

APPENDICE: NORME E SPAZI DI SEGNALI E SISTEMI

Michele TARAGNA

Dipartimento di Automatica e Informatica

Politecnico di Torino

`michele.taragna@polito.it`



Corso di III livello

“Experimental modeling: costruzione di modelli da dati sperimentali”

Norme e spazi di segnali e sistemi

Sia \mathbb{X} uno spazio vettoriale su \mathbb{R} o \mathbb{C} .

Si definisce **norma su \mathbb{X}** una funzione a valore reale

$$x \longmapsto \|x\|$$

che soddisfa le seguenti proprietà, valide $\forall x, y \in \mathbb{X}$ e $\forall \alpha \in \mathbb{R}$ o \mathbb{C} :

- (i) $\|x\| \geq 0$ (nonnegatività)
 - (ii) $\|x\| = 0$ se e solo se $x = 0$
 - (iii) $\|\alpha x\| = |\alpha| \|x\|$ (omogeneità)
 - (iv) $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (disuguaglianza triangolare)
- } $\|x\|$ è una funzione definita positiva

\mathbb{X} è detto normato se si è definita una norma su di esso.

Norme di vettori

Sia $X = \mathbb{R}^n$ o \mathbb{C}^n ; si definiscono **norme di Hölder** ℓ_p :

$$\|x\|_p := \left(\sum_{k=1}^n |x_k|^p \right)^{1/p}, \quad 1 \leq p \leq \infty$$

Casi d'interesse:

$$\begin{aligned} \|x\|_1 &:= \sum_{k=1}^n |x_k| \\ \|x\|_2 &:= \sqrt{\sum_{k=1}^n |x_k|^2} \quad (\text{norma euclidea}) \\ \|x\|_\infty &:= \max_{1 \leq k \leq n} |x_k| \end{aligned}$$

Norme di matrici

Sia \mathbb{X} l'insieme di tutte le matrici $m \times n$ definite su \mathbb{R} o \mathbb{C} : $\mathbb{R}^{m \times n}$ o $\mathbb{C}^{m \times n}$;

\mathbb{X} è uno spazio vettoriale su cui si possono definire diversi tipi di norme.

Di particolare interesse è la classe delle **norme indotte**:

$$\|A\|_p := \sup_{x \neq 0} \frac{\|Ax\|_p}{\|x\|_p}, \quad A \in \mathbb{X}$$

con la seguente proprietà, valida $\forall A, B \in \mathbb{X}$:

$$\|AB\|_p \leq \|A\|_p \|B\|_p$$

Esempi di norme indotte:

$$\|A\|_1 := \sup_{1 \leq j \leq n} \sum_{i=1}^m |a_{ij}| \quad (\text{massima somma per colonna})$$

$$\|A\|_2 := \sqrt{\max_{1 \leq i \leq n} \lambda_i (A^* A)}$$

$$\|A\|_\infty := \sup_{1 \leq i \leq m} \sum_{j=1}^n |a_{ij}| \quad (\text{massima somma per riga})$$

La norma di Frobenius è un esempio di norma non indotta:

$$\|A\|_F := \sqrt{\text{Traccia}(A^* A)} = \sqrt{\sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n |a_{ij}|^2}$$

Norme e spazi di segnali a tempo discreto

Si considerino i seguenti spazi vettoriali ℓ_p a dimensione infinita (con $1 \leq p \leq \infty$), costituiti da sequenze $x = \{x_k\} : \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{C}$

$$\begin{aligned}\ell_p(\mathbb{Z}_+) &:= \left\{ x = \{x_k\}_{k=0}^{\infty} : \left(\sum_{k=0}^{\infty} |x_k|^p \right)^{1/p} < \infty \right\} \\ \ell_p(\mathbb{Z}_-) &:= \left\{ x = \{x_k\}_{k=-\infty}^{-1} : \left(\sum_{k=-\infty}^{-1} |x_k|^p \right)^{1/p} < \infty \right\} \\ \ell_p(\mathbb{Z}) &:= \left\{ x = \{x_k\}_{k=-\infty}^{\infty} : \left(\sum_{k=-\infty}^{\infty} |x_k|^p \right)^{1/p} < \infty \right\}\end{aligned}$$

su cui si possono definire rispettivamente le norme:

$$\begin{aligned}\|x\|_p &:= \left(\sum_{k=0}^{\infty} |x_k|^p \right)^{1/p} \\ \|x\|_p &:= \left(\sum_{k=-\infty}^{-1} |x_k|^p \right)^{1/p} \\ \|x\|_p &:= \left(\sum_{k=-\infty}^{\infty} |x_k|^p \right)^{1/p}\end{aligned}$$

