

**ANALISI MATEMATICA III**  
**(ELM+TEM)**  
**A.A. 2010-2011**  
**21 e 23 marzo 2011**

March 23, 2011

## 1 Altre proprietà della trasformata di Fourier

Sia  $f \in L^1(\mathbb{R}) \cup L^2(\mathbb{R})$  e sia  $F$  la sua trasformata di Fourier. Allora:

1. Se  $f$  è pari, allora  $F$  è pari.
2. Se  $f$  è dispari; allora  $F$  è dispari.
3. Se  $f$  è reale, allora  $F(-\omega) = \overline{F(\omega)}$ .
4. Se  $f$  è reale e pari, allora  $F$  è reale e pari.

Valgono anche le relazioni inverse se  $f \in L^2(\mathbb{R})$  oppure se  $f$  è sviluppabile in serie di Fourier in ogni intervallo chiuso  $[-L, L]$  e  $f \in L^1(\mathbb{R})$ . Precisamente:

5. Se  $F$  è pari, allora  $f$  è pari.
6. Se  $F$  è dispari; allora  $f$  è dispari.
7. Se  $F$  è reale, allora  $f(-t) = \overline{f(t)}$ .
8. Se  $F$  è reale e pari, allora  $f$  è reale e pari.

## 2 Il Teorema di Plancherel e la trasformata in $L^2$

Vale il seguente:

**Teorema di Plancherel** - Sia  $f \in L^2(\mathbb{R})$ , Allora:

1) L'integrale (nel senso del valore principale)

$$v.p. \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-j\omega t} dt$$

esiste per ogni  $\omega \in \mathbb{R}$ , eccetto, al più, un insieme di misura nulla.

Posto allora

$$F(\omega) = v.p. \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-j\omega t} dt,$$

si ha inoltre:

2)  $F \in L^2(\mathbb{R})$

3) Vale la formula

$$f(t) = \frac{1}{2\pi} v.p. \int_{-\infty}^{+\infty} F(\omega)e^{j\omega t} d\omega.$$

4) Vale l'identità:

$$2\pi \int_{-\infty}^{\infty} |f(t)|^2 dt = \int_{-\infty}^{\infty} |F(\omega)|^2 d\omega.$$

COMMENTI : la proprietà 4) è detta anche **principio di conservazione della norma (o dell'energia)**.

La proprietà 1) suggerisce la seguente definizione.

**DEFINIZIONE** - Sia  $f \in L^2(\mathbb{R})$ ; si chiama *Trasformata di Fourier in  $L^2$* , la funzione  $F$  definita da

$$F(\omega) = v.p. \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-j\omega t} dt. \quad (1)$$

OSSERVAZIONE : se inoltre  $f \in L^1(\mathbb{R})$ , ossia  $f \in L^1(\mathbb{R}) \cap L^2(\mathbb{R})$ , allora l'integrale in (1) coincide con l'integrale improprio, ossia la trasformata di

Fourier in  $L^2$  **coincide** con la trasformata di Fourier in  $L^1$ , vista in precedenza. La definizione precedente è pertanto un'estensione del concetto di trasformata di Fourier e, ovviamente, assume rilevanza per quelle funzioni appartenenti a  $L^2(\mathbb{R})$  e non a  $L^1(\mathbb{R})$ , ossia per quelle funzioni per le quali la trasformata in  $L^1(\mathbb{R})$  non è definita.

Ciò posto, la proprietà 3) del teorema di Plancherel diviene la formula dell'antitrasformata, formula che, a differenza di quanto accade in  $L^1$ , vale sotto le stesse ipotesi che assicurano l'esistenza della trasformata.

### 3 Proprietà di simmetria

Dal teorema di Plancherel segue l'importante proprietà della trasformata in  $L^2$ :

**Teorema (Proprietà di simmetria)** *Sia  $f \in L^2(\mathbb{R})$  e sia  $\mathfrak{F}\{f\} = F(\omega)$  la sua trasformata. Allora  $F \in L^2(\mathbb{R})$  e*

$$\mathfrak{F}\{\mathfrak{F}\{f\}\} = 2\pi f(-\omega).$$

*In particolare, se  $f$  è inoltre pari, allora la trasformata della trasformata di Fourier di  $f$  coincide con  $f$ , a meno di un fattore  $2\pi$ .*

