

Assignment 4 – Zeitdiskrete LTI-Systeme

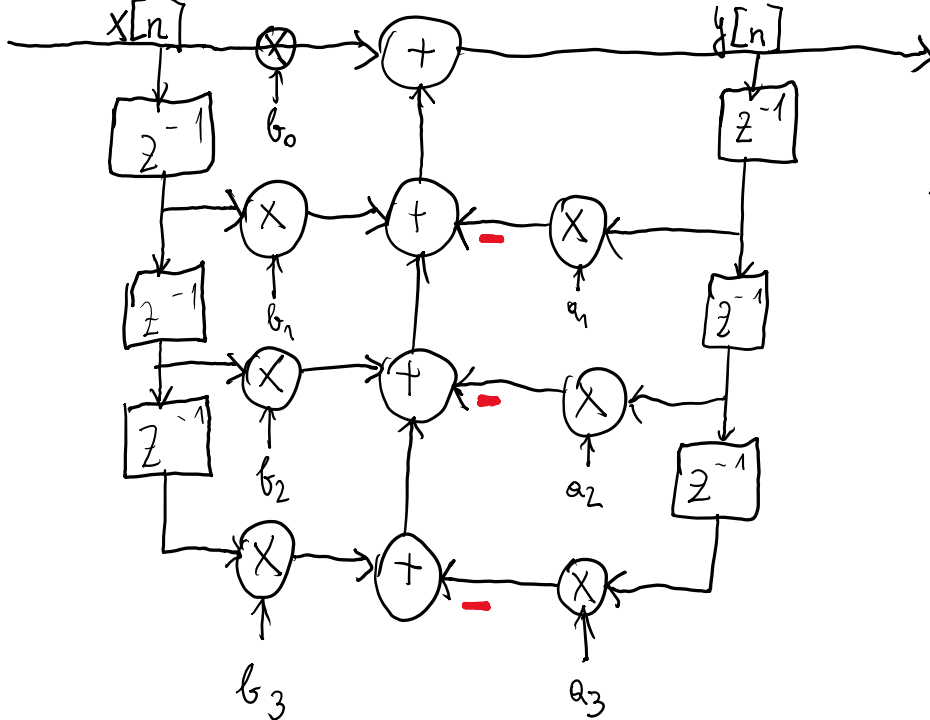
Gruppennummer 21

Simon Primetzhofer 11942035

Kaan Baylan 11910231

1. Aufgabe – Rekursives LTI-System

a) Blockdiagramm des Filters in Direkt Form I Implementierung



$$b_0 = b_3 = 0,0681$$

$$b_1 = b_2 = 0,1346$$

$$a_0 = 1 \quad a_1 = -1,2676$$

$$a_2 = 0,8000 \quad a_3 = -0,2248$$

b) Differenzengleichung des Filters

$$y[n] = -a_1 y[n-1] - a_2 y[n-2] - a_3 y[n-3] + b_0 x[n] + b_1 x[n-1] + b_2 x[n-2] + b_3 x[n-3]$$

c) Länge der Impulsantwort

$$N_h = N + 1 \quad (h[n] = \{h_0, h_1, \dots, h_N\} = \{b_0, b_1, \dots, b_N\})$$

$$N_a = 3 + 1 = \underline{\underline{4}} \Rightarrow N = 3 \text{ in diesem Fall}$$

