

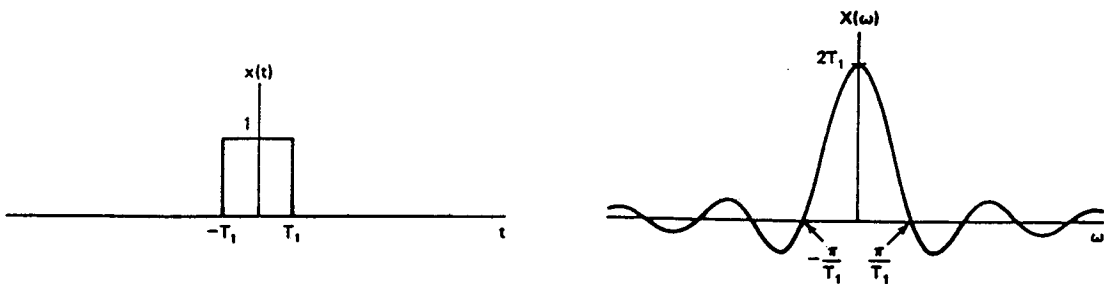
Übung 14 **Fourier-Transformation** **Zeitverschiebung, Zeitskalierung, Linearität**

Lernziele

- einen neuen Sachverhalt erarbeiten können.
- grafisch beurteilen können, wie sich eine Zeitskalierung bei einer Funktion auf deren Fourier-Transformierte auswirkt.
- die Zeitverschiebungs-, die Zeitskalierungs- und die Linearitäts-Eigenschaft der Fourier-Transformation bei der Bestimmung der Fourier-Transformierten anwenden können.

Aufgaben

1. Gegeben sind die Grafen der Funktion $x(t)$ und deren Fourier-Transformierten $X(\omega)$:

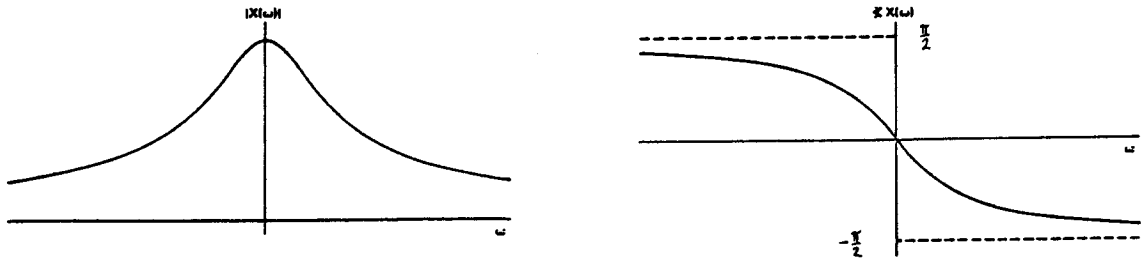


Die Funktion $x_a(t)$ sei definiert durch $x_a(t) := x(at)$ ($a \in \mathbb{R}$)

