}^{\frac{T}{4}} \frac{4}{T} \left(-t + \frac{T}{4}\right) dt = \frac{4}{T} \left[\frac{T^2}{16} - \frac{T}{4}\tau + \frac{T^2}{16} - \frac{1}{2}\frac{T^2}{16} + \frac{\tau^2}{2} + \frac{T^2}{32} - \frac{T}{4}\tau \right] = \frac{4}{T} \left[\frac{\tau^2}{2} - \frac{T}{2}\tau + \frac{T^2}{8} \right]$$

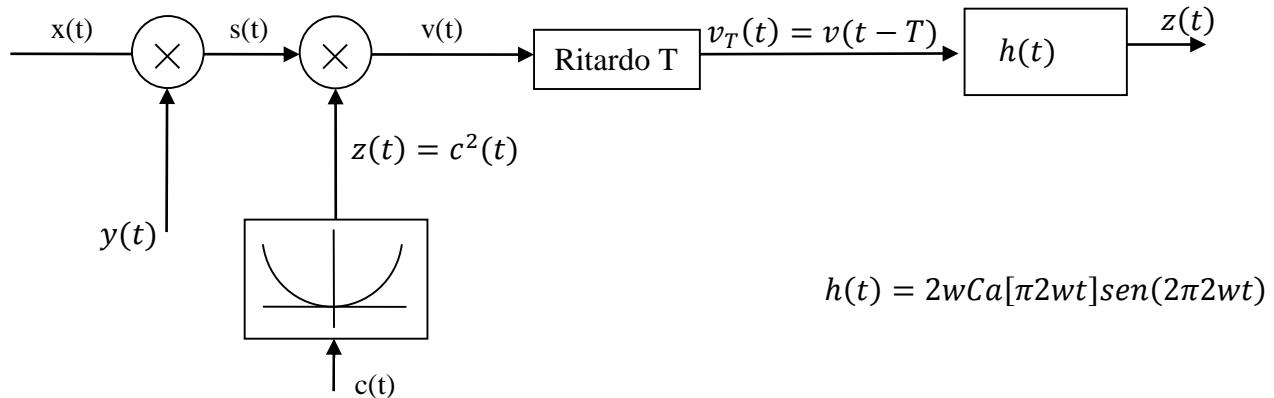
Riepilogando

$$e_{hh}(\tau) = \begin{cases} 0 & ; |\tau| > \frac{T}{2} \\ \frac{4}{T} \left[\frac{\tau^2}{2} - \frac{T}{2}|\tau| + \frac{T^2}{8} \right] & ; \frac{T}{4} < |\tau| < \frac{T}{2} \\ \frac{16}{T^2} \left[\frac{|\tau|^3}{6} - \frac{T}{8}\tau^2 - \frac{T^2}{32}|\tau| + \frac{T^3}{48} \right] & ; 0 < |\tau| < \frac{T}{2} \end{cases}$$



ESERCIZIO 21 (ESAME DEL 19/04/01)

Si consideri lo schema



dove $X(t)$, $Y(t)$ e $C(t)$ sono tre processi aleatori mutuamente statisticamente indipendenti.

Sia $C(t)$ un processo armonico stazionario ed ergodico $c(t) = \cos(2\pi 2wt + \varphi)$

Siano $X(t)$ e $Y(t)$ processi stazionari ergodici con spettro di densità di potenza

$$P_x(f) = \text{rect}_w(f) ; P_y(f) = \text{rect}_{3w}(f)$$

Ciò posto, si calcoli il momento misto di ordine (1,1) di $z(t)$

SVOLGIMENTO:

$$m_z^{(1,1)}(\tau) = \overline{z(t)z(t + \tau)}^t = p_{zz}(\tau) = p_{v_T v_T}(\tau) * e_{hh}(\tau)$$

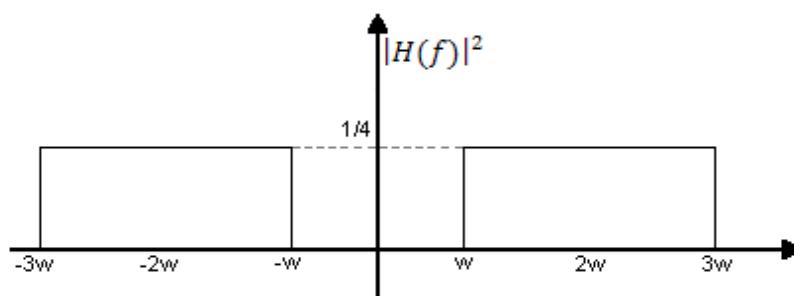
↑
Ergodicità

Da cui

$$\mathcal{F}\{m_z^{(1,1)}(\tau)\} = P_z(f) = P_{v_T}(f) |H(f)|^2$$

Essendo

$$H(f) = \text{rect}_{2w}(f) * \frac{1}{2j} [\mu_0(f - 2w) - \mu_0(f + 2w)]$$





Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Si ha poi

$$p_{v_T v_T}(\tau) = \overline{v(t-T)v(t-T+\tau)}^t = p_{vv}(\tau) = \overline{v(t)v(t+\tau)}^t = \overline{s(t)z(t)s(t+\tau)z(t+\tau)}^t =$$

↑
indipendenza

$$= \overline{z(t)z(t+\tau)}^t \overline{s(t)s(t+\tau)}^t = p_{ss}(\tau)p_{zz}(\tau) =$$

$$= \overline{x(t)y(t)x(t+\tau)y(t+\tau)}^t \cdot \overline{c^2(t)c^2(t+\tau)}^t = \overline{x(t)x(t+\tau)}^t \cdot \overline{y(t)y(t+\tau)}^t \cdot \overline{c^2(t)c^2(t+\tau)}^t$$

$$p_{v_T v_T}(\tau) = p_{xx}(\tau)p_{yy}(\tau)m_c^{(2,2)}(\tau); \quad m_c^{(2,2)}(\tau) = \widetilde{c_1^2 c_2^2}^{C_1 C_2; \tau}$$

$$p_{xx}(\tau) = \mathcal{F}^{-1}\{P_x(f)\} = wCa(\pi w\tau)$$

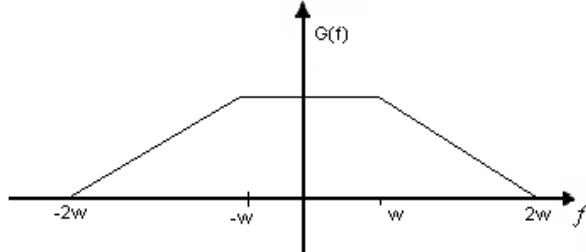
$$p_{yy}(\tau) = \mathcal{F}^{-1}\{P_y(f)\} = 3wCa(3\pi w\tau)$$

Ma anche

$$P_{v_T}(f) = \mathcal{F}\{p_{v_T v_T}(\tau)\} = [P_x(f) * P_y(f)] * \mathcal{F}[m_c^{(2,2)}(\tau)] =$$

$$= [rect_w(f) * rect_{3w}(f)] * \mathcal{F}[m_c^{(2,2)}(\tau)] = G(f) * \mathcal{F}[m_c^{(2,2)}(\tau)]$$

$$G(f) = rect_w(f) * rect_{3w}(f)$$



Si ha poi

$$m_c^{(2,2)}(\tau) = \widetilde{c_1^2 c_2^2}^{C_1 C_2; \tau} = \overline{c^2(t)c^2(t+\tau)}^t = \cos^2(2\pi 2wt + \varphi) \cos^2(2\pi 2w(t+\tau) + \varphi)^{\Phi} =$$

$$= \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1}{2\pi} \cos^2(2\pi 2wt + \varphi) \cos^2(2\pi 2w(t+\tau) + \varphi) d\varphi$$



Essendo $C(t)$ ergodico $p_{\Phi}(\varphi) = \frac{1}{2\pi} rect_{2\pi}(\varphi)$

Perciò

$$m_c^{(2,2)}(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1 + \cos(2\pi 4wt + 2\varphi)}{2} \cdot \frac{1 + \cos(2\pi 4w(t+\tau) + 2\varphi)}{2} d\varphi =$$

$$= \frac{1}{8\pi} \int_{-\pi}^{\pi} [1 + \cos(2\pi 4wt + 2\varphi) + \cos(2\pi 4w(t+\tau) + 2\varphi) +$$

$$+ \cos(2\pi 4wt + 2\varphi) \cos(2\pi 4w(t+\tau) + 2\varphi)] d\varphi =$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$= \frac{1}{8\pi} \left\{ \int_{-\pi}^{\pi} d\varphi + \int_{-\pi}^{\pi} \cos(2\pi 4wt + 2\varphi) d\varphi + \int_{-\pi}^{\pi} \cos(2\pi 4w(t+\tau) + 2\varphi) d\varphi + \right. \\ \left. + \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1}{2} (\cos(2\pi 4w(2t+4\tau) + 4\varphi) + \cos(2\pi 4w\tau)) d\varphi \right\}$$

$$\text{essendo } \cos \alpha \cos \beta = 2 \cos \frac{1}{2}(\alpha + \beta) + \cos \frac{1}{2}(\alpha - \beta)$$

Perciò

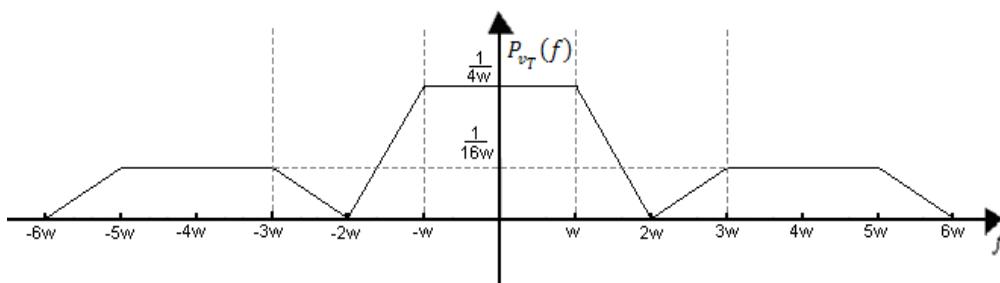
$$m_c^{(2,2)}(\tau) = \frac{1}{8\pi} \left\{ 2\pi + 0 + 0 + \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos(2\pi 4w\tau) d\varphi + 0 \right\} = \\ = \frac{1}{8\pi} \{ 2\pi + \pi \cos(2\pi 4w\tau) \} = \frac{1}{4} + \frac{1}{8} \cos(2\pi 4w\tau)$$

Da cui

$$\mathcal{F}\{m_c^{(2,2)}(\tau)\} = \frac{1}{4} \mu_0(f) + \frac{1}{16} [\mu_0(f-4w) + \mu_0(f+4w)]$$

E quindi

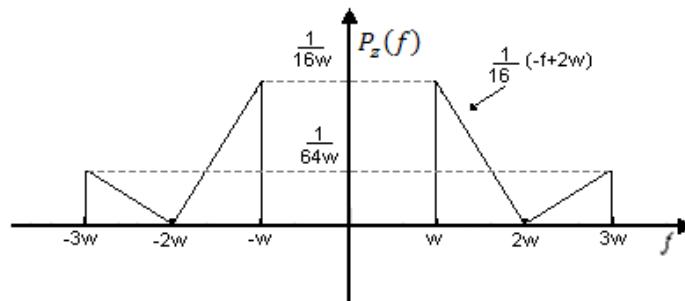
$$P_{v_T}(f) = G(f) * \mathcal{F}\{m_c^{(2,2)}(\tau)\} = \frac{1}{4} G(f) + \frac{1}{16} [G(f-4w) + G(f+4w)]$$



Infine

$$P_z(f) = P_{v_T}(f) |H(f)|^2$$

Da cui



Perciò

$$m_z^{(1,1)}(\tau) = p_z(\tau) = \mathcal{F}^{-1}\{P_z(f)\} = \mathcal{F}^{-1}\{Z_1(f) + Z_2(f) + Z_3(f) + Z_4(f)\} \\ = z_1(t) + z_2(t) + z_3(t) + z_4(t)$$

dove



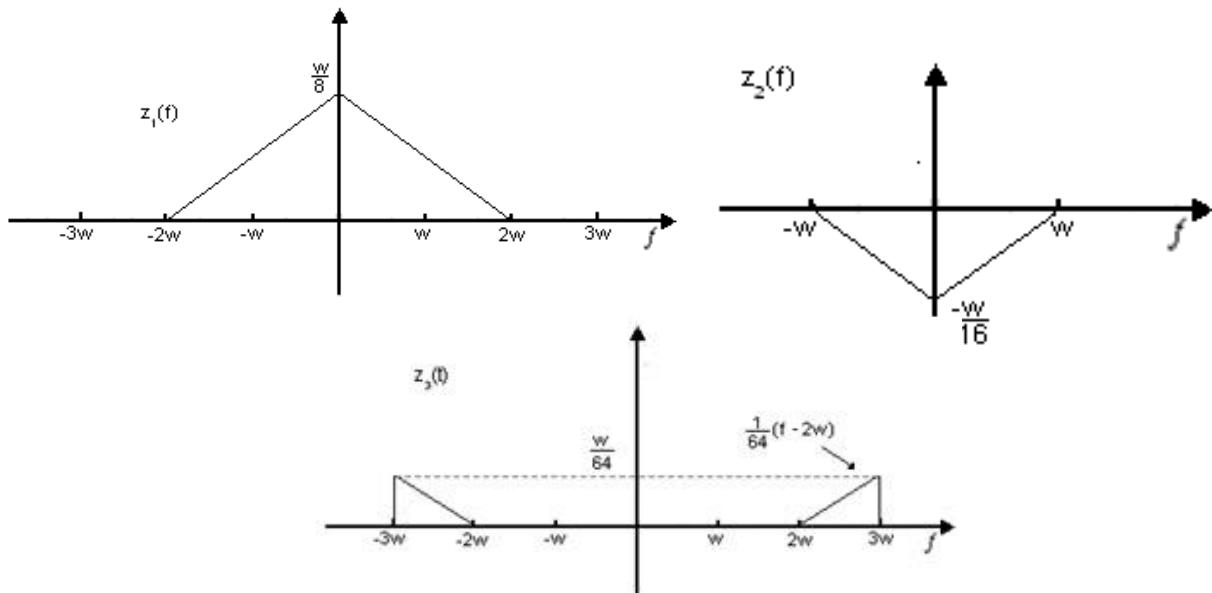
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$Z_1(f) = \frac{w}{8} tri_{2w}(f) = \frac{w}{8} [rect_{2w}(f) * rect_{2w}(f)] \cdot \frac{1}{2w} = \frac{1}{16} [rect_{2w}(f) * rect_{2w}(f)]$$

$$Z_2(f) = -\frac{w}{16} tri_w(f) = -\frac{w}{16} [rect_w(f) * rect_w(f)] \frac{1}{w} = -\frac{1}{16} [rect_w(f) * rect_w(f)]$$

$$Z_3(f) = \frac{1}{64} (f - 2w) rect_w \left(f - \frac{5w}{2} \right) - \frac{1}{64} (f + 2w) rect_w \left(f + \frac{5w}{2} \right)$$

$$Z_4(f) = -\frac{w}{16} rect_{2w}(f)$$



da cui

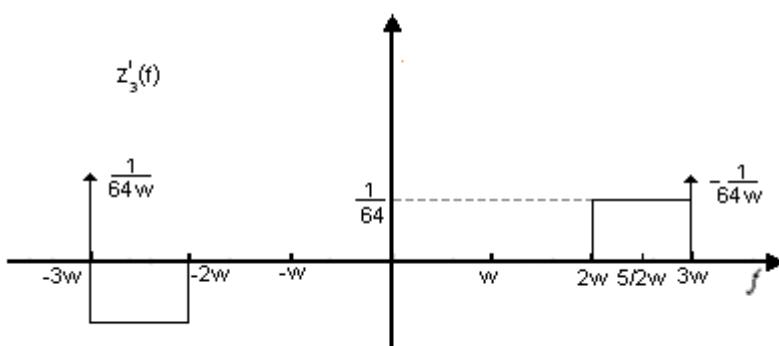
$$z_1(t) = \frac{1}{16} (2w)^2 C a^2 (2\pi w t) = \frac{w^2}{4} C a^2 (2\pi w t)$$

$$z_2(t) = -\frac{1}{16} w^2 C a^2 (\pi w t)$$

$$z_4(t) = -\frac{w^2}{8} C a (\pi w t)$$

e ricordando che

$$x(t) = \frac{j}{2\pi t} \mathcal{F}^{-1} \left\{ \frac{dX(f)}{df} \right\}$$





$$z'_3(f) = \frac{w}{64} [\mu_0(f + 3w) - \mu_0(f - 3w)] + \frac{1}{64} [-rect_w\left(f + \frac{5}{2}w\right) + rect_w\left(f - \frac{5}{2}w\right)]$$

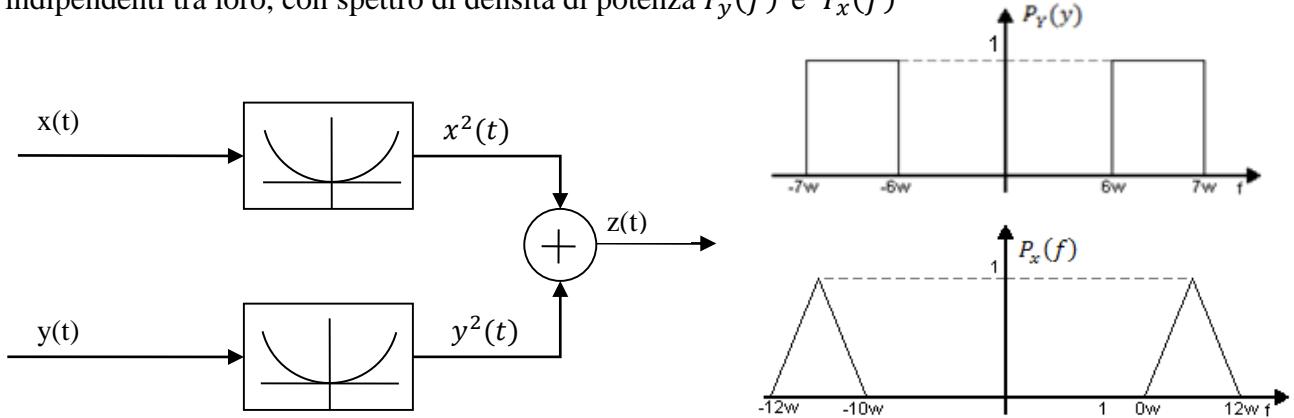
$$\begin{aligned}\mathcal{F}^{-1}\{z'_3(f)\} &= \frac{w}{64} \left\{ e^{-j2\pi 3wt} - e^{+j2\pi 3wt} + Ca(\pi wt)e^{+j2\pi \frac{5}{2}wt} - Ca(\pi wt)e^{-j2\pi \frac{5}{2}wt} \right\} = \\ &= \frac{w}{64} \left\{ e^{-j2\pi 3wt} - e^{+j2\pi 3wt} + Ca(\pi wt) \cdot 2jsen\left(2\pi \frac{5}{2}wt\right) \right\} =\end{aligned}$$

Da cui infine

$$\begin{aligned}z_3(t) &= \frac{j}{2\pi t} \left[-2jsen(2\pi 3wt) + Ca(\pi wt) \cdot 2jsen\left(2\pi \frac{5}{2}wt\right) \right] \frac{w}{64} = \\ &= \frac{w}{64\pi t} \left[sen(2\pi 3wt) - Ca(\pi wt)sen\left(2\pi \frac{5}{2}wt\right) \right]\end{aligned}$$

ESERCIZIO 22 (ESAME DEL 15/01/01)

Si consideri il sistema di figura, dove $X(t)$ e $Y(t)$ sono due processi aleatori Gaussiani, ergodici, indipendenti tra loro, con spettro di densità di potenza $P_y(f)$ e $P_x(f)$



Si calcoli lo spettro di densità di potenza del processo $Z(t)$

SVOLGIMENTO:

$$P_Z(f) = \mathcal{F}\{p_{zz}(\tau)\}$$

$$\begin{aligned} \text{Con } p_{zz}(\tau) &= \overline{z(t)z(t+\tau)}^t = \widetilde{z_1^2 z_2^2}^{Z_1 Z_2; \tau} = (x_1^2 + y_1^2)(x_2^2 + y_2^2)^{X_1 X_2; \tau} = \\ &= x_1^2 x_2^2 + y_1^2 y_2^2 + x_1^2 y_2^2 + y_1^2 x_2^2 = \\ &= m_x^{(2,2)}(\tau) + m_y^{(2,2)}(\tau) + 2m_x^{(2)}m_y^{(2)} \end{aligned}$$

$$\begin{cases} m_x^{(2,2)}(\tau) = E\{x_1^2 x_2^2\} \\ m_y^{(2,2)}(\tau) = E\{y_1^2 y_2^2\} \\ m_x^{(2)} = E\{x^2\} \\ m_y^{(2)} = E\{y^2\} \end{cases} \quad \text{con } \begin{cases} m_x = 2 \\ m_y = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} P_x = p_{xx}(0) = \int_{-\infty}^{+\infty} P_{xx}(f) df = 4 + 2w \\ P_y = 2w \end{cases}$$

Da cui

$$k_x(\tau) = p_{xx}(\tau) - m_x^2 \rightarrow \begin{cases} \sigma_x^2 = k_x(0) = P_x - m_x^2 = 2w \\ \sigma_y^2 = k_y(0) = P_y - m_y^2 = 2w \end{cases}$$

$$\begin{cases} m_x = 2 \\ \sigma_x^2 = 2w \\ m_x^{(2)} = 4 + 2w \end{cases} \quad \begin{cases} m_y = 0 \\ \sigma_y^2 = 2w \\ m_y^{(2)} = 2w \end{cases}$$

$$p_{zz}(\tau) = m_x^{(1,1)}(\tau) + m_y^{(1,1)}(\tau) + 2m_x^{(2)}m_y^{(2)}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Per calcolare i termini $m_x^{(1,1)}(\tau)$ e $m_y^{(1,1)}(\tau)$, consideriamo una generica variabile x gaussiana, con valore atteso m_x e varianza σ_x^2

Si ha:

$$E\{x_1^2 x_2^2\} = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} x_1^2 x_2^2 p_{x_1 x_2}(x_1 x_2) dx_1 dx_2$$

$$\text{Con } p_{x_1 x_2}(x_1 x_2) = \frac{1}{2\pi\sigma_{x_1}^2\sigma_{x_2}^2\sqrt{1-\rho^2}} e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}\left[\frac{(x_1-m_{x_1})^2}{\sigma_{x_1}^2} - \frac{2\rho(x_1-m_{x_1})(x_2-m_{x_2})}{\sigma_{x_1}\sigma_{x_2}} + \frac{(x_2-m_{x_2})^2}{\sigma_{x_2}^2}\right]}$$

Ma si ha anche

$$\begin{aligned} E\{x_1^2 x_2^2\} &= \int_{-\infty}^{\infty} x_1^2 \left[\int_{-\infty}^{\infty} x_2^2 p_{x_2/x_1}(x_2/x_1) dx_2 \right] p_{x_1}(x_1) dx_1 = \int_{-\infty}^{\infty} x_1^2 \cdot m_{x_2/x_1}^{(2)} \cdot p_{x_1}(x_1) dx_1 = \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} x_1^2 \cdot [\sigma_{x_2/x_1}^2 + m_{x_2/x_1}^{(2)}] \cdot p_{x_1}(x_1) dx_1 = \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} x_1^2 \cdot \left[\sigma_{x_2}^2 (1 - \rho^2) + (m_{x_2} + \rho \frac{\sigma_{x_2}}{\sigma_{x_1}} (x_1 - m_{x_1}))^2 \right] \cdot p_{x_1}(x_1) dx_1 = \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} x^2 \cdot [\sigma_x^2 (1 - \rho^2) + [m_x + \rho(x - m_x)^2]] \cdot p_x(x) dx = \end{aligned}$$