Assignment 4 – Zeitdiskrete LTI-Systeme

Gruppennummer 21

Simon Primetzhofer 11942035

Kaan Baylan 11910231

d) Zeichnen der ersten 16 Abtastwerte der Impulsantwort

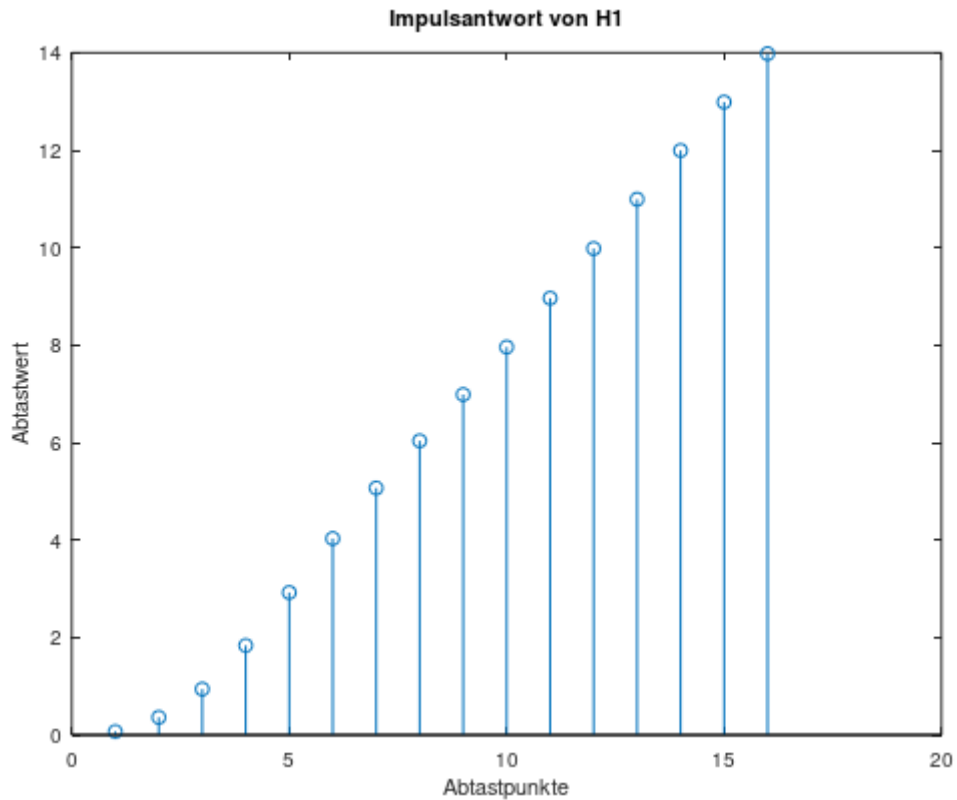


Abbildung 1 Impulsantwort von H1

e) Zeichnen des Betrags- und Phasengangs des Filters über Omega-Achse im Intervall $[-\pi; \pi]$