**Conseguenze:**

◆ Poiché la trasformata dell'impulso rettangolare

$$f(t) = \begin{cases} M & \text{se } |t| \leq L \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases};$$

è la funzione

$$F(\omega) = 2ML \operatorname{sinc}(\omega L),$$

per la proprietà di simmetria, la trasformata di

$$g(t) = 2ML \operatorname{sinc}(Lt)$$

è

$$\mathfrak{F}\{g(t)\} = G(\omega) = \begin{cases} 2\pi M & \text{se } |\omega| \leq L \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}.$$

Si osservi che tale trasformata non è continua in  $\mathbb{R}$ . Infatti  $g \notin L^1(\mathbb{R})!$

◆ Poiché la trasformata dell'impulso esponenziale

$$h(t) = \exp(-|t|);$$

è la funzione

$$H(\omega) = \frac{2}{1 + \omega^2},$$

per la proprietà di simmetria, la trasformata di

$$\varphi(t) = \frac{2}{1 + t^2}$$

è

$$\mathfrak{F}\{\varphi(t)\} = \Phi(\omega) = 2\pi \exp(-|\omega|).$$

Si osservi che tale trasformata non è derivabile in  $\omega = 0$  (ed infatti  $t\varphi(t) \notin L^1(\mathbb{R})$ ).

## 4 Il caso razionale

I seguenti risultati permettono di stabilire quando una funzione razionale  $f$  è trasformabile in  $L^2$  secondo Fourier e, analogamente quando una funzione razionale  $F$  è una trasformata di Fourier in  $L^2$ .

**Teorema 1** *Sia  $R$  una funzione razionale, ossia*

$$R(x) = \frac{N(x)}{D(x)}$$

con  $N, D$  polinomi primi tra loro. Allora :

1)  $R \in L^2(\mathbb{R})$  se e solo se  $R$  è propria e il polinomio  $D$  non ha zeri reali, ossia se e solo se

$$i) \text{ gr } D - \text{gr}N > 0 \tag{2}$$

$$ii) D(x) \neq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}.$$

2)  $R \in L^1(\mathbb{R})$  se e solo se

$$i) \text{ gr } D - \text{gr}N > 1 \tag{3}$$

$$ii) D(x) \neq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}.$$

Nella prossima lezione vedremo anche il seguente risultato:

**Teorema 2** *Sia  $F$  una funzione razionale, e  $F \in L^2(\mathbb{R})$  (ossia sono verificate per  $F$  le condizioni (2)). Allora l'antitrasformata di  $F$  appartiene sia a  $L^1(\mathbb{R})$  che a  $L^2(\mathbb{R})$ , ossia, indicata con  $f$  tale antitrasformata, si ha  $f \in L^1(\mathbb{R}) \cap L^2(\mathbb{R})$ .*

Utilizzando poi la teoria delle distribuzioni, vedremo alla conclusione del corso che il Teorema 2 puo' essere generalizzato nel modo seguente:

**Teorema 3** *Sia  $F$  una funzione razionale, ossia*

$$F(\omega) = \frac{P(\omega)}{Q(\omega)}$$

con  $P, Q$  polinomi primi tra loro e  $Q(\omega) \neq 0 \forall \omega \in \mathbb{R}$ . Allora:

- se  $\text{gr } P < \text{gr } Q$ , allora  $F$  è trasformata di Fourier di una  $f \in L^1(\mathbb{R}) \cap L^2(\mathbb{R})$

- se  $\text{gr } P \geq \text{gr } Q$ , allora  $F$  è trasformata di Fourier nel senso delle distribuzioni.

#### ESEMPIO 1

Si considerino le funzioni

$$\begin{aligned} f_1(t) &= \frac{5+t}{t-9}; & f_2(t) &= \frac{5+t}{t^2+9}; \\ f_3(t) &= \frac{5+t}{t^2-9}; & f_4(t) &= \frac{5+t}{(t^2+9)^2}. \end{aligned}$$

Allora  $f_1$  e  $f_3$  non sono trasformabili secondo Fourier (né in  $L^1$  né in  $L^2$ ), in quanto non appartengono né a  $L^1$  né a  $L^2$ . Invece  $f_2 \in L^2$  e  $f_4$  appartiene sia in  $L^2$  che in  $L^1$ . Pertanto  $f_2$  ammette trasformata di Fourier in  $L^2$  e  $f_4$  ammette trasf. di Fourier sia in  $L^1$  che in  $L^2$  e, ovviamente, le due trasformate coincidono

