

# Pseudoscalar Quadrature Representation for Real-Valued Signals

Elias, M.

2025-10-29

## 10 Wege zu $i$

Die Größe  $i$  erscheint in vielen Bereichen der Mathematik und Signalverarbeitung als „Rotationsseinheit“. Obwohl häufig nur als Zahl mit  $i^2 = -1$  eingeführt, hat  $i$  zahlreiche Realisierungen mit jeweils klarer Bedeutung:

### 1. Algebraische Erweiterung

$$\mathbb{C} \cong \mathbb{R}[x]/(x^2 + 1), i := [x], i^2 = -1.$$

Praxis: komplexe Zahlen = reelle Polynome modulo  $x^2 + 1$ .

### 2. 90°-Rotation als Matrix

$$J = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, J^2 = -I.$$

Praxis: „mal  $i$ “ = Rotation um 90°.

### 3. Matrix-Exponential

$$(I + \frac{\pi}{2n} J)^n \rightarrow e^{(\pi/2)J} = J.$$

Praxis: viele kleine Rotationen ergeben eine 90°-Drehung.

### 4. Eigenwerte der 90°-Drehung

$$\det(\lambda I - R(\pi/2)) = \lambda^2 + 1 = 0 \Rightarrow \lambda = \pm i.$$

Praxis: komplexe Eigenwerte = Rotationsachse.

### 5. Euler auf dem Einheitskreis

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta, \theta = \pi/2 \implies i.$$

Praxis: Rotation via Multiplikation.

### 6. Oszillator-Differentialgleichung

$$u'' + u = 0 \Rightarrow z^2 + 1 = 0 \Rightarrow z = \pm i.$$

Praxis: reine Zeitrotation = Sinus/Oszillator.

### 7. Reelle Potenzreihen

$$e^{ix} = \sum_{k \geq 0} \frac{(ix)^k}{k!} = \cos x + i \sin x.$$

Praxis:  $i$  entsteht durch alternierende Vorzeichen.

### 8. Geometrische Algebra (Pseudoskalar)

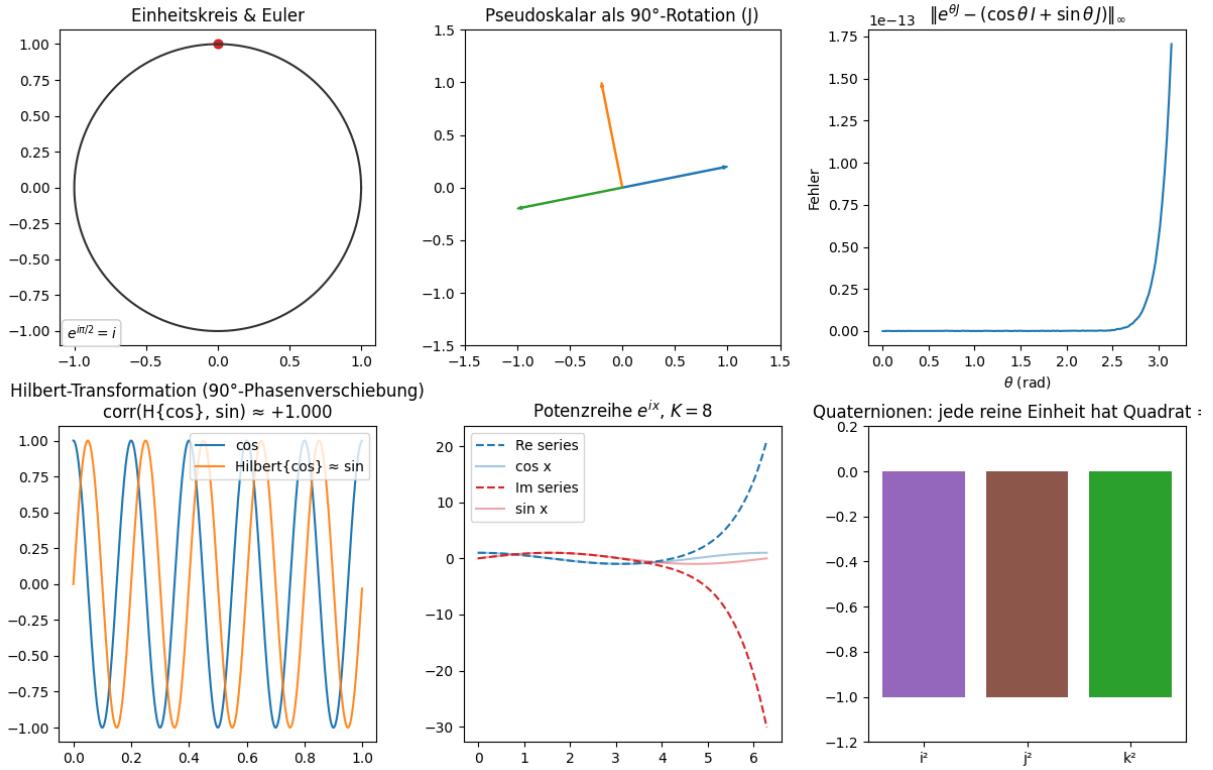
$$I = e_1 e_2, I^2 = -1 \Rightarrow i \leftrightarrow I.$$

Praxis: „Imaginär“ = orientiertes Flächenelement.

