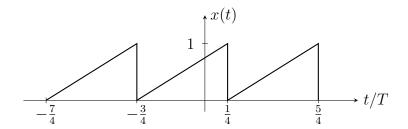


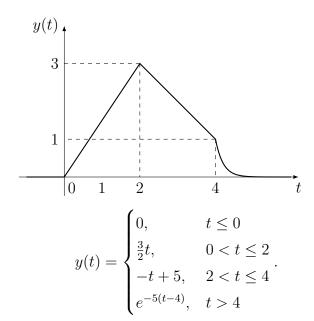


Aufgabe 1 (25 Punkte)

 \bigstar (a) (7 Punkte) Gegeben sei das T-periodische Signal x(t).



- \bigstar i. (2 Punkte) Bestimmen Sie die Funktionsgleichung von x(t) im Intervall $-3T \le t \le -2T$ in Abhängigkeit von T.
- \bigstar ii. (5 Punkte) Bestimmen Sie die Koeffizienten c_k der Fourierreihe von x(t).
- \bigstar (b) (6 Punkte) Gegeben sei das Signal y(t)



Bestimmen Sie die zugehörige Fouriertransformierte $\widehat{y}(f)$.





 \bigstar (c) (12 Punkte) Gegeben sei das Tiefpassfilter H mit dem Frequenzgang

$$\widehat{h}(f) = \begin{cases} \cos\left(\frac{\pi f}{8f_0}\right), & |f| \le 4f_0 \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}.$$

Am Eingang des Systems H liegt das Signal $x_1(t)$ mit der Fourierreihe

$$x_1(t) = \sum_{-\infty < k < \infty, \ k \neq 0} \frac{4\sin^2(k\pi/2)}{k^2\pi^2} e^{2\pi i k f_0 t}.$$

- \star i. (5 Punkte) Bestimmen Sie die Koeffizienten c_k der Fourierreihe des zum Eingangssignal $x_1(t)$ gehörigen Ausgangssignals $y_1(t)$.
- \bigstar ii. (7 Punkte) Am Eingang des Systems H liegt nun das Signal $x_2(t)$, mit der Fouriertransformierten $\widehat{x}_2(f) = \max(0, |f| 4f_0)$. Skizzieren Sie $\widehat{x}_2(f)$. Beschriften Sie die Achsen in Ihrer Skizze. Bestimmen Sie das zum Eingangssignal $x_2(t)$ gehörige Ausgangssignal $y_2(t)$.





Aufgabe 2 (25 Punkte)

Gegeben sei das zeitkontinuierliche Signal

$$x(t) = \frac{\sin(2\pi t)\cos(2\pi t)}{\pi t} + i\frac{\sin^2(2\pi t)}{\pi t}.$$
 (1)

 \bigstar (a) (4 Punkte) Zeigen Sie, dass die Fouriertransformierte $\hat{x}(f)$ des Signals x(t) gegeben ist durch

$$\hat{x}(f) = \begin{cases} 1, & \text{für } f \in [0, 2] \\ 0, & \text{sonst.} \end{cases}$$
 (2)

 \bigstar (b) (8 Punkte) Es sei für jedes $\lambda \in (0, \infty)$ das zeitkontinuierliche Signal $z_{\lambda}(t)$ gegeben durch

$$z_{\lambda}(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t - \lambda k).$$

Des Weiteren sei $g_{\lambda}(t) = x(t)z_{\lambda}(t)$ für alle $\lambda \in (0,\infty)$. Berechnen Sie die Fouriertransformierte $\hat{g}_{\lambda}(f)$ des zeitkontinuierlichen Signals $g_{\lambda}(t)$ für allgemeines $\lambda \in (0,\infty)$. Erläutern Sie sorgfältig die einzelnen Schritte der Ableitung. Betrachten Sie nun den Spezialfall $\lambda = 2/3$. Berechnen Sie explizit die Werte von $\hat{g}_{2/3}(f)$, für alle $f \in [0,3)$, und zeichnen Sie den Graphen von $\hat{g}_{2/3}(f)$ für den Wertebereich $f \in [0,3)$. Achten Sie auf die korrekte Beschriftung der Achsen!

Hinweis: Sie dürfen das Resultat (2) zur Lösung dieser Teilaufgabe verwenden.

★ (c) (3 Punkte) Was besagt das Abtasttheorem?

Sie dürfen für die restlichen Teilaufgaben das Resultat

$$\hat{g}_{2/3}(f) = \frac{3}{2} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \hat{x} \left(f - \frac{3k}{2} \right)$$

aus Teilaufgabe (b) für $\lambda = 2/3$ mit $\hat{x}(f)$ wie in (2) verwenden.

- \bigstar (d) (3 Punkte) Erklären Sie anschaulich anhand des Graphen des Signals $\hat{g}_{2/3}(f)$, ob eine Rekonstruktion des Signals x(t) aus den Abtastwerten x(2k/3), $k \in \mathbb{Z}$, möglich ist.
- \bigstar (e) (7 Punkte) Berechnen Sie die Koeffizienten c_k der Fourierreihe von $\hat{g}_{2/3}(f)$.





Aufgabe 3 (25 Punkte)

(a) (18 Punkte) Sei

$$H(z) = \frac{z^2 + 1}{\left(z - \frac{3}{4}i + \frac{3}{4}\right)\left(z - \frac{1}{2}\right)} \tag{3}$$

die Übertragungsfunktion des zeitdiskreten, kausalen LTI-Systems H.

