

Musterlösung

Komplexe Analysis und Integraltransformationen

27.08.2020

Aufgabe 1

1.1

Laut Formelsammlung gilt:

$$\sigma(t) \circ \bullet \frac{1}{s} \quad (1)$$

$$f'(t) \circ \bullet sF(s) - f(+0) \quad (2)$$

$$\frac{df(t)}{dt} \circ \bullet sF(s) - f(-0) \quad (3)$$

Einsetzen liefert:

$$\sigma'(t) \circ \bullet s \frac{1}{s} - f(+0) = 1 - 1 = 0 \quad (4)$$

$$\frac{d\sigma(t)}{dt} \circ \bullet s \frac{1}{s} - f(-0) = 1 - 0 = 1 \quad (5)$$

Die Rücktransformation mit der Formelsammlung ergibt:

$$\sigma'(t) = 0 \quad (6)$$

$$\frac{d\sigma(t)}{dt} = \delta(t) \quad (7)$$

1.2

Im Folgenden bezeichnet $i_d(t)$ den Strom in den Operationsverstärker, $u_d(t)$ bezeichnet den Spannungsabfall am Operationsverstärkereingang. Zunächst lassen sich folgende Maschengleichungen aufstellen:

$$u_E(t) = u_{C_1}(t) = u_{R_1}(t) \quad (8)$$

$$0 = u_d(t) + u_{R_2}(t) + u_{C_2}(t) + u_A(t) \quad (9)$$

Zusätzlich ergeben sich folgende Knotengleichungen:

$$i_E(t) = i_{R_1}(t) + i_{C_1}(t) \quad (10)$$

$$i_E(t) = i_d(t) + i_{R_2}(t) \quad (11)$$

$$i_{R_2}(t) = i_{C_2}(t) \quad (12)$$

Für die Bauteilbeziehungen gilt:

$$u_{R_1}(t) = R_1 i_{R_1}(t) \quad (13)$$

$$u_{C_1}(t) = \frac{1}{C_1} \int i_{C_1}(t) dt \quad (14)$$

$$u_{R_2}(t) = R_2 i_{R_2}(t) \quad (15)$$

$$u_{C_2}(t) = \frac{1}{C_2} \int i_{C_2}(t) dt \quad (16)$$

Einsetzen in die Bauteilbeziehungen liefert mit $i_d(t) = u_d(t) = 0$:

$$i_{R_1}(t) = \frac{u_E(t)}{R_1} \quad (17)$$

$$i_{C_1}(t) = C_1 \frac{du_E(t)}{dt} \quad (18)$$

$$u_{R_2}(t) = R_2 i_E(t) = R_2 \left(\frac{u_E(t)}{R_1} + C_1 \frac{du_E(t)}{dt} \right) = \frac{R_2}{R_1} u_E(t) + R_2 C_1 \frac{du_E(t)}{dt} \quad (19)$$

$$u_{C_2}(t) = \frac{1}{C_2} \int i_E(t) dt = \frac{1}{C_2} \int \frac{u_E(t)}{R_1} + C_1 \frac{du_E(t)}{dt} dt = \frac{1}{R_1 C_2} \int u_E(t) dt + \frac{C_1}{C_2} u_E(t) \quad (20)$$

Einsetzen der beiden letzten Gleichungen in die verbleibende Maschengleichung ergibt:

$$u_A(t) = -u_{R_2}(t) - u_{C_2}(t) = - \left(\frac{R_2}{R_1} u_E(t) + R_2 C_1 \frac{du_E(t)}{dt} + \frac{1}{R_1 C_2} \int u_E(t) dt + \frac{C_1}{C_2} u_E(t) \right) \quad (21)$$

Übergang in den Laplace-Bereich liefert:

$$U_A(s) = - \left(\frac{R_2}{R_1} + \frac{C_1}{C_2} + R_2 C_1 s + \frac{1}{R_1 C_2} \frac{1}{s} \right) U_E(s) \quad (22)$$

Die Übertragungsfunktion ergibt sich dann also zu:

$$G(s) = \frac{U_A(s)}{U_E(s)} = - \left(\frac{R_2}{R_1} + \frac{C_1}{C_2} + R_2 C_1 s + \frac{1}{R_1 C_2} \frac{1}{s} \right) \quad (23)$$

1.3

Die Sprungantwort ergibt sich gerade als Integral der Impulsantwort. Damit Sprung- und Impulsantwort identisch sein können, muss folglich das Integral der Impulsantwort wieder die Impulsantwort ergeben. Dies ist beispielsweise für $g(t) = 0$ der Fall, was gerade einem System entspricht, in dem der Eingang nicht auf den Ausgang einwirkt. Dementsprechend existieren Systeme, für die Sprung und Impulsantwort identisch sind.

