

# Serie di Fourier

Se  $x(t)$  è periodica con periodo  $T$  e frequenza  $f=1/T$ , posso scriverla nella forma:

$$x(t) = \sum_{k=0, \infty} A_k \cos(2\pi f_k t + \varphi_k), \quad f_k = kf_1 = k \frac{1}{T}$$

Cioè: ogni segnale periodico di periodo  $T$  si può scrivere come somma di una sinusoide di frequenza  $1/T$  (*frequenza fondamentale*) più infinite sinusoidi di frequenza pari ad un multiplo intero della fondamentale (frequenze armoniche superiori), ognuna con una propria ampiezza e fase.

La frequenza  $f_k=kf=k/T$  si dice  $k$ -esima armonica.

## Forma alternativa

Risulta più comodo scrivere la formula di Fourier nella forma:

$$x(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} a_k \cos\left(\frac{2\pi kt}{T}\right) + b_k \operatorname{sen}\left(\frac{2\pi kt}{T}\right)$$

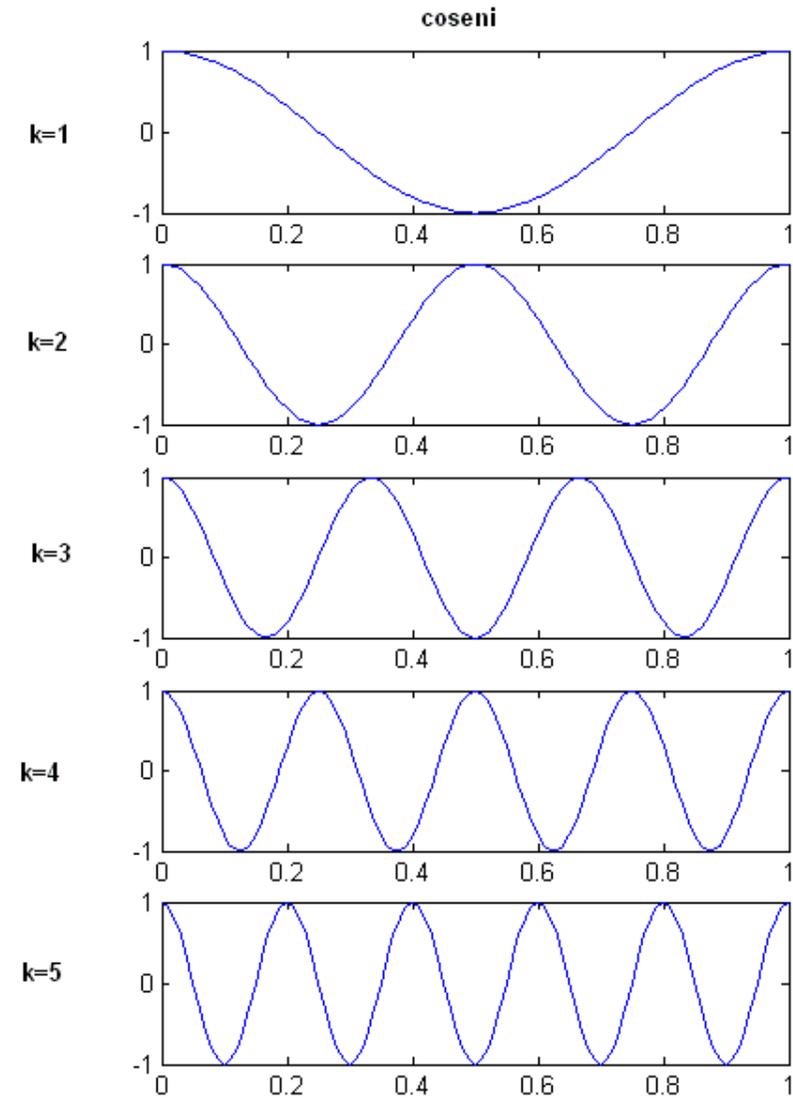
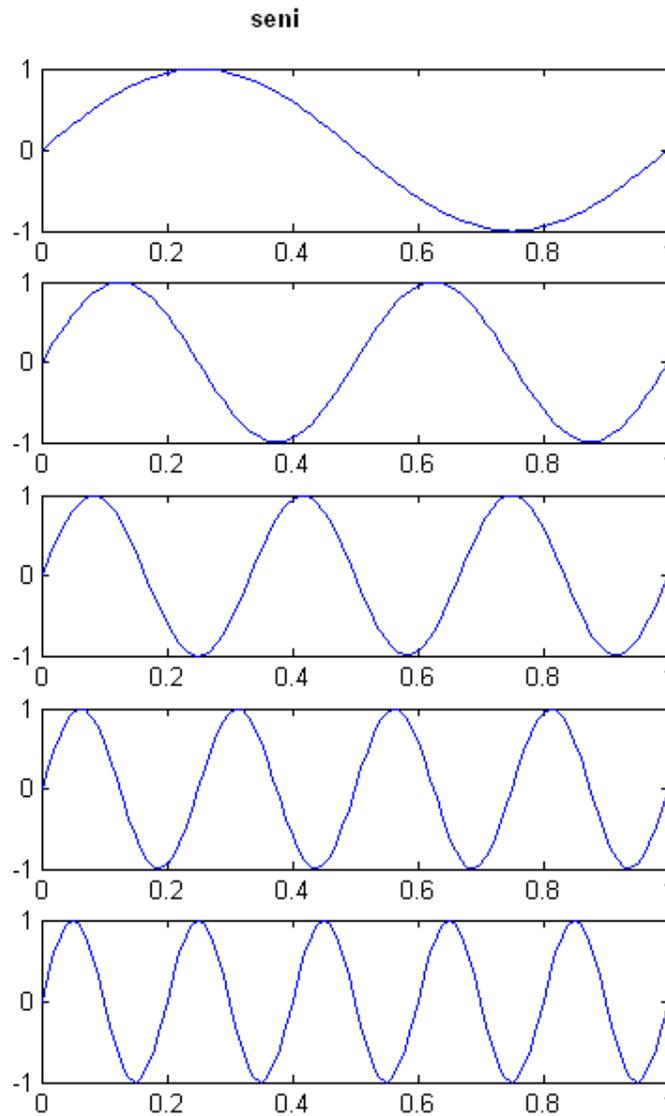
I coefficienti si possono calcolare una volta conosciuta la funzione:

