

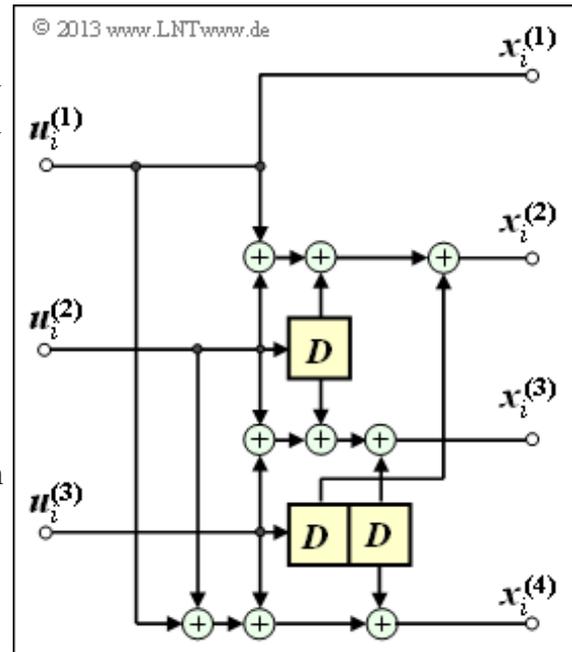
A3.2: G-Matrix eines Faltungscoders

Wir betrachten wie in Aufgabe A3.1 den nebenstehend gezeichneten Faltungscodierer der Rate 3/4. Dieser wird durch den folgenden Gleichungssatz charakterisiert:

$$\begin{aligned} x_i^{(1)} &= u_i^{(1)}, \\ x_i^{(2)} &= u_i^{(1)} + u_i^{(2)} + u_{i-1}^{(2)} + u_{i-1}^{(3)}, \\ x_i^{(3)} &= u_i^{(2)} + u_i^{(3)} + u_{i-1}^{(2)} + u_{i-2}^{(3)}, \\ x_i^{(4)} &= u_i^{(1)} + u_i^{(2)} + u_i^{(3)} + u_{i-2}^{(3)}. \end{aligned}$$

Bezieht man sich auf die bei $i = 1$ beginnenden und sich zeitlich bis ins Unendliche erstreckenden Sequenzen

$$\begin{aligned} \underline{u} &= (\underline{u}_1, \underline{u}_2, \dots, \underline{u}_i, \dots), \\ \underline{x} &= (\underline{x}_1, \underline{x}_2, \dots, \underline{x}_i, \dots) \end{aligned}$$



mit $\underline{u}_i = (u_i^{(1)}, u_i^{(2)}, \dots, u_i^{(k)})$ bzw. $\underline{x}_i = (x_i^{(1)}, x_i^{(2)}, \dots, x_i^{(n)})$, so kann der Zusammenhang zwischen der Informationssequenz \underline{u} und der Codesequenz \underline{x} durch die Generatormatrix \mathbf{G} in folgender Form ausgedrückt werden:

$$\underline{x} = \underline{u} \cdot \mathbf{G}.$$

Für die Generatormatrix eines Faltungscoders mit dem Gedächtnis m ist dabei zu setzen:

$$\mathbf{G} = \begin{pmatrix} \mathbf{G}_0 & \mathbf{G}_1 & \mathbf{G}_2 & \dots & \mathbf{G}_m & & & & \\ & \mathbf{G}_0 & \mathbf{G}_1 & \mathbf{G}_2 & \dots & \mathbf{G}_m & & & \\ & & \mathbf{G}_0 & \mathbf{G}_1 & \mathbf{G}_2 & \dots & \mathbf{G}_m & & \\ & & & \dots & \dots & & & \dots & \\ & & & & & & & & \dots \end{pmatrix}.$$

Hierbei bezeichnen $\mathbf{G}_0, \mathbf{G}_1, \mathbf{G}_2, \dots$ Teilmatrizen mit jeweils k Zeilen und n Spalten sowie binären Matrixelementen (0 oder 1). Ist das Matrixelement $\mathbf{G}_l(\kappa, j) = 1$, so bedeutet dies, dass das Codebit $x_i^{(j)}$ durch das Informationsbit $u_{i-l}^{(\kappa)}$ beeinflusst wird. Andernfalls ist dieses Matrixelement gleich 0.

