

1. (10 poena)

- (5p) Definirati n -ti početni moment, n -ti apsolutni moment i n -ti centralni moment kontinualne slučajne promenljive.
 (5p) Kako se sve može odrediti funkcija gustine verovatnoće zbira dve slučajne promenljive?

2. (10 poena)

- (4p) Definirati stacionarnost i ergodičnost slučajnog procesa. Navesti primer nestacionarnog i neergodičnog procesa.
 (6p) Objasniti pojam srednje kvadratne greške. Kako se određuje optimalni filter po Vineru? Napisati Viner-Hopfovou jednačinu i objasniti je.

3. (10 poena)

- (4p) Pojam diskretnog izvora s memorijom, pridruženi izvor, entropija pridruženog izvora.
 (6p) Kapacitet diskretnog kanala bez memorije – napisati izraz i objasniti šta on predstavlja, koji značaj ima.

4. (10 poena)

- (5p) Blok kodovi i linearni blok kodovi – pojam, opis. Opisati jedan linearni blok kod.
 (5p) Hemingova i Singletonova granica – napisati izraze i objasniti značenje. Proveriti da li važe za Hemingov kod (7,4).

5. (15 poena) Karakteristična funkcija slučajne promenljive X data je izrazom: $F_X(j\Omega) = \frac{12}{12 + 3\Omega^2}$.

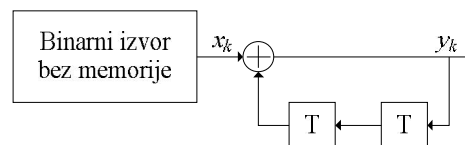
- a) (5p) Odrediti raspodelu slučajne promenljive X .
 b) (10p) Odrediti srednju vrednost i varijansu slučajne promenljive X .

6. (15 poena) Posmatra se naponski signal sinusoidalnog talasnog oblika sa slučajnom fazom, definisan izrazom: $X(t) = A[1 + 2 \cdot \cos(2\pi f_0 t + \Theta)]$, pri čemu su A i f_0 konstante. Faza Θ ovog slučajnog signala ima uniformnu raspodelu u intervalu $[-\pi, \pi]$.

- a) (10p) Odrediti i grafički prikazati autokorelacionu funkciju slučajnog signala $X(t)$.
 b) (5p) Odrediti amplitudu A tako da snaga naizmenične komponente slučajnog signala $X(t)$ iznosi 500 mW.

7. (15 poena) Izvor bez memorije emituje binarnu sekvencu x_k . Verovatnoća emitovanja simbola „1“ binarne sekvence iznosi 0.2. Sekvenca x_k dovodi se na ulaz koda prikazanog na slici 7, pri čemu su sa T označene ćelije za kašnjenje, a sabiranje se vrši po modulu dva.

- a) (10p) Ako binarni izvor bez memorije i koder čine ekvivalentni izvor koji emituje sekvencu y_k , nacrtati dijagram stanja i treis ekvivalentnog izvora.
 b) (5p) Odrediti verovatnoće stanja i simbola koje emituje izvor y_k .



Slika 7

8. (15 poena) Posmatra se linearni blok kod koji je opisan generišućom matricom:

$$G = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- a) (5p) Odrediti generišuću i kontrolnu matricu ekvivalentnog sistematskog koda.
 b) (5p) Odrediti težinski spektar ekvivalentnog sistematskog koda. Koliko grešaka može da koriguje, a koliko da detektuje (bez korekcije) ekvivalentni kod.
 c) (5p) Ako predajnik koristi ekvivalentni zaštitni kod iz tačke (a) i ako je u prijemniku primljena reč 111101, proveriti da li je pri prenosu došlo do greške i odrediti poslatu informacionu reč.

NAPOMENA: Dozvoljeno je korišćenje samo pribora za pisanje i neprogramabilnog džepnog kalkulatora. Ispit traje 3 sata. Nije dozvoljeno napuštanje ispita tokom prvih 60 minuta. Nije dozvoljeno iznošenje zadatka do kraja ispita.