$$a_k = \frac{2}{T} \int_{t=0}^T x(t) \cos\left(\frac{2\pi kt}{T}\right) dt \quad b_k = \frac{2}{T} \int_{t=0}^T x(t) \operatorname{sen}\left(\frac{2\pi kt}{T}\right) dt$$

Ampiezze a fase di ogni singola armonica si calcolano a partire dai coefficienti:

$$A_k = \sqrt{(a_k^2 + b_k^2)} \quad \tan \varphi_k = \frac{a_k}{b_k}$$

# Le funzioni base



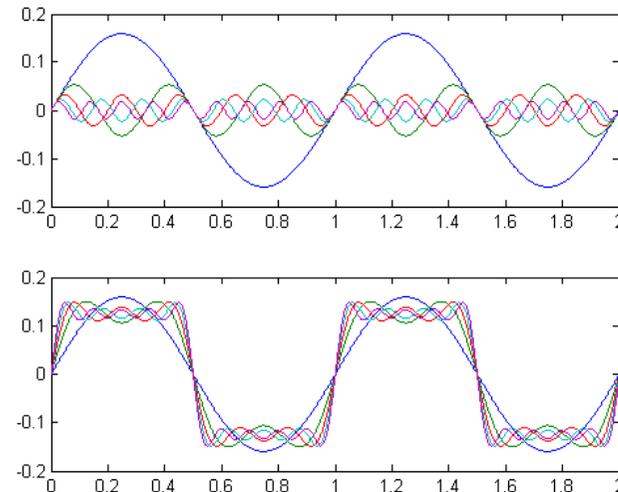
# Esempio: l'onda quadra

- L'onda quadra, definita come  $+A$  tra  $0$  e  $T/2$ , e  $-A$  tra  $T/2$  e  $0$ , contiene solo armoniche dispari, e solamente termini proporzionali al seno.
  - N.B. cambiando l'origine delle coordinate, intervengono anche i termini proporzionali al coseno, ma non appaiono mai le armoniche pari.

$$a_k = 0;$$

$$b_k = 0 \quad k \text{ pari}; \quad b_k = \frac{A}{2\pi k} \quad k \text{ dispari}$$

Prime 5 componenti non nulle  
dello sviluppo dell'onda triangolare  
e loro somma



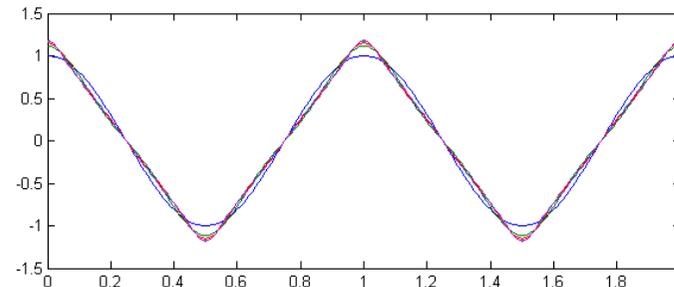
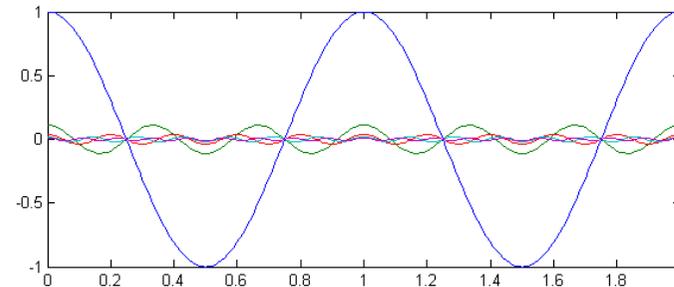
# L'onda triangolare

- L'onda triangolare si può ottenere integrando l'onda quadra termine a termine. Ogni termine in seno si trasforma in un termine in coseno, e l'ampiezza decresce come  $1/k^2$ .