Stazionarietà

$$= [\sigma_x^2 (1 - \rho^2) + m_x^2] \cdot \cdot \int_{-\infty}^{\infty} x^2 p_x(x) dx + \int_{-\infty}^{\infty} x^2 [\rho^2(x - m_x)^2 + 2\rho m_x(x - m_x)] p_x(x) dx =$$

ponendo $s = x - m_x$

$$\begin{aligned} &= [\sigma_x^2 (1 - \rho^2) + m_x^2] m_x^2 + \int_{-\infty}^{\infty} (s^2 + m_x^2 + 2m_x s) [\rho s^2 + 2\rho m_x s] \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_x} e^{-\frac{s^2}{2\sigma_x^2}} ds = \\ &= [\sigma_x^2 (1 - \rho^2) + m_x^2] m_x^{(2)} + \\ &\quad + \int_{-\infty}^{\infty} [\rho^2 s^4 + 2\rho m_x s^3 + \rho^2 m_x^2 s^2 + 2\rho m_x^3 s + 2\rho^2 m_x s^3 + 4\rho m_x^2 s^2] p_s(s) ds \end{aligned}$$

Per le proprietà delle gaussiane

$$\mu^{(n)} = E\{(x - m_x)^n\} = \begin{cases} 0 & n \text{ dispari} \\ 1 \cdot 3 \cdot 5 \cdots (n-1)\sigma_x^n & n \text{ pari} \end{cases}$$

Si ha



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\begin{aligned}
 E\{x_1^2 x_2^2\} &= [\sigma_x^2(1 - \rho^2) + m_x^2] \cdot [\sigma_x^2 + m_x^2] + [3\rho^2 \sigma_x^4 + \rho^2 m_x^2 \sigma_x^2 + 4\rho m_x^2 \sigma_x^2] = \\
 &= \sigma_x^4 - \rho^2 \sigma_x^4 + m_x^2 \sigma_x^2 - \rho^2 \sigma_x^2 m_x^2 + m_x^2 \sigma_x^2 + m_x^4 + 3\rho^2 \sigma_x^4 + \rho^2 \sigma_x^2 m_x^2 + 4\rho m_x^2 \sigma_x^2 = \\
 &= 2\rho^2 \sigma_x^4 + 4\rho \sigma_x^2 m_x^2 + \sigma_x^4 + 2m_x^2 \sigma_x^2 + m_x^4 = \\
 &= 2 \left[\frac{m_x^{(1,1)}(\tau) - m_x^2}{\sigma_x^2} \right]^2 \sigma_x^4 + 4 \left[\frac{m_x^{(1,1)}(\tau) - m_x^2}{\sigma_x^2} \right] \sigma_x^2 m_x^2 + [\sigma_x^2 + m_x^2]^2 = \\
 &= 2[m_x^{(1,1)}(\tau)]^2 + 2m_x^4 - 4m_x^2 m_x^{(1,1)}(\tau) + 4m_x^2 m_x^{(1,1)}(\tau) - 4m_x^4 \\
 &\quad + [\sigma_x^4 + m_x^4 + 2\sigma_x^2 m_x^2] = \\
 &= 2[m_x^{(1,1)}(\tau)]^2 + [\sigma_x^4 + 2\sigma_x^2 m_x^2 - m_x^4]
 \end{aligned}$$

Si ottiene perciò, nel nostro caso

$$\begin{cases} E\{x_1^2 x_2^2\} = 2[m_x^{(1,1)}(\tau)]^2 + [\sigma_x^4 + 2\sigma_x^2 m_x^2 - m_x^4] = 2[p_{xx}(\tau)]^2 + [4w^2 + 16w - 16] = 2p_{xx}^2(\tau) + 4[w^2 + 4w - 4] \\ E\{y_1^2 y_2^2\} = 2[p_{yy}(\tau)]^2 + [m_y^{(2)}]^2 = 2[p_{yy}(\tau)]^2 + 4w^2 \end{cases}$$

Da cui

$$p_{zz}(\tau) = 2\{p_{xx}^2(\tau) + p_{yy}^2(\tau)\} + 16w^2 + 32w - 16 = 2\{p_{xx}^2(\tau) + p_{yy}^2(\tau) + 8(w+1)^2 - 16\}$$

Quindi

$$P_Z(f) = 2[\mathcal{F}\{p_{xx}^2(\tau)\} + \mathcal{F}\{p_{yy}^2(\tau)\} + [8(w+1)^2 - 16]\mu_0(f)]$$

$$\begin{cases} P_Y(f) = 4\mu_0(f) + tri_w(f) * [\mu_0(f - 11w) + \mu_0(f + 11w)] \\ P_X(f) = rect_w(f) * \left[\mu_0\left(f - \frac{13}{2}w\right) + \mu_0\left(f + \frac{13}{2}w\right) \right] \end{cases}$$

$$\begin{aligned}
 \mathcal{F}\{p_{yy}^2(\tau)\} &= P_Y(f) * P_Y(f) = [rect_w(f) * rect_w(f)] * \left[\mu_0\left(f - \frac{13}{2}w\right) + \mu_0\left(f + \frac{13}{2}w\right) \right] * \\
 &\quad * \left[\mu_0\left(f - \frac{13}{2}w\right) + \mu_0\left(f + \frac{13}{2}w\right) \right] = \\
 &= wtri_w(f) * [\mu_0(f - 13w) + \mu_0(f) + \mu_0(f) + \mu_0(f + 13w)] = \\
 &= wtri_w(f) * [\mu_0(f - 13w) + \mu_0(f + 13w) + 2\mu_0(f)]
 \end{aligned}$$

E inoltre

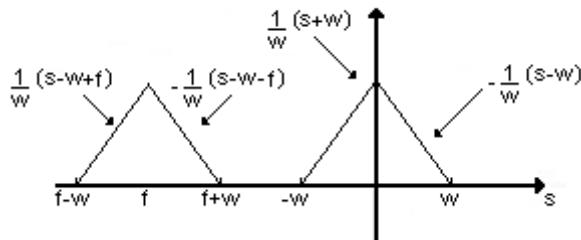
$$\begin{aligned}
 \mathcal{F}\{p_{xx}^2(\tau)\} &= P_X(f) * P_X(f) = 16\mu_0(f) + 8tri_w(f) * [\mu_0(f - 11w) + \mu_0(f + 11w)] + \\
 &\quad + [tri_w(f) * tri_w(f)] * [\mu_0(f - 11w) + \mu_0(f + 11w)] * \\
 &\quad * [\mu_0(f - 11w) + \mu_0(f + 11w)] = \\
 &= 16\mu_0(f) + 8tri_w(f) * [\mu_0(f - 11w) + \mu_0(f + 11w)] + \\
 &\quad + [tri_w(f) * tri_w(f)] * [2\mu_0(f) + \mu_0(f - 22w) + \mu_0(f + 22w)]
 \end{aligned}$$



Rimane da calcolare la convoluzione $tri_w(f) * tri_w(f)$

$$P_Z(f) = 2\{[8(w+1)^2 - 16 + 16]\mu_0(f) + [2wtri_w(f) + 2[tri_w(f) * tri_w(f)]] \\ + [8tri_w(f)] * [\mu_0(f-11w) + \mu_0(f+11w)] + \\ + wtri_w(f) * [\mu_0(f-13w) + \mu_0(f+13w)] + \\ + [tri_w(f) * tri_w(f)] ** [\mu_0(f-22w) + \mu_0(f+22w)]\}$$

Per il calcolo $G(f) = [tri_w(f) * tri_w(f)]$, abbiamo innanzitutto che $G(f)=G(-f)$, essendo $tri_w(f) \in \mathbb{R}$ e $tri_w(f) = tri_w(-f)$, e quindi risulta



$$1) f \leq -2w \rightarrow G(f) = 0$$

$$2) -2w \leq f \leq -w \rightarrow G(f) = \int_{-w}^{f+w} -\frac{1}{w^2}(s-f-w)(s+w)ds = \\ = \int_{-w}^{f+w} -\frac{1}{w^2}[s^2 + sw - sf - fw - sw - w^2]ds = \\ = -\frac{1}{w^2} \left[\frac{1}{3}s^3 - \frac{1}{2}fs^2 - (w^2 + wf)s \right]_{-w}^{f+w} = \\ = +\frac{1}{6w^2}[f^3 + 6wf^2 + 12w^2f + 8w^3] = \frac{1}{6w^2}(f+2w)^3$$

$$3) -w \leq f \leq 0 \rightarrow G(f) = \int_{-w}^f \frac{1}{w^2}(s-f+w)(s+w)ds + \int_f^0 -\frac{1}{w^2}(s-f-w)(s+w)ds + \\ + \int_0^{f+w} \frac{1}{w^2}(s-f-w)(s-w)ds =$$

$$= \int_{-w}^f \frac{1}{w^2}(s^2 + sw - sf - fw + sw + w^2)ds + \int_f^0 -\frac{1}{w^2}(s^2 + sw - sf - fw - sw - w^2)ds + \\ + \int_0^{f+w} \frac{1}{w^2}(s^2 - sw - sf - fw - sw + w^2)ds =$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

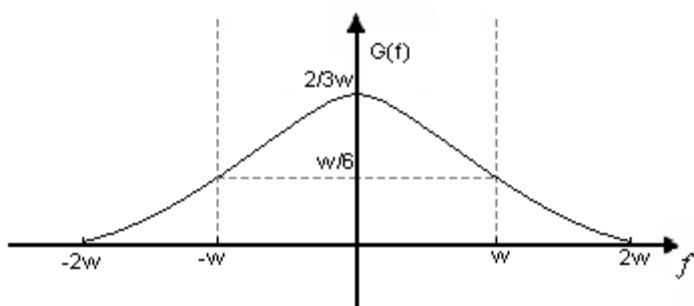
$$\begin{aligned}
 &= \frac{1}{w^2} \left\{ \int_{-w}^f (s^2 + s(2w - f) - fw + w^2) ds - \int_f^0 (s^2 - sf - fw - w^2) ds + \int_0^{f+w} (s^2 - s(2w + f) - fw + w^2) ds \right\} = \\
 &= \frac{1}{w^2} \left\{ \left[\frac{1}{3}s^3 + \frac{1}{2}s^2(2w - f) + s(-fw + w^2) \right]_{-w}^f - \left[\frac{1}{3}s^3 - \frac{1}{2}s^2f - s(fw + w^2) \right]_f^0 + \right. \\
 &\quad \left. + \left[\frac{1}{3}s^3 - \frac{1}{2}s^2(f + 2w) + s(fw + w^2) \right]_0^{f+w} \right\} = \\
 &= \frac{1}{w^2} \left\{ \left[\frac{1}{3}f^3 + \frac{1}{3}w^3 - \frac{1}{2}f^3 \right] + \left[\frac{1}{3}f^3 - \frac{1}{2}f^3 \right] + \left[\frac{1}{3}f^3 + \frac{1}{3}w^3 - \frac{1}{2}f^3 - wf^2 \right] \right\} = \frac{1}{w^2} \left\{ \left[-\frac{1}{2}f^3 + \frac{2}{3}w^3 - wf^2 \right] \right\}
 \end{aligned}$$

$$4) 0 \leq f \leq w \rightarrow G(f) = G(-f) = \frac{1}{w^2} \left\{ \left[+\frac{1}{2}|f|^3 + \frac{2}{3}w^3 - wf^2 \right] \right\}$$

$$5) w \leq f \leq 2w \rightarrow G(f) = G(-f) = \frac{1}{6w^2} (-f + 2w)^3$$

Perciò

$$G(f) = [tri_w(f) * tri_w(f)] = \begin{cases} \frac{1}{6w^2} (-|f| + 2w)^3 & ; w \leq |f| \leq 2w \\ \frac{1}{w^2} \left\{ \left[+\frac{1}{2}|f|^3 + \frac{2}{3}w^3 + wf^2 \right] \right\} & ; 0 \leq |f| \leq w \end{cases}$$





Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

ESERCIZIO 23 (ESAME DEL 15/01/2001)

$$\text{Siano } \begin{cases} x(t) = \sum_{K=-\infty}^{\infty} a_k \operatorname{rect}_T(t - KT - \theta) \\ y(t) = \sum_{K=-\infty}^{\infty} b_k h(t - KT - \theta) \end{cases} \text{ con } h(t) = \begin{cases} \cos\left(\frac{\pi}{T}t\right) & -T/2 \leq t \geq T/2 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases} \text{ due realizzazioni}$$

di due onde PAM a variabili indipendenti, stazionarie ed ergodiche. $\{A_k\}$ e $\{B_k\}$ mutuamente statisticamente indipendenti, con funzione di densità di probabilità:

$$\begin{cases} p_{A_k}\{a_k\} = \frac{a_k}{2} \operatorname{rect}_2(a_k - 1) \\ p_{B_k}\{b_k\} = \frac{1}{2} \operatorname{rect}_2(b_k) \end{cases}$$

Posto ciò, si calcoli il momento misto di ordine (1,1) del processo $Z(t) = X(t) + Y(t)$.

SVOLGIMENTO:

$$m_z^{(1,1)}(\tau) = p_{zz}(\tau) = \overline{z(t)z(t+\tau)}^t = \overline{x(t)+y(t)\overline{x(t+\tau)+y(t+\tau)}}^t =$$

$$\overline{x(t)x(t+\tau)+x(t)y(t+\tau)+x(t+\tau)y(t)+y(t)y(t+\tau)}^t = p_{xx}(\tau) + p_{yy}(\tau) + 2m_x m_y$$

$$\left. \begin{cases} m_x = \frac{m_a}{T} \int_{-\infty}^{\infty} \operatorname{rect}_T(t) dt = \frac{m_a}{T} [1 \cdot T] = m_a \\ m_y = \frac{m_b}{T} \int_{-\infty}^{\infty} h(t) dt = \frac{m_b}{T} \int_{-T/2}^{T/2} \cos\left(\frac{\pi}{T}t\right) dt = \frac{m_b}{T} \left[\frac{T}{\pi} \operatorname{rect}\left(\frac{T}{\pi}t\right) \right]_{-T/2}^{T/2} = \frac{m_b}{T} [1 - (-1)] = \frac{2m_b}{T} \end{cases} \right\}$$

Dove:

$$A \rightarrow \left. \begin{cases} m_a = \int_{-\infty}^{\infty} a_k p_{A_k}(a) da_k = \int_{-\infty}^{\infty} a_k \frac{a_k}{2} \operatorname{rect}_2(a_k - 1) da_k = \int_0^2 \frac{a_k^2}{2} da_k = \left[\frac{a_k^3}{6} \right]_0^2 = \frac{4}{3} \\ \sigma_a^2 = \mu_a^{(2)} - \mu_a^2 = \int_0^2 \frac{a_k^2}{3} da_k - \frac{16}{9} = \left[\frac{a_k^4}{8} \right]_0^2 - \frac{16}{9} = 2 - \frac{16}{9} = \frac{2}{9} \end{cases} \right\}$$

$$B \rightarrow \left. \begin{cases} m_b = \int_{-\infty}^{\infty} b_k p_{B_k}(b_k) db_k = \int_{-\infty}^{\infty} b_k \frac{b_k}{2} \operatorname{rect}_2(b_k) db_k = \int_{-1}^1 \frac{b_k}{2} db_k = 0 \\ \sigma_b^2 = m_b^{(2)} - m_b^2 = \int_{-1}^1 \frac{b_k^2}{2} db_k = \int_0^1 b_k^2 db_k = \left[\frac{b_k^3}{3} \right]_0^1 = \frac{1}{3} \end{cases} \right\}$$



Perciò:

$$m_z^{(1,1)}(\tau) = p_{xx}(\tau) + p_{yy}(\tau) + 2 \left[\frac{4}{3} \cdot \frac{2}{4} \cdot 0 \right] = p_{xx}(\tau) + p_{yy}(\tau)$$

Nel caso di una onda PAM si ha:

$$\begin{aligned} p_{xx}(\tau) &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{p_{aa}(kT)}{T} e_{yy}(\tau - kT) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{[K_a(kT) + \mu_a^2]}{T} e_{yy}(\tau - kT) = \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{K_a(kT)}{T} e_{yy}(\tau - kT) + \sum_{k=-\infty}^{\infty} \frac{m_a^2}{T} e_{yy}(\tau - kT) \end{aligned}$$

Se le variabili aleatorie risultano essere statisticamente indipendenti, come assunto per ipotesi, si ha:

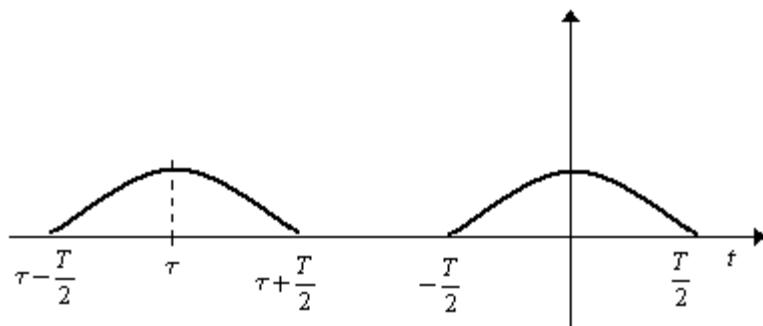
$$K_a(kT) = \begin{cases} 0 & ; k \neq 0 \\ \sigma_a^2 & ; k = 0 \end{cases}, \text{ essendo per } k \neq 0: K_a(kT) = 0.$$

Quindi $p_{xx}(\tau) = \frac{m_a^2}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} e_{yy}(\tau - kT) + \frac{\sigma_a^2}{T} e_{yy}(\tau)$ da cui, estendendolo al caso in esame, si ha:

$$\left\{ \begin{array}{l} p_{xx}(\tau) = \frac{2}{9T} e_{rr}(\tau) + \frac{16}{9T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} e_{rr}(\tau - kT) \\ p_{yy}(\tau) = \frac{1}{3\pi} e_{gg}(\tau) \end{array} \right\}$$

dove :

$$\begin{aligned} e_{rr}(\tau) &= \text{rect}_T(t) \otimes \text{rect}_T(t) = [\text{rect}_T^*(-t)] * \text{rect}_T(t) = \text{rect}_T(t) * \text{rect}_T(t) = T \cdot \text{tri}_T(t) \\ e_{gg}(\tau) &= \left[\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \text{rect}_T(\tau) \right] \otimes \left[\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \text{rect}_T(\tau) \right] = \left[\cos\left(-\frac{\pi}{T}\tau\right) \text{rect}_T(-\tau) \right] * \left[\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \text{rect}_T(\tau) \right] \\ &= \left[\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \text{rect}_T(\tau) \right] * \left[\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \text{rect}_T(\tau) \right] \end{aligned}$$





Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Inoltre:

$$e_{gg}(\tau) = \begin{cases} 0 & ; |\tau| > T \\ \int_{-T/2}^{\tau+T/2} \cos\left(\frac{\pi}{T}t\right) \cos\left[\frac{\pi}{T}(t-\tau)\right] dt = \int_{-T/2}^{\tau+T/2} \frac{\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) + \cos\left[\frac{\pi}{T}(2t-\tau)\right]}{2} dt & ; -T < \tau < 0 \\ \int_{\tau-T/2}^{T/2} \cos\left(\frac{\pi}{T}t\right) \cos\left[\frac{\pi}{T}(t-\tau)\right] dt = \int_{\tau-T/2}^{T/2} \frac{\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) + \cos\left[\frac{\pi}{T}(2t-\tau)\right]}{2} dt & ; 0 < \tau < T \end{cases}$$

Ovvero:

$$e_{gg}(\tau) = \begin{cases} 0 & ; |\tau| > T \\ \frac{1}{2} \left\{ \frac{T}{2\pi} \operatorname{sen} \left[\frac{\pi}{T} (2t - \tau) \right] \Big|_{T/2}^{\tau+T/2} + \cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \cdot (\tau + T) \right\} = \frac{\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right)}{2} \cdot (\tau + T) - \frac{T \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{T}\tau\right)}{2\pi} & ; -T < \tau < 0 \\ \frac{1}{2} \left\{ \frac{T}{2\pi} \operatorname{sen} \left[\frac{\pi}{T} (2t - \tau) \right] \Big|_{\tau-T/2}^{T/2} + \cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \cdot (T - \tau) \right\} = \frac{\cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right)}{2} \cdot (T - \tau) + \frac{T \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{T}\tau\right)}{2\pi} & ; 0 < \tau < T \end{cases}$$

Compattando il tutto:

$$e_{gg}(\tau) = \left[\frac{1}{2} \cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \cdot (T - |\tau|) + \frac{T}{2\pi} \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{T}|\tau|\right) \right] \operatorname{rect}_{2T}(\tau)$$

Concludendo:

$$\begin{aligned} m_z^{(1,1)}(\tau) = p_{zz}(\tau) = & \frac{2}{9T} \cdot T \cdot \operatorname{tri}_T(\tau) + \frac{16}{9T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} T \cdot \operatorname{tri}_T(\tau - kT) + \\ & \frac{1}{3T} \left[\frac{1}{2} \cos\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \cdot (T - |\tau|) + \frac{T}{2\pi} \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{T}|\tau|\right) \right] \operatorname{rect}_{2T}(\tau) \end{aligned}$$



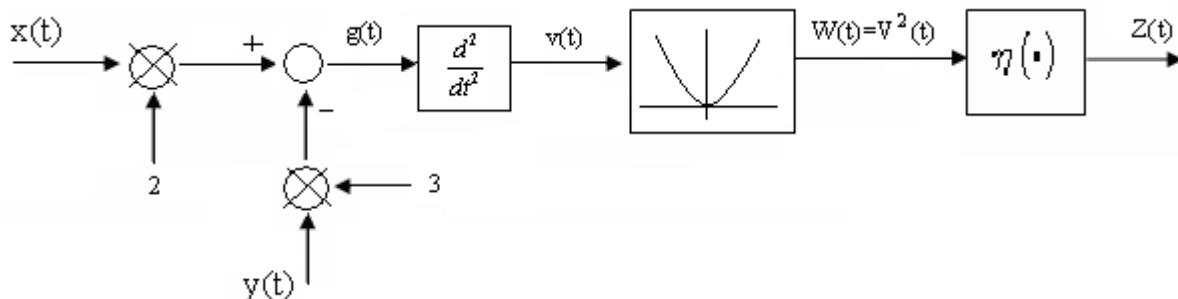
ESERCIZIO 24 (ESAME DEL 18/06/2001)

Si considerino due processi $X(t)$ e $Y(t)$ gaussiani, mutuamente statisticamente indipendenti a valore atteso nullo e funzione di autocorrelazione paria a:

$$p_{xx}(\tau) = \sigma_x^2 Ca(\pi w\tau)$$

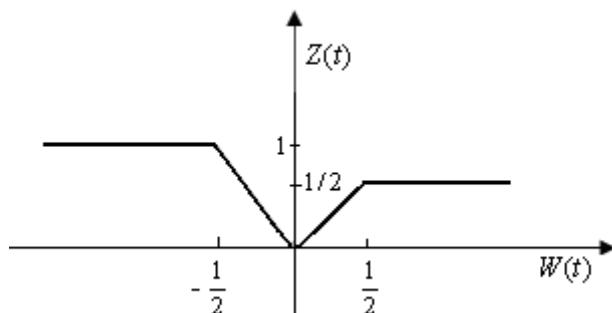
$$p_{yy}(\tau) = \sigma_y^2 Ca(\pi w\tau)$$

Con riferimento allo schema di Figura:



Si calcoli la gerarchia di ordine 1 di $Z(t)$ essendo $\eta(\cdot)$ la non linearità istantanea, definita come:

$$Z(t) = \eta[W(t)]$$



SVOLGIMENTO:

Per ottenere la $p_z(z)$ si deve prima ottenere la $p_w(w)$, con $W(t) = V^2(t)$. Si avrà quindi $W = V^2 \rightarrow V = \pm \sqrt{W}$, da cui:

$$p_w(w) = \begin{cases} 0 \\ p_v \left[-\sqrt{w} \right] \frac{1}{2\sqrt{w}} + p_v \left[\sqrt{w} \right] \frac{1}{2\sqrt{w}} \end{cases}$$

$$= \begin{cases} 0 & ; w \leq 0 \\ \frac{1}{2\sqrt{w}} \left[p_v \left[-\sqrt{w} \right] + p_v \left[\sqrt{w} \right] \right] & ; w > 0 \end{cases}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Il processo $V(t) = \frac{d^2}{dt^2} G(t); G(t) = 2X(t) - 3Y(t)$ è un processo Gaussiano essendo tramite combinazione lineare di processi Gaussiani. In particolare la v.a. G è Gaussiana con valore atteso e varianza seguenti

$$G : N(m_g; \sigma_g^2); \quad \begin{cases} m_g = 2m_x + 3m_y = 0 \\ \sigma^2 = \sum_{i=x,y} a_i^2 \sigma_i^2 = 4\sigma_x^2 + 9\sigma_y^2 \end{cases}$$

Inoltre, essendo $g(t) = 2x(t) - 3y(t)$ si ha:

$$\begin{aligned} p_{gg}(\tau) &= \overline{g(t)g(t+\tau)} = \overline{[2x(t)-3y(t)][2x(t+\tau)-3y(t+\tau)]} \\ &= \overline{4x(t)x(t+\tau)} + 9\overline{y(t)y(t+\tau)} - 6\overline{x(t)y(t+\tau)} - 6\overline{y(t)x(t+\tau)} = 4p_{xx}(\tau) + 9p_{yy}(\tau) - 12m_x m_y \end{aligned}$$

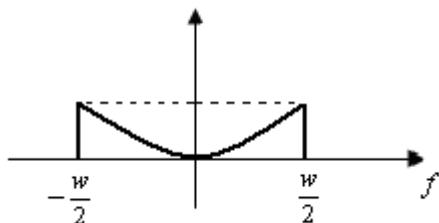
Poiché $m_x = m_y = 0$, si ha che $p_{gg}(\tau) = 4p_{xx}(\tau) + 9p_{yy}(\tau) = [4\sigma_x^2 + 9\sigma_y^2]Ca(\pi w\tau) = \sigma_y^2 Ca(\pi w\tau)$.