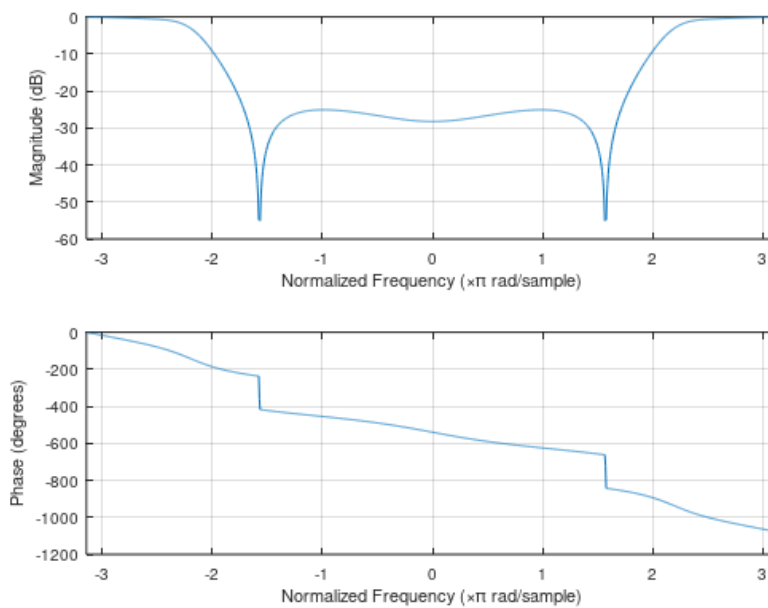


Abbildung 2 Betrags und Phasengang visualisiert

Assignment 4 – Zeitdiskrete LTI-Systeme

Gruppennummer 21

Simon Primetzhofer 11942035

Kaan Baylan 11910231

f) Vergleich der Koeffizienten von H1 und H2

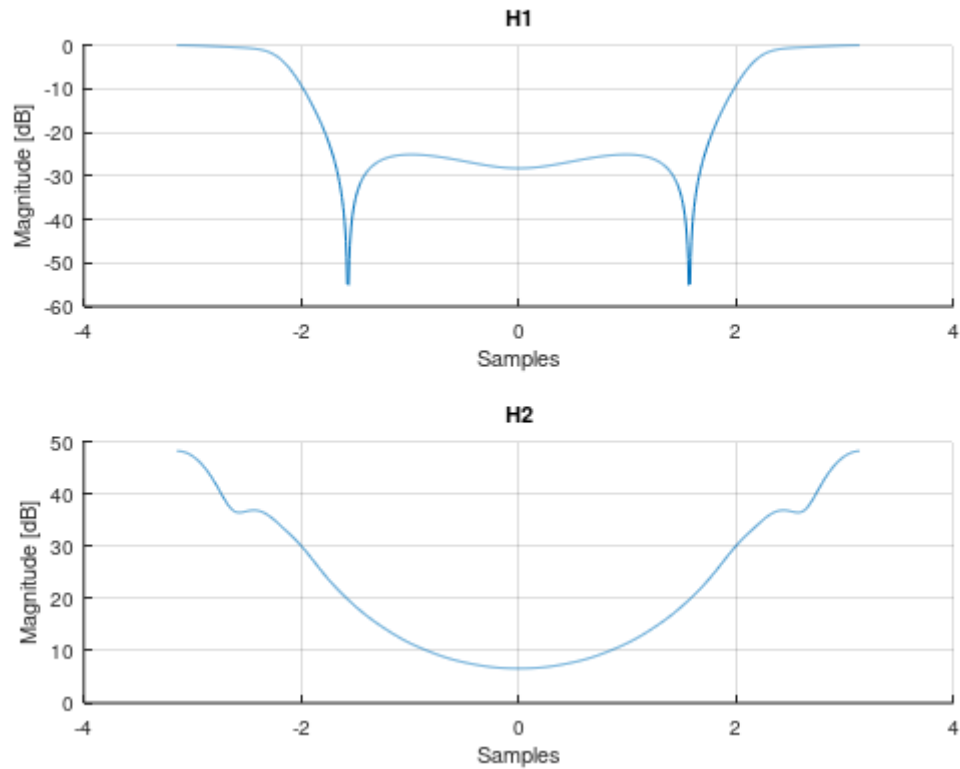


Abbildung 3 Betragsgänge im Vergleich

Assignment 4 – Zeitdiskrete LTI-Systeme

Gruppennummer 21

Simon Primetzhofer 11942035

Kaan Baylan 11910231

g) Vergleich der Impulsantworten aus d) mit jener unter Verwendung der Partialbruchzerlegung mittels `residuez(...)`