Norme e spazi di segnali a tempo continuo

Si consideri il seguente spazio vettoriale L_p a dimensione infinita (con $1 \leq p \leq \infty$), costituito da funzioni $f = f(t) : I \in \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ integrabili secondo Lebesgue:

$$L_p(I) := \left\{ f : f \text{ è misurabile, } \left(\int_I |f(t)|^p dt \right)^{1/p} < \infty \right\}$$

su cui si può definire la norma:

$$\|f\|_p := \left(\int_I |f(t)|^p dt \right)^{1/p}$$

Casi d'interesse:

p	Tempo discreto	Tempo continuo
1	$\ x\ _1 := \sum_k x_k $	$\ f\ _1 := \int_I f(t) dt$
2	$\ x\ _2 := \sqrt{\sum_k x_k ^2}$	$\ f\ _2 := \sqrt{\int_I f(t) ^2 dt}$
∞	$\ x\ _\infty := \sup_k x_k $	$\ f\ _\infty := \text{ess sup}_{t \in I} f(t) $

Casi d'interesse:

p	Tempo discreto	Tempo continuo
1	$\ x\ _1 := \sum_k x_k $	$\ f\ _1 := \int_I f(t) dt$
2	$\ x\ _2 := \sqrt{\sum_k x_k ^2}$	$\ f\ _2 := \sqrt{\int_I f(t) ^2 dt}$
∞	$\ x\ _\infty := \sup_k x_k $	$\ f\ _\infty := \text{ess sup}_{t \in I} f(t) $

Applicazioni:

- (i) un segnale s ha *energia finita* se e solo se $\|s\|_2 < \infty$;
- (ii) un segnale s è *limitato* se e solo se $\|s\|_\infty < \infty$;
- (iii) un segnale $s \in L_p(\mathbb{R})$ è detto *causale* se $s \in L_p(\mathbb{R}_+)$, mentre è detto *anticausale* se $s \in L_p(\mathbb{R}_-)$.

Norme e spazi delle caratterizzazioni in frequenza di segnali a tempo discreto

Sia $x = \{x_k\} : \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{C}$ un segnale a tempo discreto.

Si definisce **caratterizzazione in frequenza di x** la trasformata di Fourier a tempo discreto (DTFT)

$$X(\omega) = \hat{x}(e^{j\omega}) := \sum_{k=-\infty}^{\infty} x_k e^{-j\omega k}$$

Si definisce allora lo spazio normato \mathcal{L}_p delle caratterizzazioni in frequenza di segnali a tempo discreto (con $1 \leq p \leq \infty$):

$$\mathcal{L}_p([0, 2\pi]) := \left\{ X : \|X\|_p := \left(\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} |X(\omega)|^p d\omega \right)^{1/p} < \infty \right\}$$

Norme e spazi delle caratterizzazioni in frequenza di segnali a tempo continuo

Sia $x(t) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ un segnale a tempo continuo.

Si definisce **caratterizzazione in frequenza di x** la trasformata di Fourier

$$X(\omega) = \hat{x}(j\omega) := \int_{-\infty}^{+\infty} x(t) e^{-j\omega t} dt$$

Si definisce allora lo spazio normato \mathcal{L}_p delle caratterizzazioni in frequenza di segnali a tempo continuo (con $1 \leq p \leq \infty$):

$$\mathcal{L}_p(\mathbb{R}) := \left\{ X : \|X\|_p := \left(\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} |X(\omega)|^p d\omega \right)^{1/p} < \infty \right\}$$

Spazi di Hardy

$$\mathcal{H}_p(\mathbb{D}) := \left\{ \hat{h} : \hat{h}(\lambda) \text{ è analitica in } \mathbb{D}, \|\hat{h}\|_p < \infty \right\}$$

$$\text{con } \mathbb{D} := \{\lambda : |\lambda| < 1\}, \quad \|\hat{h}\|_p := \left(\sup_{r < 1} \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left| \hat{h}(r \cdot e^{j\omega}) \right|^p d\omega \right)^{1/p}$$

Casi d'interesse nel caso di caratterizzazioni in frequenza di segnali a tempo discreto:

- $\mathcal{H}_2(\mathbb{D}) := \left\{ \hat{h} : \hat{h}(\lambda) \text{ è analitica in } \mathbb{D}, \|\hat{h}\|_2 < \infty \right\}$, con

$$\|\hat{h}\|_2 := \left(\sup_{r < 1} \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left| \hat{h}(r \cdot e^{j\omega}) \right|^2 d\omega \right)^{1/2}$$

- $\mathcal{H}_\infty(\mathbb{D}) := \left\{ \hat{h} : \hat{h}(\lambda) \text{ è analitica in } \mathbb{D}, \|\hat{h}\|_\infty < \infty \right\}$, con

$$\|\hat{h}\|_\infty := \operatorname{ess\,sup}_{|\lambda| < 1} \left| \hat{h}(\lambda) \right|$$

- $\mathcal{H}_{\rho, M}(\mathbb{D}) := \left\{ \hat{h} : \hat{h} = \sum_{k=0}^{\infty} h_k \lambda^k \text{ è analitica in } \mathbb{D}_{\rho}, \|\hat{h}\|_{\infty, \rho} \leq M \right\}$, con

$$\mathbb{D}_{\rho} := \{ \lambda : |\lambda| < \rho \}$$

$$\|\hat{h}\|_{p, \rho} := \begin{cases} \left(\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} |\hat{h}(\rho \cdot e^{j\omega})|^p d\omega \right)^{1/p}, & 1 \leq p < \infty \\ \text{ess sup}_{\lambda \in \mathbb{D}_{\rho}} |\hat{h}(\lambda)|, & p = \infty \end{cases}$$