Essendo G(t) a valore atteso nullo anche il processo V(t) sarà a valore atteso nullo essendo

$$m_v = m_g \int_{-\infty}^{\infty} h(t) dt = m_g gH(0) = 0,$$

$$\begin{aligned} p_{vv}(\tau) &= p_{gg}(\tau) * e_{hh}(\tau) \rightarrow P_{vv}(f) = |P_{gg}(f)H(f)|^2 \\ P_{vv}(f) &= |P_{gg}(f)H(f)|^2 ; \quad \begin{cases} P_{gg}(f) = \Im\{\sigma_y^2 Ca(\pi w\tau)\} = \sigma_y^2 \cdot \frac{1}{w} \operatorname{rect}_w(f) \\ |H(f)|^2 = 16\pi^4 f^4 \end{cases} \end{aligned}$$

$$P_{vv}(f) = \frac{16\pi^2}{w} \sigma_g^2 \cdot f^4 \operatorname{rect}_w(f)$$



Da cui:

$$\sigma_v^2 = m_v^{(2)} - m_v^2 = m_v^{(2)} = P_{vv}(0) = \int_{-\infty}^{\infty} P_{vv}(f) df = \frac{16\pi^2}{W} \sigma_g^2 \cdot 2 \int_0^{W/2} f^4 df = \frac{32\pi^4}{W} \sigma_g^2 \left[\frac{1}{5} f^5 \right]_0^{W/2} = \frac{\pi^4}{5} W^4 \sigma_g^2$$

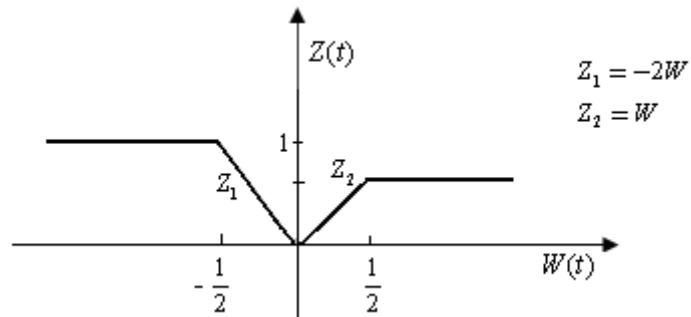
Inoltre:

$$\begin{aligned} p_v(v) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{v^2}{2\sigma_v^2}} \\ p_w(w) &= \frac{1}{2\sqrt{w}} \left[\frac{1}{2\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} + \frac{1}{2\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} \right] = \frac{1}{\sqrt{2\pi w}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} ; \quad w > 0 \\ p_w(w) &= 0 ; \quad w < 0 \end{aligned}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Di conseguenza essendo $Z(t) = \eta(W(t))$, con la non linearità riportata in Figura:



si ha che $p_w(w) = \begin{cases} 0 & ; w \leq 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2\pi w}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} & ; w > 0 \end{cases}$ e $\sigma_v^2 = \frac{\pi^4}{5} W^4 (4\sigma_x^2 + 9\sigma_y^2)$.

Da cui:

$$p_z(z) = \left\{ \begin{array}{ll} 0 & ; (z < 0) \cup (z > 1) \\ \frac{1}{\sqrt{2\pi z}\sigma_v} e^{-\frac{z}{2\sigma_v^2}} \cdot |1| = \frac{1}{\sqrt{2\pi z}\sigma_v} e^{-\frac{z}{2\sigma_v^2}} & ; 0 < z > 1/2 \\ \left[\int_{1/2}^{+\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi w}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} dw \right] \mu_0(z - 1/2) & ; z = 1/2 \end{array} \right\}$$

Per quanto riguarda il valore $z = 1/2$, si ha $p_z(z)|_{z=1/2} = \int_{1/2}^{+\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi w}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} dw$.

Effettuando un cambiamento di variabile si ottiene

$$p_z(z)|_{z=1/2} = \int_{1/\sqrt{2}}^{+\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi t}\sigma_v} e^{-\frac{t^2}{2\sigma_v^2}} 2t dt = \int_{1/\sqrt{2}}^{+\infty} \sqrt{\frac{2}{\pi}} \cdot \frac{1}{\sigma_v} e^{-\frac{t^2}{2\sigma_v^2}} dt.$$

Ponendo $s = \frac{t}{\sqrt{2}\sigma_v}$ l'espressione diventa $p_z(z)|_{z=1/2} = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \cdot \frac{1}{\sigma_v} \int_{1/2\sigma_v}^{+\infty} e^{-s^2} \sqrt{2\sigma_v} ds = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_{1/2\sigma_v}^{+\infty} e^{-s^2} ds$.



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Ricordando la definizione analitica della funzione $\text{erfc}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_x^{+\infty} e^{-t^2} dt = 1 - \text{erfc}(x)$ per $x > 0$, la

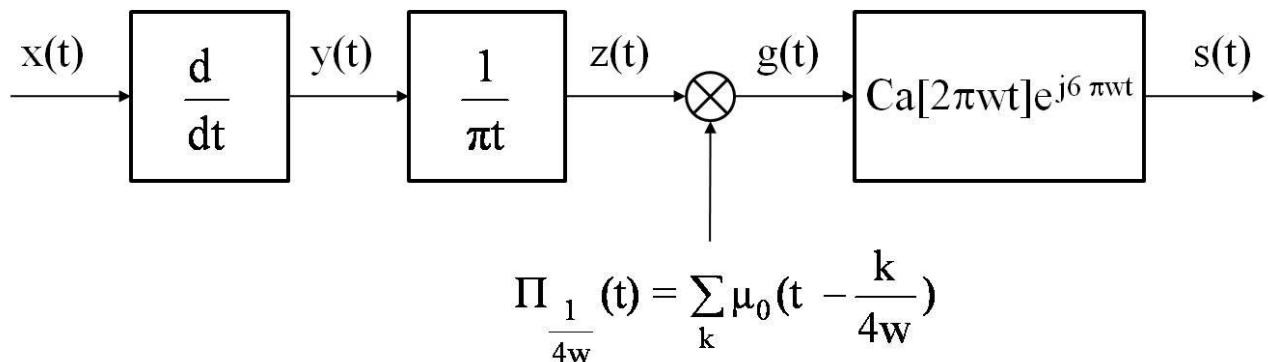
nostra espressione diviene $p_z(z) = \text{erfc}\left(\frac{1}{2\sigma_v}\right)$.

Quindi $p_z(z) = \begin{cases} 0 & ; (z < 0) \cup (z > 1) \\ \frac{1}{\sqrt{2\pi z \sigma_v}} e^{-\frac{z}{2\sigma_v^2}} & ; 0 < z > 1/2 \\ \text{erfc}\left(\frac{1}{2\sigma_v}\right) \mu_0(z - 1/2) & ; z = 1/2 \end{cases}$ con $\sigma_v^2 = \frac{(\pi W)^4}{5} \sigma_g^2 = \frac{(\pi W)^4}{5} (4\sigma_x^2 + 9\sigma_y^2)$.



ESERCIZIO 25

Con riferimento allo schema



dove $x(t) = [Ca(2\pi wt)]^2$, si calcoli

1. l'energia E_s di $s(t)$
2. le componenti analogiche di bassa frequenza di $s(t)$ rispetto a $f_0=3w$

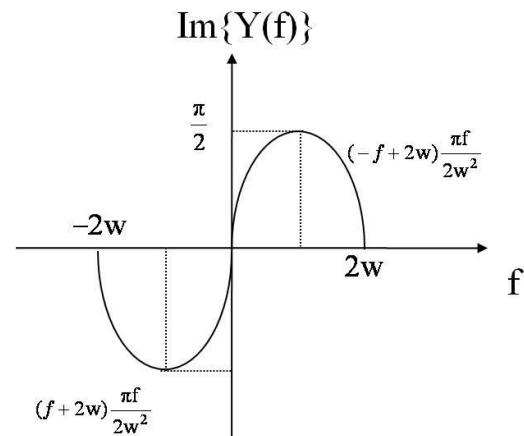
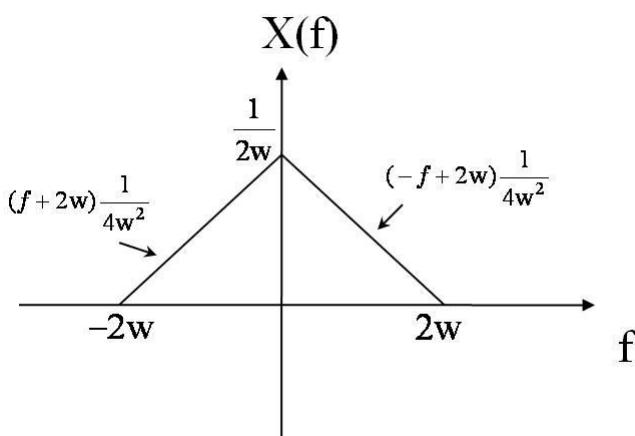
SVOLGIMENTO:

La trasformata di Fourier del segnale $x(t)$ è data da:

$$X(f) = \text{TF} \left\{ [Ca(2\pi wt)]^2 \right\} = \frac{1}{2w} \text{tri}_{2w}(f)$$

da cui si ottiene lo spettro di $y(t)$ attraverso il passaggio per il filtro derivatore:

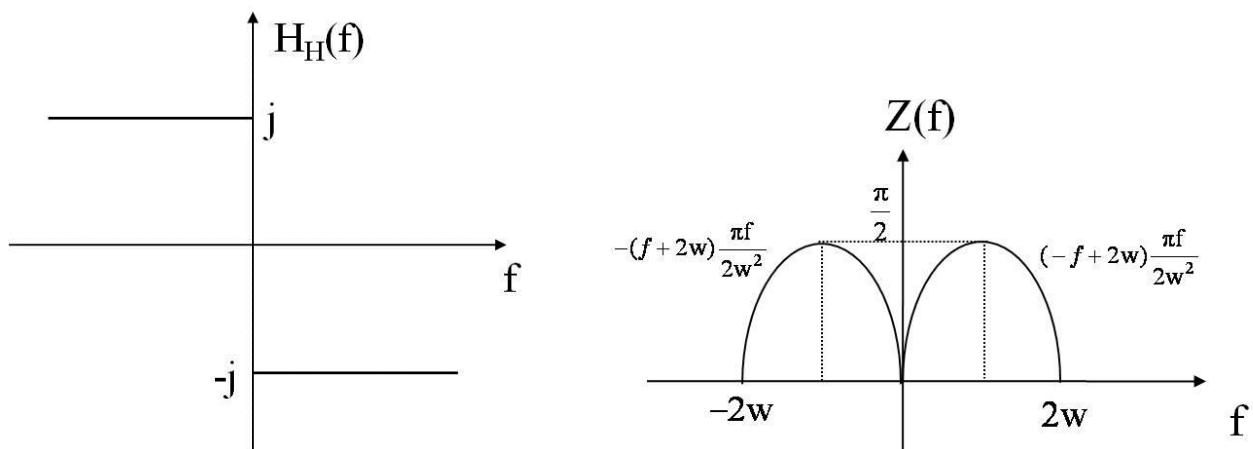
$$Y(f) = j \frac{\pi f}{w} \text{tri}_{2w}(f)$$





La trasformata di $z(t)$ si ottiene poi come uscita di un filtro di Hilbert avente $y(t)$ in ingresso, ovvero

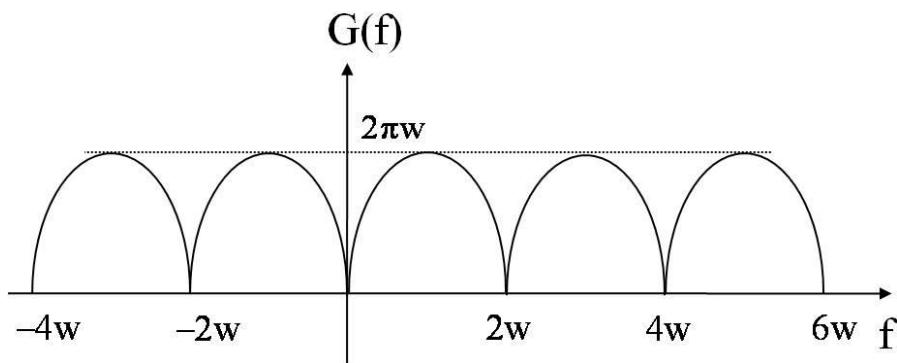
$$Z(f) = \begin{cases} \frac{\pi f}{2w^2}(-f+2w), & f>0 \\ -\frac{\pi f}{2w^2}(f+2w), & f<0 \end{cases}$$



Il segnale $z(t)$ viene successivamente moltiplicato per un treno di impulsi, che ne seleziona i valori presi a passo ($1/4w$). La trasformata di Fourier del segnale risultante $g(t)$ è data da:

$$\begin{aligned} G(f) &= \text{TF}\{g(t)\} = \text{TF} \left\{ z(t) \cdot \sum_k \mu_0 \left(t - \frac{k}{4w} \right) \right\} = \\ &= Z(f) * \left[4w \sum_k \mu_0 \left(f - k \frac{1}{4w} \right) \right] = 4w \sum_k Z(f - k \frac{1}{4w}) \end{aligned}$$

ovvero:





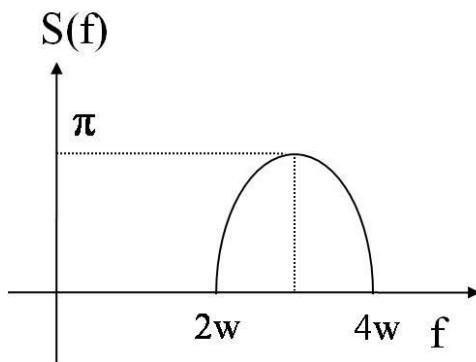
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Il filtro attraverso cui transita $g(t)$ ha poi risposta in frequenza

$$\text{TF} \left\{ \text{Ca} [2\pi w t] e^{j 6w \pi t} \right\} = \frac{1}{2w} \text{rect}_{2w}(f - 3w)$$

da cui si ottiene che il segnale in uscita $s(t)$ ha componenti in frequenza differenti da zero solo tra $2w$ e $4w$, ovvero:

$$S(f) = \frac{\pi(f - 2w)}{w^2} (-f + 4w)$$

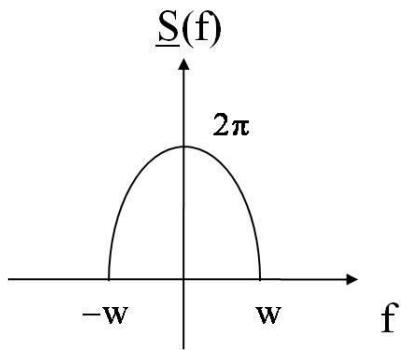


L'energia del segnale $s(t)$ si può calcolare come:

$$\begin{aligned} E_s &= \int_{-\infty}^{\infty} |S(f)|^2 = \int_{-2w}^{4w} \left| \frac{\pi(f - 2w)}{w^2} (-f + 4w) \right|^2 df = \int_{-w}^{w} \left| \frac{\pi(f + w)}{w^2} (-f + w) \right|^2 df = \\ &= \int_{-w}^{w} \left| \frac{\pi}{w^2} (f^2 - w^2) \right|^2 df = \frac{\pi^2}{w^4} \int_{-w}^{w} f^4 - 2f^2 w^2 + w^4 df = \\ &= \frac{\pi^2}{w^4} \left[\frac{1}{5} f^5 - \frac{2}{3} w^2 f^3 + w^4 f \right]_{-w}^{w} = \frac{16}{15} w \pi^2 \end{aligned}$$

Per il calcolo delle componenti analogiche in bassa frequenza di $s(t)$ rispetto a $f_0=3w$ si ha

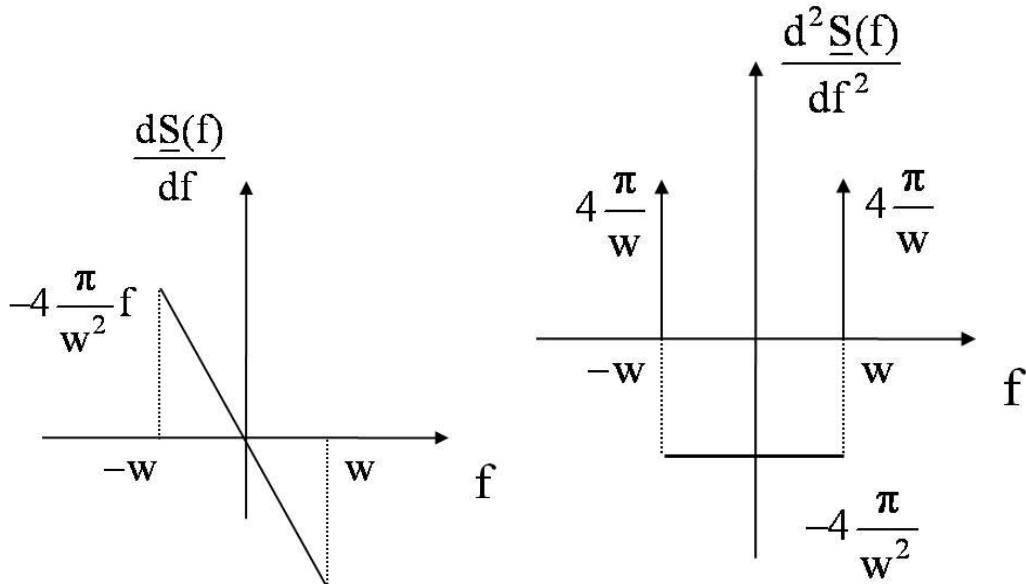
$$\underline{S}(f) = 2S^+(f + f_0) = -\frac{2\pi}{w^2} (f^2 - w^2) \text{rect}_{2w}(f)$$



Per calcolare le componenti in fase e in quadratura occorre antitrasformare $\underline{S}(f)$. A tal scopo, si possono considerare le derivate di primo e secondo ordine di $\underline{S}(f)$:

$$\frac{d\underline{S}(f)}{df} = \left(-\frac{4\pi}{w^2} f \right) \text{rect}_{2w}(f)$$

$$\frac{d^2\underline{S}(f)}{df^2} = \left(-\frac{4\pi}{w^2} \right) \text{rect}_{2w}(f) + \frac{4\pi}{w} \mu_0(f+w) + \frac{4\pi}{w} \mu_0(f-w)$$



da cui antitrasformando si ottiene:

$$\begin{aligned} \underline{s}(t) &= s_c(t) + j s_s(t) = \mathcal{TF}^{-1}\{\underline{S}(f)\} = \frac{1}{-j2\pi t} \cdot \frac{1}{-j2\pi t} \cdot \mathcal{TF}^{-1}\left\{\frac{d^2\underline{S}(f)}{df^2}\right\} = \\ &= \frac{1}{\pi w t^2} \left[\frac{8\pi}{w} \text{Ca}(2\pi w t) - 2 \cos(2\pi w t) \right] \end{aligned}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB



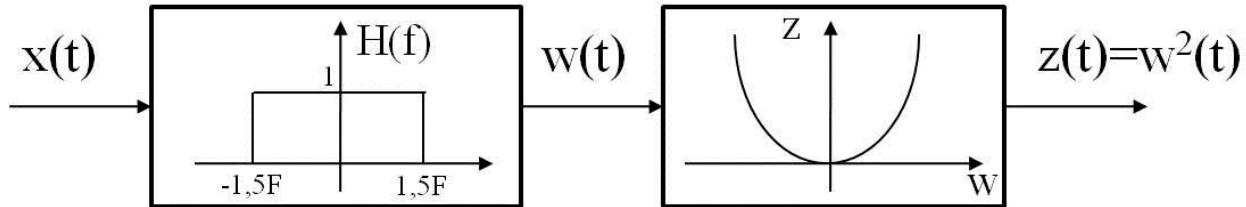
da cui

$$\begin{cases} s_c(t) = \frac{1}{\pi w t^2} \left[\frac{8\pi}{w} \text{Ca}(2\pi w t) - 2 \cos(2\pi w t) \right] \\ s_s(t) = 0 \end{cases}$$



ESERCIZIO 26

Sia $x(t) = \sum_{n=1}^N a_n \cos(2\pi n F t + \phi_n)$, con F noto, un membro di un processo aleatorio le cui ampiezze a_1, \dots, a_N sono note, e le fasi ϕ_1, \dots, ϕ_N sono determinazioni di N variabili aleatorie statisticamente indipendenti tra loro e a distribuzione uniforme tra 0 e 2π . Supponendo che $x(t)$ strasciti attraverso il sistema:



si calcoli la gerarchia di ordine 1 e lo spettro di densità di potenza del processo $Z(t)$

SVOLGIMENTO:

Le realizzazioni del processo aleatorio $X(t)$ sono costituite dalla somma di N differenti realizzazioni di processi armonici, ciascuno con ampiezza nota a_n e fase ϕ_n istanza di una variabile aleatoria uniformemente distribuita tra 0 e 2π . Poiché le fasi dei differenti processi sono tra di loro statisticamente indipendenti, tali saranno anche i processi armonici che costituiscono la sommatoria. Lo spettro di densità di potenza del processo $X(t)$ sarà pertanto dato dalla somma dei singoli spettri di densità di potenza di ogni componente armonica.

Ricordando che un processo armonico $a_n \cos(2\pi n F t + \phi_n)$ ha come funzione di autocorrelazione l'espressione $\frac{a_n}{2} \cos(2\pi n F t)$, che quindi il suo spettro di densità di potenza è costituito da due impulsi posizionati in $\pm nF$, e che lo spettro di densità di potenza di $w(t)$ è dato da $P_w(f) = P_x(f) |H(f)|^2$, si ottiene che solamente le componenti dello spettro di $X(t)$ a frequenza $\pm F$ sopravvivono al transito del filtro $H(f)$, e che pertanto il processo $w(t)$ risulterà essere un processo armonico con realizzazione $a_1 \cos(2\pi n F t + \phi_1)$, dove a_1 è un valore noto mentre ϕ_1 è una determinazione di una variabile aleatoria a distribuzione uniforme tra 0 e 2π .