Ziel dieser Aufgabe ist es, die zur Informationssequenz

$$\underline{u} = (0, 1, 1, 1, 1, 0, 1, 0, 1)$$

gehörige Codesequenz \underline{x} entsprechend den obigen Vorgaben zu berechnen. Das Ergebnis müsste mit dem Ergebnis von Aufgabe A3.1 übereinstimmen, das allerdings auf anderem Wege erzielt wurde.

Hinweis: Die Aufgabe gehört zum Themengebiet von Kapitel 3.2.

Fragebogen zu "A3.2: G-Matrix eines Faltungscoders"

a) Aus wie vielen Teilmatrizen G_7 setzt sich die Matrix G zusammen?

Anzahl der Teilmatrizen =

b) Welche Aussagen treffen für die Teilmatrix G_0 zu?

- Insgesamt beinhaltet G_0 acht Einsen.
- Die erste Zeile von G_0 lautet 1 1 0 1.
- Die erste Zeile von G_0 lautet 1 0 0.

c) Welche Aussagen treffen für die Teilmatrix G_1 zu?

- Die erste Zeile lautet 0 0 0 0 .
- Die zweite Zeile lautet 0 1 1 0.
- Die dritte Zeile lautet 0 1 0 0.

d) Ermitteln Sie die ersten neun Zeilen und zwölf Spalten der Generatormatrix G . Welche Aussagen treffen zu?

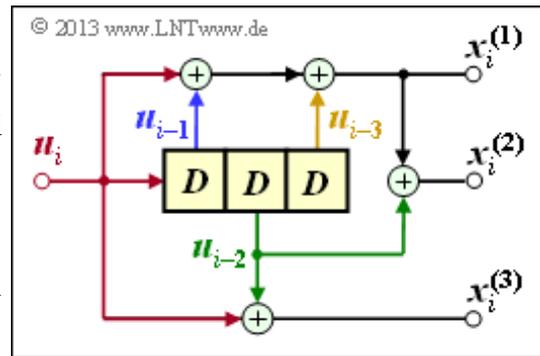
- Es gibt mindestens eine Zeile mit lauter Nullen.
- Es gibt mindestens eine Zeile mit lauter Einsen.
- In den Spalten 1, 5, 9 steht jeweils nur eine einzige Eins.

e) Welche Codesequenz \underline{x} ergibt sich für $\underline{u} = (0, 1, 1, 1, 1, 0, 1, 0, 1)$?

- Es gilt: $\underline{x} = (1, 0, 1, 1, 0, 1, 1, 0, 1, 1, 0, 1, \dots)$.
- Es gilt: $\underline{x} = (0, 1, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 1, 1, \dots)$.
- Es gilt: $\underline{x} = (0, 1, 0, 0, 1, 1, 1, 0, 0, 1, 1, 1, \dots)$.

Z3.2: (3, 1, 3)–Faltungscodierer

Der dargestellte Faltungscodierer wird durch die Parameter $k = 1$ (nur eine Informationssequenz \underline{u}) sowie $n = 3$ (drei Codesequenzen $\underline{x}^{(1)}$, $\underline{x}^{(2)}$, $\underline{x}^{(3)}$) charakterisiert. Aus der Anzahl der Speicherzellen ergibt sich das Gedächtnis $m = 3$. Mit dem Informationsbit u_i zum Codierschritt i erhält man die folgenden Codebits:



$$\begin{aligned} x_i^{(1)} &= u_i + u_{i-1} + u_{i-3}, \\ x_i^{(2)} &= u_i + u_{i-1} + u_{i-2} + u_{i-3}, \\ x_i^{(3)} &= u_i + u_{i-2}. \end{aligned}$$

Daraus lassen sich Teilmatrizen \mathbf{G}_l ableiten, wie auf der **Theorieseite 1** dieses Kapitels beschrieben. Für die Generatormatrix kann somit geschrieben werden:

$$\mathbf{G} = \begin{pmatrix} \mathbf{G}_0 & \mathbf{G}_1 & \mathbf{G}_2 & \cdots & \mathbf{G}_m & & & \\ & \mathbf{G}_0 & \mathbf{G}_1 & \mathbf{G}_2 & \cdots & \mathbf{G}_m & & \\ & & \mathbf{G}_0 & \mathbf{G}_1 & \mathbf{G}_2 & \cdots & \mathbf{G}_m & \\ & & & \ddots & \ddots & & & \ddots \end{pmatrix},$$

und für die Codesequenz $\underline{x} = (x_1^{(1)}, x_1^{(2)}, x_1^{(3)}, x_2^{(1)}, x_2^{(2)}, x_2^{(3)}, \dots)$ gilt:

$$\underline{x} = \underline{u} \cdot \mathbf{G}.$$

Hinweis: Die Aufgabe gehört zum **Kapitel 3.2**.