- $\mathcal{H}_{\rho=1, M}^{(1)}(\mathbb{D}) := \left\{ \hat{h} : \hat{h} = \sum_{k=0}^{\infty} h_k \lambda^k \text{ è analitica in } \mathbb{D}, \|\hat{h}'\|_{\infty} \leq M \right\}$, con

$$\hat{h}' := \frac{d\hat{h}}{d\lambda}$$

Norme di sistemi

Sia G un sistema lineare tempo invariante (LTI), a tempo discreto oppure a tempo continuo, e sia \hat{G} la sua trasformata Lambda ($\hat{G} = \sum_k g_k \lambda^k$) o di Laplace.

Siano u ed $y = g * u$ rispettivamente l'ingresso e l'uscita di G . Allora:

$$\|G\|_{2,2} := \sup_{u \neq 0} \frac{\|Gu\|_2}{\|u\|_2} = \|\hat{G}\|_\infty = \begin{cases} \text{ess sup}_{\omega \in [0, 2\pi]} |\hat{g}(e^{j\omega})| & (T.D.) \\ \text{ess sup}_{\omega \in]-\infty, \infty[} |\hat{g}(j\omega)| & (T.C.) \end{cases}$$
$$\|G\|_{\infty,\infty} := \sup_{u \neq 0} \frac{\|Gu\|_\infty}{\|u\|_\infty} = \|G\|_1 = \begin{cases} \sum_{k=-\infty}^{\infty} |g_k| & (T.D.) \\ \int_{-\infty}^{\infty} |g(t)| dt & (T.C.) \end{cases}$$

Applicazioni:

- G ha un'amplificazione limitata di energia se e solo se $\hat{G} \in \mathcal{H}_\infty$;
- G è BIBO-stabile se e solo se $\|G\|_1$ è finita.

Spazi di Banach

Sia \mathbb{X} uno spazio vettoriale normato:

- una sequenza $x = \{x_k\} \in \mathbb{X}$ è convergente se

$$\exists x^* \in \mathbb{X} : \|x_k - x^*\| \longrightarrow 0 \quad \text{per } k \rightarrow \infty;$$

- una sequenza $x = \{x_k\} \in \mathbb{X}$ è una sequenza di Cauchy se

$$\forall \varepsilon > 0, \exists n > 0 : \|x_i - x_k\| \leq \varepsilon, \quad \forall i, k \geq n;$$

- \mathbb{X} si dice completo se ogni sequenza di Cauchy in \mathbb{X} è convergente.

Si definisce **spazio di Banach** uno spazio vettoriale normato completo.

Esempi di spazi di Banach: \mathbb{R}^n , \mathbb{C}^n , $\ell_p(\mathbb{Z})$, $L_p(I)$, $\mathcal{L}_p([0, 2\pi])$, $\mathcal{L}_p(\mathbb{R})$.

Spazi di Hilbert

Sia \mathbb{X} uno spazio vettoriale su \mathbb{R} o \mathbb{C} .

Si definisce **prodotto interno (o scalare) in \mathbb{X}** una funzione a valore complesso

$$(x, y) \longmapsto \langle x, y \rangle$$

che soddisfa le seguenti proprietà, valide $\forall x, y, z \in \mathbb{X}$ e $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$ o \mathbb{C} :

- (i) $\langle x, x \rangle \geq 0$ (nonnegatività)
 - (ii) $\langle x, x \rangle = 0$ se e solo se $x = 0$
 - (iii) $\langle x, y + z \rangle = \langle x, y \rangle + \langle x, z \rangle$ (addività)
 - (iv) $\langle x, \alpha y \rangle = \alpha \langle x, y \rangle$ (omogeneità)
 - (v) $\langle x, y \rangle = \overline{\langle y, x \rangle}$ (simmetria)
- } $\langle \cdot, \cdot \rangle$ è una funzione definita positiva

Si definisce **spazio di Hilbert** uno spazio vettoriale normato completo su cui è definito un prodotto interno, che induce come norma:

$$\|x\| := \sqrt{\langle x, x \rangle}$$

Esempi di spazi di Hilbert:

$$\mathbb{X} = \mathbb{C}^n, \quad \langle x, y \rangle := x^H y = \sum_{k=1}^n \bar{x}_k y_k$$

$$\mathbb{X} = \mathbb{C}^{m \times n}, \quad \langle A, B \rangle := \text{Traccia}(A^* B)$$

$$\mathbb{X} = \ell_2(\mathbb{Z}), \quad \langle x, y \rangle := x^H y = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \bar{x}_k y_k$$

$$\mathbb{X} = L_2(I), \quad \langle f, g \rangle := \int_I \overline{f(t)} g(t) dt, \quad \text{dove } I = \mathbb{R}, \mathbb{R}_+, \mathbb{R}_-, j\mathbb{R}$$

$$\mathbb{X} = \mathcal{L}_2([0, 2\pi]), \quad \langle X, Y \rangle := \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \overline{X(\omega)} Y(\omega) d\omega$$