Per ciò che riguarda il processo $Z(t)$, il suo spettro di densità di potenza si può ottenere come trasformata della funzione di autocorrelazione $p_{zz}(\tau)$, che essendo il processo ergodico è pari al momento misto di ordine (1,1) del processo. Si ha pertanto

$$\begin{aligned}
 p_{zz}(\tau) &= m_z^{(1,1)}(\tau) = z_1 z_2^{Z_1 Z_2; \tau} = w_1^2 w_2^2^{W_1 W_2; \tau} = \overline{w_1^2(t) w_1^2(t+\tau)}^t = \\
 &= a_1^2 \cos^2(2\pi F t + f_1) a_1^2 \cos^2(2\pi F(t+\tau) + f_1) = \\
 &= \int_{-p}^p \frac{a_1^4}{2p} \cos^2(2\pi F t + f_1) \cos^2(2\pi F(t+\tau) + f_1) df_1 = \\
 &= \frac{a_1^4}{2p} \int_{-p}^p \frac{1 + \cos(2\pi 2Ft + 2f_1)}{2} \frac{1 + \cos(2\pi 2F(t+\tau) + 2f_1)}{2} df_1 =
 \end{aligned}$$



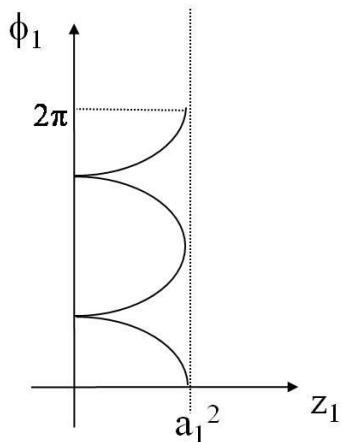
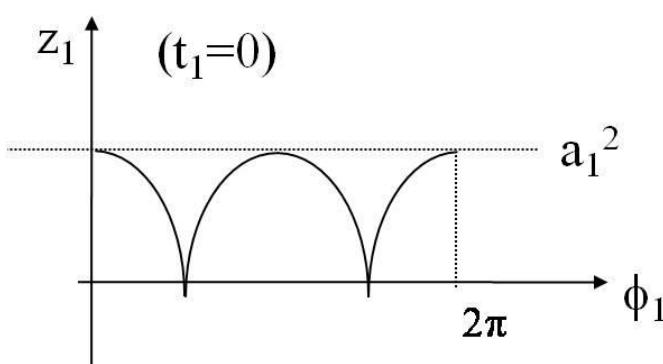
$$\begin{aligned}
 &= \frac{a_1^4}{8p} \int_{-p}^p [1 + \cos(2\pi F t + 2f_1) + \cos(2\pi F(t+\tau) + 2f_1) + \\
 &\quad + \cos(2\pi F t + 2f_1) + \cos(2\pi F(t+\tau) + 2f_1)] df_1 = \\
 &= \frac{a_1^4}{8p} \int_{-p}^p df_1 + \frac{a_1^4}{8p} \int_{-p}^p \cos(2\pi F t + 2f_1) df_1 + \frac{a_1^4}{8p} \int_{-p}^p \cos(2\pi F(t+\tau) + 2f_1) df_1 + \\
 &\quad + \frac{a_1^4}{8p} \int_{-p}^p \frac{1}{2} [\cos(2\pi F(2t+\tau) + 4f_1) + \cos(2\pi F\tau)] df_1 = \\
 &= \frac{a_1^4}{8p} \left\{ 2\pi + 0 + 0 + 0 + \frac{1}{2} \int_{-p}^p \cos(2\pi F\tau) df_1 \right\} = \frac{a_1^4}{4} + \frac{a_1^4}{8} \cos(2\pi F\tau)
 \end{aligned}$$

Per quel che riguarda il calcolo della gerarchia di ordine 1 del processo $Z(t)$, si ha che

$$z(t) = w^2(t) = a_1^2 \cos^2(2\pi F t + f_1), \text{ dove } p_{f_1}(f_1) = \frac{1}{2\pi} \text{rect}_{2\pi}(f_1 - \pi)$$

Estraendo una variabile z_1 da $z(t)$ selezionando l'istante di tempo t_1 si ottiene

$$z_1 = z(t_1) = w^2(t_1) = a_1^2 \cos^2(2\pi F t_1 + f_1) \quad \text{da cui} \quad \cos(2\pi F t_1 + f_1) = \pm \frac{\sqrt{z_1}}{|a_1|} \quad \text{e} \quad f_1 = -2\pi F t_1 \pm \arccos\left(\pm \frac{\sqrt{z_1}}{|a_1|}\right)$$



In ciascuno dei 4 tratti in cui viene espressa la ϕ_1 in funzione della variabile z_1 si ottiene

$$\left| \frac{d\phi_1}{dz_1} \right| = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{z_1}{a_1^2}}} \frac{1}{|a_1|} \frac{1}{2\sqrt{z_1}} = \frac{1}{2\sqrt{z_1(a_1^2 - z_1)}}$$

da cui

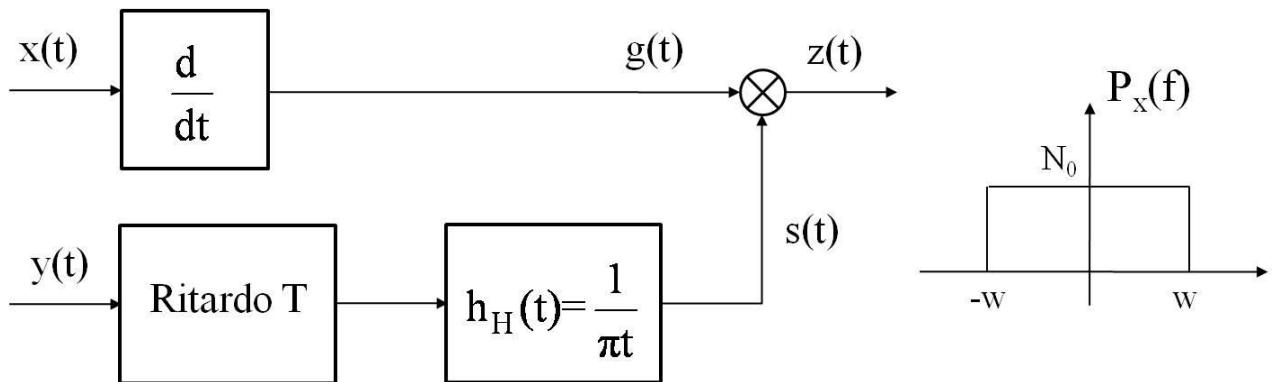


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$p_z(z) = \frac{1}{2\sqrt{z(a_1^2 - z)}} \left[\frac{1}{2\pi} + \frac{1}{2\pi} + \frac{1}{2\pi} + \frac{1}{2\pi} \right] = \frac{1}{\pi\sqrt{z(a_1^2 - z)}}, \quad 0 < z < a_1^2$$

ESERCIZIO 27

Sia $X(t)$ un processo Gaussiano, stazionario ed ergodico con spettro di densità di potenza $P_x(f)$. Sia poi $Y(t)$ un processo armonico di ampiezza A e frequenza f_0 , indipendente da $X(t)$. Si calcoli il momento misto di ordine (1,1) del processo $Z(t)$ ottenuto come da figura



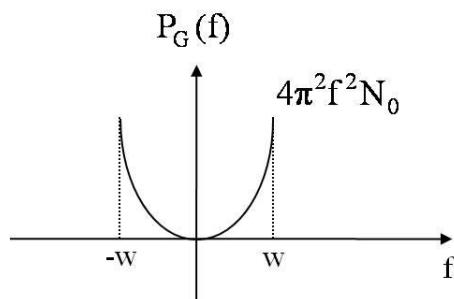
SVOLGIMENTO:

Si ottiene:

$$m_z^{(1,1)}(\tau) = Z_1 Z_2^{Z_1, Z_2; \tau} = g_1 s_1 g_2 s_2^{G_1, G_2, S_1, S_2; \tau} = g_1 g_2^{G_1, G_2; \tau} s_1 s_2^{S_1, S_2; \tau} = p_{gg}(\tau) p_{ss}(\tau)$$

essendo i processi $X(t)$ e $Y(t)$, e quindi anche $G(t)$ e $S(t)$, tra di loro indipendenti.
Per quel che riguarda il processo $G(t)$ si ha:

$$P_G(f) = X(f) |j2\pi f|^2 = 4\pi^2 f^2 X(f)$$



mentre $P_S(f) = P_Y(f) |e^{j2\pi f T}|^2 |H_H(f)|^2 = P_Y(f) = \frac{A^2}{4} [\mu_0(f - f_0) + \mu_0(f + f_0)]$ essendo $H_H(f)$ il filtro di Hilbert, e non venendo alterato dal ritardo T lo spettro del segnale $y(t)$. Si ottiene perciò:



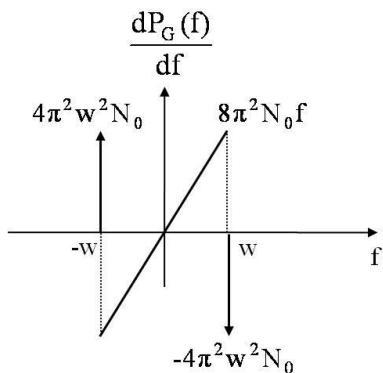
Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$m_z^{(1,1)}(\tau) = p_{gg}(\tau)p_{ss}(\tau) = \mathcal{F}^{-1}\{P_G(f) \cdot P_Y(f)\} = \frac{A^2}{4} \cdot \left[\mathcal{F}^{-1}\{P_G(f)\} * \{\mu_0(f-f_0) + \mu_0(f+f_0)\} \right] = \\ = \frac{A^2}{4} \cdot \left[p_{gg}(t) * [\mu_0(f-f_0) + \mu_0(f+f_0)] \right]$$

Rimane pertanto da calcolare l'antitrasformata dello spettro di $G(t)$, per poi moltiplicarla per $A^2/4$ e trasstrarla in $\pm f_0$. per il calcolo di $p_{gg}(t)$ si possono sfruttare le proprietà della trasformata della derivata di un segnale, e calcolare le derivate del primo e del secondo ordine di $P_G(F)$.

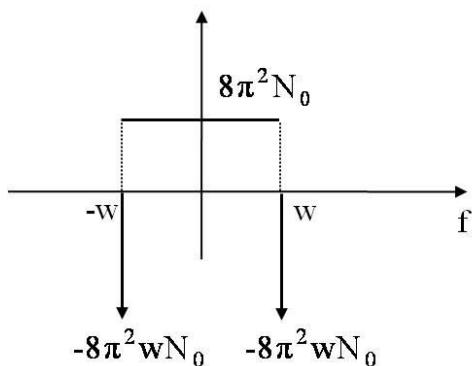
Si ottiene perciò

$$\frac{d P_G(f)}{df} = -4\pi^2 w^2 N_0 [\mu_0(f-w) - \mu_0(f+w)] + 8\pi^2 N_0 f \cdot \text{rect}_{2w}(f)$$



Derivando ulteriormente lo spettro di $G(t)$, escludendo gli impulsi in $\pm w$, si ottiene:

$$\frac{d [8\pi^2 N_0 f \cdot \text{rect}_{2w}(f)]}{df} = -8\pi^2 N_0 w [\mu_0(f-w) + \mu_0(f+w)] + 8\pi^2 N_0 \cdot \text{rect}_{2w}(f)$$



da cui pertanto

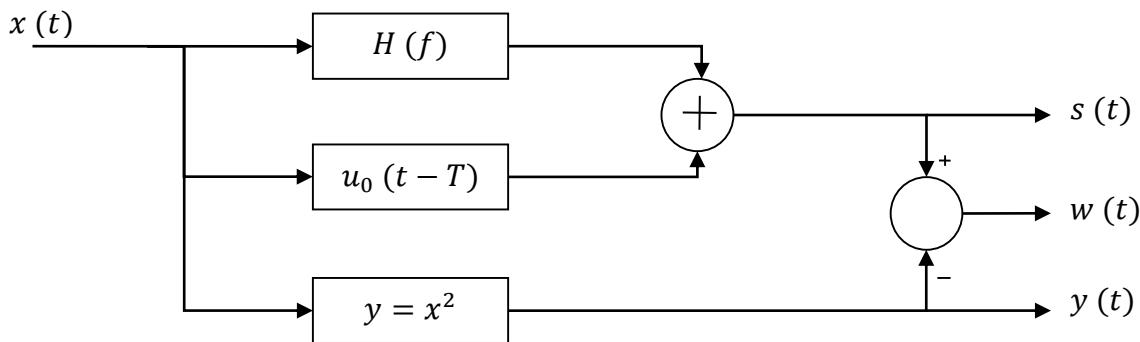


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\begin{aligned} p_{gg}(t) &= \frac{1}{-j2\pi t} \left[-8j\pi^2 w^2 N_0 [-\sin(2\pi wt)] \right] + \\ &+ \frac{1}{-j2\pi t} \cdot \frac{1}{-j2\pi t} \cdot \left[-16\pi^2 N_0 w \cdot \cos(2\pi wt) + 8\pi^2 N_0 \cdot 2w \cdot \text{Ca}(2\pi wt) \right] = \\ &= -8\pi^2 w^3 N_0 \text{Ca}(2\pi wt) + \frac{4wN_0}{t^2} [\cos(2\pi wt) - \text{Ca}(2\pi wt)] \end{aligned}$$



ESERCIZIO 28



Sia $x(t)$ una realizzazione di un processo gaussiano, stazionario ergodico a media nulla con spettro di densità di potenza

$$P_x(f) = N_0 \text{rect}_{\frac{1}{T}}(f) \quad \text{e sia} \quad H(f) = 1 - K e^{-j2\pi f T}$$

Si calcoli:

- 1) L'autocorrelazione $p_{ss}(\tau)$
- 2) Valore atteso m_w
- 3) Gerarchia di ordine 1 del processo $w(t)$
- 4) Lo spettro $P_y(f)$
- 5) Intercorrelazione tra $s(t)$ e $y(t)$ per $\tau = 0$, con $K=1$

SVOLGIMENTO

1)

$$\begin{aligned} s(t) &= x(t) * h(t) + x(t-T), \quad \text{dove} \quad h(t) = u_o(t) - K u_o(t-T) \quad \text{da cui} \\ s(t) &= x(t) + x(t-T)[1-K], \quad \text{da cui} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} p_{ss}(\tau) &= \overline{\{x(t) + x(t-T)[1-K]\}\{x(t+\tau) + (1-K)x(t+\tau-T)\}}^t = \\ &= \overline{x(t)x(t+\tau)}^t + (1-K)\overline{x(t)x(t+\tau-T)}^t + (1-K)\overline{x(t-T)x(t+\tau)}^t + \\ &\quad + (1-K)^2\overline{x(t-T)x(t+\tau-T)}^t = \\ &= p_{xx}(\tau) + (1-K)p_{xx}(\tau-T) + (1-K)p_{xx}(\tau+T) + (1-K)^2p_{xx}(\tau) \end{aligned}$$

Dove

$$p_{xx}(\tau) = \frac{N_0}{T} Ca\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) \quad \text{da cui}$$

$$p_{ss}(\tau) = (2 + K^2 - 2K)p_{xx}(\tau) + (1-K)[p_{xx}(\tau-T) + p_{xx}(\tau+T)]$$

2)

$$w(t) = s(t) - x^2(t) = x(t) + x(t-T)[1-K] - x^2(t)$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$m_w = \overline{w(t)}^t = m_x + m_x(1-k) - \overline{x^2(t)}^t = m_x(2-k) - m_x^{(2)} = -\sigma_x^2 = -p_{xx}(0) = -\frac{N_0}{T}$$

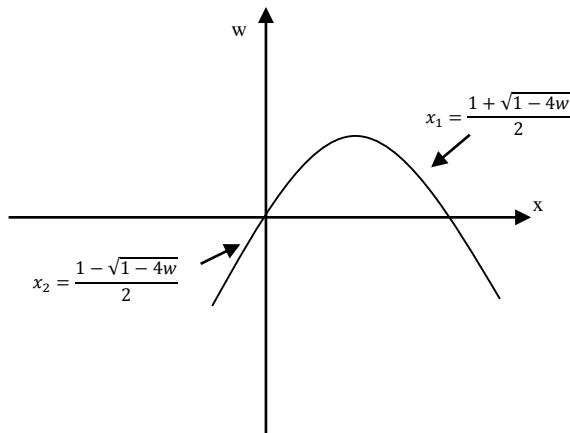
\uparrow \uparrow
 $m_x = 0$

3) $k = 1$

$$w(t) = x(t) - x^2(t), \quad x(t) \rightarrow p_x = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_x} e^{-\frac{(x-m_x)^2}{2\sigma_x^2}}$$

$$W = x - x^2$$

$$\nu = \left(-\frac{b}{2a} = \frac{1}{2}; \frac{1}{4}\right)$$



$$p_w(w) = p_x(x_1(w)) \left| \frac{dx_1}{dw} \right| + p_x(x_2(w)) \left| \frac{dx_2}{dw} \right| =$$

$$= \frac{1}{\sqrt{1-4w}} \{ p_x \left[\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\sqrt{1-4w} \right] + p_x \left[\frac{1}{2} - \frac{1}{2}\sqrt{1-4w} \right] \}$$

4)

$$y(t) = x^2(t), \quad p_{yy}(\tau) = \overline{y(t)y(t+\tau)}^t = \overline{x^2(t)x^2(t+\tau)}^t = \widetilde{x_1^2 x_2^2}^{x_1 x_2 \tau}$$

Ricordando che

$$E\{(x_1 - m_{x_1})(x_2 - m_{x_2})(x_3 - m_{x_3})(x_4 - m_{x_4})\} = \sigma_{x_1 x_2} \sigma_{x_3 x_4} + \sigma_{x_1 x_3} \sigma_{x_2 x_4} + \sigma_{x_1 x_4} \sigma_{x_2 x_3}$$

da cui, per $m_{x_2} = 0$

$$E\{x_1^2 x_2^2\} = \sigma_{x_1 x_2}^2 + \sigma_{x_1}^2 \sigma_{x_2}^2 + \sigma_{x_1 x_2}^2 = 2\sigma_{x_1 x_2}^2 + \sigma_{x_1}^2 \sigma_{x_2}^2$$

Dove $\sigma_{x_1}^2 = \sigma_{x_2}^2 = K_x(0) = p_{xx}(0) = F^{-1}\{P_x(f)\}|_{t=0} = \frac{N_0}{T} \text{Ca}\left(\frac{\pi}{T}t\right)|_{t=0} = \frac{N_0}{T}$

\uparrow
 $m_x = 0$

Mentre

$$\sigma_{x_1 x_2}^2 = [E\{(x_1 - m_{x_1})(x_2 - m_{x_2})\}]^2 = p_{xx}^2(\tau) = \frac{N_0^2}{T^2} Ca^2\left(\frac{\pi}{T}\tau\right)$$

da cui

$$p_{yy}(\tau) = 2 \frac{N_0^2}{T^2} Ca^2\left(\frac{\pi}{T}\tau\right) + \frac{N_0^2}{T^2}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

5)

$$e_{sy}(\tau = 0) = ?$$

$$e_{sy}(\tau) = s(t) \odot y(t) = [x(t)] \odot x^2(t) = \overline{x(t)x^2(t+\tau)}^t = \widetilde{x_1x_2^2}^{x_1x_2\tau}$$

\uparrow
 $k = 1$

Ma essendo che

$$E_x\{(x_1 - m_{x_1})(x_2 - m_{x_2})(x_3 - m_{x_3})\} \underset{\substack{\uparrow \\ \text{v.a congiuntamente gaussiana}}}{=} 0$$

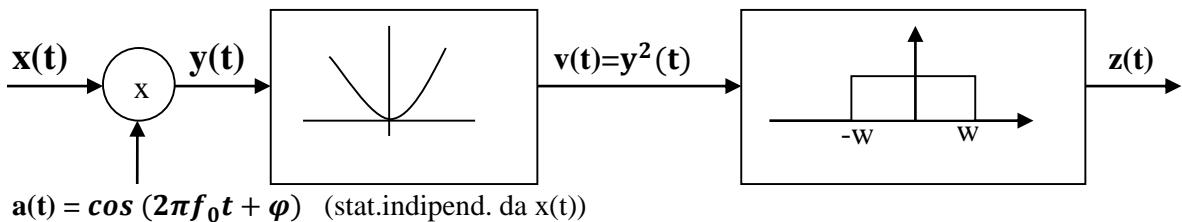
Se si pone

$$x_2 = x_3 \rightarrow E_x\{(x_1 - m_{x_1})(x_2 - m_{x_2})^2\} = E\{x_1x_2^2\} = 0$$

\uparrow
 $m_{x_i} = 0$

Da cui $e_{sy}(\tau) = 0$

ESERCIZIO 29



Sia $x(t)$ una realizzazione di un processo gaussiano, stazionario ergodico a media nulla con spettro di densità di potenza $P_{xx}(f) = N_0 \text{rect}_{2w}(f)$, $f_0 > 4w$, e sia φ determinazione di una v.a. Φ uniformemente distribuita tra 0 e 2π .