Fragebogen zu "Z3.2: (3, 1, 3)-Faltungscodierer"

a) Aus wievielen Teilmatrizen G_i setzt sich die Matrix G zusammen?

Anzahl der Teilmatrizen =

b) Welche Dimension besitzen die Teilmatrizen G_i ?

Zeilenzahl der Teilmatrizen =

Spaltenzahl der Teilmatrizen =

c) Welche Aussagen sind richtig?

Es gilt $G_0 = (1, 1, 1)$.

Es gilt $G_1 = (1, 1, 0)$.

Es gilt $G_2 = (0, 1, 1)$.

Es gilt $G_3 = (1, 1, 0)$.

d) Erstellen Sie die Generatormatrix G mit 5 Zeilen und 15 Spalten. Welche Codesequenz ergibt sich für $\underline{u} = (1, 0, 1, 1, 0)$?

Es gilt $\underline{x} = (1, 0, 1, 1, 0, 0, 1, 1, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, \dots)$.

Es gilt $\underline{x} = (1, 1, 1, 1, 1, 0, 1, 0, 0, 1, 1, 1, 1, 0, 1, \dots)$.

Es gilt $\underline{x} = (0, 0, 0, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1, \dots)$.

Fragebogen zu "A3.3: \underline{x} über $U(D)$ und $G(D)$ "

a) Wie lauten die Codeparameter? *Hinweis:* Für das Gedächtnis gelte $m \leq 2$.

$$n =$$

$$k =$$

$$m =$$

b) Welche Aussagen sind für die Übertragungsfunktionsmatrix $G(D)$ richtig?

Das $G(D)$ -Element in Zeile 1, Spalte 1 ist „1“.

Das $G(D)$ -Element in Zeile 2, Spalte 2 ist „ $1 + D$ “.

Das $G(D)$ -Element in Zeile 3, Spalte 3 ist „ $1 + D^2$ “.

c) Welche Aussagen treffen für die D -Transformierten der Eingangssequenzen zu?

$U^{(1)}(D) = 1$,

$U^{(2)}(D) = 1 + D$,

$U^{(3)}(D) = D^2$.

d) Wie lauten die ersten drei Bit der Codesequenz $\underline{x}^{(1)}$?

$\underline{x}^{(1)} = (0, 1, 1, \dots)$,

$\underline{x}^{(1)} = (1, 0, 0, \dots)$,

$\underline{x}^{(1)} = (0, 0, 1, \dots)$.

e) Wie lauten die ersten drei Bit der Codesequenz $\underline{x}^{(2)}$?

$\underline{x}^{(2)} = (0, 1, 1, \dots)$,

$\underline{x}^{(2)} = (1, 0, 0, \dots)$,

$\underline{x}^{(2)} = (0, 0, 1, \dots)$.

f) Wie lauten die ersten drei Bit der Codesequenz $\underline{x}^{(3)}$?

$\underline{x}^{(3)} = (0, 1, 1, \dots)$,

$\underline{x}^{(3)} = (1, 0, 0, \dots)$,

$\underline{x}^{(3)} = (0, 0, 1, \dots)$.