### 9. Hilbert-Transformation

$$\widehat{Hf}(\xi) = -i \operatorname{sgn}(\xi) \hat{f}(\xi), H^2 = -I.$$

Praxis: 90°-Phasenverschiebung in DSP.



**Abbildung 1:** Zehn Wege zu  $i$ : (a) Einheitskreis und Euler  $e^{i\theta}$ ; (b) Pseudoskalar/Rotator  $J$  mit  $J^2 = -I$ ; (c) Identität  $e^{i\theta J} = \cos \theta I + \sin \theta J$ ; (d) Hilbert-Transformation ( $90^\circ$  Phasenverschiebung); (e) Trunkierte Potenzreihe von  $e^{ix}$  vs.  $\cos x, \sin x$ ; (f) Quaternionen:  $i^2 = j^2 = k^2 = -1$ .

## 10. Quaternionen

In  $\mathbb{H}$ : jede Einheit  $u$  mit  $u^2 = -1$  ist eine mögliche „ $i$ “-Achse.

Praxis: komplexe Ebene = spezielle 2D-Scheibe der Quaternionen.

### Hinweis zum „Drehmoment“:

Bei  $\theta = \pi/4$  gilt  $\sin \theta = \cos \theta$ : gleicher Real/Imag-Anteil.

Für  $\theta \rightarrow \pi/2$  führt  $e^{i\theta} \rightarrow i$ : sanfte  $90^\circ$ -Rotation (Singularitäten nur in  $\tan$ , nicht in  $e^{i\theta}$ ).

### Zusammenfassung

Anstatt den imaginären Anteil eines „komplexen“ Signals mit der reinen Zahl  $i$  (und damit implizit  $i^2 = -1$ ) zu modellieren, schlagen wir vor, den Pseudoskalar  $\mathbf{I}$  der ebenen Geometrie zu verwenden. In der 2D-Geometric-Algebra gilt  $\mathbf{I}^2 = -1$  aus orientierter Flächengeometrie (nicht aus mystischer Zahlenarithmetik). Damit wird der „Imaginärteil“ zu einer gerichteten Flächen- bzw. Orientierungsgröße. Wir konstruieren ein fensterweises Maß

$$\mathcal{H} = H^* + \mathbf{I} \kappa P^\dagger$$

aus einer *normierten Entropie*  $H^* = H_{\text{real}} / \log K \in [0, 1]$  und einem *pseudoskalaren Phasenterm*  $P^\dagger \in [-1, 1]$ , der Oddness, Chiralität und statistische Evidenz vereint. Entscheidungen erfolgen auf der Polarabbildung  $(H^*, \kappa P^\dagger) \mapsto (r, \theta)$  statt einer unskalierten linearen Summe.

## 1 Geometrischer Hintergrund

In der euklidischen Ebene seien Basisvektoren  $e_1, e_2$  mit  $e_1^2 = e_2^2 = 1$  und  $e_1 e_2 = -e_2 e_1$ . Der Pseudoskalar  $\mathbf{I} := e_1 e_2$  repräsentiert eine orientierte Fläche, und damit folgt geometrisch

$$\mathbf{I}^2 = (e_1 e_2)^2 = -e_1^2 e_2^2 = -1.$$

Das „ $-1$ “ entsteht hier aus Orientierung, nicht aus reiner Zahlendefinition [1–3].

## 2 Fensterbasierte Zerlegung und Normierung

Für ein reelles Fenster  $x = \{x_k\}_{k=0}^{W-1}$  definieren wir:

$$\begin{aligned} x_k^{\text{rev}} &= x_{W-1-k}, \\ x_k^{\text{even}} &= \frac{1}{2}(x_k + x_k^{\text{rev}}), \\ x_k^{\text{odd}} &= \frac{1}{2}(x_k - x_k^{\text{rev}}). \end{aligned}$$

Mit Gewichten  $w_k$ :

$$E_{\text{tot}} = \sum_k w_k x_k^2, \quad E_{\text{odd}} = \sum_k w_k (x_k^{\text{odd}})^2,$$

und damit die *Oddness-Rate*

$$O = \frac{E_{\text{odd}}}{E_{\text{tot}} + \varepsilon} \in [0, 1].$$

Zur Entropie verwenden wir die *normierte Shannon-Entropie*

$$H^* = \frac{-\sum_i p_i \log p_i}{\log K} \in [0, 1],$$

wobei  $K$  die Anzahl der Bins bzw. Zustände ist. Alternativ sind robuste Schätzer (kNN- oder Spektralentropie) zu bevorzugen.

