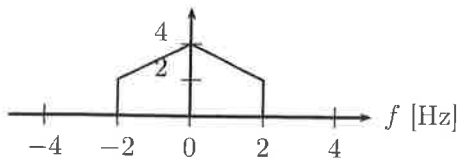


Signaalianalyysi 031080A

Loppukoe 4.10.2018

- Tutki laskemalla, ovatko signaalit $x(n) = (\frac{1}{2})^n$ ja $y(t) = e^{i2\pi t}u(t)$ energia- tai tehosignaaleja. Laske signaalin $x(n) = \{-1, 2, i\}$ autokorrelaatiofunktio (i on imaginääriyksikkö).
 - Analogisen signaalin $x(t)$ Fourier-muunnos on esitetty oheisessa kuvassa.



Kuinka pieni pitää näytteenottovälin T olla, jotta $x(t)$ voidaan yksikäsitteisesti määrätä näytteistä $x(nT)$, $n = \dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots$? Olkoon näytteenottotaajuus $f_s = 3$ Hz. Piirrä impulssijonon $\sum_{k=-\infty}^{\infty} x(kT)\delta(t - kT)$ Fourier-muunnos. Tapahtuuko laskostumista?

- Laske diskreetin signaalin $x(n) = \{1, 0, 1, -2\}$ 4 pisteen diskreetti Fourier-muunnos $X(k)$ ja piirrä amplitudispektrin $|X(k)|$:n kuvaaja.
 - Analoginen LTI-systeemi on määritelty differentiaaliyhtälöllä

$$y'(t) + 5y(t) = 3x(t - 4), t \geq 0$$

alkuehdolla $y(0) = 0$, $x(t) = 0$, $t \leq 0$, missä $x(t)$ on heräte ja $y(t)$ on vaste. Määrä tämän systeemin siirtofunktio ja impulssivaste. Onko systeemi kausaalinen?

- Olkoon X_n aikadiskreetti nollakeskiarvoinen satunnaissignaali, jolle $E[X_n^2] = 1$ kaikilla n :n arvoilla. Lisäksi tiedetään, että X_n ja X_m ovat riippumattomat aina kun $n \neq m$.
 - Laske autokorrelaatiofunktio $R_X(n, n+k)$, kun $k = 0$ ja kun $k \neq 0$. Tutki, onko signaali stationaarinen.
 - Olkoon $Y_n = X_n + X_{n-1}$ (tai vaihtoehtoisesti $Y_n = X_n * \{1, 1\}$). Laske Y_n :n odotusarvofunktio ja autokorrelaatiofunktio. Onko Y_n stationaarinen? Perustele vastauksesi.
 - Laske X_n :n ja Y_n :n tehosiheyspektrit.

- Satunnaismuuttujien X_1 ja X_2 kovarianssimatriisiin

$$\begin{pmatrix} 2.4 & -0.8 \\ -0.8 & 3.6 \end{pmatrix}$$

ominaisvektorit ovat

$$t \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \quad \text{ja} \quad t \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R} \setminus \{0\}.$$

Määrä X_1 :n ja X_2 :n ortogonaalinen lineaarinen muunnos, jolla saadaan uudet korreloimattomat satunnaismuuttujat Y_1 ja Y_2 . Mikä on uusien muuttujien kovarianssimatriisi?

- Signaalia X_n estimoidaan kahden aiemman näytteen lineaarikombinaationa

$$X_n \approx Y_n = h_1 X_{n-1} + h_2 X_{n-2}.$$

Määrä virheen $E[(X_n - Y_n)^2]$ minimoivat kertoimet h_1 ja h_2 , kun signaalin X_n autokorrelaatiofunktioista $R_X(m)$ tunnetaan $R_X(0) = 4$, $R_X(1) = 2$, $R_X(2) = 1$.

Table E. Properties of the Z-transform

Property	Time domain	z-domain (=ZD)	Region of convergence
Notation	$x(n)$ $y(n)$	$X(z)$ $Y(z)$	$ROC_x = \{z r_2 < z < r_1\}$ ROC_y
1. Linearity	$ax(n) + by(n)$	$aX(z) + bY(z)$	At least the intersection $ROC_x \cap ROC_y$
2. Time shifting	$x(n-k)$	$z^{-k}X(z)$	That of $X(z)$, except $z=0$, if $k > 0$ and $z = \infty$, if $k < 0$
3. Scaling in ZD	$a^n x(n)$	$X(a^{-1}z)$	$ a r_2 < z < a r_1$
4. Time reversal	$x(-n)$	$X(z^{-1})$	$\frac{1}{r_1} < z < \frac{1}{r_2}$
5. Differentiation in ZD	$nx(n)$	$-z \frac{dX(z)}{dz}$	$r_2 < z < r_1$
6. Convolution	$x(n) * y(n)$	$X(z)Y(z)$	At least $ROC_x \cap ROC_y$