1.4

Es gilt:

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{8s + 5}{2s^2 + 8s + 40} \Leftrightarrow Y(s) (2s^2 + 8s + 40) = (8s + 5) U(s) \quad (24)$$

Die Rücktransformation liefert die folgende Differentialgleichung, die das Systemverhalten im Zeitbereich beschreibt:

$$2 \frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 8 \frac{dy(t)}{dt} + 40 y(t) = 8 \frac{du(t)}{dt} + 5 u(t) \quad (25)$$

Diese kann mithilfe der Differenzierungsregel wieder in den Laplace-Bereich überführt werden, um

die Abhängigkeit von den Anfangswerten zu untersuchen:

$$2(s^2 Y(s) - sy(-0) - y'(-0)) + 8(sY(s) - y(-0)) + 40Y(s) = 8(sU(s) - u(-0)) + 5U(s) \quad (26)$$

Mit der Übertragungsfunktion kann die Ausgangsgröße wie folgt dargestellt werden:

$$Y(s) = G(s)U(s) + \frac{2y(-0)s + 2y'(-0) + 8y(-0) - 8u(-0)}{2s^2 + 8s + 40} \quad (27)$$

Da $u(t)$ für $t > 0$ verschwindet gilt $U(s) = 0$. Folglich gilt:

$$Y(s) = \frac{2y(-0)s + 2y'(-0) + 8y(-0) - 8u(-0)}{2s^2 + 8s + 40} \quad (28)$$

$$= \frac{y(-0)s + y'(-0) + 4y(-0) - 4u(-0)}{s^2 + 4s + 20} \quad (29)$$

Der bekannte Zeitverlauf kann mithilfe der Formelsammlung (Dämpfungsregel, Korrespondenz Kosinus) ebenfalls in den Bildbereich überführt werden:

$$y(t) = 3e^{-2t} \cos(4t) \circ \bullet Y(s) = 3 \frac{s+2}{s^2 + 4s + 2^2 + 4^2} = 3 \frac{s+2}{s^2 + 4s + 20} \quad (30)$$

Durch einen Koeffizientenvergleich mit (29) kann direkt abgelesen werden, dass Folgendes gilt:

$$y(-0) = 3 \quad (31)$$

Damit folgt durch erneuten Koeffizientenvergleich der gesuchte Zusammenhang:

$$y'(-0) = 6 - 4y(-0) + 4u(-0) \quad (32)$$

$$y'(-0) = -6 + 4u(-0) \quad (33)$$

Aufgabe 2**2.1**

$\oint_{C_1} F_1(s) ds$	1
$\oint_{C_2} F_2(s) ds$	2
$\oint_{C_3} F_3(s) ds$	0

2.2

Für Singularitäten muss gelten:

$$s^3 + 1 = 0 \Leftrightarrow s^3 = -1 \quad (34)$$

Eine einfach ersichtliche Lösung ist $s_1 = -1$. Durch Polynomdivision erhält man folgende Darstellung:

$$s^3 + 1 = (s + 1)(s^2 - s + 1) \quad (35)$$

Mithilfe von quadratischer Ergänzung kann nach Nullstellen des hinteren Terms gesucht werden:

$$s^2 - s + 1 \stackrel{!}{=} 0 \Leftrightarrow \left(s - \frac{1}{2}\right) - \frac{1}{4} + 1 \stackrel{!}{=} 0 \Leftrightarrow \left(s - \frac{1}{2}\right) \stackrel{!}{=} -\frac{3}{4} \Rightarrow s_{2,3} = \frac{1}{2} \pm j\frac{\sqrt{3}}{2} \quad (36)$$

Alternativ kann das gleiche Ergebnis durch Überlegung mit komplexer Exponentialfunktion ($s_1 = e^{-j\frac{\pi}{3}}$, $s_2 = e^{j\frac{\pi}{3}}$, $s_3 = e^{-j\pi}$ oder dritter Wurzel aus -1 erreicht werden. Bei allen Singularitäten handelt es sich um einfache Polstellen.