- \bigstar i. (5 Punkte) Zeichnen Sie das Pol-Nullstellendiagramm von H(z) und tragen Sie das Konvergenzgebiet ein. Achten Sie auf die Achsenbeschriftung.
 - ii. (2 Punkte) Ist das System BIBO stabil? Begründen Sie Ihre Antwort.
- ★ iii. (5 Punkte) Betrachten Sie das Eingangssignal

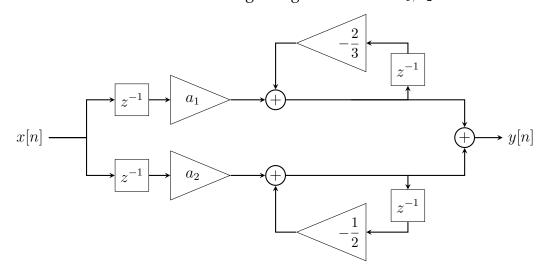
$$x[n] = i^n \sigma[n] - \left(\frac{3}{4}i - \frac{3}{4}\right)i^{n-1}\sigma[n-1]$$

und bestimmen Sie das zugehörige Ausgangssignal y[n] = (Hx)[n].

- ★ iv. (6 Punkte) Sei $a \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$. Die Impulsantwort des zeitdiskreten LTI-Systems G sei gegeben durch $g[n] = a^n h[n]$, wobei $h[n] = \mathcal{Z}^{-1} \{H(z)\}$ die Impulsantwort des zeitdiskreten, kausalen LTI-Systems H mit Übertragungsfunktion gemäss (3) ist. Für welche Werte von a ist das System G BIBO-stabil? Begründen Sie Ihre Antwort.
- ★ (b) (7 Punkte) Wir betrachten nun ein weiteres zeitdiskretes, kausales LTI-System mit der Übertragungsfunktion

$$H(z) = \frac{z+1}{\left(z+\frac{2}{3}\right)\left(z+\frac{1}{2}\right)}.$$

Zeigen Sie, dass dieses System durch folgendes Blockschaltbild dargestellt werden kann und bestimmen Sie die zugehörigen Werte von $a_1, a_2 \in \mathbb{R}$.







Aufgabe 4 (25 Punkte)

 \bigstar (a) (11 Punkte) Für $N \in \mathbb{N}$ sei die N-Punkt DFT

$$\hat{s}[k] = \sin^2\left(\frac{\pi k}{N}\right) - \frac{1}{2}, \quad k \in \{0, \dots, N-1\},$$

gegeben.

- \bigstar i. (6 Punkte) Skizzieren Sie $\hat{s}[k]$ für N=4 und berechnen Sie die inverse N-Punkt DFT s[n] für allgemeines $N\in\mathbb{N}$.
 - ii. (5 Punkte) Wir betrachten nun die N-Punkt DFT $\hat{h}_a[k] = ae^{-2\pi i k/N}$, $k \in \{0,\ldots,N-1\}$, des Signals $h_a[n]$, wobei $a \in \mathbb{C}$. Bestimmen Sie $a \in \mathbb{C}$ so, dass

$$\sum_{\ell=0}^{N-1} \hat{s}[\ell] \hat{h}_a[k-\ell] = e^{-2\pi i k/N}, \quad \text{für alle } k \in \{0, \dots, N-1\}.$$
 (4)

- \bigstar (b) (5 Punkte) Bestimmen Sie ein 4-periodisches *reellwertiges* Signal x[n], welches die folgenden Eigenschaften erfüllt:
 - x[3] = 0,
 - $\Re{\epsilon}\{\hat{x}[k]\} = \delta[k] + 2\delta[k-1] + 2\delta[k-3], k \in \{0,1,2,3\},$

wobei $\mathfrak{Re}\{\hat{x}[k]\}$ den Realteil der 4-Punkt DFT $\hat{x}[k]$ von x[n] bezeichnet und

$$\delta[\ell] \coloneqq \begin{cases} 1, & \text{für } \ell = 0, \\ 0, & \text{sonst.} \end{cases}$$

 \bigstar (c) (4 Punkte) Für $N \in \mathbb{N}$ sei x[n] ein N-periodisches Signal mit N-Punkt DFT $\hat{x}[k]$. Zeigen Sie, dass

$$\hat{\hat{x}}[\ell] = Nx[-\ell], \quad \ell \in \{0, \dots, N-1\}.$$

 \bigstar (d) (5 Punkte) Sei u[n] ein N-periodisches Signal mit N-Punkt DFT $\hat{u}[k]$, wobei $N \in \mathbb{N}$. Wir definieren das N-periodische Signal v[n] gemäss v[n] = u[-n], für $n \in \{0,\ldots,N-1\}$. Zeigen Sie, dass

$$\operatorname{circ}(v) = \frac{1}{N} \mathbf{F}_N \operatorname{diag}(\hat{u}) \mathbf{F}_N^H,$$

wobei





$$\mathbf{F}_{N} \coloneqq \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \cdots & 1 \\ 1 & \omega_{N} & \omega_{N}^{2} & \cdots & \omega_{N}^{N-1} \\ 1 & \omega_{N}^{2} & \omega_{N}^{4} & \cdots & \omega_{N}^{2(N-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \omega_{N}^{N-1} & \omega_{N}^{2(N-1)} & \cdots & \omega_{N}^{(N-1)^{2}} \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{N \times N},$$

 $\operatorname{mit} \omega_N \coloneqq e^{-2\pi i/N},$

$$\operatorname{circ}(v) \coloneqq \begin{pmatrix} v[0] & v[N-1] & \cdots & v[1] \\ v[1] & v[0] & \cdots & v[2] \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v[N-1] & v[N-2] & \cdots & v[0] \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{N \times N},$$

und

$$\operatorname{diag}(\hat{u}) := \begin{pmatrix} \hat{u}[0] & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \hat{u}[1] & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \hat{u}[N-1] \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{N \times N}.$$