$$a_k = 0 \quad \text{per } k \text{ pari}; \quad a_k = \frac{A}{(2\pi k)^2} \quad k \text{ dispari}$$

$$b_k = 0;$$

Prime 5 componenti non nulle  
dello sviluppo dell'onda triangolare  
e loro somma



# Segnali non periodici

- Nel caso dei segnali non periodici è possibile estendere il concetto di *serie di Fourier* a quello di *trasformata di Fourier*
- La trasformata di Fourier contiene tutte le frequenze tra 0 ed infinito, e non solo la fondamentale e le armoniche.
- Di solito, in segnali qualsiasi:
  - le basse frequenze corrispondono a lente variazioni del segnale (componenti continue, derive lente, perdite di calibrazione, etc)
  - le alte frequenze corrispondono a variazioni rapide del segnale (sbalzi improvvisi, disturbi, interferenze, etc ).
- Ovviamente il concetto di alto e basso dipende dalle frequenze tipiche di un segnale: ad esempio 20Hz-20kHz per un'orchestra sinfonica, 500-5000Hz per la voce umana, da qualche centinaio di kHz a qualche centinaio di MHz per un segnale radio, fino al GHz per un segnale televisivo, intorno a 1.8 GHz per un GSM.

# Filtro

- Un filtro è una “scatola nera” con un ingresso ed una uscita: quando all’ingresso viene inviata una tensione  $V_{in}(t)$  in uscita si ritrova una tensione  $V_{out}(t)$ .  $V_{out}$  si dice anche “risposta” del filtro all’ingresso  $V_{in}$ .
- Esistono filtri di tipo diverso, attivi (richiedono una alimentazione esterna), passivi, lineari, non lineari, stazionari (le proprietà non dipendono dal tempo) non stazionari.
- Noi studieremo i filtri:
  - passivi: saranno formati solamente da condensatori, induttanze e resistenze
  - lineari: raddoppiando il segnale in ingresso, la risposta raddoppia
  - stazionari: le caratteristiche non dipendono dal tempo.

# Filtri lineari stazionari

- Un filtro lineare stazionario, possiede una proprietà molto importante: se l'ingresso è una sinusoide, l'uscita è una sinusoide la cui ampiezza e sfasamento dipendono dalla frequenza.

$$V_{in} = V_0 \cos \omega t \rightarrow V_{out} = A(\omega)V_0 \cos(\omega t + \varphi(\omega))$$

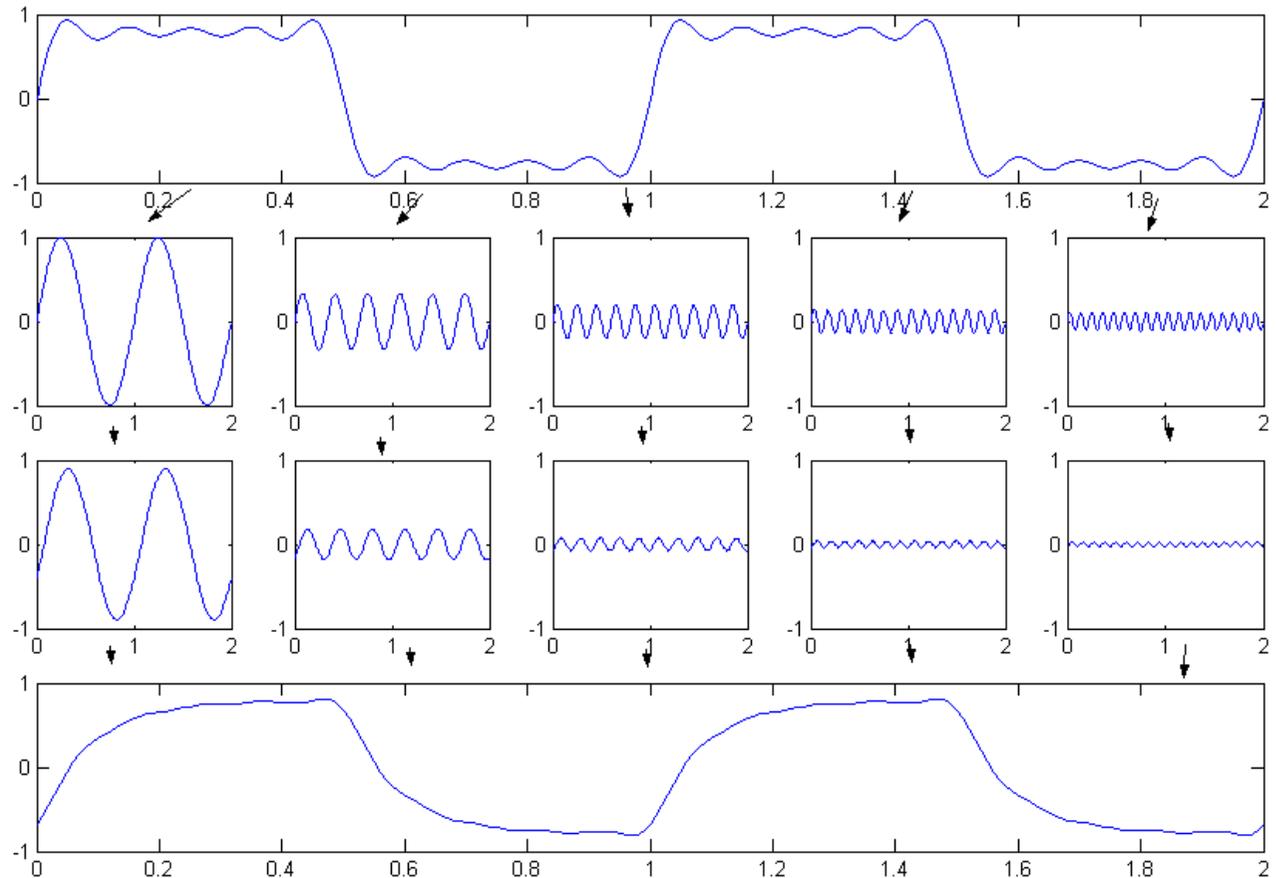
- Possiamo allora descrivere il comportamento del filtro tramite due funzioni, una che dia il rapporto  $V_{out}/V_{in}$  in funzione della frequenza, ed una che dia lo sfasamento.
- In alternativa, è possibile utilizzare un'unica funzione complessa il cui modulo sia uguale al rapporto tra i moduli e la cui fase sia uguale allo sfasamento: questa funzione si chiama *funzione di risposta* o anche *funzione di trasferimento*.