Z3.3: Faltung und D-Transformation

In dieser Aufgabe beschreiben wir an einem einfachen Beispiel

- die endliche **Impulsantwort** eines Filters:

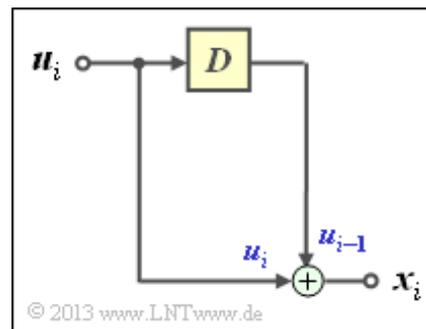
$$\underline{g} = (g_0, g_1, \dots, g_l, \dots, g_m), \quad g_l \in \text{GF}(2) = \{0, 1\},$$

- die **Eingangssequenz** des Filters:

$$\underline{u} = (u_0, u_1, \dots, u_i, \dots), \quad u_i \in \text{GF}(2) = \{0, 1\},$$

- die **Ausgangssequenz** des Filters:

$$\underline{x} = (x_0, x_1, \dots, x_i, \dots), \quad x_i \in \text{GF}(2) = \{0, 1\}.$$



Die Nomenklatur für diese (digitale) Filterbeschreibung haben wir an das Buch „Einführung in die Kanalcodierung;“ angepasst. In anderen Büchern bezeichnet oft \underline{x} den Filtereingang, \underline{y} den Filterausgang, und die Impulsantwort wird h genannt.

Allgemein gilt für die Ausgangssequenz entsprechend der **Faltung** (englisch: *Convolution*):

$$\underline{x} = \underline{u} * \underline{g} = (x_0, x_1, \dots, x_i, \dots), \quad \text{mit } x_i = \sum_{l=0}^m g_l \cdot u_{i-l}.$$

Wir repräsentieren nun die Zeitfunktionen \underline{g} , \underline{u} und \underline{x} durch Polynome in einer Dummy-Variablen D und nennen diese die D -Transformierten:

$$\underline{g} \xrightarrow{D} G(D) = \sum_{l=0}^m g_l \cdot D^l = g_0 + g_1 \cdot D + g_2 \cdot D^2 + \dots + g_m \cdot D^m,$$

$$\underline{u} \xrightarrow{D} U(D) = \sum_{i=0}^{\infty} u_i \cdot D^i = u_0 + u_1 \cdot D + u_2 \cdot D^2 + \dots,$$

$$\underline{x} \xrightarrow{D} X(D) = \sum_{i=0}^{\infty} x_i \cdot D^i = x_0 + x_1 \cdot D + x_2 \cdot D^2 + \dots$$

Damit wird aus der (komplizierteren) Faltung eine Multiplikation:

$$\underline{x} = \underline{u} * \underline{g} \xrightarrow{D} X(D) = U(D) \cdot G(D).$$

Formal lässt sich dieser Zusammenhang wie folgt nachweisen:

$$\begin{aligned} X(D) &= \sum_{i=0}^{\infty} x_i \cdot D^i = \sum_{i=0}^{\infty} \sum_{l=0}^m g_l \cdot u_{i-l} \cdot D^i = \sum_{l=0}^m g_l \cdot \sum_{j=-l}^{\infty} u_j \cdot D^{j+l} = \\ &= \sum_{l=0}^m g_l \cdot D^l \cdot \sum_{j=0}^{\infty} u_j \cdot D^j \Rightarrow X(D) = U(D) \cdot G(D). \end{aligned}$$

Hierbei wurde berücksichtigt, dass alle u_j für $j < 0$ nicht existieren und zu 0 gesetzt werden können.

Beide Vorgehensweisen zur Berechnung der Ausgangssequenz \underline{x} , nämlich

- über die Faltung
- mit Hilfe der D -Transformation,

sollen für das oben skizzierte Digitale Filter demonstriert werden.

Hinweis: Die Aufgabe bezieht sich auf den Lehrstoff von **Seite 4** des Kapitels 3.2. Berücksichtigen Sie bei der Lösung die folgende Identität für Berechnungen in $\text{GF}(2)$:

$$1 + D + D^2 + D^3 + \dots = \frac{1}{1 + D}.$$

Fragebogen zu "Z3.3: Faltung und D-Transformation"

a) Wie lauten die vorliegenden Filterkoeffizienten?

$$g_0 =$$

$$g_1 =$$

$$g_2 =$$

b) Die Sequenz $\underline{u} = (1, 0, 0, 1)$ sei endlich. Wie lautet die Ausgangssequenz?

$\underline{x} = (1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 0, 0, 1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 1, 0, 1, 1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 1, 1, 1, \dots) \Rightarrow$ „Dauer-Einsfolge“.

c) Die Sequenz $\underline{u} = (1, 1, 1)$ sei endlich. Wie lautet die Ausgangssequenz?