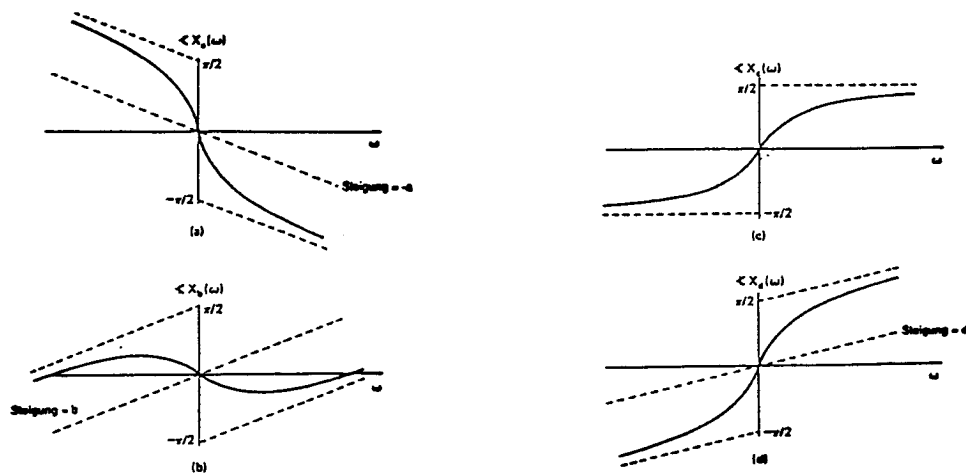
- a) i) Skizzieren Sie auf einem Blatt nebeneinander die Grafen der Funktionen
 $x_a(t)$ für $0 < a < 1$
 $x(t)$
 $x_a(t)$ für $a > 1$
- ii) Skizzieren Sie auf dem gleichen Blatt darunter die Grafen der dazugehörigen Fourier-Transformierten
 $X_a(\omega)$ für $0 < a < 1$
 $X(\omega)$
 $X_a(\omega)$ für $a > 1$
- b) Im Zusammenhang mit der Fourier-Transformation wird auch von der "Inversen Beziehung zwischen Zeitbereich und Frequenzbereich" gesprochen.
- Betrachten Sie die Grafen aus der Aufgabe a). Versuchen Sie mit Hilfe dieser Grafen herauszufinden, was unter der "Inversen Beziehung zwischen Zeitbereich und Frequenzbereich" gemeint sein könnte.
- Schreiben Sie das Ergebnis Ihrer Betrachtung in zwei bis drei Sätzen nieder.

2. (siehe Seite 2)

2. Eine Funktion $x(t)$ hat eine Fourier-Transformierte $X(\omega)$, deren Betrag und Argument in der folgenden Grafik dargestellt sind:



Die Funktionen $x_a(t)$, $x_b(t)$, $x_c(t)$ und $x_d(t)$ haben Fourier-Transformierte $X_a(\omega)$, $X_b(\omega)$, $X_c(\omega)$ und $X_d(\omega)$, deren Beträge mit dem Betrag von $X(\omega)$ identisch sind. Die Argumente weichen jedoch voneinander ab, wie die folgende Grafik zeigt:



$\arg(X_a(\omega))$ und $\arg(X_b(\omega))$ werden durch Addition einer linearen Phase zu $\arg(X(\omega))$ gebildet.

$\arg(X_c(\omega))$ entsteht durch Spiegelung von $\arg(X(\omega))$ an der ω -Achse.

$\arg(X_d(\omega))$ erhält man durch eine Kombination von Spiegelung und Addition der linearen Phase.

Drücken Sie nun $x_a(t)$, $x_b(t)$, $x_c(t)$ und $x_d(t)$ durch $x(t)$ aus, indem Sie die Eigenschaften der Fourier-Transformation ausnützen.

Hinweise:

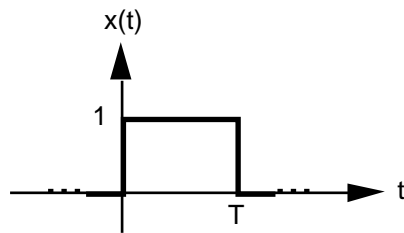
- i) Drücken Sie zuerst die neue Fourier-Transformierte $X_a(\omega)$, $X_b(\omega)$, ... durch die alte Fourier-Transformierte $X(\omega)$ aus.
- ii) Überlegen Sie sich auf Grund der Eigenschaften der Fourier-Transformation, inwiefern sich $x_a(t)$, $x_b(t)$, ... von $x(t)$ unterscheiden muss.