$$V_{in} = V_0 e^{j\omega t} \rightarrow V_{out} = A(\omega)V_0 e^{j\omega t + \varphi(\omega)} = T(\omega)V_0 e^{j\omega t} = T(\omega)V_{in}$$

# Scomposizione e ricomposizione

- Per calcolare la risposta ad un segnale periodico:

- Si scompone il segnale nelle sue componenti
- si calcola la risposta ad ogni componente
- Si sommano i risultati ottenuti



# Cos'è il Decibel?

- Il decibel, scritto dB, è una unità di misura molto particolare, ma molto utile nel caso in cui si debba esprimere una grandezza positiva che varia su molti ordini di grandezza.
- La definizione di Decibel presenta alcune ambiguità che possono confondere nei primi tempi.
  - Per grandezze come potenza, energia, intensità, il valore in decibel si ottiene moltiplicando per **10** il logaritmo in base 10 della grandezza di interesse, misurato in una unità di riferimento opportuna:

$$W_{dB} = 10 \log_{10} \frac{W}{W_{rif}}$$

- Per grandezze come tensione o corrente, il valore in decibel si ottiene moltiplicando per **20** il logaritmo in base 10

$$V_{dB} = 20 \log_{10} \frac{V}{V_{rif}}$$

## Ancora sul Decibel...

- Il Decibel non ha significato assoluto, a meno che non sia definita per convenzione l'unità di riferimento. Per le potenze acustiche, ad esempio, si considera un valore di riferimento di  $10^{-12}$  Watt.
- Quando si vuole specificare una grandezza di riferimento, a volte si utilizzano simboli come dBmW (Decibel riferiti ad 1 milliwatt), dBmA (riferiti ad un mA), etc.
- Tuttavia, la differenza tra due grandezze misurate in dB ha un valore assoluto, in quanto non dipende dall'unità di misura ma solo dal rapporto tra le grandezze in esame: ad esempio, se si misurano due potenze in dB, una differenza di  $n$  dB vuol dire che una delle due è  $10^{n/10}$  volte più grande dell'altra.

# Modulo della risposta di un filtro

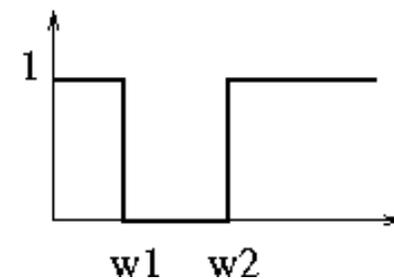
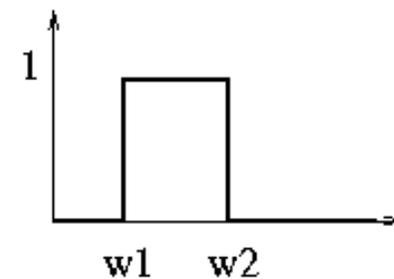
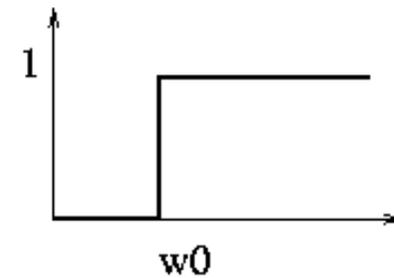
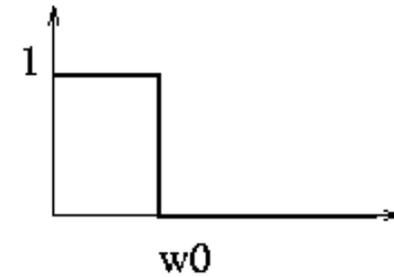
- Il Decibel viene anche adoperato per misurare la risposta di un filtro.
- In questo caso, la definizione è

$$T_{dB} = 10 \log_{10} |T|^2 = 20 \log_{10} |T|$$

- La definizione è consistente con quelle precedentemente date per tensioni e correnti. Si nota subito che:
  - Se la tensione in uscita è attenuata di un fattore 10, questo corrisponde a -20dB. Questo corrisponde ad una diminuzione in potenza di un fattore 100.
  - Se la tensione in uscita è dimezzata, allora T corrisponde a -6dB
  - Se la potenza in uscita è dimezzata, allora T corrisponde a -3dB.