Calcolare gli spettri di densità di potenza dei processi $Y(t)$, $V(t)$, $Z(t)$

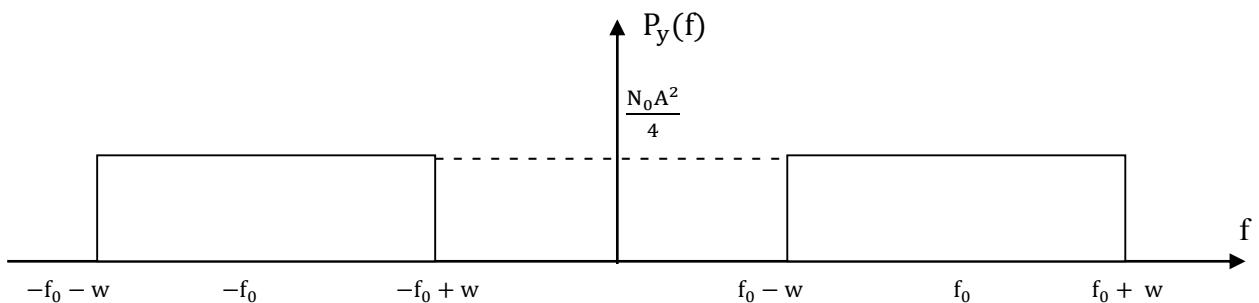
SVOLGIMENTO

$$y(t) = x(t)\cos(2\pi f_0 t + \varphi) = x(t)a(t)$$

$$\begin{aligned} P_y(f) &= F\{p_{yy}(\tau)\} = F\{m_y^{(1,1)}(\tau)\} = F\{\widetilde{y_1 y_2}^{y_1 y_2 \tau}\} = F\{\widetilde{x_1 a_1 x_2 a_2}^{x_1 x_2 a_1 a_2 \tau}\} = \\ &= F\{p_{xx}(\tau)p_{aa}(\tau)\} = F\{p_{xx}(\tau)\} * F\{p_{aa}(\tau)\} = P_x(f) * F\{p_{aa}(\tau)\} \end{aligned}$$

Con

$$F\{p_{aa}(\tau)\} = F\left\{\frac{A^2}{2}\cos(2\pi f_0 \tau)\right\} = \frac{A^2}{4}u_0(f - f_0) + \frac{A^2}{4}u_0(f + f_0)$$



$$\begin{aligned} P_v(f) &= F\{p_{vv}(\tau)\} = F\{m_v^{(1,1)}(\tau)\} = F\{\widetilde{v_1 v_2}^{v_1 v_2 \tau}\} = F\{\widetilde{y_1^2 y_2^2}^{y_1 y_2 \tau}\} = F\{\widetilde{x_1^2 a_1^2 x_2^2 a_2^2}^{x_1 x_2 a_1 a_2 \tau}\} = \\ &= F\{\widetilde{x_1^2 x_2^2}^{x_1 x_2 \tau} \cdot \widetilde{a_1^2 a_2^2}^{a_1 a_2 \tau}\} = F\{\widetilde{x_1^2 x_2^2}^{x_1 x_2 \tau}\} * F\{\widetilde{a_1^2 a_2^2}^{a_1 a_2 \tau}\} \end{aligned}$$

Per i processi gaussiani si ha che

$$\begin{aligned} \mu_x^{(1,1,1,1)} &= E_x\{(x_1 - m_{x_1})(x_2 - m_{x_2})(x_3 - m_{x_3})(x_4 - m_{x_4})\} = \\ &= \sigma_{x_1 x_2} \sigma_{x_3 x_4} + \sigma_{x_1 x_3} \sigma_{x_2 x_4} + \sigma_{x_1 x_4} \sigma_{x_2 x_3} \end{aligned}$$

$$\text{Ponendo } x_3 = x_1 \text{ e } x_4 = x_2 \rightarrow E_x\{x_1^2 x_2^2\} = \sigma_{x_1 x_2}^2 + \sigma_{x_1}^2 \sigma_{x_2}^2 + \sigma_{x_1 x_2}^2 = 2\sigma_{x_1 x_2}^2 + \sigma_{x_1}^2 \sigma_{x_2}^2$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Essendo il processo stazionario si ha anche che $\sigma_{x_1} = \sigma_{x_2}$ da cui

$$\widetilde{x_1 x_2}^{x_1 x_2 \tau} = 2\sigma_{x_1 x_2}^2 + \sigma_{x_1}^4 = 2\sigma_{x_1 x_2}^2 + (\sigma_{x_1}^2)^2$$

Essendo $m_x = 0$ (dallo spettro) si ottiene

$$\begin{cases} \sigma_{x_1}^2 = m_{x_1}^{(2)} - m_x^2 = m_{x_1}^{(2)} = \overline{x^2(t)}^t = P_x \\ \sigma_{x_1 x_2} = m_x^{(1,1)}(\tau) \end{cases}$$

Da cui

$$E_x\{x_1^2 x_2^2\} = 2[m_x^{(1,1)}(\tau)]^2 + P_x^2 = 2 p_{xx}^2(\tau) + P_x^2$$

↑
 $m_x = 0$ ed ergodicità ($\sigma_{x_1}^2 = P_x$)

$$\begin{aligned} F\{\widetilde{x_1^2 x_2^2}\} &= 2 F\{p_{xx}(\tau)\} * F\{p_{xx}(\tau)\} + P_x^2 u_0(t) = 2 N_0^2 rect_{2w}(f) * rect_{2w}(f) + P_x^2 u_0(t) = \\ &= 4N_0^2 w tri_{2w}(f) + P_x^2 u_0(t) \quad P_x = 2wN_0 \end{aligned}$$

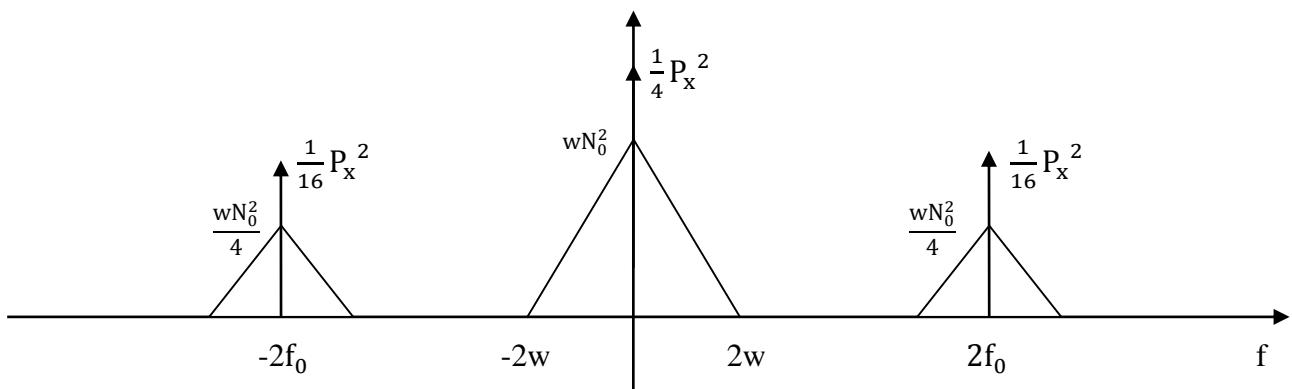
Si ha poi

$$\begin{aligned} \widetilde{a_1^2 a_2^2}^{a_1 a_2 \tau} &= \cos^2(2\pi f_0 t + \varphi) \cos^2[2\pi f_0(t + \tau) + \varphi] \Phi = \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \cos^2(2\pi f_0 t + \varphi) \cos^2[2\pi f_0(t + \tau) + \varphi] d\varphi = \\ &= \frac{1}{8\pi} \int_0^{2\pi} [1 + \cos(4\pi f_0 t + 2\varphi)][1 + \cos(4\pi f_0(t + \tau) + 2\varphi)] d\varphi = \\ &= \frac{1}{8\pi} \int_0^{2\pi} [1 + \cos(4\pi f_0 t + 2\varphi) + \cos(4\pi f_0(t + \tau) + 2\varphi)] + \\ &\quad \underline{\cos[4\pi f_0(2t + \tau) + 4\varphi] + \cos(4\pi f_0 \tau)} d\varphi = \\ &= \frac{1}{4} + \frac{1}{8} \cos(4\pi f_0 \tau) \end{aligned}$$

Da cui

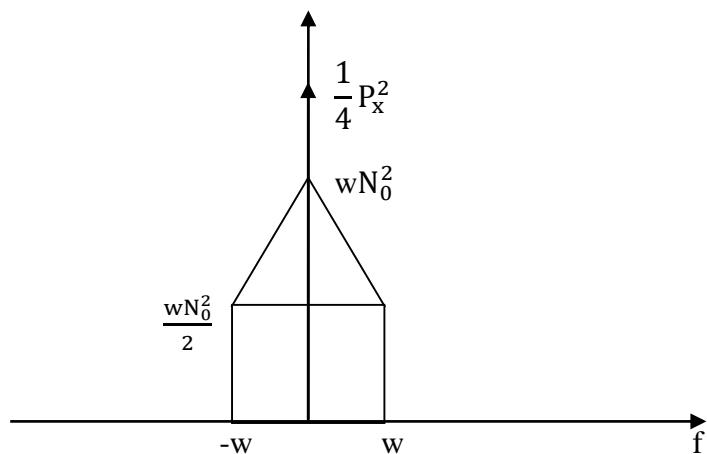
$$F\{\widetilde{a_1^2 a_2^2}^{a_1 a_2 \tau}\} = \frac{1}{4} u_0(f) + \frac{1}{16} u_0(f - 2f_0) + \frac{1}{16} u_0(f + 2f_0)$$

$$P_v(f) = [4wN_0^2 tri_{2w}(f) + P_x^2 u_0(f)] * [\frac{1}{4} u_0(f) + \frac{1}{16} u_0(f - 2f_0) + \frac{1}{16} u_0(f + 2f_0)]$$



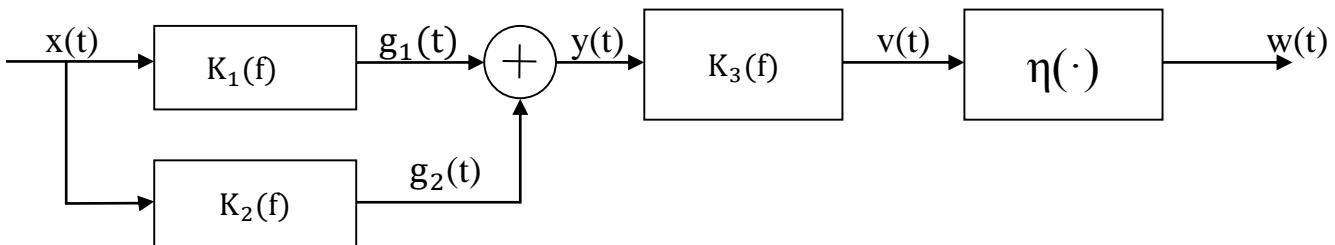


Essendo poi $P_z(f) = P_v(f)|H(f)|^2$ si ottiene





ESERCIZIO 30



Sia $x(t)$ una realizzazione di un processo gaussiano, stazionario ergodico a media nulla con spettro di densità di potenza

$$P_{xx} \begin{cases} 2N_0 (2 - |f|T); & -\frac{2}{T} < f < \frac{2}{T} \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

$$K_1(f) = \text{rect}_{\frac{T}{2}}(f); \quad K_2(f) = \text{rect}_{\frac{T}{2}}(f); \quad K_3(f) = J \text{sign}(f) e^{j2\pi f(T^3+T)}$$

$$\eta[v(t)] \begin{cases} 4; & v(t) \leq -2 \\ v^2(t); & -2 \leq v(t) \leq 2 \\ 4; & v(t) \geq 2 \end{cases}$$

Si calcolino le gerarchie di primo ordine di $w(t)$: $p_w(w) = ?$

SVOLGIMENTO

$$v(t) \text{ è gaussiano con } p_v(v) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{(v-m_v)^2}{2\sigma_v^2}}$$

Poiché $m_x = 0$, allora anche $m_v = 0$. Per σ_v^2 si ha

$$\begin{aligned} \sigma_v^2 &= K_v(0) \underset{\substack{\uparrow \\ m_v = 0}}{=} p_{vv}(0) = [p_{yy}(t) * e_{k_3 k_3}(t)]|_{t=0} = \int_{-\infty}^{\infty} F\{p_{yy}(t) * e_{k_3 k_3}(t)\} df = \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} F\{p_{yy}(t)\}|(-1)|df = \int_{-\infty}^{\infty} P_y(f) df = p_{yy}(0) = \sigma_y^2 \end{aligned}$$

\uparrow
 $F\{e_{kk}\} = |H(f)|^2$

$$y(t) = x(t) * k_1(t) + x(t) * k_2(t) = g_1(t) + g_2(t)$$

$$\begin{aligned} p_{yy}(\tau) &= \overline{y(t)y(t+\tau)}^t = \overline{[g_1(t) + g_2(t)][g_1(t+\tau) + g_2(t+\tau)]}^t = \\ &= \overline{g_1(t)g_1(t+\tau)}^t + \overline{g_2(t)g_2(t+\tau)}^t + \overline{g_1(t)g_2(t+\tau)}^t + \overline{g_2(t)g_1(t+\tau)}^t = \\ &= p_{g_1 g_1}(\tau) + p_{g_2 g_2}(\tau) + p_{g_1 g_2}(\tau) + p_{g_2 g_1}(-\tau) \end{aligned}$$

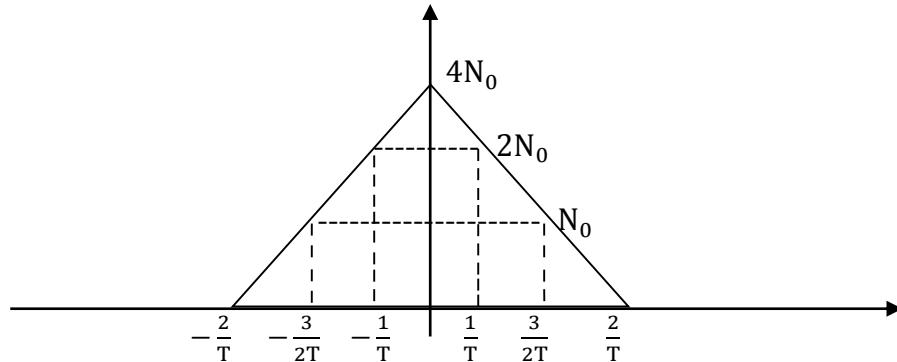
$$p_{g_1 g_1}(\tau) = p_{xx}(\tau) * e_{k_1 k_1}(\tau); \quad p_{g_2 g_2}(\tau) = p_{xx}(\tau) * e_{k_2 k_2}(\tau)$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$\begin{aligned} p_{g_1 g_2}(\tau) &= \overline{g_1(t) g_2(t + \tau)}^t = g_1(t) \odot g_2(t) = g_1^*(-t) * g_2(t) = g_1(-t) * g_2(t) = \\ &= [x(-t) * h_1(-t)] * [x(t) * h_2(t)] = x(-t) * x(t) * h_1(-t) * h_2(t) = \\ &= p_{xx}(\tau) * e_{h_1 h_2}(\tau) \end{aligned}$$

$$F\{p_{g_1 g_2}(\tau)\} = P_x(f) \cdot F\{e_{h_1 h_2}(\tau)\} = P_x(f) \cdot H_1(-f) \cdot H_2(f)$$



$$p_v(v) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{v^2}{2\sigma_v^2}} ; \quad \sigma_v^2 = \sigma_y^2 = p_{yy}(0) = p_{g_1 g_1}(0) + p_{g_2 g_2}(0) + 2p_{g_1 g_2}(0);$$

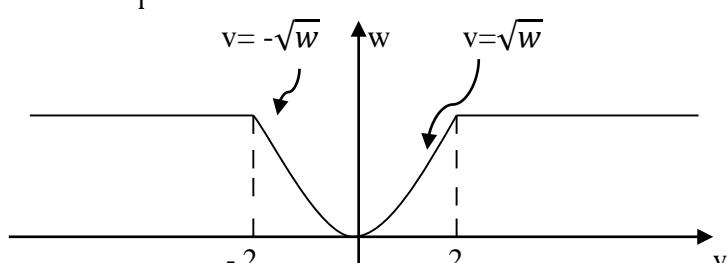
$$\begin{aligned} p_{g_1 g_1}(0) &= \int_{-\infty}^{\infty} F\{p_{g_1 g_1}(\tau)\} df = \int_{-\infty}^{\infty} F\{p_{xx}(\tau) * e_{h_1 h_1}(\tau)\} df = \int_{-\infty}^{\infty} F\{p_{xx}(\tau)\} F\{e_{h_1 h_1}(\tau)\} df = \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} P_x(f) \cdot |H_1(f)|^2 df = \frac{2}{T} 2N_0 + \frac{2}{T} 2N_0 \frac{1}{2} = \frac{6}{T} N_0 \end{aligned}$$

$$p_{g_2 g_2}(0) = \int_{-\infty}^{\infty} F\{p_{xx}(\tau) * e_{h_2 h_2}(\tau)\} df = \int_{-\infty}^{\infty} P_x(f) \cdot |H_2(f)|^2 df = \frac{3}{T} N_0 + \frac{3}{T} 3N_0 \frac{1}{2} = \frac{15}{2T} N_0$$

$$p_{g_1 g_2}(0) = \int_{-\infty}^{\infty} P_x(f) \cdot H_1(-f) H_2(f) df = \int_{-\frac{1}{T}}^{\frac{1}{T}} P_x(f) df = \frac{6}{T} N_0$$

$$\sigma_v^2 = \frac{51}{2T} N_0$$

Si ha poi

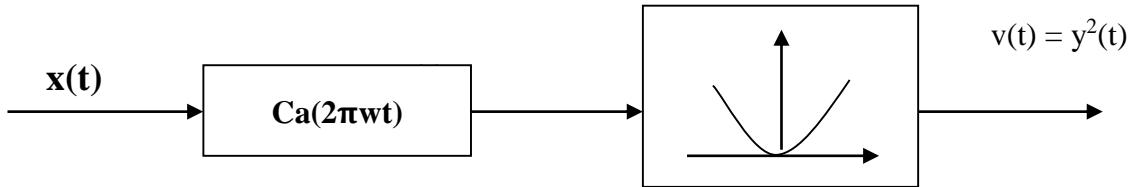


$$p_v(v) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{v^2}{2\sigma_v^2}}$$

$$p_w(w) = \begin{cases} 0; & w \leq 0 \quad \cup \quad w \geq 4 \\ \int_{-\infty}^{-2} p_v(v) dv + \int_2^{\infty} p_v(v) dv = 2erfc\left(\frac{\sqrt{2}}{\sigma_v}\right) \cdot u_0(w-4); & erfc(x) = \int_x^{\infty} \frac{2}{\sqrt{\pi}} e^{-t^2} dt; \quad w = 4 \\ \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} \cdot \left| -\frac{1}{2\sqrt{w}} \right| + \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}} \left| \frac{1}{2\sqrt{w}} \right| = \frac{1}{\sqrt{2\pi w}\sigma_v} e^{-\frac{w}{2\sigma_v^2}}; & 0 < w < 4 \end{cases}$$



ESERCIZIO 31



Sia $x(t)$ una realizzazione di un processo gaussiano, stazionario ergodico a media nulla e con covarianza $K_x(\tau) = \text{Ca}^2(2\pi w \tau)$; si calcoli

- a) $p_{yy}(\tau)$;
- b) La gerarchia di ordine 1 per $v(t)$

SVOLGIMENTO

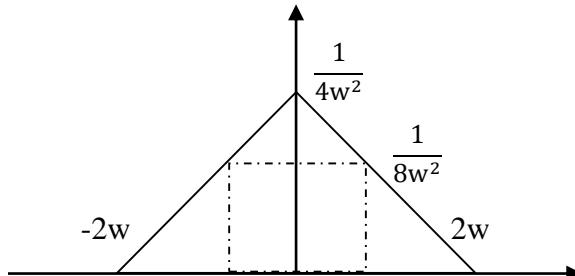
a) Si ha $p_{yy}(\tau) = p_{xx}(\tau) * e_{hh}(\tau) \rightarrow F\{p_{yy}(\tau)\} = P_y(f) = P_x(f)|H(f)|^2$

dove

$$m_x=0$$

$$p_{xx}(\tau) = K_x(\tau) + m_x \stackrel{\downarrow}{=} K_x(\tau) \rightarrow P_x(f) = F\{\text{Ca}(2\pi w \tau)\} = \frac{1}{4w^2} \text{rect}_{2w}(f) * \text{rect}_{2w} = \frac{1}{2w} \text{tri}_{2w}(f)$$

$$|H(f)| = \frac{1}{2w} \text{rect}_{2w}(f)$$



$$P_y(f) = \frac{1}{8w^2} [\text{rect}_{2w}(f) + \text{tri}_w(f)] \rightarrow p_{yy}(\tau) = \frac{1}{8w^2} [2w \text{Ca}(2\pi w \tau) + w \text{Ca}^2(\pi w \tau)]$$

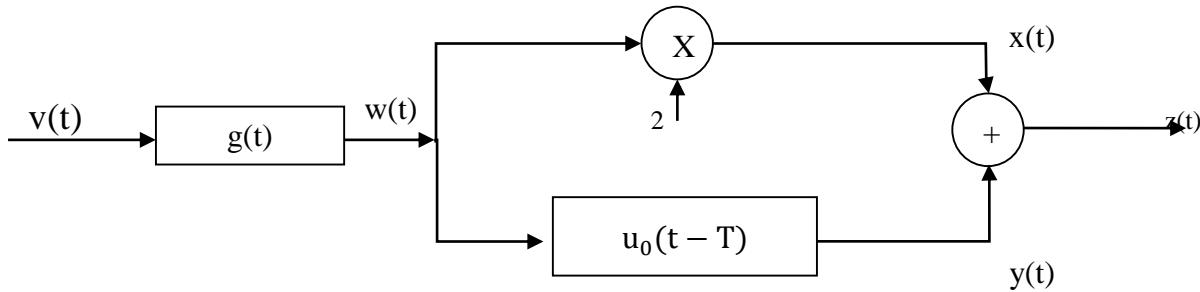
$$p_y(y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_y} e^{-\frac{y^2}{2\sigma_y^2}}; \quad \sigma_y^2 = K_y(0) = p_{yy}(0) = \frac{1}{8w^2} [2w + w] = \frac{3}{8w}$$

Da cui

$$p_v(v) \begin{cases} 0; & v \leq 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_y} e^{-\frac{v^2}{2\sigma_y^2}} \cdot \left| -\frac{1}{2\sqrt{v}} + \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_y} e^{-\frac{v}{2\sigma_y^2}} \right| = \frac{1}{\sqrt{2\pi v}\sigma_y} e^{-\frac{v}{2\sigma_y^2}}; & v > 0 \end{cases}$$



ESERCIZIO 32



Sia $v(t)$ una realizzazione di un processo gaussiano, stazionario ergodico a media nulla con spettro di densità di potenza bianco $P_v(f) = 2T$

$$g(t) = \frac{1}{2T} \text{rect}_{2T}(t);$$

Si calcoli la funzione di densità di probabilità della v.a "z" estratta dal processo $Z(t)$ per $t=0$.