Rešenja zadataka

5) a) $F_x(j\Omega) = \frac{12}{12 + 3\Omega^2} \Rightarrow f_x(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F_x(j\Omega) e^{-j\Omega x} d\Omega$

$f_x(x) = \mathcal{F}^{-1} \left\{ F_x(j\Omega) \right\} = \mathcal{F}^{-1} \left\{ \frac{12}{12 + 3(-j\omega)^2} \right\} = \mathcal{F}^{-1} \left\{ \frac{2 \cdot \left(\frac{1}{2}\right)}{1 + (\omega \cdot \left(\frac{1}{2}\right))^2} \right\}$

$\omega \leftrightarrow -\Omega$
 $t \leftrightarrow x$
(tablica)

τ
 $t \leftrightarrow x$
(tablica)

$f_x(x) = e^{-2|x|}, \quad -\infty < x < \infty$

b) I način) $\bar{x} = \int_{-\infty}^{\infty} x f_x(x) dx = \dots = 0$

$\overline{x^2} = \int_{-\infty}^{\infty} x^2 f_x(x) dx = \dots = \frac{1}{2}$

$\text{Var}(x) = \overline{x^2} - (\bar{x})^2 = \frac{1}{2}$

II način) $\bar{x}^n = \frac{1}{j^n} \frac{d^n}{d\Omega^n} [F_x(j\Omega)] \Big|_{\Omega=0}$

$\bar{x} = \frac{1}{j} \frac{d}{d\Omega} \left[\frac{12}{12 + 3\Omega^2} \right] \Big|_{\Omega=0} = \frac{1}{j} \frac{d}{d\Omega} \left[\frac{1}{1 + \left(\frac{\Omega}{2}\right)^2} \right] \Big|_{\Omega=0}$

$\bar{x} = -\frac{1}{j} \frac{\Omega/2}{\left[1 + \left(\frac{\Omega}{2}\right)^2\right]^2} \Big|_{\Omega=0} \Rightarrow \boxed{\bar{x} = 0}$

$\overline{x^2} = \frac{1}{j} \left(-\frac{1}{j}\right) \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{d}{d\Omega} \left[\frac{\Omega}{\left[1 + \left(\frac{\Omega}{2}\right)^2\right]^2} \right] \Big|_{\Omega=0}$

$\overline{x^2} = \frac{1}{2} \frac{1 - \Omega^2/2}{\left[1 + \left(\frac{\Omega}{2}\right)^2\right]^3} \Big|_{\Omega=0}$

$\overline{x^2} = \frac{1}{2}$

$\text{Var}(x) = \overline{x^2} - (\bar{x})^2 = \frac{1}{2}$

6) $X(t) = A[1 + 2 \cos(2\pi f_0 t + \theta)]$

$$f_\theta(\theta) = \begin{cases} \frac{1}{2\pi}, & -\pi \leq \theta \leq \pi \\ 0, & \text{in else} \end{cases}$$

a) $R_X(\tau) = \overline{X(t)X(t+\tau)} = \int_{-\pi}^{\pi} X(t)X(t+\tau) \cdot f_\theta(\theta) d\theta$

$$R_X(\tau) = \frac{A^2}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} [1 + 2\cos(\omega_0 t + \theta)] [1 + 2\cos(\omega_0(t+\tau) + \theta)] d\theta$$

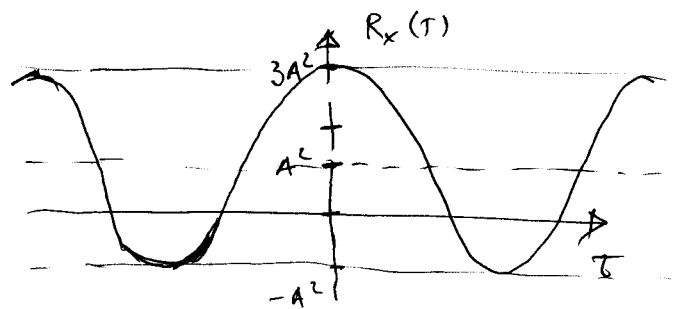
$$R_X(\tau) = \frac{A^2}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} [1 + 2\cos(\omega_0 t + \theta) + 2\cos(\omega_0(t+\tau) + \theta) + 4\cos(\omega_0 t + \theta)\cos(\omega_0(t+\tau) + \theta)] d\theta$$