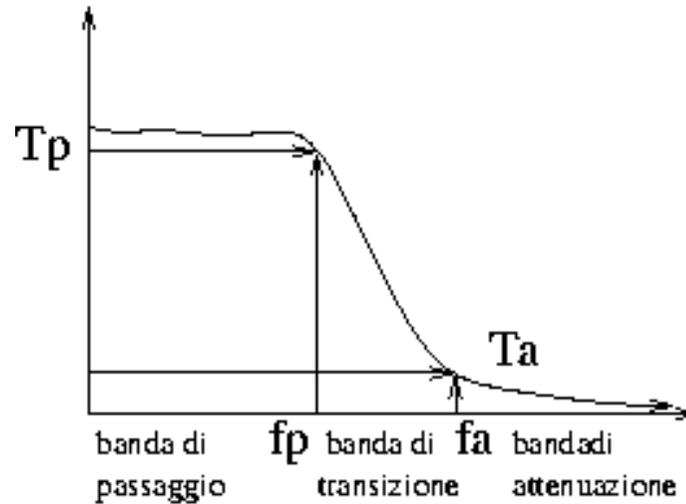
# Filtri ideali

- Passa basso:
- Passa alto:
- Passa banda (band pass):
- Blocca banda (band stop ):



# Filtri reali

- Passa basso:



- Per disegnare un filtro passa basso bisogna individuare 4 parametri:
  - L'estremo superiore della banda di passaggio  $f_p$  e il valore minimo del modulo della funzione di trasferimento nella banda di passaggio ( $T_p$ ).
  - L'estremo inferiore della banda di attenuazione  $f_a$  e il valore massimo del modulo della funzione di trasferimento per  $f > f_a$  ( $T_a$ ).
  - In modo analogo si procede per definire un filtro passa alto e con piccole modifiche gli altri tipi di filtri.

# Fase

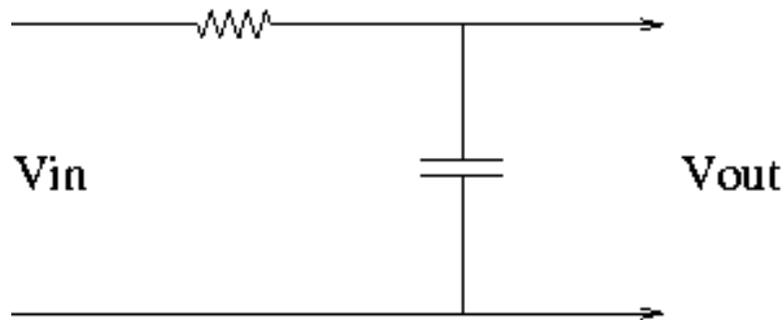
- Nei filtri ideali, si chiede che la fase corrisponda ad un ritardo uguale per tutte le frequenze:

$$V_{out} e^{j\omega t} = V_{in} |T| e^{j\omega(t-\tau)} = |T| e^{-j\omega\tau} V_{in} e^{j\omega t}$$

- Una fase del tipo  $\varphi = \omega\tau$  è detta fase lineare, in quanto varia linearmente con la frequenza.
- Nei filtri reali, ci si accontenta che la fase sia approssimativamente lineare nella sola banda di passaggio.

# Filtro passa basso

- Tramite un condensatore ed una resistenza si può costruire il più semplice filtro passa basso.



- La funzione di risposta è:

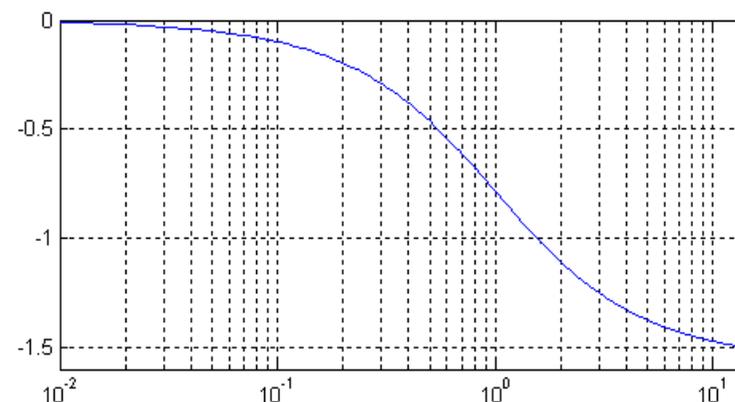
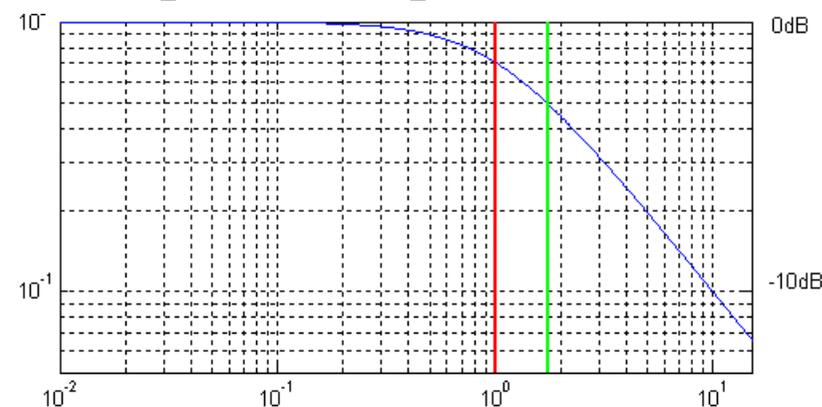
$$V_{out} = V_{in} \frac{1}{1 + j\omega RC} \quad |T| = \frac{1}{\sqrt{1 + (\omega RC)^2}} \quad \tan \varphi = -\omega RC$$

# Risposta del filtro passa basso

- In corrispondenza della frequenza  $f_0 = \frac{1}{2\pi RC}$  la tensione in uscita vale  $1/\sqrt{2}$  volte la frequenza in ingresso: questa frequenza è detta *frequenza di taglio*.

Spesso si usa la frequenza  $f_{1/2}$ , ovvero la frequenza per cui l'uscita è attenuata della metà: questa vale

$$f_{1/2} = \sqrt{3} f_0 = \sqrt{3} / 2\pi RC$$



# Comportamento ad alte frequenze

- per  $\omega > RC$ , risulta che la funzione di trasferimento  $T$  è circa  $1/(\omega RC)$ . In Decibel, si ha:

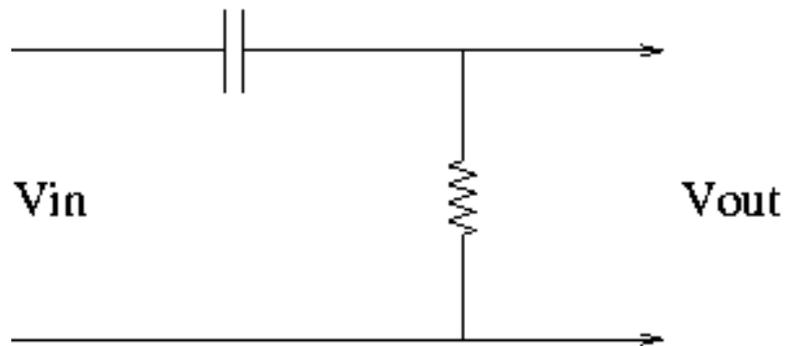
$$T_{dB} = 20 \log_{10} T = -20 \log_{10} (2\pi RCf)$$

$$T_{dB}(f_1) - T_{dB}(f_2) = -20 \log_{10} (f_1 / f_2)$$

- In sintesi: nel passare da una frequenza  $f$  ad una  $k$  volte più grande, la risposta diminuisce di  $20 \log_{10}(k)$  dB. Se  $k=2$ , la risposta diminuisce di circa 6dB: si dice che il filtro ad un polo garantisce una attenuazione di **6dB per ottava**, o anche (più raramente) di 20 dB per decade.

# Filtro passa alto

- Analogamente scambiando R e C tra di loro si ottiene il filtro passa alto:



- La funzione di risposta è:

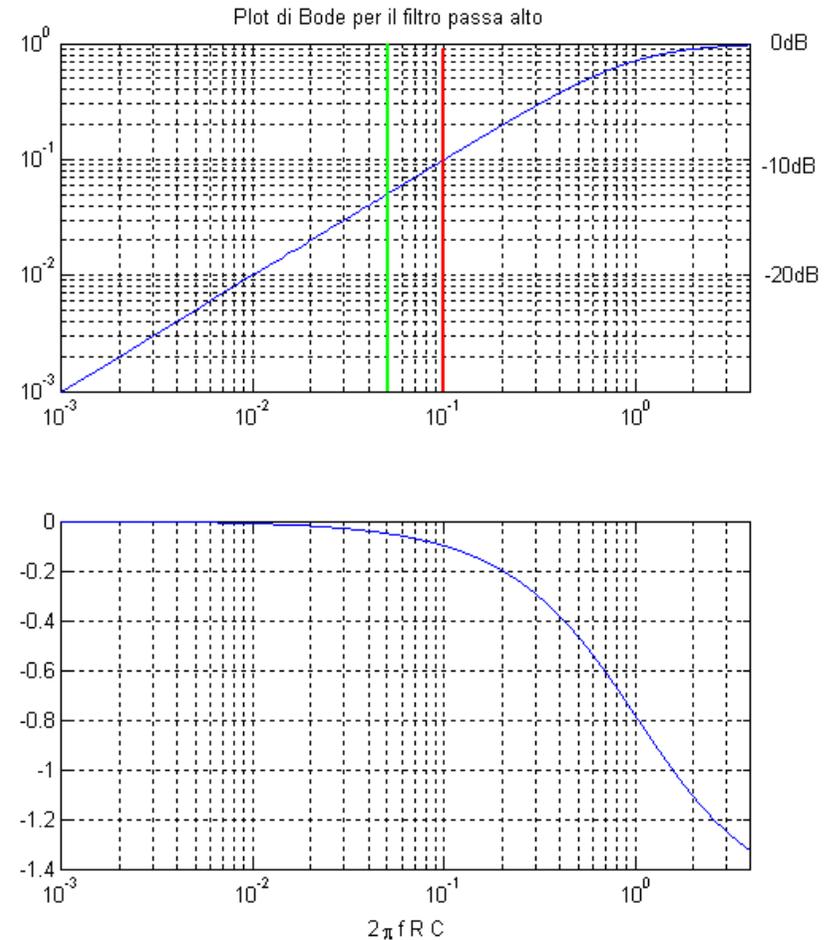
$$V_{out} = V_{in} \frac{j\omega RC}{1 + j\omega RC} \quad |T| = \frac{\omega RC}{\sqrt{1 + (\omega RC)^2}} \quad \tan \varphi = -\frac{1}{\omega RC}$$