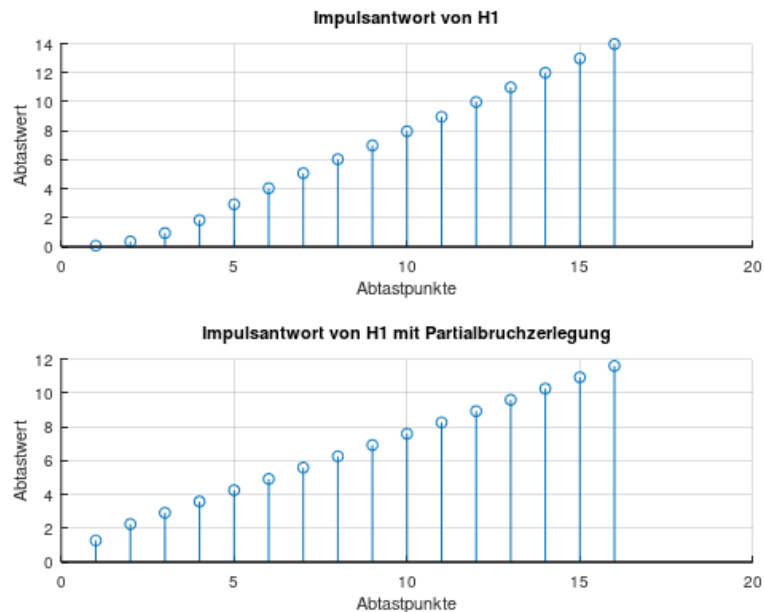


Abbildung 4 Vergleich der Impulsantworten

Man sieht, dass die Impulsantwort unter Verwendung der Partialbruchzerlegung zwar höher beginnt bei $x = 1$, dafür aber nur bis zum Funktionswert 12 geht bei $x = 16$. Somit ist die Steigung der Funktion nicht so hoch, wie beim oberen Plot.