$$R_X(\tau) = \frac{A^2}{2\pi} \left[2\pi + 4 \cdot \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} (\cos(2\omega_0 t + 2\theta) + \cos(2\omega_0(t+\tau) + 2\theta)) d\theta \right]$$

$$R_X(\tau) = A^2 + \frac{A^2}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \underbrace{\cos(\omega_0 t + \theta)}_{\text{const}} d\theta$$

$$R_X(\tau) = A^2 + \frac{A^2}{\pi} \cos(\omega_0 t + \theta) \int_{-\pi}^{\pi} d\theta = 2\pi$$

$$R_X(\tau) = A^2 + 2A^2 \cos(\omega_0 \tau)$$

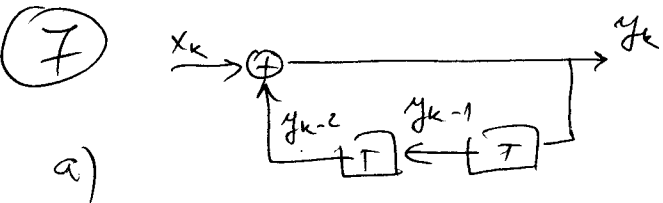


b) $P_{\text{ave}} = R_X(0) = A^2 + 2A^2 = 3A^2$
 $P_{\text{DC}} = A^2$

$$P_{\text{AC}} = P_{\text{ave}} - P_{\text{DC}} = 2A^2$$

$$P_{\text{AC}} = 0,5 \text{ W} \Rightarrow 2A^2 = 0,5$$

$$A = \sqrt{\frac{1}{4}} = 0,5$$

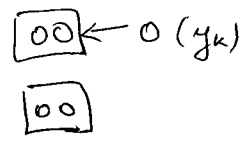


a)

Stavje: $y_{k-2} y_{k-1} = 00, x_k = 0 (1-p)$

$$y_k = y_{k-2} \oplus x_k = 0 \oplus 0 = 0$$

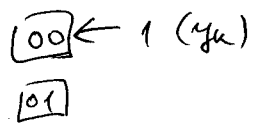
novi stavje: $y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 00$



$x_k = 1 (p)$

$$y_k = y_{k-2} \oplus x_k = 0 \oplus 1 = 1$$

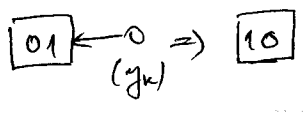
novi stavje: $y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 01$



STAVJE $y_{k-2} y_{k-1} = 01, x_k = 0 (1-p)$

$$y_k = y_{k-2} \oplus x_k = 0$$

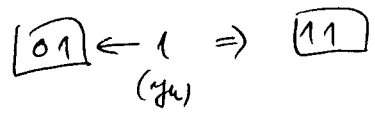
novi stavje: $y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 10$



$x_k = 1 (p)$

$$y_k = y_{k-2} \oplus x_k = 1$$

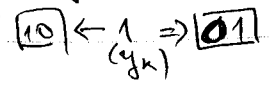
$y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 11$



STAVJE $y_{k-2} y_{k-1} = 10, x_k = 0 (1-p)$

$$y_k = y_{k-2} \oplus x_k = 1 \oplus 0 = 1$$

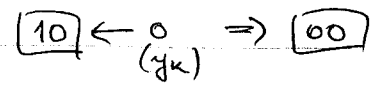
novi stavje: $y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 01$



$x_k = 1 (p)$

$$y_k = 1 \oplus 1 = 0$$

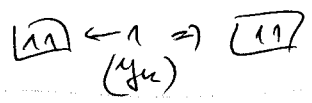
$y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 10$