Nota: essendo i processi in gioco stazionari ed ergodici, la statistica del primo ordine è la stessa per qualsiasi istante di tempo si consideri

SVOLGIMENTO

$$z(t) = y(t) + x(t) = w(t-T) + 2w(t) \rightarrow z_0 = w(0-T) + 2w(0) = w_1 + 2w_2$$

Il processo $W(t)$ è però ancora gaussiano, stazionario ed ergodico, come $V(t)$, da cui

$$p_{w_1} = p_{w_2} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_w} e^{-\frac{(w-m_w)^2}{2\sigma_w^2}} \quad \text{con } m_w = 0 \text{ essendo } m_v = 0, \text{ da cui}$$

$$m_z = m_{w_1} + 2m_{w_2} = 0; \quad \text{si ha perciò che anche } z \text{ è una v.a gaussiana con}$$

$$p_z(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_z} e^{-\frac{z^2}{2\sigma_z^2}} \quad \text{distanza temporale tra } w_1 \text{ e } w_2$$

$$\begin{aligned} \text{Rimane da calcolare } \sigma_z^2 &= \widetilde{z_0^2}^{z_0} = (\widetilde{w_1 + 2w_2})^2 \xrightarrow{w_1, w_2, T} = \widetilde{w_1^2}^{w_1} + 4\widetilde{w_2^2}^{w_2} + 4\widetilde{w_1 w_2}^{w_1 w_2} = \\ &= 5\sigma_w^2 + 4m_w^{(1,1)}(T) \end{aligned}$$

Dove

$$m_w^{(1,1)}(T) = p_{ww}(T) = p_{vv}(\tau) * e_{gg}(\tau)|_{\tau=T}$$

$$e_{gg}(\tau) = g(\tau) \odot g(\tau) = g^*(-\tau) * g(\tau) = \left(\frac{1}{2T}\right)^2 \cdot 2T \text{tri}_{2T}(\tau) = \frac{1}{2T} \text{tri}_{2T}(\tau)$$

$$p_{ww}(\tau) = [2Tu_0(\tau)] * \left[\frac{1}{2T} \text{tri}_{2T}(\tau)\right] = \text{tri}_{2T}(\tau) \rightarrow \begin{cases} \sigma_w^2 = p_{ww}(0) = 1 \\ w_w^{(1,1)}(T) = \frac{1}{2} \end{cases} \rightarrow \sigma_z^2 = 7$$

$$p_z(z) = \frac{1}{\sqrt{14\pi}} e^{-\frac{z^2}{14}}$$



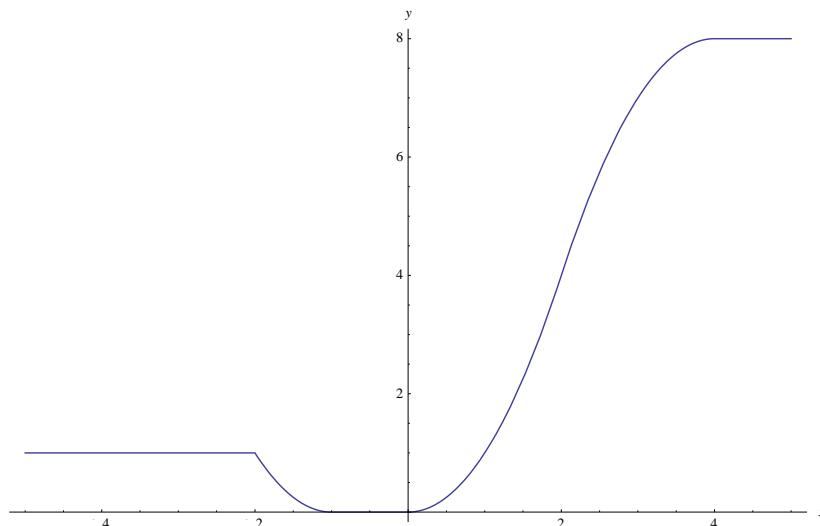
ESERCIZIO 33 [ESAME DEL 20/04/2007]

Sia X una variabile aleatoria con funzione di distribuzione di probabilità:

$$D_X(x) = \begin{cases} \frac{1}{2} e^{2x} & x < 0 \\ 1 - \frac{1}{2} e^{-4x} & x > 0 \end{cases}$$

Si calcoli la funzione di densità di probabilità della variabile aleatoria Y, ottenuta tramite la seguente trasformazione:

$$y = f(x) = \begin{cases} 1 & x < -2 \\ (x+1)^2 & x \in [-2, -1] \\ 0 & x \in [-1, 0] \\ x^2 & x \in [0, 2] \\ 8 - (x-4)^2 & x \in [2, 4] \\ 8 & x > 4 \end{cases}$$



SVOLGIMENTO

La funzione di densità di probabilità della variabile aleatoria X può essere calcolata a partire dalla funzione di distribuzione:

$$p_X(x) = \frac{dD_X(x)}{dx} = \begin{cases} e^{2x} \\ 2e^{-4x} \end{cases}$$

La variabile aleatoria Y è ottenuta da X tramite la trasformazione $y=f(x)$. Ricordando che

$$p_Y(y) = \sum_{i=1}^n p_X[g_i(y)] \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right|$$

avendo indicato con $g_i(y)$ le funzioni inverse dei diversi tratti della funzione $f(x)$. In particolare:

$$f_1(x) = (x+1)^2 \rightarrow g_1(y) = -1 - \sqrt{y} \rightarrow \frac{dg_1(y)}{dy} = -\frac{1}{2\sqrt{y}}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$f_2(x) = x^2 \rightarrow g_2(y) = \sqrt{y} \rightarrow \frac{dg_2(y)}{dy} = \frac{1}{2\sqrt{y}}$$

$$f_3(x) = 8 - (x-4)^2 \rightarrow g_3(y) = 4 - \sqrt{8-y} \rightarrow \frac{dg_3(y)}{dy} = \frac{1}{2\sqrt{8-y}}$$

La funzione di densità di probabilità della variabile aleatoria Y può essere, quindi, calcolata nel seguente modo:

- $y < 0 \rightarrow p_Y(y) = 0$

- $y = 0 \rightarrow p_Y(y) = \int_{-1}^0 e^{2x} dx \cdot u_0(y) = \frac{1}{2} [e^{2x}]_{-1}^0 \cdot u_0(y) = \left[\frac{1}{2} - \frac{1}{2e^2} \right] \cdot u_0(y)$

- $0 < y < 1 \rightarrow p_Y(y) = p_X[g_1(y)] \cdot \left| \frac{dg_1(y)}{dy} \right| + p_X[g_2(y)] \cdot \left| \frac{dg_2(y)}{dy} \right| = e^{2(-1-\sqrt{y})} \cdot \frac{1}{2\sqrt{y}} + 2e^{-4\sqrt{y}} \cdot \frac{1}{2\sqrt{y}} = \frac{1}{2\sqrt{y}} \cdot [e^{-2(1+\sqrt{y})} + 2e^{-4\sqrt{y}}]$

- $1 < y < 4 \rightarrow p_Y(y) = p_X[g_2(y)] \cdot \left| \frac{dg_2(y)}{dy} \right| = 2e^{-4\sqrt{y}} \cdot \frac{1}{2\sqrt{y}} = \frac{e^{-4\sqrt{y}}}{\sqrt{y}}$

- $4 < y < 8 \rightarrow p_Y(y) = p_X[g_3(y)] \cdot \left| \frac{dg_3(y)}{dy} \right| = 2e^{-4(4-\sqrt{8-y})} \cdot \frac{1}{2\sqrt{8-y}} = \frac{e^{-4(4-\sqrt{8-y})}}{\sqrt{8-y}} = \frac{1}{e^{16}} \cdot \frac{e^{4\sqrt{8-y}}}{\sqrt{8-y}}$

- $y = 8 \rightarrow p_Y(y) = \int_4^{+\infty} 2e^{-4x} dx \cdot u_0(y-8) = -\frac{1}{2} [e^{-4x}]_4^\infty \cdot u_0(y-8) = \frac{1}{2e^{16}} \cdot u_0(y-8)$

- $y > 8 \rightarrow p_Y(y) = 0$

In sintesi:



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$p_Y(y) = \begin{cases} 0 & y < 0 \\ \left[\frac{1}{2} - \frac{1}{2e^2} \right] \cdot u_0(y) & y = 0 \\ \frac{1}{2\sqrt{y}} \cdot \left[e^{-2(1+\sqrt{y})} + 2e^{-4\sqrt{y}} \right] & 0 < y < 1 \\ \frac{1}{2e^4} \cdot u_0(y-1) & y = 1 \\ \frac{e^{-4\sqrt{y}}}{\sqrt{y}} & 1 < y \leq 4 \\ \frac{1}{e^{16}} \cdot \frac{e^{4\sqrt{8-y}}}{\sqrt{8-y}} & 4 < y < 8 \\ \frac{1}{2e^{16}} \cdot u_0(y-8) & y = 8 \\ 0 & y > 8 \end{cases}$$

Verifica che la $p_Y(y)$ soddisfi la condizione di normalizzazione:

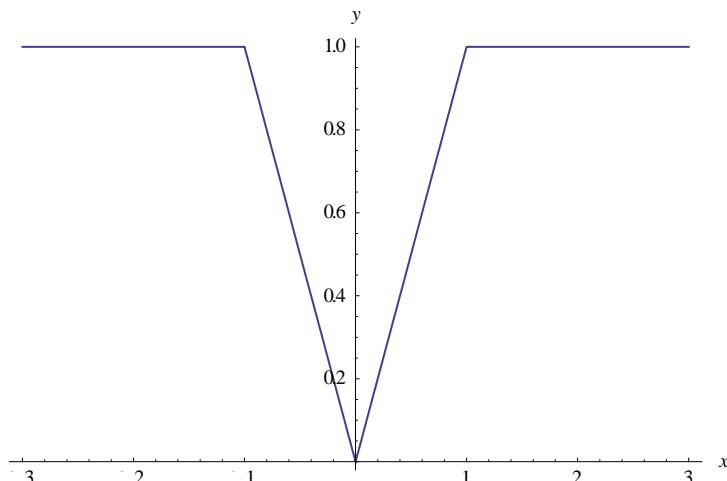
$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{+\infty} p_Y(y) dy &= \frac{1}{2} - \frac{1}{2e^2} + \int_0^1 \frac{1}{2\sqrt{y}} \cdot \left[e^{-2(1+\sqrt{y})} + 2e^{-4\sqrt{y}} \right] dy + \frac{1}{2e^4} + \int_1^4 \frac{e^{-4\sqrt{y}}}{\sqrt{y}} dy + \int_4^8 \frac{1}{e^{16}} \cdot \frac{e^{4\sqrt{8-y}}}{\sqrt{8-y}} dy + \frac{1}{2e^{16}} = \\ &= \frac{1}{2} - \frac{1}{2e^2} + \frac{1}{2e^2} \int_0^1 \frac{e^{-2\sqrt{y}}}{\sqrt{y}} dy + \int_0^1 \frac{e^{-4\sqrt{y}}}{\sqrt{y}} dy + \frac{1}{2e^4} + \int_1^4 \frac{e^{-4\sqrt{y}}}{\sqrt{y}} dy + \frac{1}{e^{16}} \cdot \int_4^8 \frac{e^{4\sqrt{8-y}}}{\sqrt{8-y}} dy + \frac{1}{2e^{16}} = \\ &= \frac{1}{2} - \frac{1}{2e^2} - \frac{1}{2e^2} \cdot \left[e^{-2\sqrt{y}} \right]_0^1 - \frac{1}{2} \cdot \left[e^{-4\sqrt{y}} \right]_0^1 + \frac{1}{2e^4} - \frac{1}{2} \cdot \left[e^{-4\sqrt{y}} \right]_1^4 - \frac{1}{2e^{16}} \cdot \left[e^{4\sqrt{8-y}} \right]_4^8 + \frac{1}{2e^{16}} = \\ &= \frac{1}{2} - \frac{1}{2e^2} - \frac{1-e^2}{2e^4} - \frac{1-e^4}{2e^4} + \frac{1}{2e^4} - \frac{1-e^4}{2e^8} - \frac{1-e^8}{2e^{16}} + \frac{1}{2e^{16}} = \\ &= \frac{1}{2} - \frac{1}{2e^2} - \frac{1}{2e^4} + \frac{1}{2e^2} - \frac{1}{2e^4} + \frac{1}{2} + \frac{1}{2e^4} - \frac{1}{2e^8} + \frac{1}{2e^4} - \frac{1}{2e^{16}} + \frac{1}{2e^8} + \frac{1}{2e^{16}} = 1 \end{aligned}$$



ESERCIZIO 34 [ESAME DEL 30/11/2004]

Sia X una variabile aleatoria gaussiana a valore atteso nullo ($m_x = 0$) e varianza $\sigma_x^2 = 4$.

a) Calcolare la f.d.p. della variabile aleatoria Y ottenuta mediante la trasformazione:



b) Si calcoli il valore atteso di Y

SVOLGIMENTO

a) Essendo X una variabile aleatoria gaussiana, la sua funzione di densità di probabilità avrà la seguente forma:

$$p_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_x^2}} e^{-\frac{(x-m_x)^2}{2\sigma_x^2}} = \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{8}}$$

La trasformazione che consente di ottenere la variabile aleatoria Y può essere formalizzata nel seguente modo:

$$y = f(x) = \begin{cases} 1 & x < -1 \\ -x & x \in [-1, 0] \\ x & x \in [0, 1] \\ 1 & x > 1 \end{cases}$$

Ricordando che

$$p_Y(y) = \sum_{i=1}^n p_X[g_i(y)] \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right|$$

avendo indicato con $g_i(y)$ le funzioni inverse dei diversi tratti della funzione $f(x)$. In particolare:

$$f_1(x) = -x \rightarrow g_1(y) = -y \rightarrow \frac{dg_1(y)}{dy} = -1$$

$$f_2(x) = x \rightarrow g_2(y) = y \rightarrow \frac{dg_2(y)}{dy} = 1$$

La funzione di densità di probabilità della variabile aleatoria Y può essere, quindi, calcolata nel seguente modo:



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

- $y < 0 \rightarrow p_Y(y) = 0$

- $y \in [0,1] \rightarrow$

$$p_Y(y) = p_X[g_1(y)] \cdot \left| \frac{dg_1(y)}{dy} \right| + p_X[g_2(y)] \cdot \left| \frac{dg_2(y)}{dy} \right| = \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{8}} + \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{8}} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{8}}$$

- $y=1 \rightarrow$

$$\begin{aligned} p_Y(y) &= \left[\int_{-\infty}^{-1} p_X(x) dx + \int_1^{+\infty} p_X(x) dx \right] \cdot u_0(y-1) = \left[\int_{-\infty}^{-1} \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{8}} dx + \int_1^{+\infty} \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{8}} dx \right] \cdot u_0(y-1) = \\ &= \left[\frac{1}{2} \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) + \frac{1}{2} \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) \right] \cdot u_0(y-1) = \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) \cdot u_0(y-1) \end{aligned}$$

Ricordando che $\operatorname{erfc}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_x^{+\infty} e^{-t^2} dt$

- $y > 1 \rightarrow p_Y(y) = 0$

In sintesi:

$$p_Y(y) = \begin{cases} 0 & y < 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{8}} & 0 < y < 1 \\ \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) \cdot u_0(y-1) & y = 1 \\ 0 & y > 1 \end{cases}$$

Verifica che la $p_Y(y)$ soddisfi la condizione di normalizzazione:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} p_Y(y) dy = \int_0^1 \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{8}} dy + \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) = \operatorname{erf}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) + \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) = 1$$

Ricordando che $\operatorname{erf}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} dt$

b) il valore atteso della variabile aleatoria Y può essere calcolato nel seguente modo:

$$\begin{aligned} m_Y &= \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot p_Y(y) dy = \int_0^1 y \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{8}} dy + \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) \cdot \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot u_0(y-1) dy = \\ &= \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) - \frac{4}{\sqrt{2\pi}} \int_0^1 -\frac{y}{4} \cdot e^{-\frac{y^2}{8}} dy = \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) - \frac{4}{\sqrt{2\pi}} \cdot \left[e^{-\frac{y^2}{8}} \right]_0^1 = \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2\sqrt{2}}\right) - \frac{4}{\sqrt{2\pi}} \cdot e^{-\frac{1}{8}} + \frac{4}{\sqrt{2\pi}} \end{aligned}$$

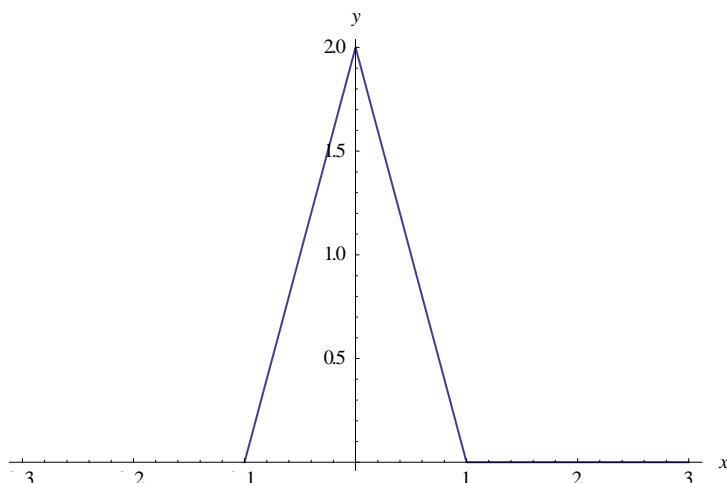


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

ESERCIZIO 35 [ESAME DEL 29/09/2007]

Sia X una variabile aleatoria gaussiana a valore atteso nullo e varianza $\sigma_x^2 = 2$.

- a) Calcolare la funzione di densità di probabilità della variabile aleatoria Y ottenuta mediante la trasformazione



- b) Si calcoli il valore atteso di Y.

SVOLGIMENTO

Essendo X una variabile aleatoria gaussiana, la sua funzione di densità di probabilità sarà pari a:

$$p_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_X^2}} e^{-\left(\frac{(x-m_X)^2}{2\sigma_X^2}\right)}$$

In particolare, poiché X è a valore atteso nullo ($m_X = 0$) e $\sigma_X^2 = 2$, la sua funzione di densità di probabilità risulterà pari a: $p_X(x) = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{x^2}{4}}$

- a) La variabile aleatoria Y è ottenuta da X tramite la trasformazione $y=f(x)$ con

$$y = f(x) = \begin{cases} 2x + 2 & -1 \leq x \leq 0 \\ -2x + 2 & 0 < x \leq 1 \end{cases}$$

$$\text{Ricordando che } p_Y(y) = \sum_{i=1}^n p_X[g_i(y)] \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right|$$

$$\text{Con } g(y) = \begin{cases} \frac{y-2}{2} = g_1(y) \\ \frac{2-y}{2} = g_2(y) \end{cases} \Rightarrow \frac{dg(y)}{dy} = \begin{cases} \frac{1}{2} = \frac{dg_1(y)}{dy} \\ -\frac{1}{2} = \frac{dg_2(y)}{dy} \end{cases}$$

Di conseguenza si ha che

- $y < 0 \rightarrow p_Y(y) = 0$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

- $$p_Y(y) = \left[\int_{-\infty}^{-1} p_X(x) dx + \int_1^{+\infty} p_X(x) dx \right] \cdot u_0(y) = \left[\int_{-\infty}^{-1} \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{x^2}{4}} dx + \int_1^{+\infty} \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{x^2}{4}} dx \right] \cdot u_0(y) =$$

$$\begin{aligned} \bullet \quad y=0 \rightarrow &= \left[\frac{1}{2} \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2}\right) + \frac{1}{2} \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2}\right) \right] \cdot u_0(y) = \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2}\right) \cdot u_0(y) \\ \bullet \quad y \in [0, 2] \rightarrow & \\ p_Y(y) = \sum_{i=1}^n p_X[g_i(y)] \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right| &= \sum_{i=1}^2 p_X[g_i(y)] \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right| = p_X\left[\frac{y}{2} - 1\right] \cdot \frac{1}{2} + p_X\left[1 - \frac{y}{2}\right] \cdot \frac{1}{2} = \\ &= \frac{1}{2\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{1}{4}\left(\frac{y}{2}-1\right)^2} + \frac{1}{2\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{1}{4}\left(1-\frac{y}{2}\right)^2} = \frac{1}{2\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{1}{4}\left(\frac{y^2}{4}+1-y\right)} + \frac{1}{2\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{1}{4}\left(\frac{y^2}{4}+1-y\right)} = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{1}{4}\left(\frac{y^2}{4}+1-y\right)} = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{1}{4}\left(\frac{y}{2}-1\right)^2} = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{(y-2)^2}{16}} \end{aligned}$$

$$\bullet \quad y > 2 \rightarrow p_Y(y) = 0$$

In sintesi:

$$p_Y(y) = \begin{cases} 0 & y < 0 \\ \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2}\right) \cdot u_0(y) & y = 0 \\ \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{(y-2)^2}{16}} & 0 < y < 2 \\ 0 & y > 2 \end{cases}$$

Verifica che la $p_Y(y)$ soddisfi la condizione di normalizzazione:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} p_Y(y) dy = \int_0^2 \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{(y-2)^2}{16}} dy + \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2}\right) = \operatorname{erf}\left(\frac{1}{2}\right) + \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2}\right) = 1$$

Ricordando che $\operatorname{erf}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} dt$ e $\operatorname{erfc}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_x^{+\infty} e^{-t^2} dt$

b) il valore atteso della variabile aleatoria Y può essere calcolato nel seguente modo:

$$m_Y = \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot p_Y(y) dy = \int_0^2 y \cdot \frac{1}{\sqrt{4\pi}} e^{-\frac{(y-2)^2}{16}} dy + \operatorname{erfc}\left(\frac{1}{2}\right) \cdot \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot u_0(y) dy = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \int_0^2 y \cdot e^{-\frac{(y-2)^2}{16}} dy$$

Avendo posto: $y-2=t$

$$\begin{aligned} m_Y &= \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \int_{-2}^0 (t+2) \cdot e^{-\frac{t^2}{16}} dt = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \int_{-2}^0 t \cdot e^{-\frac{t^2}{16}} dt + \frac{2}{\sqrt{4\pi}} \int_{-2}^0 e^{-\frac{t^2}{16}} dt = -\frac{8}{\sqrt{4\pi}} \int_{-2}^0 -\frac{t}{8} \cdot e^{-\frac{t^2}{16}} dt + \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-2}^0 e^{-\frac{t^2}{16}} dt \\ &= -\frac{4}{\sqrt{\pi}} \left[e^{-\frac{t^2}{16}} \right]_{-2}^0 + 2\operatorname{erf}\left(\frac{1}{2}\right) = 2\operatorname{erf}\left(\frac{1}{2}\right) - \frac{4}{\sqrt{\pi}} \cdot [1 - e^{-1/4}] \end{aligned}$$



ESERCIZIO 36 [ESAME DEL 26/04/2005]

Si consideri la variabile aleatoria bidimensionale (X, Y) con funzione di densità di probabilità

$$p_{X,Y}(x, y) = K |y| \operatorname{rect}_1(y) \operatorname{rect}_2(x-1)$$

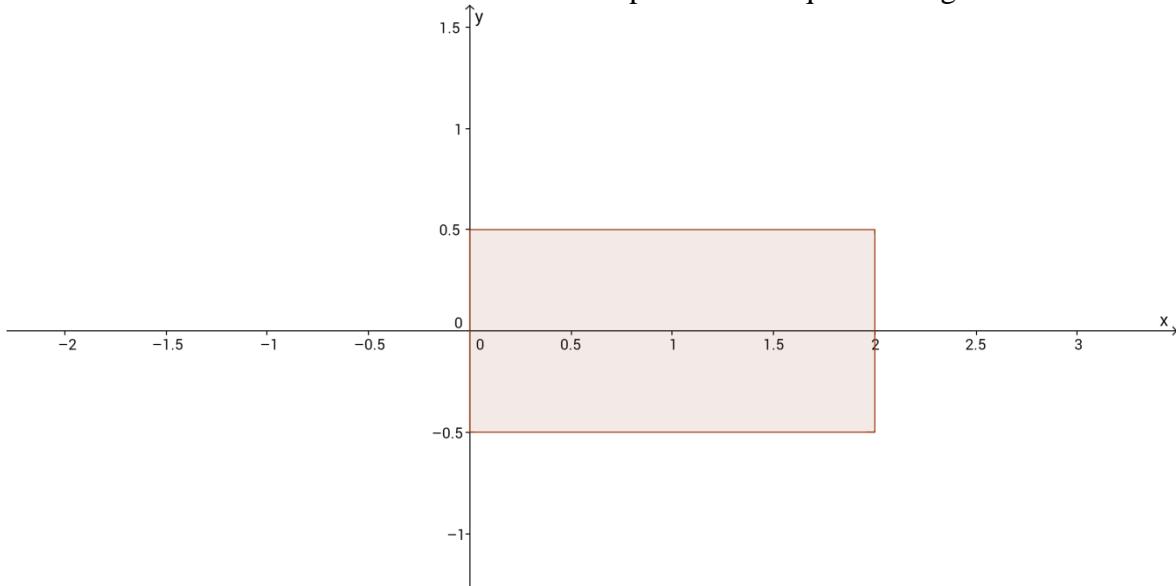
Si calcolino valore atteso e varianza della variabile aleatoria $Z=X+Y$ avendo determinato il valore di K .