## 3 Chiralität und Evidenzgewichtung

Die gerichtete Phase berechnen wir aus der Hilbert-Quadraturkomponente  $y$ :

$$C = \frac{\sum_k w_k (x_k \Delta y_k - y_k \Delta x_k)}{\sum_k w_k (x_k^2 + y_k^2) + \varepsilon} \in [-1, 1].$$

Um Randartefakte und Nichtstationarität zu vermeiden:

- Detrending und  $z$ -Normierung pro Fenster (Median/MAD),
- Taper (Hann oder DPSS) mit Overlap  $\geq 50\%$ ,
- Spiegel-Padding  $\geq 2W$ ,
- FIR-Hilbert-Filter (mind. 129 Taps) statt FFT-Hilbert.

Zur Signifikanzabschätzung der Orientierung:

$$\hat{\theta}_k = \arg(x_k + iy_k), \quad R = \left| \frac{1}{W} \sum_k e^{i(\hat{\theta}_k - \bar{\theta})} \right|,$$

mit Rayleigh- oder  $V$ -Test  $p_C$ . Wir definieren ein Evidenz-Gate

$$s_C = \sigma(-\beta \Phi^{-1}(1 - p_C)), \quad P^\dagger = s_C \cdot (O \cdot C),$$

womit der pseudoskalare Term nur bei signifikanter Chiralität wirksam wird.

## 4 „Komplexe“ Größe ohne Zahlen- $i$

Das vollständige Maß lautet:

$$\mathcal{H} = H^* + \mathbf{I} \kappa P^\dagger$$

mit  $\kappa$  als Skalenfaktor für den pseudoskalaren Kanal. Die Polarform  $(r, \theta)$  mit

$$r = \sqrt{(H^*)^2 + (\kappa P^\dagger)^2}, \quad \theta = \text{atan2}(\kappa P^\dagger, H^*)$$

stellt die gemeinsame Entropie–Chiralitäts-Struktur im normierten Raum dar.

### Transformationseigenschaften:

- Parität:  $H^*$  bleibt invariant,  $P^\dagger \rightarrow -P^\dagger$ .
- Skalierungsinvarianz durch Normierung in  $O$ ,  $C$  und  $H^*$ .

## 5 Anwendungsfelder

- **Audio:**  $H^*$  = Lautstärkeentropie,  $P^\dagger$  = Groove-Richtung.
- **EEG:**  $H^*$  = Aktivierungsentropie,  $P^\dagger$  = lateralisierte Oszillation.
- **Finanzen:**  $H^*$  = Risikomaß,  $P^\dagger$  = Trend-Chiralität.  
Sampling auf Event-Time, Pre-Averaging zur Microstructure-Dämpfung, Lead/Lag-Analyse gegen Realized Volatilität (RV).
- **Prozesse:**  $H^*$  = Unordnung,  $P^\dagger$  = gerichtete Kausalität.

## 6 Interpretation in geometrischer Algebra

Die Darstellung  $\mathcal{H} = H^* + \mathbf{I} \kappa P^\dagger$  ist formal äquivalent zur komplexen Notation, doch  $\mathbf{I}$  besitzt eine geometrische Bedeutung: es ist das orientierte Flächenelement (Parity-odd), während  $H^*$  eine Parity-even-Skalareigenschaft ist. Das „Imaginäre“ wird damit ein reales geometrisches Objekt.

## 7 Fazit

Mit der Normierung  $H^* = H_{\text{real}} / \log K$ , robusten Entropie- und Chiralitätsschätzern, Evidenz-Gating und FIR-basierter Hilbert-Verarbeitung wird das Modell skalenfest, stabil und domänenübergreifend einsetzbar. Das Pseudoskalar-Konzept ersetzt nicht  $i$ , sondern gibt ihm eine geometrisch-physikalische Bedeutung.

## Literatur

- [1] D. Hestenes, *Space–Time Algebra*, Gordon and Breach, 1966.
- [2] C. Doran und A. Lasenby, *Geometric Algebra for Physicists*, Cambridge University Press, 2003.
- [3] L. Dorst, D. Fontijne und S. Mann, *Geometric Algebra for Computer Science*, Morgan Kaufmann, 2009.
- [4] A. V. Oppenheim und R. W. Schafer, *Discrete-Time Signal Processing*, 3. Auflage, Pearson, 2009.

- [5] C. E. Shannon, „A Mathematical Theory of Communication“, *Bell System Technical Journal*, Bd. 27, 1948.

I'd be happy if you like my work: <https://buymeacoffee.com/marthafay>

Author: Martha Elias  
DOI: 10.5281/zenodo.17475177  
Version: v1.0 (October 2025)  
`marthaelias [at] protonmail [dot] com`