h) Polstellendiagramm in der komplexen z -Ebene

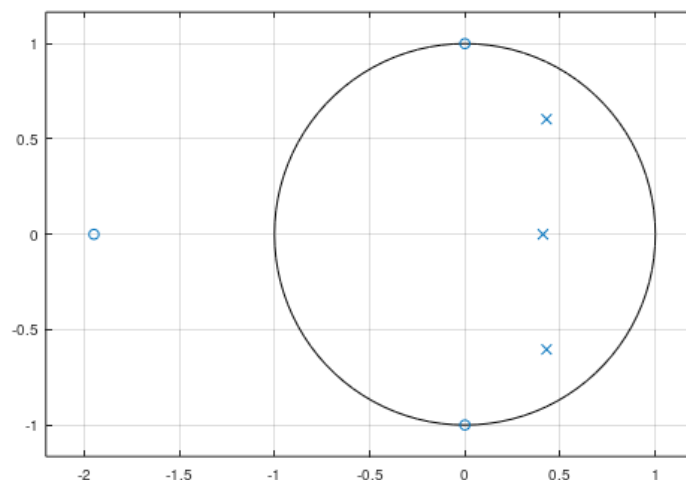


Abbildung 5 Polstellendiagramm

Assignment 4 – Zeitdiskrete LTI-Systeme

Gruppennummer 21

Simon Primetzhofer 11942035

Kaan Baylan 11910231

- i) Betrag der Übertragungsfunktion in über der komplexen z-Ebene

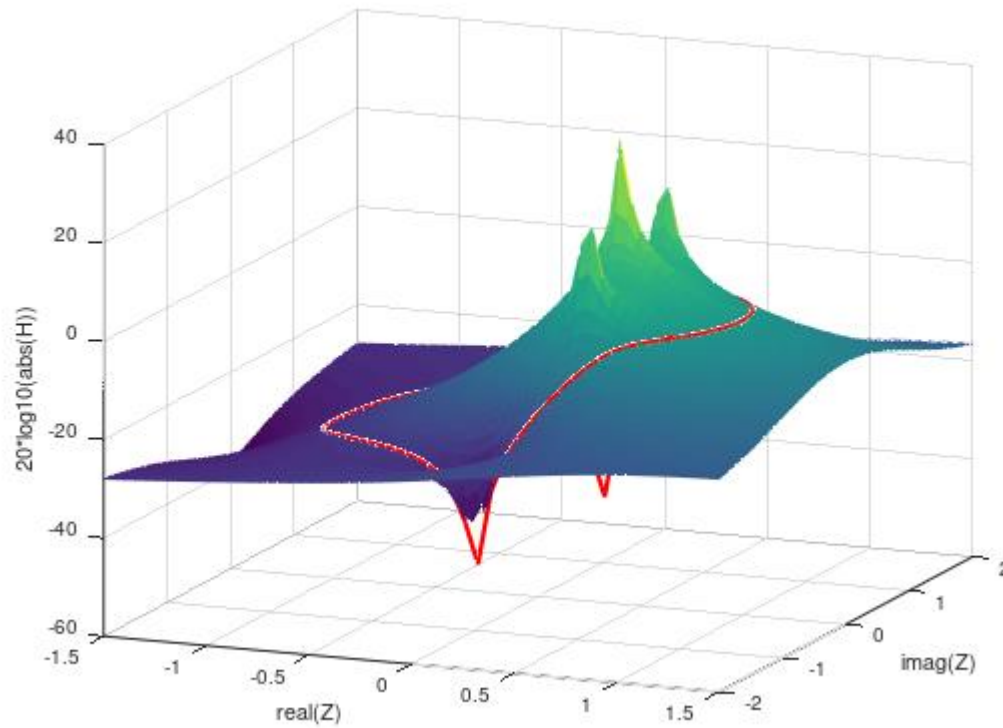


Abbildung 6 Betrag der Übertragungsfunktion in der komplexen z-Ebene

Assignment 4 – Zeitdiskrete LTI-Systeme

Gruppennummer 21

Simon Primetzhofer 11942035

Kaan Baylan 11910231

2. Aufgabe – Schnelle Faltung 1

```
x = chirp((0:511),0,511,0.02);
h = hanning(128)';
h = h/sum(h);
L = 256;

lh = length(h);
lx = length(x);

r = rem(lx,L);

% b) FFT Zero Padding von h
hb = [h zeros(1, L-1)];

H = fft(hb, L);

% c) FFT Zero Padding von x
xb = [x zeros(1, L-r)];

X = fft(xb, L);

% d) Faltung und die Ausgangssignale berechnen
nr = length(xb)/L;

for k = 1:nr
    % M1 = L samples werden aus xb genommen
    M1(k,:) = xb(((k-1) * L+1):k * L);
    % M2 = es werden noch Länge von H - 1 Nullen angehängt
    M2(k,:) = [M1(k,:) zeros(1, lh-1)];
    % M3 = Multiplikation + Ausgangssignal mit ifft holen
    M3(k,:) = ifft(fft(M2(k,:)) .* fft(hb));
    % M4 wird für die Spaltenweise Addierung generiert
    M4(k,:) = [zeros(1, (k-1)*L) M3(k,:) zeros(1, (nr-k) * L)];
end

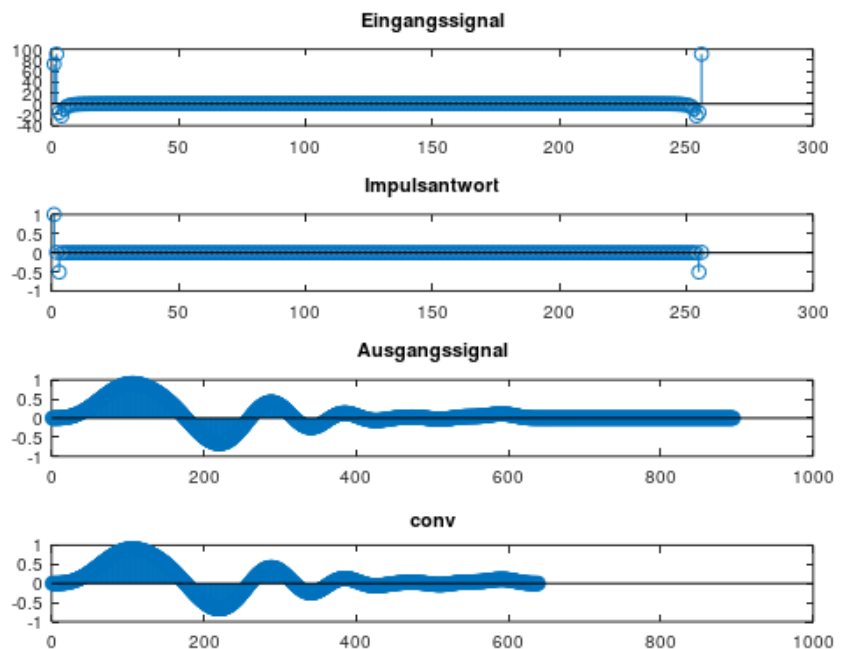
% Zusammenrechnen der Spalten
z = sum(M4);
% f)
con = conv(x,h);

subplot(4,1,1);
stem(X);
title("Eingangssignal");

subplot(4,1,2);
stem(H);
title("Impulsantwort");

subplot(4,1,3);
stem(z);
title("Ausgangssignal");
xlim([0 1000]);

subplot(4,1,4);
stem(con);
title("conv");
xlim([0 1000]);
```