SVOLGIMENTO

La funzione di densità di probabilità può essere pensata nel seguente modo:

$$p_{X,Y}(x, y) = K |y| \operatorname{rect}_1(y) \operatorname{rect}_2(x-1) = \begin{cases} -Ky & -\frac{1}{2} < y < 0, 0 < x < 2 \\ Ky & 0 < y < \frac{1}{2}, 0 < x < 2 \end{cases}$$

Il dominio di definizione della funzione di densità di probabilità è quindi il seguente:



La funzione di densità di probabilità fornita deve rispettare la proprietà di normalizzazione, ovvero il suo integrale esteso a tutto il dominio di definizione deve essere pari ad 1. Si ha pertanto, sulla base degli intervalli di definizione per x e y :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x, y) dx dy = 1$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x, y) dx dy = \int_0^2 \left[\int_{-\frac{1}{2}}^0 -Ky dy + \int_0^{\frac{1}{2}} Ky dy \right] dx = \int_0^2 \left[-\frac{K}{2} \left[y^2 \right]_{-\frac{1}{2}}^0 + \frac{K}{2} \left[y^2 \right]_0^{\frac{1}{2}} \right] dx = \int_0^2 \left[\frac{K}{8} + \frac{K}{8} \right] dx = \frac{K}{2} = 1$$

Da cui si deduce che $K=2$. Di conseguenza

$$p_{X,Y}(x, y) = 2 |y| \operatorname{rect}_1(y) \operatorname{rect}_2(x-1) = \begin{cases} -2y & -\frac{1}{2} < y < 0, 0 < x < 2 \\ 2y & 0 < y < \frac{1}{2}, 0 < x < 2 \end{cases}$$

Si può dimostrare che X ed Y sono statisticamente indipendenti. Infatti si ha che:



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$p_X(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x,y) dy = \int_{-\frac{1}{2}}^0 -2y \cdot \text{rect}_2(x-1) dy + \int_0^{\frac{1}{2}} 2y \cdot \text{rect}_2(x-1) dy = \frac{1}{2} \text{rect}_2(x-1)$$

$$p_Y(y) = \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x,y) dx = \int_0^2 2|y| \text{rect}_1(y) dx = 4|y| \text{rect}_1(y)$$

$$p_{X,Y}(x,y) = p_X(x)p_Y(y) = 2|y| \text{rect}_1(y) \text{rect}_2(x-1)$$

La variabile aleatoria Z è ottenuta tramite la trasformazione $Z=X+Y$, con X e Y statisticamente indipendenti. Per quanto riguarda il valore atteso quindi si ha:

$$m_z = E_z\{Z\} = E_{XY}\{x+y\} = m_x + m_y$$

$$m_x = \int_{-\infty}^{+\infty} x \cdot \frac{1}{2} \text{rect}_2(x-1) dx = \int_0^2 \frac{x}{2} dx = \left[\frac{x^2}{4} \right]_0^2 = 1$$

$$m_y = \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot 4|y| \text{rect}_1(y) dy = \int_{-\frac{1}{2}}^0 -4y^2 dy + \int_0^{\frac{1}{2}} 4y^2 dy = -4 \cdot \left[\frac{y^3}{3} \right]_{-\frac{1}{2}}^0 + 4 \cdot \left[\frac{y^3}{3} \right]_0^{\frac{1}{2}} = 0$$

$$m_z = m_x + m_y = 1$$

Per la varianza si ottiene invece:

$$\sigma_z^2 = \sigma_x^2 + \sigma_y^2$$

$$\sigma_x^2 = m_x^{(2)} - m_x^2 = \int_{-\infty}^{+\infty} x^2 \cdot \frac{1}{2} \text{rect}_2(x-1) dx - 1 = \int_0^2 \frac{x^2}{2} dx - 1 = \left[\frac{x^3}{6} \right]_0^2 = \frac{4}{3} - 1 = \frac{1}{3}$$

$$\sigma_y^2 = m_y^{(2)} - m_y^2 = \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 \cdot 4|y| \text{rect}_1(y) dy = \int_{-\frac{1}{2}}^0 -4y^3 dy + \int_0^{\frac{1}{2}} 4y^3 dy = \left[-y^4 \right]_{-\frac{1}{2}}^0 + \left[y^4 \right]_0^{\frac{1}{2}} = \frac{1}{16} + \frac{1}{16} = \frac{1}{8}$$

$$\sigma_z^2 = \sigma_x^2 + \sigma_y^2 = \frac{1}{3} + \frac{1}{8} = \frac{11}{24}$$



ESERCIZIO 37 [ESAME DEL 9/07/2004]

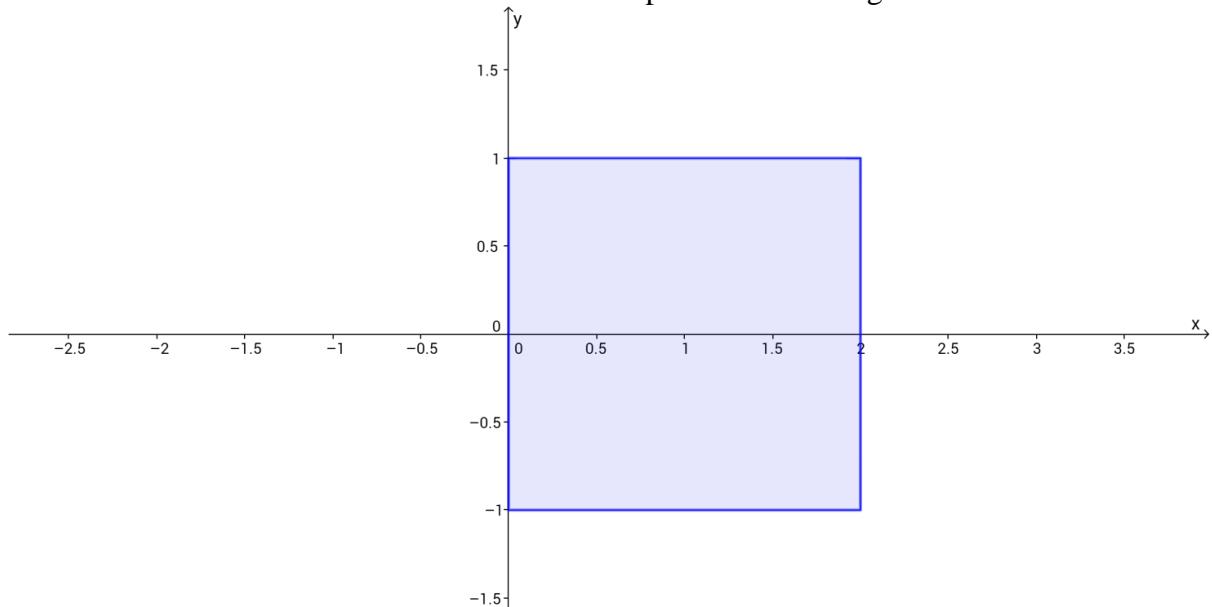
Sia data la variabile aleatoria bidimensionale (X, Y) con densità di probabilità

$$p_{X,Y}(x, y) = \alpha(1-y)\text{rect}_2(x-1)\text{rect}_2(y)$$

Calcolare il valore atteso e la varianza della variabile $Z=Y-2X$, avendo calcolato il valore di α .

SVOLGIMENTO

Il dominio di definizione della funzione di densità di probabilità è il seguente:



La funzione di densità di probabilità fornita deve rispettare la proprietà di normalizzazione, ovvero il suo integrale esteso a tutto il dominio di definizione deve essere pari ad 1. Si ha pertanto, sulla base degli intervalli di definizione per x e y :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x, y) dx dy = 1$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x, y) dx dy = \int_0^2 \left[\int_{-1}^1 \alpha(1-y) dy \right] dx = \alpha \int_0^2 \left[y - \frac{y^2}{2} \right]_{-1}^1 dx = 2\alpha \int_0^2 dx = 4\alpha = 1$$

Da cui si deduce che $\alpha = \frac{1}{4}$. Di conseguenza

$$p_{X,Y}(x, y) = \frac{1}{4}(1-y)\text{rect}_2(x-1)\text{rect}_2(y)$$

Si può dimostrare che X ed Y sono statisticamente indipendenti. Infatti si ha che:

$$p_X(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x, y) dy = \int_{-1}^1 \frac{1}{4}(1-y)\text{rect}_2(x-1) dy = \frac{1}{4}\text{rect}_2(x-1) \left[y - \frac{y^2}{2} \right]_{-1}^1 = \frac{1}{2}\text{rect}_2(x-1)$$

$$p_Y(y) = \int_{-\infty}^{+\infty} p_{X,Y}(x, y) dx = \int_0^2 \frac{1}{4}(1-y)\text{rect}_2(y) dx = \frac{1}{2}(1-y)\text{rect}_2(y)$$

$$p_{X,Y}(x, y) = p_X(x)p_Y(y) = \frac{1}{4}(1-y)\text{rect}_2(x-1)\text{rect}_2(y)$$

La variabile aleatoria Z è ottenuta tramite la trasformazione $Z=-2X+Y$, con X e Y statisticamente indipendenti. Per quanto riguarda il valore atteso quindi si ha:



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$m_z = E_Z\{z\} = E_{X,Y}\{-2x+y\} = -2m_x + m_y$$

$$m_x = \int_{-\infty}^{+\infty} x \cdot \frac{1}{2} \text{rect}_2(x-1) dx = \int_0^2 \frac{x}{2} dx = \left[\frac{x^2}{4} \right]_0^2 = 1$$

$$m_y = \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot \frac{1}{2} (1-y) \text{rect}_2(y) dy = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 (y - y^2) dy = \frac{1}{2} \cdot \left[\frac{y^2}{2} - \frac{y^3}{3} \right]_{-1}^1 = \frac{1}{4} - \frac{1}{6} - \frac{1}{4} - \frac{1}{6} = -\frac{1}{3}$$

$$m_z = -2m_x + m_y = -2 - \frac{1}{3} = -\frac{7}{3}$$

Mentre per la varianza, poiché x e y sono statisticamente indipendenti, si ottiene che:

$$\sigma_z^2 = \sum_i^2 a_i^2 \sigma_{X_i}^2 = 4\sigma_x^2 + \sigma_y^2$$

$$\sigma_x^2 = m_x^{(2)} - m_x^2 = \int_{-\infty}^{+\infty} x^2 \cdot \frac{1}{2} \text{rect}_2(x-1) dx - 1 = \int_0^2 \frac{x^2}{2} dx - 1 = \left[\frac{x^3}{6} \right]_0^2 = \frac{4}{3} - 1 = \frac{1}{3}$$

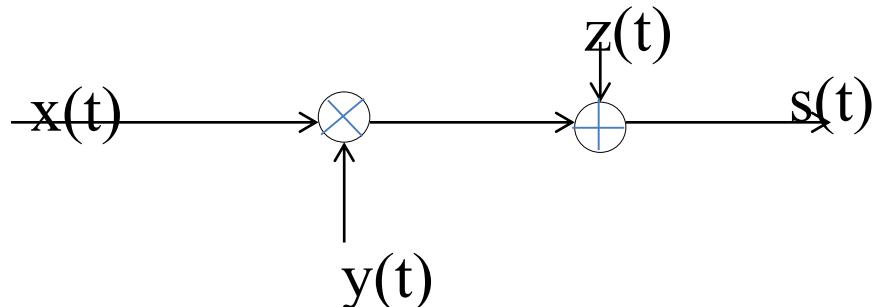
$$\sigma_y^2 = m_y^{(2)} - m_y^2 = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 \cdot (1-y) \text{rect}_2(y) dy - \frac{1}{9} = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 (y^2 - y^3) dy - \frac{1}{9} = \frac{1}{2} \cdot \left[\frac{y^3}{3} - \frac{y^4}{4} \right]_{-1}^1 - \frac{1}{9} = \frac{1}{3} - \frac{1}{9} = \frac{2}{9}$$

$$\sigma_z^2 = 4\sigma_x^2 + \sigma_y^2 = \frac{4}{3} + \frac{2}{9} = \frac{14}{9}$$



ESERCIZIO 38 [ESAME DEL 13/07/2005]

Si consideri lo schema in figura, ove $X(t)$, $Y(t)$ e $Z(t)$ sono tre processi aleatori mutuamente statisticamente indipendenti.



Sia $X(t)$ un processo gaussiano ergodico a valor atteso nullo ($m_x = 0$) e funzione di covarianza $K_x(\tau) = 16 \cdot e^{-3|\tau|}$, $Y(t)$ un processo armonico, ergodico con ampiezza $A=50$ e $f_p = 20$ MHz, $Z(t)$ un processo gaussiano ergodico a valor atteso nullo ($m_z = 0$) e funzione di covarianza $K_z(\tau) = 25 \cdot \text{tri}_4(\tau)$. Si calcoli lo spettro di densità di potenza di $S(t)$.

SVOLGIMENTO

Considerando i processi $X(t)$, $Y(t)$ e $Z(t)$, date le realizzazioni $x(t)$, $y(t)$ e $z(t)$ il segnale $s(t)$ è ottenuto come:

$$s(t) = x(t) \cdot y(t) + z(t)$$

Lo spettro di densità di potenza del processo $S(t)$ è pari alla trasformata di Fourier della funzione di autocorrelazione di una realizzazione del processo:

$$P_S(f) = F\{p_{ss}(\tau)\}$$

Poiché $X(t)$, $Y(t)$ e $Z(t)$ sono processi ergodici, anche $S(t)$ sarà un processo ergodico. Per la funzione di autocorrelazione si ha:

$$\begin{aligned} p_{ss}(\tau) &= \overline{s(t) \cdot s(t+\tau)}^t = \overline{[x(t) \cdot y(t) + z(t)] \cdot [x(t+\tau) \cdot y(t+\tau) + z(t+\tau)]}^t = \\ &= \overline{x(t) x(t+\tau) \cdot y(t) y(t+\tau) + x(t) \cdot y(t) \cdot z(t+\tau) + z(t) \cdot x(t+\tau) \cdot y(t+\tau) + z(t) \cdot z(t+\tau)}^t = \\ &= \overline{x(t) x(t+\tau) \cdot y(t) y(t+\tau)}^t + \overline{x(t) \cdot y(t) \cdot z(t+\tau)}^t + \overline{z(t) \cdot x(t+\tau) \cdot y(t+\tau)}^t + \overline{z(t) \cdot z(t+\tau)}^t \end{aligned}$$

Tenendo conto dell'ergodicità e dell'indipendenza statistica dei processi si ha che:

$$\begin{aligned} p_{ss}(\tau) &= \overline{x(t) x(t+\tau) \cdot y(t) y(t+\tau)}^t + \overline{x(t) \cdot y(t) \cdot z(t+\tau)}^t + \overline{z(t) \cdot x(t+\tau) \cdot y(t+\tau)}^t + \overline{z(t) \cdot z(t+\tau)}^t = \\ &= p_{xx}(\tau) \cdot p_{yy}(\tau) + p_{zz}(\tau) + 2m_x m_y m_z = p_{xx}(\tau) \cdot p_{yy}(\tau) + p_{zz}(\tau) \end{aligned}$$

Per quanto riguarda le funzioni di autocorrelazione di $x(t)$ e $z(t)$ si ha:

$$K_x(\tau) = p_{xx}(\tau) - m_x^2 = p_{xx}(\tau) \rightarrow p_{xx}(\tau) = 16 \cdot e^{-3|\tau|}$$

$$K_z(\tau) = p_{zz}(\tau) - m_z^2 = p_{zz}(\tau) \rightarrow p_{zz}(\tau) = 25 \cdot \text{tri}_4(\tau)$$

Per quanto riguarda $y(t)$, essendo $Y(t)$ un processo armonico si ha che:

$$p_{yy}(\tau) = \frac{A^2}{2} \cos(2\pi f_p \tau) = 1250 \cdot \cos(2\pi f_p \tau)$$

con $f_p = 20$ MHz. Quindi lo spettro di densità di potenza di $S(t)$ risulterà pari a:

$$P_S(f) = F\{p_{ss}(\tau)\} = F\{p_{xx}(\tau) \cdot p_{yy}(\tau) + p_{zz}(\tau)\} = P_x(f) * P_y(f) + P_z(f)$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$P_X(f) = \int_{-\infty}^{\infty} 16 \cdot e^{-3|\tau|} e^{-j2\pi f\tau} d\tau = \int_{-\infty}^0 16 \cdot e^{3\tau} e^{-j2\pi f\tau} d\tau + \int_0^{\infty} 16 \cdot e^{-3\tau} e^{-j2\pi f\tau} d\tau = 16 \int_{-\infty}^0 e^{(3-j2\pi f)\tau} d\tau + 16 \int_0^{\infty} e^{-(3+j2\pi f)\tau} d\tau =$$
$$= \frac{16}{3-j \cdot 2\pi f} \left[e^{(3-j2\pi f)\tau} \right]_{-\infty}^0 - \frac{16}{3+j \cdot 2\pi f} \left[e^{-(3+j2\pi f)\tau} \right]_0^{\infty} = \frac{16}{3-j \cdot 2\pi f} + \frac{16}{3+j \cdot 2\pi f} = \frac{16 \cdot (3-j \cdot 2\pi f) + 16 \cdot (3+j \cdot 2\pi f)}{9+4\pi^2 f^2} \Rightarrow$$

$$P_X(f) = \frac{96}{9+4\pi^2 f^2}$$

$$P_Y(f) = 625 \cdot \{u_0(f-f_p) + u_0(f-f_p)\}$$

$$P_Z(f) = 100 \cdot Ca^2(4\pi f)$$

In conclusione:

$$P_S(f) = P_X(f) * P_Y(f) + P_Z(f) = \frac{60000}{9+4\pi^2 f^2} * \{u_0(f-f_p) + u_0(f-f_p)\} + 100 \cdot Ca^2(4\pi f) =$$
$$= \frac{60000}{9+4\pi^2(f-f_p)^2} + \frac{60000}{9+4\pi^2(f+f_p)^2} + 100 \cdot Ca^2(4\pi f)$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

ESERCIZIO 39 [ESAME DEL 13/02/2006]

Data la non linearità

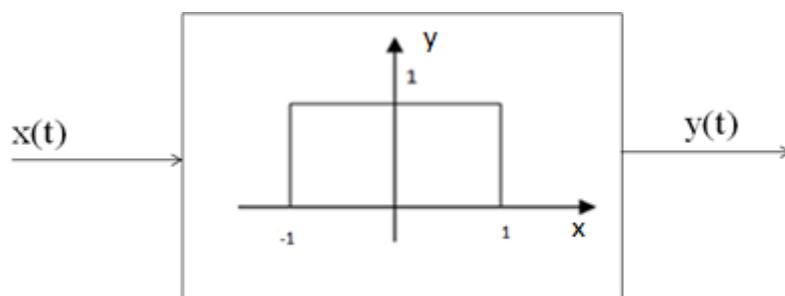
$$y = \text{rect}_2(x)$$

al cui ingresso è applicato il processo armonico ergodico di ampiezza uguale a 2 e frequenza $F = 5$ KHz, calcolare:

- a) La gerarchia di primo ordine del processo di uscita $Y(t)$,
- b) L'autocorrelazione del processo d'uscita

SVOLGIMENTO

- a) La situazione è la seguente:



Dove $x(t)$ è la realizzazione di un processo armonico: $x(t) = A \cdot \cos(2\pi f_0 t + \varphi) = 2 \cdot \cos(10000\pi t + \varphi)$.

La gerarchia del primo ordine di un processo armonico è pari a:

$$p_x(x) = \begin{cases} \frac{1}{\pi\sqrt{A^2 - x^2}} & -A < x < A \\ 0 & \text{altrove} \end{cases} \rightarrow p_x(x) = \begin{cases} \frac{1}{\pi\sqrt{4 - x^2}} & -2 < x < 2 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

La realizzazione del processo armonico è applicata all'ingresso della non linearità:

$$y = \text{rect}_2(x) = \begin{cases} 1 & -1 < x < 1 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

Di conseguenza la gerarchia di ordine 1 del processo $Y(t)$ risulterà pari a:

$$\begin{aligned} p_Y(y) &= \left[\int_{-\infty}^{-1} p_x(x) dx + \int_1^{+\infty} p_x(x) dx \right] \cdot u_0(y) + \int_{-1}^{+1} p_x(x) dx \cdot u_0(y-1) = \\ &= \left[\int_{-2}^{-1} \frac{1}{\pi\sqrt{4-x^2}} dx + \int_1^{+2} \frac{1}{\pi\sqrt{4-x^2}} dx \right] \cdot u_0(y) + \int_{-1}^{+1} \frac{1}{\pi\sqrt{4-x^2}} dx \cdot u_0(y-1) = \\ &= \left\{ \left[\frac{1}{\pi} \arcsin\left(\frac{x}{2}\right) \right]_{-2}^{-1} + \left[\frac{1}{\pi} \arcsin\left(\frac{x}{2}\right) \right]_1^{+2} \right\} \cdot u_0(y) + \left[\frac{1}{\pi} \arcsin\left(\frac{x}{2}\right) \right]_{-2}^{-1} \cdot u_0(y-1) \Rightarrow \end{aligned}$$

$$p_Y(y) = \frac{2}{3} \cdot u_0(y) + \frac{1}{3} \cdot u_0(y-1)$$

Per quanto riguarda il valor medio e la varianza di Y si ha:



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$m_y = \int_{-\infty}^{+\infty} y p_Y(y) dy = \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot \left[\frac{2}{3} \cdot u_0(y) + \frac{1}{3} \cdot u_0(y-1) \right] dy = \frac{2}{3} \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot u_0(y) dy + \frac{1}{3} \int_{-\infty}^{+\infty} y \cdot u_0(y-1) dy = \frac{1}{3}$$

$$m_y^{(2)} = \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 p_Y(y) dy = \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 \cdot \left[\frac{2}{3} \cdot u_0(y) + \frac{1}{3} \cdot u_0(y-1) \right] dy = \frac{2}{3} \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 \cdot u_0(y) dy + \frac{1}{3} \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 \cdot u_0(y-1) dy = \frac{1}{3}$$

$$\sigma_y^2 = m_y^{(2)} - m_y^2 = \frac{1}{3} - \frac{1}{9} = \frac{2}{9}$$

b) Per calcolare l'autocorrelazione del processo d'uscita si consideri la trasformazione

$$y = \text{rect}_2(x) = \begin{cases} 1 & -1 < x < 1 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

Per cui si ha che $y(t) = 1$ per $-1 < x(t) < 1$ ovvero $y(t) = 1$ per $-1 \leq 2\cos(10\pi t + \varphi) \leq 1$

$$-1 \leq 2\cos(10\pi t + \varphi) \leq 1 \rightarrow -\frac{1}{2} \leq \cos(10\pi t + \varphi) \leq \frac{1}{2} \rightarrow \frac{\pi}{3} + k\pi \leq 10\pi t + \varphi \leq \frac{2\pi}{3} + k\pi$$

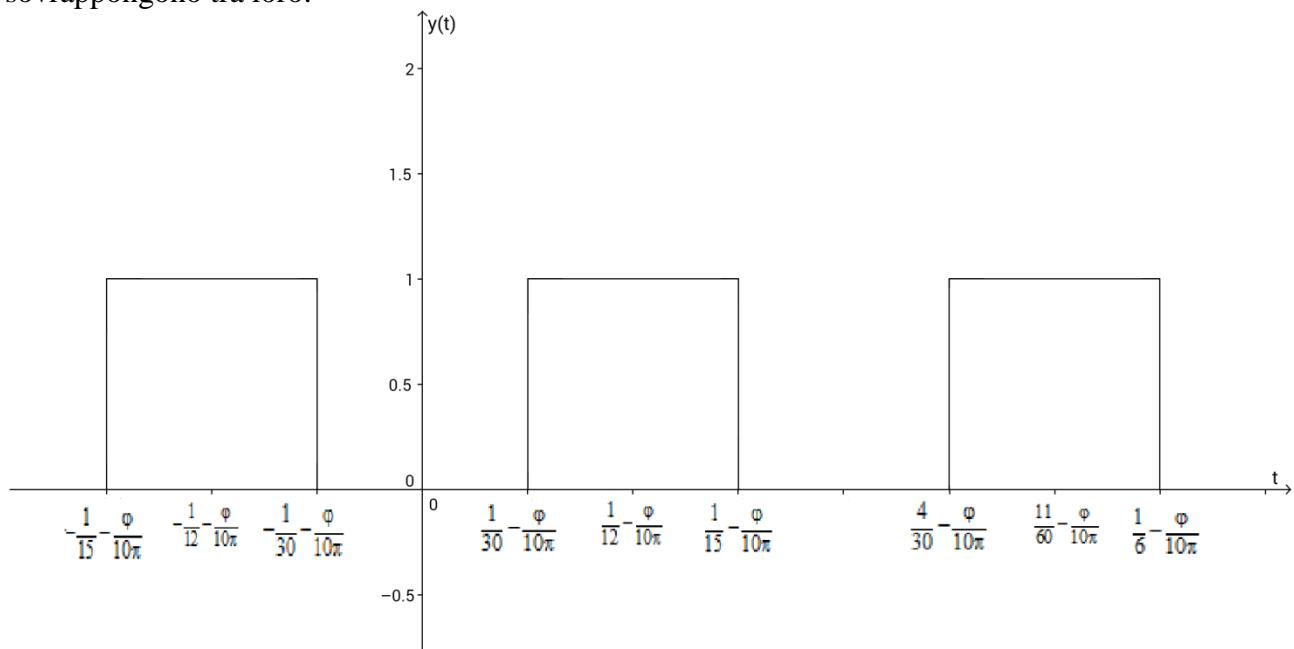
$$\rightarrow \frac{1}{30} - \frac{\varphi}{10\pi} + \frac{k}{10} \leq t \leq \frac{1}{15} - \frac{\varphi}{10\pi} + \frac{k}{10}$$

Di conseguenza il segnale $y(t)$ in uscita dalla non linearità risulterà essere pari a:

$$y(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \text{rect}_{\frac{1}{30}} \left(t - \frac{1}{20} + \frac{\varphi}{10\pi} - \frac{k}{10} \right)$$

Poiché il processo armonico $X(t)$ è ergodico e, quindi, stazionario, la fase φ risulterà essere uniformemente distribuita in $[-\pi, \pi]$. Di conseguenza la quantità $\frac{\varphi}{10\pi}$ sarà compresa nell'intervallo

$-\frac{1}{10} \leq \frac{\varphi}{10\pi} \leq \frac{1}{10}$ e, quindi, si può concludere che il segnale $y(t)$ è un treno di rect che non si sovrappongono tra loro:



Poiché siamo in presenza di un segnale periodico, l'autocorrelazione del processo d'uscita può essere calcolata nel seguente modo:



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$p_{YY}(\tau) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |Y_n|^2 e^{j2\pi F_n \tau}$$

Avendo indicato con T il periodo del segnale $y(t)$, con F la quantità $F = \frac{1}{T}$ e con Y_n i coefficienti di Fourier del segnale $y(t)$.