$\underline{x} = (1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 0, 0, 1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 1, 0, 1, 1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 1, 1, 1, \dots) \Rightarrow$ „Dauer-Einsfolge“.

d) Wie lautet die Ausgangssequenz für $\underline{u} = (1, 1, 1, 1, \dots) \Rightarrow$ „Dauer-Einsfolge“?

$\underline{x} = (1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 0, 0, 1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 1, 0, 1, 1, 0, 0, \dots)$.

$\underline{x} = (1, 1, 1, 1, \dots) \Rightarrow$ „Dauer-Einsfolge“.

e) Für welchen Vektor \underline{u} tritt am Ausgang die Folge $\underline{x} = (1, 1, 1, 1, \dots)$ auf?

$\underline{u} = (1, 1, 1, 1, \dots) \Rightarrow$ „Dauer-Einsfolge“.

$\underline{u} = (1, 0, 1, 0, 1, 0, \dots) \Rightarrow$ alternierende Folge, beginnend mit 1.

$\underline{u} = (0, 1, 0, 1, 0, 1, \dots) \Rightarrow$ alternierende Folge, beginnend mit 0.

A3.4: Systematische Faltungscodes

Man spricht von einem systematischen Faltungscodier der Rate $R = 1/2 \Rightarrow k = 1, n = 2$, wenn das Codebit $x_i^{(1)}$ gleich dem momentan anliegenden Informationsbit u_i ist.

Die Übertragungsfunktionsmatrix eines solchen Codes lautet:

$$\mathbf{G}(D) = (1, G^{(2)}(D)).$$

Der in der oberen Grafik dargestellte **Coder A** ist sicher nicht systematisch, da für diesen $G^{(1)}(D) \neq 1$ gilt. Zur Herleitung der Matrix $\mathbf{G}(D)$ verweisen wir auf ein **früheres Beispiel**, in dem für unseren Standard-Rate-1/2-Codier mit Gedächtnis $m = 2$ ermittelt wurde:

$$\begin{aligned} \mathbf{G}(D) &= (G^{(1)}(D), G^{(2)}(D)) = \\ &= (1 + D + D^2, 1 + D^2). \end{aligned}$$

Der **Coder A** unterscheidet sich gegenüber diesem Beispiel nur durch Vertauschen der beiden Ausgänge.

Lautet die Übertragungsfunktionsmatrix eines Codes

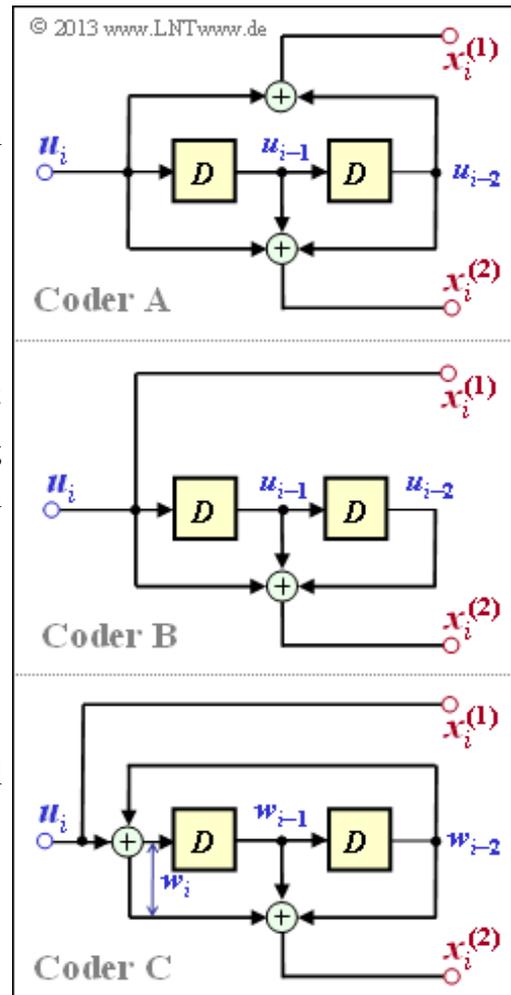
$$\mathbf{G}(D) = (G^{(1)}(D), G^{(2)}(D)),$$

so gilt für die äquivalente systematische Repräsentation dieses Rate-1/2-Faltungscodes allgemein:

$$\mathbf{G}_{\text{sys}}(D) = (1, G^{(2)}(D)/G^{(1)}(D)).$$

In der Teilaufgabe (c) ist zu prüfen, welcher der systematischen Anordnungen (entweder **Code B** oder **Code C** oder auch beide) äquivalent zum Code A ist.