Table G. Functions

1. Rectangular function	$rect(t) = \begin{cases} 1, & -\frac{1}{2} < t < \frac{1}{2} \\ 0, & t > \frac{1}{2} \end{cases}$
2. Triangular function	$tri(t) = \begin{cases} 1- t , & t < 1 \\ 0, & t > 1 \end{cases}$
3. Unit step function (cont.)	$u(t) = \begin{cases} 1, & t > 0 \\ 0, & t < 0 \end{cases}$
4. Unit step function (discr.)	$u(n) = \begin{cases} 1, & n \geq 0 \\ 0, & n < 0 \end{cases}$
5. Signum function	$sgn(t) = \begin{cases} 1, & t > 0 \\ -1, & t < 0 \end{cases}$
6. Dirac delta function or equivalently	$\delta(t) = 0, t \neq 0, \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1$ $\int_{-\infty}^{\infty} g(t) \delta(t-t_0) dt = g(t_0)$
7. Discrete delta function	$\delta(n) = \begin{cases} 1, & n = 0 \\ 0, & n \neq 0 \end{cases}$
8. Sinc function	$sinc(t) = \frac{\sin(\pi t)}{\pi t}$

Table H. Definitions

1.	$E_x = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) ^2 dt$
2.	$P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T x(t) ^2 dt$
3.	$E_x = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) ^2$
4.	$P_x = \lim_{M \rightarrow \infty} \frac{1}{2M+1} \sum_{n=-M}^M x(n) ^2$
5.	$r_{xy}(m) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \overline{x(n)} y(n+m)$
6.	$x(n) * y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k) y(n-k)$
7.	$x(t) * y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) y(t-\tau) d\tau$
8.	$X(f) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-i2\pi f t} dt$
9.	$x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} X(f) e^{i2\pi f t} df$
10.	$X(k) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n) e^{-i2\pi kn/N}$
11.	$x(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X(k) e^{i2\pi kn/N}$
12.	$X(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) e^{-i\omega n}$
13.	$x(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(\omega) e^{i\omega n} d\omega$
14.	$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) z^{-n}$
15.	$x(n) = \frac{1}{2\pi i} \int_{S_r} X(z) z^{n-1} dz$
16.	$A e^{i\omega_0 n} \rightarrow AH(\omega_0) e^{i\omega_0 n}$

Table I. Fourier transform pairs

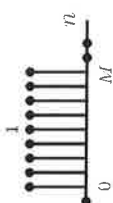
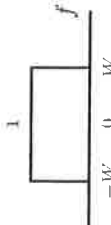
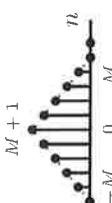
$g(n)$	$G(f)$, $-\frac{1}{2} < f < \frac{1}{2}$
1. 	$\frac{\sin(\pi f(M+1))}{\sin(\pi f)} e^{-i\pi f M}$
2. $\frac{\sin(2\pi W n)}{\pi n}$, $ W < \frac{1}{2}$	
3. 	$\left(\frac{\sin(\pi f(M+1))}{\sin(\pi f)} \right)^2$
4. $a^n u(n)$, $ a < 1$	$\frac{1}{1 - a e^{-i2\pi f}}$
5. $a^{ n }$, $ a < 1$	$\frac{1}{1 - 2a \cos(2\pi f) + a^2}$
6. $\delta(n)$	1
7. 1	$\delta(f)$
8. $\delta(n-M)$	$e^{-i2\pi f M}$
9. $e^{-i2\pi f_0 n}$, $ f_0 < \frac{1}{2}$	$\delta(f - f_0)$
10. $\cos(2\pi f_0 n)$, $ f_0 < \frac{1}{2}$	$\frac{1}{2} \delta(f - f_0) + \frac{1}{2} \delta(f + f_0)$
11. $\sin(2\pi f_0 n)$, $ f_0 < \frac{1}{2}$	$\frac{1}{2i} (\delta(f - f_0) - \delta(f + f_0))$
12. $u(n)$	$\frac{1}{2} \delta(f) + \frac{1}{1 - e^{-i2\pi f}}$

Table F. Z-transform pairs

Signal $x(n)$	z-transform $X(z)$	ROC
1. $\delta(n)$	1	All z
2. $u(n)$	$\frac{1}{1 - z^{-1}}$	$ z > 1$
3. $nu(n)$	$\frac{z^{-1}}{(1 - z^{-1})^2}$	$ z > 1$
4. $a^n u(n)$	$\frac{1}{1 - az^{-1}}$	$ z > a $