#### ESEMPIO 2

Si considerino le funzioni

$$\begin{aligned} F_1(\omega) &= \frac{5\omega}{\omega-8}; & F_2(\omega) &= \frac{5\omega}{\omega^2+3\omega}; \\ F_3(t) &= \frac{5\omega}{\omega^2+3}; & F_4(\omega) &= \frac{5\omega^2+4}{\omega^2+8}. \end{aligned}$$

Allora  $F_1$  e  $F_2$  non appartengono a  $L^2$  e quindi non sono trasformate di Fourier. Invece  $F_3 \in L^2$  e quindi (vedi Teorema 2) la sua antitrasformata appartiene a  $L^1(\mathbb{R}) \cap L^2(\mathbb{R})$ . Infine  $F_4$  è trasformata di Fourier nel senso delle distribuzioni (vedi Teorema 3).

## 5 Il teorema di Shannon

Si veda Cap. 3.14 del testo M. Marini *"Metodi Matematici per lo studio delle reti elettriche"*, Edizioni Cedam, 1999.

## 6 APPENDICE

In questa parte vengono brevemente presentati alcuni richiami sulle funzioni complesse e la teoria dei Residui, visti nel corso di Applicazioni di Matematica. Per maggiori dettagli si rimanda a tale corso e alle tracce delle lezioni di Applicazioni di Matematica in questo stesso sito. Si raccomanda di prendere familiarità con i concetti qui presentati, anche svolgendo gli esercizi finali.

### 6.1 Funzioni complesse : generalità

Posto  $s = x + jy$  e  $z = u + jv$  (dove  $x, y, u, v$  sono numeri reali e  $j$  indica l'unità immaginaria), sia  $z = f(s)$  una funzione complessa. Tale funzione può essere interpretata come la trasformazione piana

$$\begin{cases} u = u(x, y) \\ v = v(x, y) \end{cases},$$

dove  $u = \operatorname{Re} f$  e  $v = \operatorname{Im} f$  prendono nome, rispettivamente, di *parte reale di  $f$*  e *parte immaginaria di  $f$* .

Ad esempio la parte reale e la parte immaginaria della funzione

$$f(s) = s^2 + 1$$

sono date rispettivamente da

$$u(x, y) = x^2 - y^2 + 1, \quad v(x, y) = 2xy.$$

Ad esempio si calcoli la parte reale e la parte immaginaria delle seguenti funzioni

$$\begin{aligned} f_1(s) &= 7js + s^2 \\ f_2(s) &= s + |s|^2 \\ f_3(s) &= (5j - 1)s \\ f_4(s) &= |s| - 5j \end{aligned}$$

## 7 Curva regolare in $\mathbb{C}$

Sia  $[a, b]$  un intervallo **limitato e chiuso** della retta reale. Una *curva regolare* è una funzione  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$

$$\gamma(t) = x(t) + jy(t)$$

dove le funzioni reali  $x = x(t), y = y(t)$  sono funzioni derivabili con derivata continua nell'intervallo aperto  $(a, b)$  [i.e.  $x, y \in C^1(a, b)$ ] e le due derivate  $x'(t)$  e  $y'(t)$  non si annullano contemporaneamente in  $(a, b)$ .

Tale concetto è del tutto analogo a quello visto nell'ambito dei corsi di Analisi Matematica, con la sola differenza che ora esso è formulato usando le notazioni complesse.

Se le due funzioni  $x, y$  sono di classe  $C^1$  in tutto  $(a, b)$  eccetto un numero finito di punti e/o le due derivate  $x'(t)$  e  $y'(t)$  si annullano contemporaneamente in un numero finito di punti, allora  $\gamma$  si dice *generalmente regolare*.

Geometricamente una curva regolare è rappresentata da una "linea" (detta *sostegno della curva*) avente tangente in ogni punto, salvo, al più, gli estremi; una curva generalmente regolare è invece rappresentata da una "linea" che ammette tangente in ogni punto eccetto un numero finito di punti.