Hinweis: Die Aufgabe bezieht sich auf die Thematik von **Kapitel 3.2**.



Fragebogen zu "A3.4: Systematische Faltungscodes"

a) Wie lautet die Übertragungsfunktionsmatrix von **Coder A**?

- $\mathbf{G}(D) = (1 + D^2, 1 + D + D^2),$
- $\mathbf{G}(D) = (1 + D + D^2, 1 + D^2),$
- $\mathbf{G}(D) = (1, 1 + D + D^2).$

b) Wie lautet die äquivalente systematische Übertragungsfunktionsmatrix?

- $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D) = (1 + D + D^2, 1 + D^2),$
- $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D) = (1, 1 + D + D^2),$
- $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D) = (1, (1 + D + D^2)/(1 + D^2)).$

c) Welcher Coder ist zu Coder A äquivalent und systematisch?

- Coder B,**
- Coder C.**

Z3.4: Äquivalente Faltungscodes?

Die obere Darstellung zeigt einen Faltungscodierer, der durch folgende Gleichungen beschrieben wird:

$$\begin{aligned} x_i^{(1)} &= u_i^{(1)} + u_{i-1}^{(1)} + u_{i-1}^{(2)}, \\ x_i^{(2)} &= u_i^{(2)} + u_{i-1}^{(2)}, \\ x_i^{(3)} &= u_i^{(2)}. \end{aligned}$$

Gesucht sind die Übertragungsfunktionsmatrizen

- $\mathbf{G}(D)$ dieses nichtsystematischen Codes, und
- $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D)$ des äquivalenten systematischen Codes.

Die Matrix $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D)$ erhält man in folgender Weise:

- Man spaltet von der $k \times n$ -Matrix $\mathbf{G}(D)$ vorne eine quadratische Matrix $\mathbf{T}(D)$ mit jeweils k Zeilen und Spalten ab. Den Rest bezeichnet man mit $\mathbf{Q}(D)$.
- Anschließend berechnet man die zu $\mathbf{T}(D)$ inverse Matrix $\mathbf{T}^{-1}(D)$ und daraus die gesuchte Matrix für den äquivalenten systematischen Code:

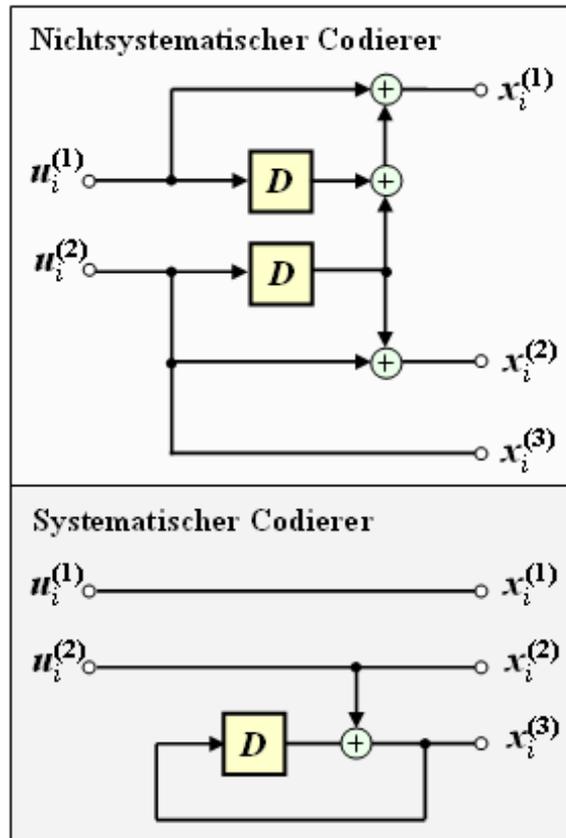
$$\mathbf{G}_{\text{sys}}(D) = \mathbf{T}^{-1}(D) \cdot \mathbf{G}(D).$$