3. (siehe Seite 3)

3. Bestimmen Sie die Fourier-Transformierte $X(\omega)$ der Funktion $x(t)$.

Benützen Sie dazu lediglich die Transformationstabelle im Buch *Meyer* auf der Seite 51, und wenden Sie die Eigenschaften der Fourier-Transformation an.

a)

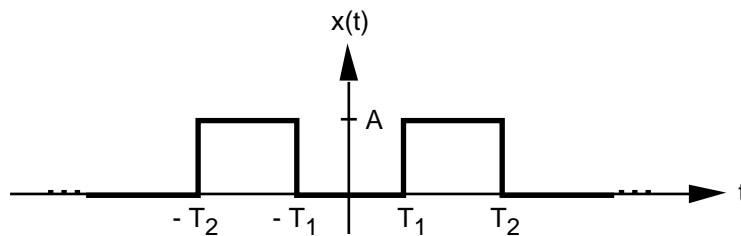


b) $x(t) = (t-4)^2 e^{-2(t-4)} \cdot (t-4)$

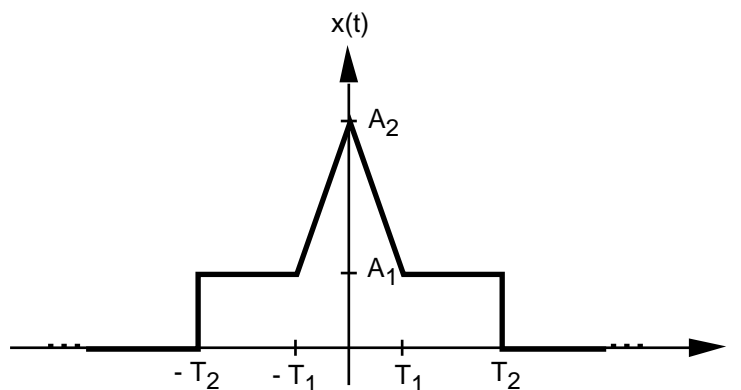
c) $x(t) = A \sin(at+b)$ ($A > 0, a > 0, b \geq 0$)

d) $x(t) = 2 \sin(3t+4) + 5 \sin(6t+7)$

e)



f)



Lösungen

1. a) ...
b) ...

2. $X(\omega) = |X(\omega)| e^{j\phi(\omega)}$

a) $X_a(\omega) = |X(\omega)| e^{j[\phi(\omega) - a]} = |X(\omega)| e^{j\phi(\omega)} e^{-ja} = X(\omega) e^{-ja}$ $x_a(t) = x(t-a)$

b) $X_b(\omega) = |X(\omega)| e^{j[\phi(\omega) + b]} = |X(\omega)| e^{j\phi(\omega)} e^{jb} = X(\omega) e^{jb}$ $x_b(t) = x(t+b)$

c) $X_c(\omega) = |X(\omega)| e^{-j\phi(\omega)} = X^*(\omega) = X(-\omega)$ $x_c(t) = x(-t)$

d) $X_d(\omega) = |X(\omega)| e^{-j[\phi(\omega) - d]} = |X(\omega)| e^{-j\phi(\omega)} e^{jd} = X(-\omega) e^{jd}$ $x_d(t) = x(-t-d)$

3. a) $X(\omega) = \begin{matrix} T \frac{\sin(\frac{\omega T}{2})}{\frac{\omega T}{2}} e^{-j\omega T/2} & (\omega \neq 0) \\ T & (\omega = 0) \end{matrix}$

b) $X(\omega) = \frac{2}{(j\omega + 2)^3} e^{-j4}$

c) $X(\omega) = A j^{b/a} (\omega + a) - (\omega - a) e^{j b/a}$

d) $X(\omega) = j \left(2((\omega + 3) - (\omega - 3)) e^{j 4/3} + 5((\omega + 6) - (\omega - 6)) e^{j 7/6} \right)$

e) $X(\omega) = \begin{matrix} A 2T_2 \frac{\sin(\omega T_2)}{T_2} - 2T_1 \frac{\sin(\omega T_1)}{T_1} & (\omega \neq 0) \\ A (2T_2 - 2T_1) & (\omega = 0) \end{matrix}$

f) $X(\omega) = \begin{matrix} 2A_1 T_2 \frac{\sin(\omega T_2)}{T_2} + (A_2 - A_1) T_1 \frac{\sin^2 \frac{\omega T_1}{2}}{\frac{\omega T_1}{2}} & (\omega \neq 0) \\ 2A_1 T_2 + (A_2 - A_1) T_1 & (\omega = 0) \end{matrix}$