Stavje $y_{k-2} y_{k-1} = 11, x_k = 0 (1-p)$

$$y_k = 1 \oplus 0 = 1$$

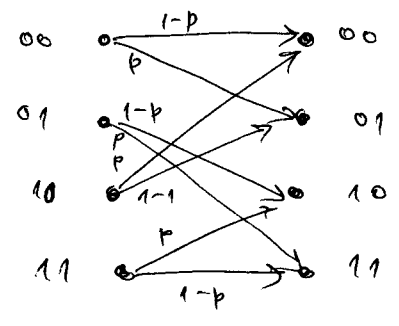
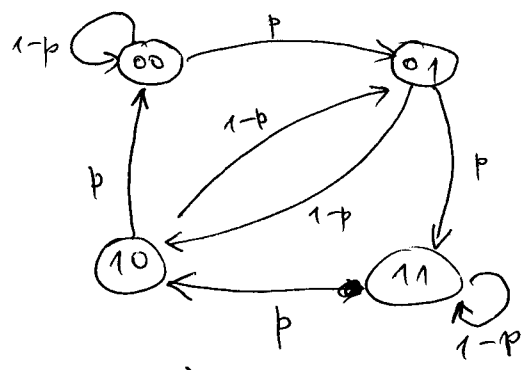
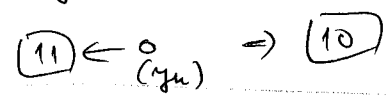
novi stavje: $y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 11$



$x_k = 1 (p)$

$$y_k = 1 \oplus 1 = 0$$

$y_{k-2}^* y_{k-1}^* = 10$



7b)

$$P(00) = (1-p) [P(00)] + p \cdot P(10) \dots (1)$$

$$P(01) = p P(00) + (1-p) P(10) \dots (2)$$

$$P(11) = p P(01) + (1-p) P(11) \dots (3)$$

$$P(00) + P(01) + P(10) + P(11) = 1 \dots (4)$$

$$(1) \Rightarrow p P(00) = p P(10) \Rightarrow P(00) = P(10) \dots (5)$$

$$(3) \Rightarrow p P(11) = p P(01) \Rightarrow P(11) = P(01) \dots (6)$$

$$(2), (5) \Rightarrow P(01) = P(00) \dots (7)$$

$$(4), (5), (6), (7) \Rightarrow \boxed{P(00) = P(01) = P(10) = P(11) = \frac{1}{4}}$$

$$P(0) = P(00) + \frac{1}{2} [P(01) + P(10)] = \frac{1}{2}$$

$$P(1) = P(11) + \frac{1}{2} [P(01) + P(10)] = \frac{1}{2}$$

~~1/2~~

?

a)

$$G = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow G_s = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

PROMENOM
 REDOSLEDA
 KOLONA

I_3 P
 (dozvoljena je i drugačiji izbor matrice P)

$$H_s = [P^T | I_{6-3}] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

b)

kodne reči (rešenje zavisi od izbora matrice P):

$$C = I \cdot G = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \rightarrow 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & \rightarrow 3 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & \rightarrow 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & \rightarrow 4 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & \rightarrow 3 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & \rightarrow 4 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & \rightarrow 4 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & \rightarrow 3 \end{bmatrix}$$

c)

rešenje ove tačke zavisi od izbora matrice P . Za izabranu P iz tačke a) važi:

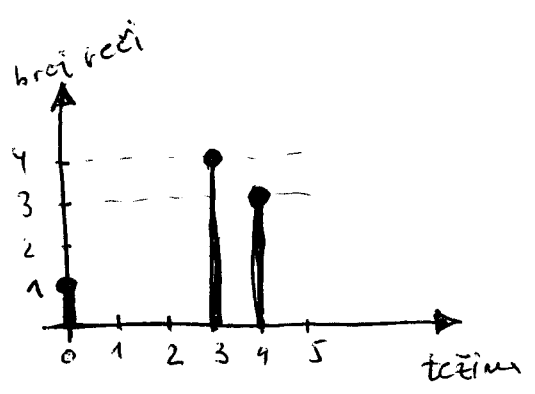
$$R = [111101]$$

$$S = R \cdot A^T = [111101] \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = [101]$$

pošto se sindrom $S^T = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ poklapa sa 3. kolonom matrice H , sledi da je greška na 3. bitu te je

$$\hat{c} = [110101]$$

$\hat{a} = [110]$ (prva tri bita predstavljaju informacionu reč kod sistematskog uoda)



$$d_{min} = 3$$

$$d_{min} = e_c + e_d + 1$$

1) \Rightarrow korekcija 1 GREŠKE

$$e_c = e_d = 1$$

2) \Rightarrow detekcija 2 GREŠKI

$$e_c = 0 \quad e_d = 2$$