- Da $\mathbf{T}^{-1}(D) \cdot \mathbf{T}(D)$ die $k \times k$ -Einheitsmatrix \mathbf{I}_k ergibt, kann die Übertragungsfunktionsmatrix des äquivalenten systematischen Codes in der gewünschten Form geschrieben werden:

$$\mathbf{G}_{\text{sys}}(D) = [\mathbf{I}_k; \mathbf{P}(D)] \quad \text{mit} \quad \mathbf{P}(D) = \mathbf{T}^{-1}(D) \cdot \mathbf{Q}(D).$$

Die untere Schaltung erzeugt mit Sicherheit einen systematischen Code mit gleichen Parametern k und n . In der Teilaufgabe (e) ist zu klären, ob es sich dabei tatsächlich um den *äquivalenten systematischen Code* handelt. Das heißt, ob sich tatsächlich für die beiden Schaltungen genau die gleiche Menge $\{ \underline{x} \}$ an Codesequenzen ergibt, wenn man alle möglichen Informationssequenzen $\{ \underline{u} \}$ berücksichtigt.

Hinweis: Die Aufgabe bezieht sich auf ein Themengebiet aus **Kapitel 3.2**.



© 2013 www.LNTwww.de

Fragebogen zu "Z3.4: Äquivalente Faltungscodes?"

a) Wie lauten die Parameter des oben dargestellten Codierers?

$$k =$$

$$n =$$

$$R =$$

$$m =$$

$$v =$$

b) Welche Form hat die Übertragungsfunktionsmatrix $\mathbf{G}(D)$?

- Die erste Zeile von $\mathbf{G}(D)$ lautet $(1+D, 0, 0)$.
- Die erste Zeile von $\mathbf{G}(D)$ lautet $(1+D^2, 0, D^2)$.
- Die zweite Zeile von $\mathbf{G}(D)$ lautet $(D, 1+D, 1)$.
- Die dritte Zeile von $\mathbf{G}(D)$ lautet $(D, 1+D, 1)$.

c) Geben Sie $\mathbf{T}(D)$ und $\mathbf{T}^{-1}(D)$ an. Wie lautet die Determinante?

- $\det \mathbf{T}(D) = 1,$
- $\det \mathbf{T}(D) = D,$
- $\det \mathbf{T}(D) = 1+D^2.$

d) Was gilt für die äquivalente systematische Übertragungsfunktionsmatrix?

- Die erste Zeile von $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D)$ lautet $(1, 0, 0)$.
- Die zweite Zeile von $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D)$ lautet $(0, 1, 1 + D)$.
- Die zweite Zeile von $\mathbf{G}_{\text{sys}}(D)$ lautet $(0, 1, 1/(1 + D))$.

e) Sind die beiden vorgegebenen Schaltungen tatsächlich äquivalent?

- JA.
- NEIN.

A3.5: Rekursive Filter für GF(2)

Die obere der beiden dargestellten Schaltungen zeigt ein rekursives Filter zweiter Ordnung in allgemeiner Form. Mit

$$A(D) = a_0 + a_1 \cdot D + a_2 \cdot D^2,$$

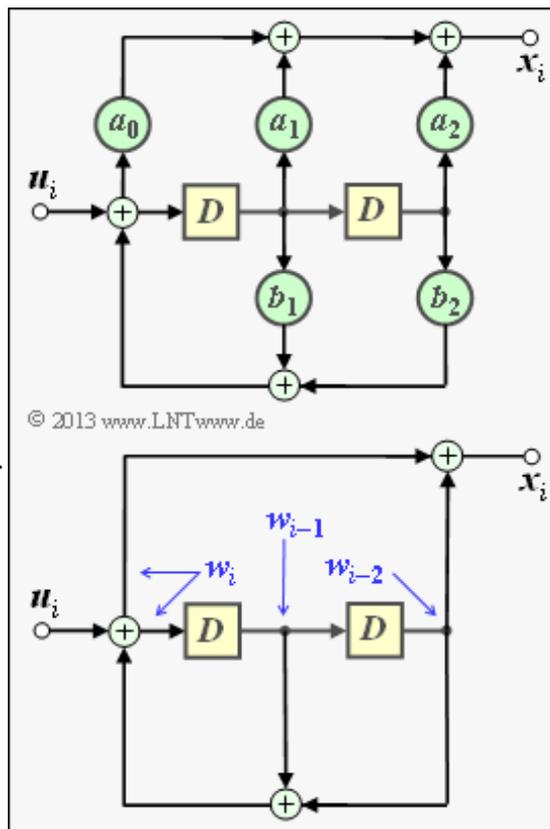
$$B(D) = 1 + b_1 \cdot D + b_2 \cdot D^2$$