Ricordando infine la proprietà di traslazione nel tempo per la serie di Fourier:

$$x(t) \Leftrightarrow X_n$$

$$x(t-\tau) \Leftrightarrow X_n e^{-j2\pi f_n \tau}$$

si possono calcolare i coefficienti di Fourier Y_n a partire dalla versione di $y(t)$ non traslata:

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \text{rect}_{\frac{1}{30}}\left(t - \frac{k}{10}\right)$$

$$X_n = \frac{\Delta}{T} \text{Ca}[n \pi F \Delta] = \frac{1}{3} \text{Ca}\left[n \frac{\pi}{3}\right]$$

Il segnale $y(t)$ è ottenuto a partire da $x(t)$ per traslazione di una quantità $\tau = \frac{1}{20} - \frac{\varphi}{10\pi}$, di conseguenza coefficienti dello sviluppo del segnale $y(t)$ risultano essere pari a:

$$Y_n = X_n e^{-j2\pi f_n \tau} = \frac{1}{3} \text{Ca}\left[n \frac{\pi}{3}\right] \cdot e^{-j20\pi n \cdot \left(\frac{1}{20} - \frac{\varphi}{10\pi}\right)} = \frac{1}{3} \text{Ca}\left[n \frac{\pi}{3}\right] \cdot e^{-j\pi n \cdot \left(1 - \frac{2\varphi}{\pi}\right)}$$

In conclusione l'autocorrelazione del segnale $y(t)$ risulterà essere pari a:

$$p_{YY}(\tau) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |Y_n|^2 e^{j2\pi F_n \tau} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \left| \frac{1}{3} \text{Ca}\left[n \frac{\pi}{3}\right] \cdot e^{-j\pi n \cdot \left(1 - \frac{2\varphi}{\pi}\right)} \right|^2 e^{j20\pi n \tau} = \frac{1}{9} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \text{Ca}^2\left[n \frac{\pi}{3}\right] \cdot e^{j20\pi n \tau}$$



ESERCIZIO 40 [ESAME DEL 08/06/2004]

Siano $X(t)$ e $Y(t)$ due processi gaussiani, mutuamente statisticamente indipendenti, a valor atteso nullo e funzione di covarianza pari rispettivamente a:

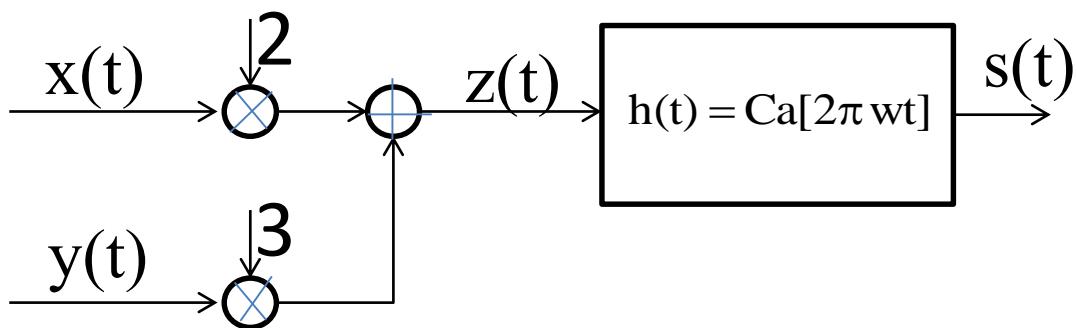
$$k_{XX}(\tau) = Ca^2[2\pi w\tau]$$

$$k_{YY}(\tau) = Ca[2\pi w\tau]$$

Sia $Z(t)$ il processo la cui generica realizzazione è data da $Z(t)=2X(t)+3Y(t)$. Ciò posto si calcoli la gerarchia di ordine 2 del processo $S(t)$ la cui generica realizzazione è data dall'uscita del filtro con risposta impulsiva $h(t) = Ca[2\pi wt]$ quando in ingresso venga applicato $z(t)$.

SVOLGIMENTO

La situazione è la seguente:



Poiché i processi $X(t)$ e $Y(t)$ sono entrambi a valor atteso nullo ($m_X = m_Y = 0$), si ha che

$$p_{XX}(\tau) = k_{XX}(\tau) = Ca^2[2\pi w\tau]$$

$$p_{YY}(\tau) = k_{YY}(\tau) = Ca[2\pi w\tau]$$

Poiché sia $X(t)$ che $Y(t)$ sono gaussiani ed ergodici e poiché le trasformazioni applicate sono lineari si ha che il processo $S(t)$ sarà anch'esso gaussiano ed ergodico. Per quanto riguarda il valore atteso di $S(t)$ si ha:

$$m_Z = 2m_X + 3m_Y = 0 \Rightarrow m_S = m_Z \cdot H(0) = 0$$

Per quanto riguarda la funzione di autocorrelazione, ricordando che i processi $X(t)$ e $Y(t)$ sono indipendenti e a valor atteso nullo, si ha:

$$\begin{aligned} p_{ZZ}(\tau) &= \overline{z(t)z(t+\tau)}^t = \overline{[2x(t)+3y(t)][2x(t+\tau)+3y(t+\tau)]}^t = \\ &= \overline{4x(t)x(t+\tau)+9y(t)y(t+\tau)+6y(t)x(t+\tau)+6x(t)y(t+\tau)}^t = \overline{4x(t)x(t+\tau)}^t + \overline{9y(t)y(t+\tau)}^t + \\ &\quad + \overline{6y(t)x(t+\tau)}^t + \overline{6x(t)y(t+\tau)}^t \end{aligned}$$

Ricordando che i processi $X(t)$ e $Y(t)$ sono stazionari si ha:

$$p_{ZZ}(\tau) = 4p_{XX}(\tau) + 9p_{YY}(\tau) + 12m_X m_Y = 4Ca^2[2\pi w\tau] + 9Ca[2\pi w\tau]$$

Quindi per il processo $S(t)$ si ha:

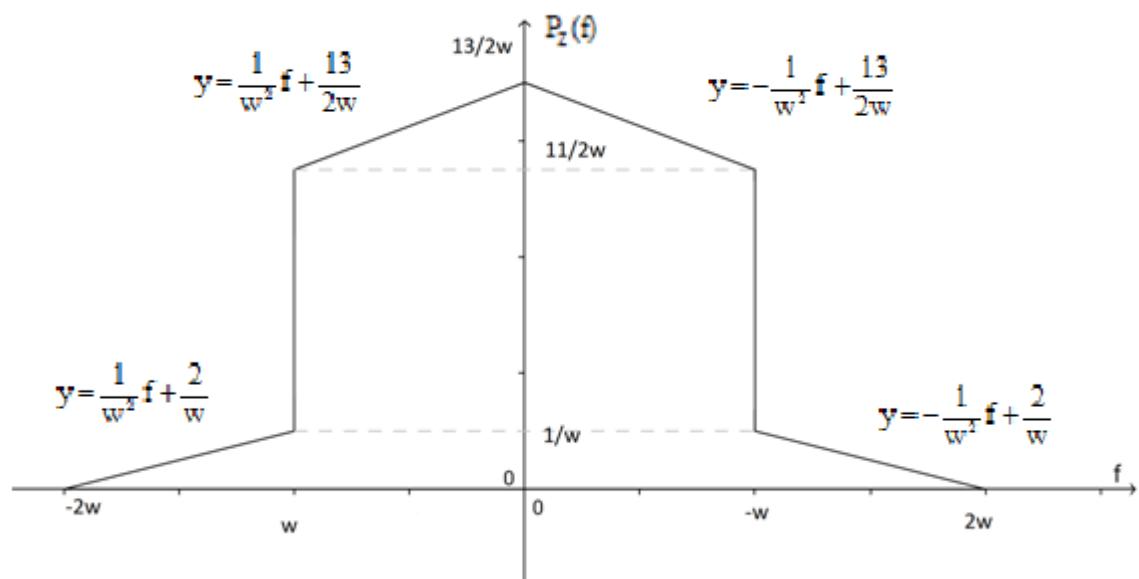
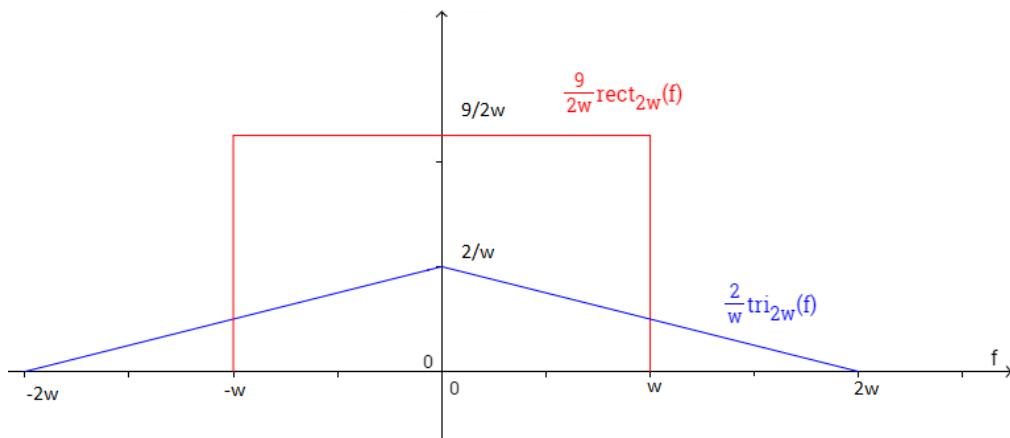
$$p_{SS}(\tau) = k_{SS}(\tau) = F^{-1}\left\{P_Z(f) \cdot |H(f)|^2\right\}$$

$$h(t) = Ca[2\pi wt] \rightarrow H(f) = \frac{1}{2w} \text{rect}_{2w}(f)$$

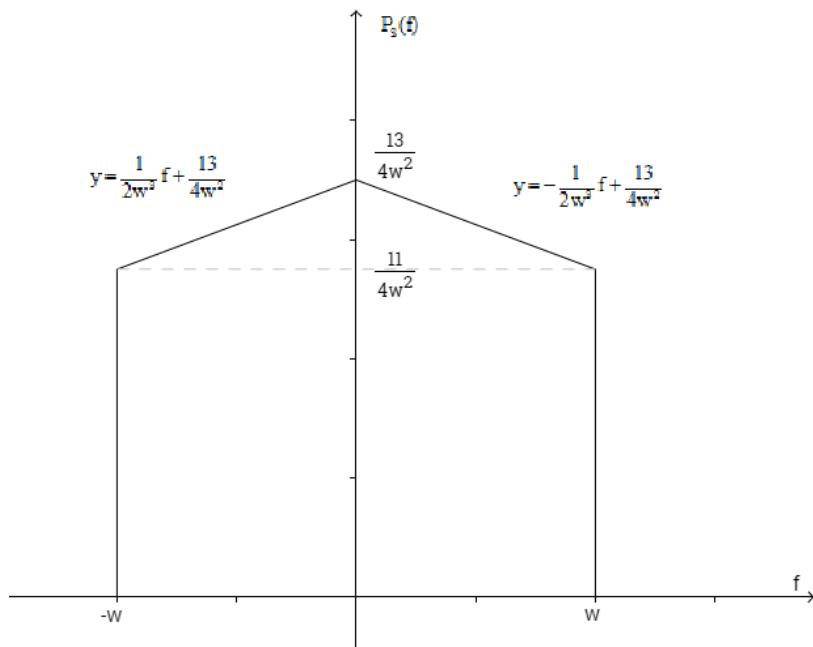


Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$p_{zz}(\tau) = 4Ca^2[2\pi w \tau] + 9Ca[2\pi w \tau] \rightarrow P_z(f) = \frac{2}{w} \text{tri}_{2w}(f) + \frac{9}{2w} \text{rect}_{2w}(f)$$



$$P_s(f) = P_z(f) \cdot |H(f)|^2 = P_z(f) \cdot \frac{1}{2w} \text{rect}_{2w}(f) = \frac{11}{4w^2} \text{rect}_{2w}(f) + \frac{1}{2w^2} \text{tri}_w(f)$$



$$P_s(f) = \frac{11}{4w^2} \text{rect}_{2w}(f) + \frac{1}{2w^2} \text{tri}_w(f) \quad \rightarrow \quad p_{ss}(\tau) = k_{ss}(\tau) = F^{-1}\{P_s(f)\} = \frac{11}{2w} \text{Ca}[2\pi w\tau] + \frac{1}{2w} \text{Ca}^2[\pi w\tau]$$

Per quanto riguarda la varianza di $S(t)$ si ha:

$$\sigma_s^2 = p_{ss}(0) = \frac{11}{2w} + \frac{1}{2w} = \frac{6}{w}$$

Poiché sia $X(t)$ che $Y(t)$ sono gaussiani ed ergodici e poiché le trasformazioni applicate sono lineari si ha che il processo $S(t)$ sarà anch'esso gaussiano ed ergodico. La gerarchia di ordine 2 di $S(t)$ sarà pari a:

$$p_{S_1, S_2}(s_1, s_2, \tau) = \frac{1}{2\pi\sqrt{\det K_S}} \cdot e^{-\frac{1}{2}[(s-s_S)^T K_S^{-1}(s-s_S)]}$$

Con $\underline{m}_S = \begin{pmatrix} m_{S_1} \\ m_{S_2} \end{pmatrix}$ e $K_S = \begin{pmatrix} \sigma_{S_1}^2 & k_{1,2} \\ k_{2,1} & \sigma_{S_2}^2 \end{pmatrix}$, avendo indicato con $k_{1,2} = \sigma_{S_1, S_2} = m_S^{(1,1)} - m_{S_1} m_{S_2}$ la covarianza.

Nelle precedenti formule con s_1 ed s_2 si sono indicate le realizzazioni delle variabili aleatorie S_1 e S_2 estratte dal processo aleatorio negli istanti di tempo t_1 e t_2 . Poiché il processo è stazionario il valore atteso e la varianza non dipendono dall'istante di tempo considerato per cui:

$$m_{S_1} = m_{S_2} = m_S = 0$$

$$\sigma_{S_1}^2 = \sigma_{S_2}^2 = \sigma_S^2 = \frac{6}{w}$$

Inoltre

$$k_{1,2} = \sigma_{S_1, S_2} = m_S^{(1,1)} - m_{S_1} m_{S_2} = m_S^{(1,1)} = p_{ss}(\tau) = \frac{11}{2w} \text{Ca}[2\pi w\tau] + \frac{1}{2w} \text{Ca}^2[\pi w\tau]$$

Per cui



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

$$K_s = \begin{pmatrix} \sigma_{s_1}^2 & k_{1,2} \\ k_{2,1} & \sigma_{s_2}^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{6}{w} & \frac{11}{2w} Ca[2\pi w\tau] + \frac{1}{2w} Ca^2[\pi w\tau] \\ \frac{11}{2w} Ca[2\pi w\tau] + \frac{1}{2w} Ca^2[\pi w\tau] & \frac{6}{w} \end{pmatrix} = \\ = \frac{1}{w} \begin{pmatrix} 6 & \frac{11}{2} Ca[2\pi w\tau] + \frac{1}{2} Ca^2[\pi w\tau] \\ \frac{11}{2} Ca[2\pi w\tau] + \frac{1}{2} Ca^2[\pi w\tau] & 6 \end{pmatrix}$$

In conclusione la gerarchia di ordine 2 di $Y(t)$ sarà pari a:

$$p_{s_1, s_2}(s_1, s_2, \tau) = \frac{1}{2\pi\sqrt{\det K_s}} \cdot e^{-\frac{1}{2}[(s - m_s)^T K_s^{-1} (s - m_s)]}$$

Con

$$\det(K_s) = \frac{1}{w^2} \cdot \left(36 - \left[\frac{11}{2} Ca[2\pi w\tau] + \frac{1}{2} Ca^2[\pi w\tau] \right]^2 \right)$$

$$K_s^{-1} = \frac{1}{\frac{1}{w^2} \cdot \left(36 - \left[\frac{11}{2} Ca[2\pi w\tau] + \frac{1}{2} Ca^2[\pi w\tau] \right]^2 \right)} \cdot \begin{pmatrix} \frac{6}{w} & -\frac{11}{2w} Ca[2\pi w\tau] - \frac{1}{2w} Ca^2[\pi w\tau] \\ -\frac{11}{2w} Ca[2\pi w\tau] - \frac{1}{2w} Ca^2[\pi w\tau] & \frac{6}{w} \end{pmatrix}$$



ESERCIZIO 41 [ESAME DEL 29/09/2007]

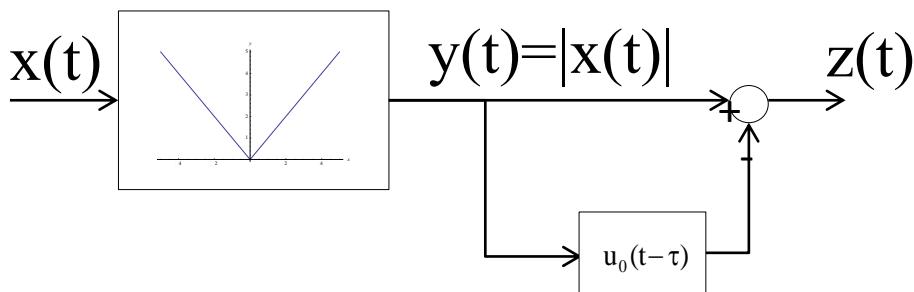
Data la non linearità istantanea $y(t)=|x(t)|$, ove $x(t)$ è una rappresentazione di un processo ergodico gaussiano caratterizzato dallo spettro di densità di potenza

$$P_X(f) = \frac{1}{2w} \text{rect}_{2w}(f)$$

Calcolare il valore atteso e la varianza di $z(t) = y(t) - y(t+\tau)$ essendo $\tau = 1/w$.

SVOLGIMENTO

La situazione è la seguente:



La realizzazione $y(t)$ è ottenuta tramite la trasformazione $y(t)=|x(t)|$, ovvero

$$y = f(x) = \begin{cases} x & x \leq 0 \\ -x & x > 0 \end{cases}$$

Il processo $X(t)$ è un processo gaussiano per cui la gerarchia di ordine 1 del processo risulterà essere pari a:

$$p_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_X^2}} e^{-\left(\frac{(x-m_X)^2}{2\sigma_X^2}\right)}$$

Poiché lo spettro di densità di potenza $P_X(f)$ non contiene impulsi nell'origine, si deduce che il valore atteso di $x(t)$ è nullo: $m_x = 0$

Inoltre si ha che

$$K_{xx}(\tau) = p_{xx}(\tau) - m_x^2 = p_{xx}(\tau) = F^{-1}\{P_X(f)\} = Ca[\pi 2 w \tau]$$

Infine quanto riguarda la varianza si ha

$$\sigma_x^2 = m_x^{(2)} - m_x^2 = m_x^{(2)} = P_X = p_{xx}(0) = 1$$

La densità di probabilità della variabile aleatoria monodimensionale X (gerarchia di ordine 1) estratta dal processo $X(t)$ in un generico istante risulta quindi essere pari a:

$$p_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

Attraverso la trasformazione $y=f(x)$ è possibile ottenere la gerarchia di ordine 1 del processo $Y(t)$. In particolare ricordando che $p_Y(y) = \sum_{i=1}^n p_X[g_i(y)] \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right|$, indicando con $g_i(y)$ le funzioni inverse dei tratti della funzione $f(x)$ si ha:

$$f_1(x) = x \rightarrow g_1(y) = y \rightarrow \frac{dg_1(y)}{dy} = 1$$

$$f_1(x) = -x \rightarrow g_1(y) = -y \rightarrow \frac{dg_1(y)}{dy} = -1$$

$$p_Y(y) = \sum_{i=1}^2 p_X[g_i(y)] \cdot \left| \frac{dg_i(y)}{dy} \right| = p_X[y] + p_X[-y] = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{2}} + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{2}} = \frac{2}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{2}}$$

$$p_Y(y) = \begin{cases} 0 & y < 0 \\ \frac{2}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{2}} & y > 0 \end{cases}$$

Da cui si possono ricavare il valore atteso e la varianza di Y :

$$m_y = \int_{-\infty}^{+\infty} y p_Y(y) dy = \int_0^{+\infty} \frac{2}{\sqrt{2\pi}} y e^{-\frac{y^2}{2}} dy = -\frac{2}{\sqrt{2\pi}} \left[e^{-\frac{y^2}{2}} \right]_0^{+\infty} = \sqrt{\frac{2}{\pi}}$$

$$m_y^{(2)} = \int_{-\infty}^{+\infty} y^2 p_Y(y) dy = \int_0^{+\infty} \frac{2}{\sqrt{2\pi}} y^2 e^{-\frac{y^2}{2}} dy = \frac{2}{\sqrt{2\pi}} \cdot \sqrt{\frac{\pi}{2}} = 1$$

$$\sigma_y^2 = m_y^{(2)} - m_y^2 = 1 - \frac{2}{\pi} = \frac{\pi - 2}{\pi}$$

Per quanto riguarda il valore atteso della variabile aleatoria z si ha $m_z = \tilde{z}^Z = \overline{y(t) - y(t+\tau)}^t$. Poiché il processo è stazionario si ha che il valore atteso non dipende dall'istante di tempo in cui la variabile aleatoria viene estratta $\left[\overline{y(t+\tau)}^t = \overline{y(t)}^t = m_Y \right]$, e quindi si ha che

$$m_z = m_y - m_y = 0$$

Per quanto riguarda la varianza invece si ha:

$$\sigma_z^2 = m_z^{(2)} - m_z^2 = m_z^{(2)}$$

Per calcolare la varianza è quindi necessario calcolare il momento di ordine 2 del segnale.

$$m_z^{(2)} = z^Z = \overline{z^2(t)}^t = \overline{[y(t) - y(t+\tau)]^2}^t = \overline{y^2(t)}^t + \overline{y^2(t+\tau)}^t - 2\overline{y(t) \cdot y(t+\tau)}^t = 2m_Y^{(2)} - 2 \cdot p_{YY}(\tau)$$

Per quanto riguarda il secondo termine si ha:

$$\text{dato che } p_{XX}\left(\tau = \frac{1}{w}\right) = 0$$

$x(t)$ e $x(t+\tau)$ sono incorrelati. Ne segue che anche i rispettivi moduli saranno incorrelati, ovvero:

$$p_{YY}\left(\tau = \frac{1}{w}\right) = 0$$

Quindi il momento di ordine 2 della variabile aleatoria z può essere calcolato come:

$$m_z^{(2)} = 2m_y^{(2)} = 2$$

In conclusione $\sigma_z^{(2)} = m_z^{(2)} = 2$



Biometric Systems and Multimedia Forensics LAB