Assignment 4 – Zeitdiskrete LTI-Systeme

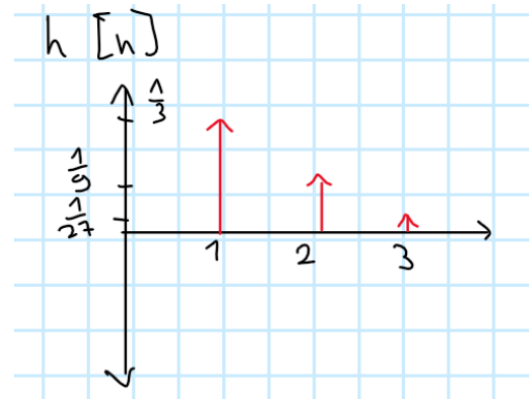
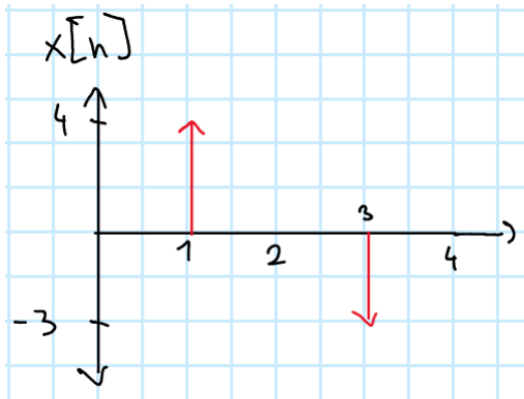
Gruppennummer 21

Simon Primetzhofer 11942035

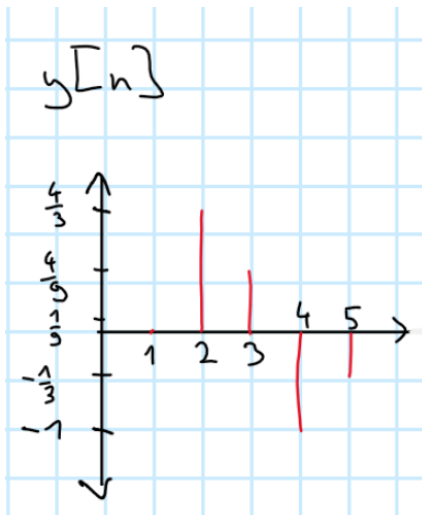
Kaan Baylan 11910231

3. Aufgabe – Zeitdiskrete Faltung 2

a) Skizzieren von $x[n]$ und $h[n]$



b) analytisch $y[n]$ berechnen und skizzieren:



c) Matlab-Script:

```
x = [0 4 0 -3]
h = [0 1/3 1/9 1/27]

y = conv(x, h);

n = 0:3;

subplot(3,1,1);
stem(n, x);
title("x[n]");

subplot(3,1,2);
stem(n, h);
title("h[n]");

subplot(3,1,3);
stem(y);
title("y[n]");
```