# Risposta del filtro passa alto

- In corrispondenza di  $f_0 = \frac{1}{2\pi RC}$  l'ampiezza in uscita vale  $1/\sqrt{2}$  quella in ingresso, ovvero si ha una attenuazione di 3 dB. Lo sfasamento vale 45 gradi

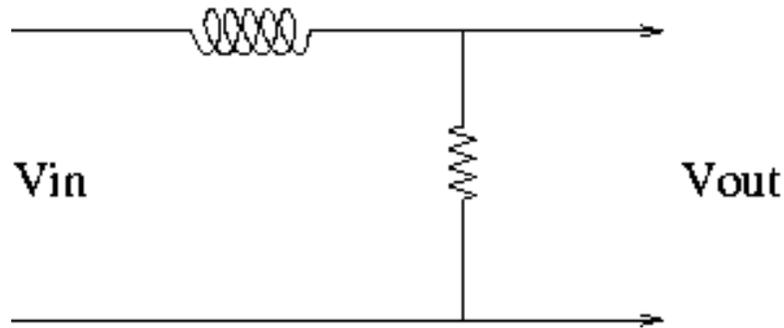
Spesso si usa la frequenza  $f_{1/2}$ , ovvero la frequenza per cui l'uscita è attenuata della metà: questa vale

$$f_{1/2} = f_0 / \sqrt{3} = 1 / \sqrt{3} (2\pi RC)$$



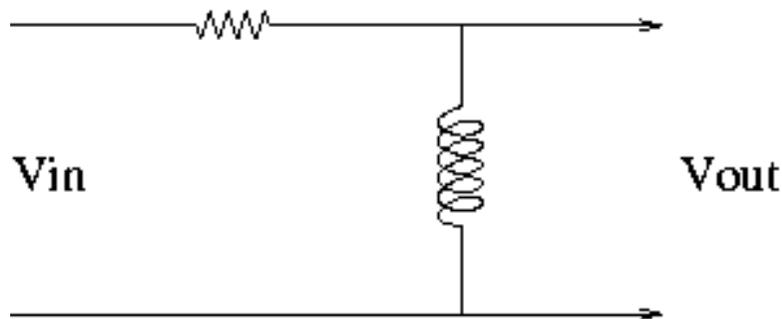
# Filtri RL

- Un filtro passa basso è realizzabile anche tramite un'induttanza



$$V_{out} = V_{in} \frac{1}{1 + \frac{j\omega L}{R}}$$

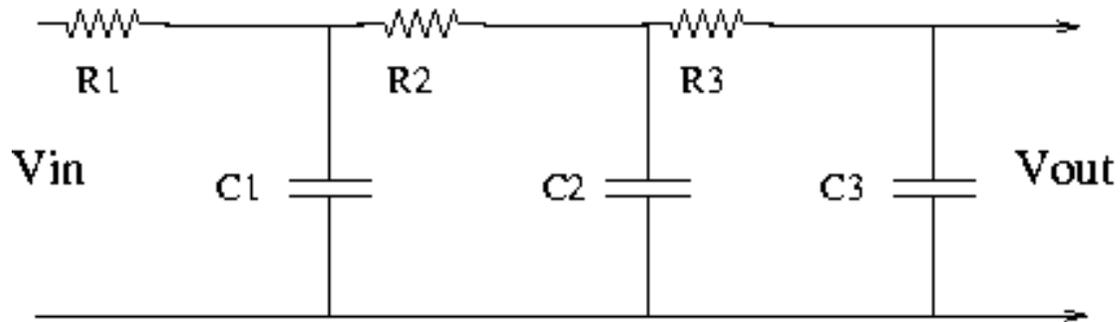
- Così come è realizzabile un passa alto:



$$V_{out} = V_{in} \frac{j\omega L}{1 + \frac{j\omega L}{R}}$$

# Filtri a più poli

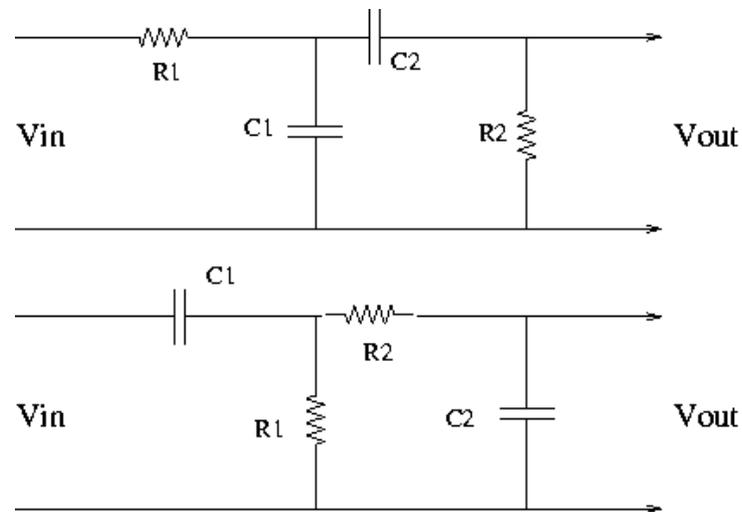
- Il filtro RC o RL è detto filtro ad un polo.
- Ponendo in cascata più filtri con lo stesso valore di RC, si ottengono filtri a più poli, che garantiscono una migliore attenuazione:



- Per adattare l'impedenza deve essere  $R1 < R2 < R3 \dots$
- Ogni filtro successivo aggiunge una ulteriore attenuazione di 6dB per ottava.

# Filtri passa-banda

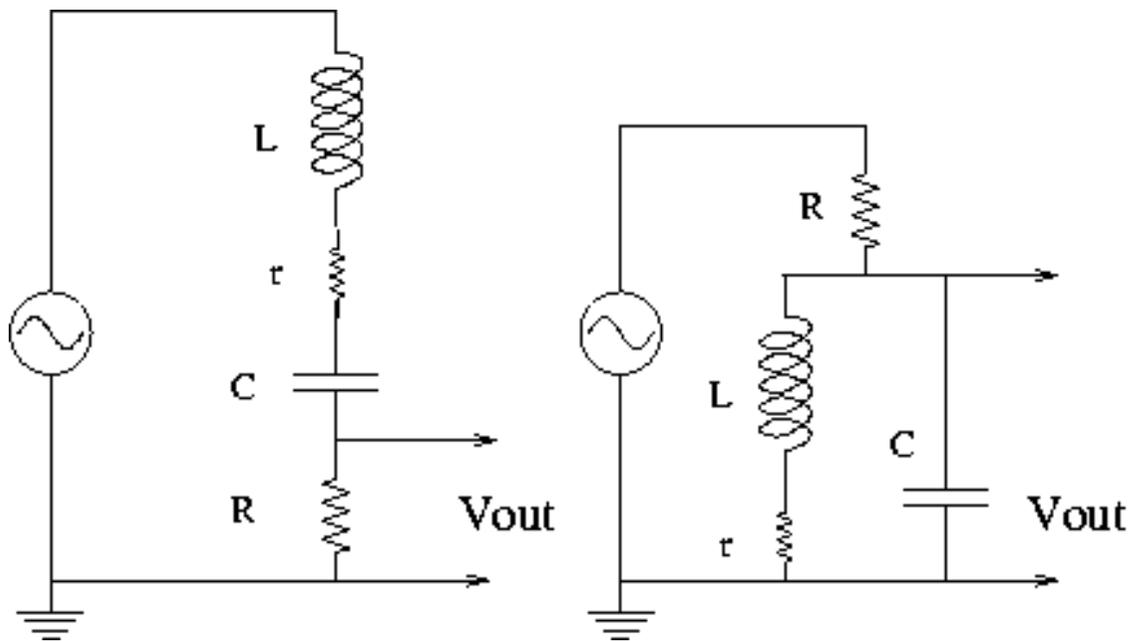
- Un filtro passa banda si può realizzare ponendo in cascata un filtro passa alto ed un filtro passa basso.



- La frequenza di taglio del filtro passa alto deve essere minore di quella del filtro passa basso:  $R_1C_1 < R_2C_2$
- L'ordine non è importante, ma bisogna stare attenti ad adattare l'impedenza:  $R_1 < R_2$

# Filtri passa-banda risonanti

- Quando si è interessati ad un intervallo molto stretto di frequenze, si possono adoperare i filtri risonanti: filtri di questo tipo si trovano ad esempio nei circuiti sintonizzatori delle vecchie radio.



# Filtri blocca banda (band stop)

- Un filtro blocca banda è ottenibile ponendo in parallelo un filtro passa alto ed un filtro passa basso. Il circuito risultante risulta comunque di qualità scadente.
- Risultati migliori si ottengono con i filtri antirisonanti che garantiscono una banda molto stretta.