erhält man für die Übertragungsfunktion

$$G(D) = \frac{A(D)}{B(D)} = \frac{a_0 + a_1 \cdot D + a_2 \cdot D^2}{1 + b_1 \cdot D + b_2 \cdot D^2}.$$

Zu beachten ist, dass sich alle Rechenoperationen auf GF(2) beziehen. Damit sind auch die Filterkoeffizienten a_0 , a_1 , a_2 , b_1 und b_2 binär (entweder 0 oder 1).

Die untere Grafik zeigt das für die vorliegende Aufgabe spezifische Filter. Ein Filterkoeffizient ergibt sich zu $a_i = 1$, wenn die Verbindung durchgeschaltet ist ($0 \leq i \leq 2$). Andernfalls ist $a_i = 0$. Die gleiche Systematik gilt für die Koeffizienten b_1 und b_2 .



In den Teilaufgaben (a), ... , (c) sollen Sie für verschiedene Eingangssequenzen

- $\underline{u} = (1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, \dots)$,
- $\underline{u} = (0, 1, 0, 1, 0, 0, 1, 1, \dots)$,
- $\underline{u} = (1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, \dots)$

die jeweilige Ausgangssequenz \underline{x} anhand der vorgegebenen Schaltung ermitteln. Es ist zu berücksichtigen:

- Besteht die Eingangssequenz \underline{u} aus einer Eins gefolgt von lauter Nullen, so bezeichnet man diese spezifische Ausgangssequenz \underline{x} als die *Impulsantwort* \underline{g} , und es gilt:

$$\underline{g} \circ \overset{D}{\leftarrow} \bullet G(D).$$

- Andernfalls ergibt sich die Ausgangssequenz als das **Faltungsprodukt** zwischen Eingangssequenz und Impulsantwort:

$$\underline{x} = \underline{u} * \underline{g}.$$

- Die Faltungsoperation lässt sich mit dem Umweg über die **D-Transformation** umgehen.

Hinweis: Die Aufgabe bezieht sich auf die **letzte Seite** von Kapitel 3.2.

Fragebogen zu "A3.5: Rekursive Filter für GF(2)"

a) Welche Aussagen gelten für die Impulsantwort g des rekursiven Filters?

- Es gilt $g = (0, 1, 1, 0, 1, 0, 0, 1, \dots)$.
- Es gilt $g = (1, 1, 1, 0, 1, 1, 0, 1, \dots)$.
- Die Impulsantwort g ist unendlich weit ausgedehnt.

b) Es sei nun $\underline{u} = (0, 1, 0, 1, 0, 0, 1, 1)$. Welche Aussagen treffen zu?

- Die Ausgangssequenz lautet: $\underline{x} = (0, 1, 1, 0, 1, 0, 0, 1, \dots)$.
- Die Ausgangssequenz lautet: $\underline{x} = (1, 1, 1, 0, 1, 1, 0, 1, \dots)$.
- Die Ausgangssequenz \underline{x} reicht bis ins Unendliche.

c) Nun gelte $\underline{u} = (1, 1, 1)$. Welche Aussagen treffen zu?

- Die Ausgangssequenz \underline{x} beginnt mit $(1, 0, 1)$.
- Die Ausgangssequenz \underline{x} beginnt mit $(1, 1, 1)$.
- Die Ausgangssequenz \underline{x} reicht bis ins Unendliche.

d) Welche Aussagen gelten für die Übertragungsfunktion $G(D)$?

- Es gilt $G(D) = (1 + D^2)/(1 + D + D^2)$.
- Es gilt $G(D) = (1 + D + D^2)/(1 + D^2)$.
- Es gilt $G(D) = 1 + D + D^2 + D^4 + D^5 + D^7 + D^8 + \dots$.