

# Inhaltsverzeichnis

<b>Formelzeichen</b> .....	XI
<b>Überblick</b> .....	XXI
<b>1. Zeitdiskrete und zeitkontinuierliche Signale</b> .....	1
1.1 Signalmodelle .....	1
1.2 Signaloperationen .....	8
1.3 Signalräume .....	11
1.4 Übungsaufgaben zu Kapitel 1 .....	18
<b>2. Systeme</b> .....	19
2.1 Systemeigenschaften .....	21
2.2 Zusammenschaltung von Systemen .....	29
2.2.1 Summenschaltung und Hintereinanderschaltung .....	29
2.2.2 Inverse Systeme .....	34
2.2.3 Rückkopplung .....	41
2.3 Übungsaufgaben zu Kapitel 2 .....	47
<b>3. Zeitdiskrete Faltungssysteme</b> .....	49
3.1 Faltungsdarstellung bei LTI-Systemen .....	49
3.2 Zeitdiskrete Faltung .....	60
3.2.1 Faltbarkeit .....	60
3.2.2 Faltung von Einschaltvorgängen .....	62
3.2.3 z-Transformation für Signale endlicher Dauer .....	64
3.3 Zusammenschaltung von Faltungssystemen .....	66
3.3.1 Summenschaltung von Faltungssystemen .....	67
3.3.2 Hintereinanderschaltung von Faltungssystemen .....	69
3.3.3 Rückkopplung von Faltungssystemen .....	73
3.4 FIR-Filter .....	78
3.4.1 Die Übertragungsfunktion von FIR-Filters .....	82
3.4.2 Die Frequenzfunktion von FIR Filtern .....	85
3.5 Fouriertransformation .....	98
3.6 z-Transformation .....	109
3.7 IIR-Filter .....	119

## VIII Inhaltsverzeichnis

3.7.1	Zusammenschaltung von FIR-Filtern . . . . .	119
3.7.2	Approximation von IIR-Filtern mit FIR-Filtern . . . . .	128
3.8	Übungsaufgaben zu Kapitel 3 . . . . .	132
4.	<b>Verallgemeinerung zeitdiskreter Faltungssysteme . . . . .</b>	135
4.1	Approximation von LTI-Systemen mit FIR-Filtern . . . . .	135
4.2	Faltungssysteme für Vektoren . . . . .	145
4.2.1	Unitäre Transformationen . . . . .	152
4.2.2	Faltungssatz für Vektoren . . . . .	157
4.3	Übungsaufgaben zu Kapitel 4 . . . . .	159
5.	<b>Beliebige zeitdiskrete LTI-Systeme . . . . .</b>	161
5.1	Signalräume . . . . .	161
5.2	Signalabhängigkeiten . . . . .	166
5.2.1	Abhängigkeiten innerhalb eines Signals . . . . .	167
5.2.2	Abhängigkeiten zwischen mehreren Signalen . . . . .	172
5.3	Definition zeitdiskreter LTI-Systeme . . . . .	177
5.3.1	Definition mit Hilfe von Basis-Signalen . . . . .	177
5.3.2	Definition mit Hilfe direkter Summen . . . . .	183
5.4	Fortsetzung zeitdiskreter LTI-Systeme . . . . .	187
5.5	Allgemeingültige Aussagen über LTI-Systeme . . . . .	197
5.6	Übungsaufgaben zu Kapitel 5 . . . . .	199
6.	<b>Signalabtastung . . . . .</b>	201
6.1	Zeitkontinuierliche Signale und Systeme . . . . .	201
6.1.1	Frequenzfunktion eines LTI-Systems . . . . .	201
6.1.2	Bandbegrenzte Signale . . . . .	206
6.2	Interpolation zeitkontinuierlicher Signale . . . . .	211
6.2.1	Abtasttheorem und Alias-Effekt . . . . .	214
6.2.2	Kausale Interpolation . . . . .	222
6.3	Realisierung kontinuierlicher Systeme durch diskrete Systeme . . . . .	224
6.4	Realisierung diskreter Systeme durch kontinuierliche Systeme . . . . .	226
6.5	Amplitudenmodulation zeitdiskreter Signale . . . . .	228
6.6	Interpolation zeitdiskreter Signale . . . . .	233
6.6.1	Interpolation sinusförmiger Signale . . . . .	235
6.6.2	Interpolation nicht sinusförmiger Signale . . . . .	237
6.7	Übungsaufgaben zu Kapitel 6 . . . . .	239
7.	<b>AD-Umsetzung . . . . .</b>	241
7.1	Skalare Quantisierung . . . . .	241
7.2	Mittlerer quadratischer Quantisierungsfehler . . . . .	246
7.3	Übungsaufgaben zu Kapitel 7 . . . . .	252

<b>8. Kanalkodierung . . . . .</b>	253
8.1 Digitale Kanäle . . . . .	253
8.2 Rückmeldesysteme . . . . .	257
8.3 Fehlerkorrektur ohne Rückmeldung . . . . .	266
8.4 Übungsaufgaben zu Kapitel 8 . . . . .	270
<b>9. Quellenkodierung . . . . .</b>	271
9.1 Variable-Length-Kodierung . . . . .	273
9.2 Datenkompression mit skalarer Quantisierung . . . . .	286
9.3 Prädiktive Kodierung . . . . .	291
9.3.1 Prädiktion mit dem Vorgängerwert . . . . .	296
9.3.2 Optimale Prädiktion mit einem Filterkoeffizient . . . . .	297
9.3.3 Optimale Prädiktion mit zwei Filterkoeffizienten . . . . .	298
9.3.4 Adaptive Prädiktion . . . . .	300
9.4 Transformationskodierung . . . . .	303
9.5 Vektorquantisierung . . . . .	310
9.6 Übungsaufgaben zu Kapitel 9 . . . . .	316
<b>A. Anhang . . . . .</b>	317
A.1 Lösung einer FIR-Gleichung . . . . .	318
A.2 Universelle LTI-Systeme . . . . .	322
A.2.1 FIR-approximierbare LTI-Systeme . . . . .	322
A.2.2 Großer Fortsetzungssatz . . . . .	325
A.3 Interpolation sinusförmiger Signale . . . . .	328
A.3.1 Bestimmung von $y_N(t)$ . . . . .	328
A.3.2 Grenzübergang $N \rightarrow \infty$ . . . . .	330
<b>B. Lösung der Übungsaufgaben . . . . .</b>	333
B.1 Lösungen zu Kapitel 1 . . . . .	333
B.2 Lösungen zu Kapitel 2 . . . . .	334
B.3 Lösungen zu Kapitel 3 . . . . .	337
B.4 Lösungen zu Kapitel 4 . . . . .	346
B.5 Lösungen zu Kapitel 5 . . . . .	350
B.6 Lösungen zu Kapitel 6 . . . . .	353
B.7 Lösungen zu Kapitel 7 . . . . .	356
B.8 Lösungen zu Kapitel 8 . . . . .	358
B.9 Lösungen zu Kapitel 9 . . . . .	360
<b>Literaturverzeichnis . . . . .</b>	363
<b>Sachverzeichnis . . . . .</b>	365