Esempio. La curva

$$\gamma(t) = \rho e^{jt} + s_0, t \in [0, 2\pi]$$

rappresenta una circonferenza di centro  $s_0$ , raggio  $\rho$  e percorsa in senso antiorario. Infatti ponendo  $\gamma(t) = x(t) + jy(t)$ ,  $s_0 = x_0 + jy_0$  e utilizzando le formule di Eulero si ottiene

$$x(t) + jy(t) = \rho[\cos t + j \sin t] + x_0 + jy_0$$

da cui, uguagliando parte reale e parte immaginaria di ambo i membri, si ha

$$x(t) = \rho \cos t + x_0$$

$$y(t) = \rho \sin t + y_0$$

che, come è noto, è l'equazione in forma parametrica di una circonferenza di centro  $(x_0, y_0)$ , raggio  $\rho$  e percorsa in senso antiorario (per  $t \in [0, 2\pi]$ ).

Una curva  $\gamma$  si dice *chiusa* se  $\gamma(a) = \gamma(b)$ . Una curva  $\gamma$  si dice *semplice* se presi  $t_1, t_2 \in (a, b)$  con  $t_1 \neq t_2$  risulta  $\gamma(t_1) \neq \gamma(t_2)$ .

## 8 Definizione di Integrale in $\mathbb{C}$

Sia  $\gamma$  una curva regolare o generalmente regolare e sia  $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  una funzione continua sulla curva. Si chiama *integrale di  $f$  esteso a  $\gamma$*  il numero complesso

$$\int_{\gamma} f(s) ds = \int_a^b f(\gamma(t)) \gamma'(t) dt.$$



## 9 Teorema di Cauchy

Sia  $H$  la funzione

$$H(s) = \frac{N(s)}{D(s)} e^{\alpha s}, \quad (4)$$

dove  $N$  e  $D$  sono polinomi primi tra loro e  $\alpha$  è un numero complesso fissato. Utilizzando il Teorema di Cauchy, visto nel corso di Applicazioni di Matematica e al quale si rimanda, si ottiene il seguente:

**Teorema** *Sia  $\Gamma$  una curva regolare (o generalmente regolare) semplice e chiusa e percorsa in senso positivo (antiorario). Sia la funzione  $H$ , definita in (4), continua sulla curva  $\Gamma$  (ossia  $D(s) \neq 0$  se  $s \in \Gamma$ ). Siano poi  $s_1, s_2, \dots, s_N$  gli zeri del polinomio  $D$  **interni** alla curva  $\Gamma$ . Allora*

$$\frac{1}{2\pi j} \int_{\Gamma} H(s) ds = \text{Res}[H, s_1] + \text{Res}[H, s_2] + \dots + \text{Res}[H, s_N]$$

dove la scrittura  $\text{Res}[H, s_i]$  indica il Residuo di  $H$  in  $s_i$ .

Il  $\text{Res}[H, s_i]$  è stato definito nell'ambito del corso di Applicazioni di Matematica al quale si rimanda. Qui ricordiamo soltanto le formule per il calcolo di tale Residuo nel caso particolare considerato.

- Se  $s_0$  è una radice semplice di  $D$ , allora

$$\text{Res}[H(s), s_0] = \lim_{s \rightarrow s_0} (s - s_0) \frac{N(s)}{D(s)} e^{\alpha s}.$$

- Se  $s_0$  è una radice doppia di  $D$ , allora

$$\text{Res}[H(s), s_0] = \lim_{s \rightarrow s_0} \frac{d}{ds} \left[ (s - s_0)^2 \frac{N(s)}{D(s)} e^{\alpha s} \right].$$

- In generale, se  $s_0$  è una radice di ordine  $n > 1$  di  $D$ , allora

$$\text{Res}[H(s), s_0] = \lim_{s \rightarrow s_0} \frac{1}{(n-1)!} \frac{d^{n-1}}{ds^{n-1}} \left[ (s - s_0)^n \frac{N(s)}{D(s)} e^{\alpha s} \right].$$

**Esercizio** - Per le funzioni

$$\begin{aligned} f_1(s) &= \frac{s^2 - 1}{s^2 + 1}; & f_2(s) &= \frac{7s^3 + 6}{s^2 + 5s + 4}; & f_3(s) &= \frac{se^{5s}}{s^2 - 1} \\ f_4(s) &= \frac{3se^{-2s}}{s^3 + 6s^2 + 5s}; & f_5(s) &= \frac{s}{(s + j)^2}; & f_6(s) &= \frac{e^s}{(s + 1)^2}. \end{aligned}$$

calcolare

$$\frac{1}{2\pi j} \int_{\gamma} f_i(s) ds$$

dove  $\gamma$  è la circonferenza di centro l'origine e raggio 2, percorsa in senso positivo (antiorario).