2.3

Der Kreis umschließt lediglich eine Polstelle, dementsprechend kann der Residuensatz wie folgt angewendet werden:

$$\oint_C F(s) ds = 2\pi j \operatorname{res}_{s_1} F(s) \quad (37)$$

Da es sich um den Spezialfall einfacher Polstellen handelt, können die Residuen wie folgt bestimmt werden:

$$\operatorname{res}_{s_i} F(s) = \frac{P(s_i)}{Q'(s_i)} = \frac{e^{-s_i}}{3s_i^2} \quad (38)$$

Damit ergibt sich:

$$\operatorname{res}_{s_1} F(s) = \frac{e^{-(-1)}}{3(-1)^2} = \frac{e}{3} \quad (39)$$

Insgesamt hat das Kurvenintegral also den Wert:

$$\oint_C F(s) ds = 2\pi j \operatorname{res}_{s_1} F(s) = 2\pi j \frac{e}{3} \quad (40)$$

2.4

Da es sich um eine einfache Polstelle handelt, besteht der Hauptteil genau aus einem Glied. Da der Koeffizient a_{-1} gerade identisch mit dem Residuum der Funktion an der Entwicklungsstelle ist, kann der Hauptteil mit dem Ergebnis der letzten Teilaufgabe direkt angegeben werden:

$$H(s) = \frac{e}{3} (s+1)^{-1} \quad (41)$$

2.5

Zunächst wird die Funktion auf eine Form gebracht, die eine kompaktere Reihenentwicklung erlaubt:

$$G(s) = \frac{e^s + e^{-s}}{s(e^s - e^{-s})} = \frac{e^{2s} + 1}{s(e^{2s} - 1)} \quad (42)$$

Hieraus wird ersichtlich, dass es sich bei $s = 0$ um eine Polstelle zweiter Ordnung handelt. Einsetzen der bekannten Exponentialreihe ergibt:

$$G(s) = \frac{1 + \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(2s)^k}{k!}}{s \left(-1 + \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(2s)^i}{i!} \right)} \quad (43)$$

Aufgrund des Pols zweiter Ordnung ergibt sich folgender Ansatz für die Laurent-Entwicklung:

$$G(s) = \frac{1 + \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(2s)^k}{k!}}{s \left(-1 + \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(2s)^i}{i!} \right)} = \frac{a_{-2}}{s^2} + \frac{a_{-1}}{s} + a_0 + a_1 s + \dots \quad (44)$$

Multiplikation mit dem Nenner ergibt:

$$1 + \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(2s)^k}{k!} = s \left(-1 + \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(2s)^i}{i!} \right) \left(\frac{a_{-2}}{s^2} + \frac{a_{-1}}{s} + a_0 + a_1 s + \dots \right) \quad (45)$$

Optional kann zunächst noch vereinfacht werden:

$$2 + 2s + 2s^2 + \dots = \left(\sum_{i=1}^{\infty} \frac{(2s)^i}{i!} \right) \left(\frac{a_{-2}}{s} + a_{-1} + a_0 s + a_1 s^2 + \dots \right) \quad (46)$$

Damit können die gesuchten Koeffizienten durch einen Koeffizientenvergleich berechnet werden:

$$2 = 2a_{-2} \quad (47)$$

$$2 = 2a_{-1} + 2a_{-2} = 2a_{-1} + 2 \rightarrow a_{-1} = 0 \quad (48)$$

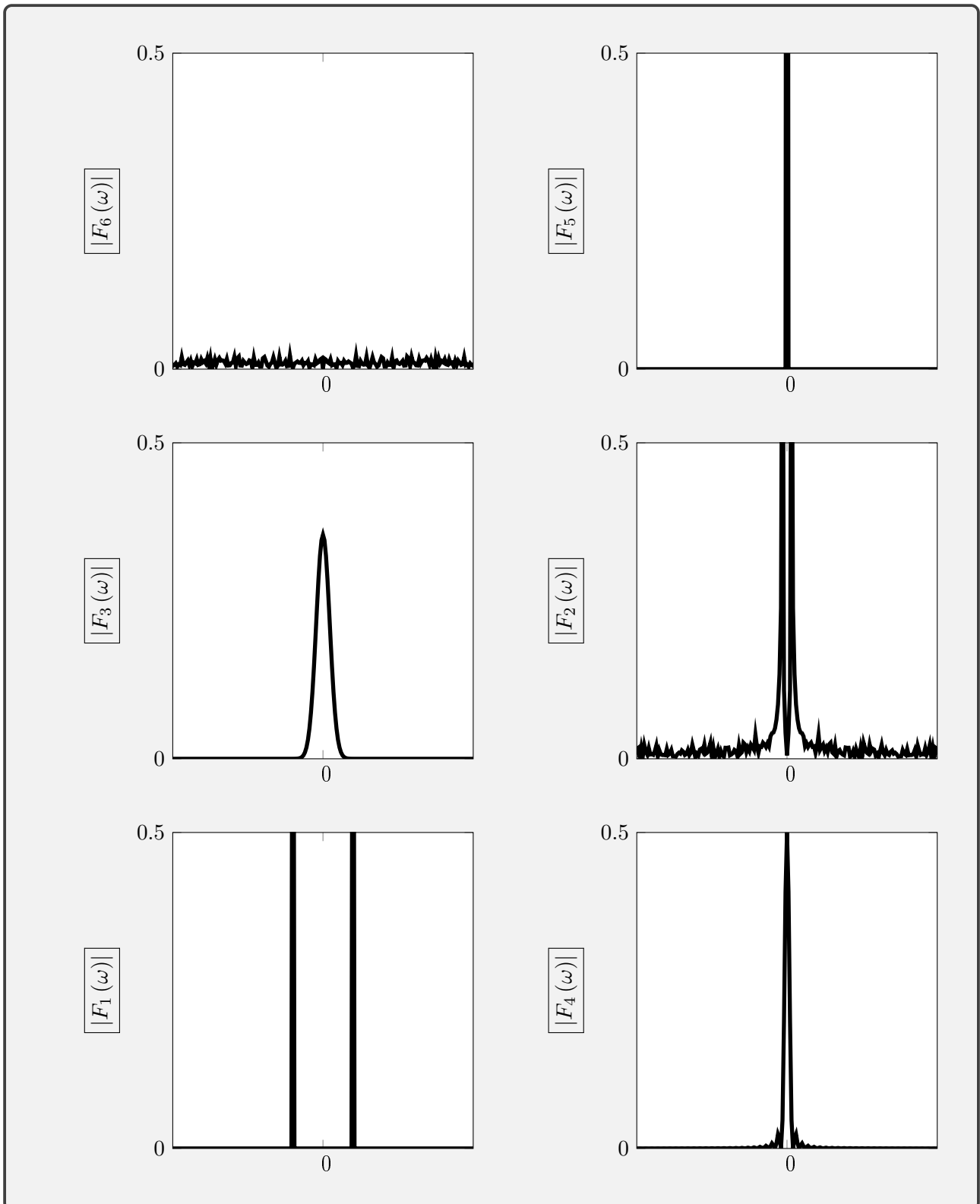
$$2 = \frac{8}{3!}a_{-2} + 2a_0 = \frac{8}{6} + 2a_0 \rightarrow a_0 = \frac{1}{3} \quad (49)$$

Somit können die gesuchten Glieder angegeben werden:

$$G(s) = \frac{1}{s^2} + \frac{1}{3} \dots \quad (50)$$

Aufgabe 3

3.1



3.2

Zunächst wird die Fourier-Darstellung aufgeteilt, um bekannte Korrespondenzen (Rechteck) nutzen zu können:

$$U(\omega) = \frac{2 \sin(\omega T) e^{-j\omega\tau}}{\omega T (2 - e^{-j\omega T})} = \frac{1}{T} e^{-j\omega T} \left(\frac{2}{\omega} \sin(\omega T) \right) \frac{1}{2 - e^{-j\omega\tau}} \quad (51)$$

Anwenden der geometrischen Reihe liefert:

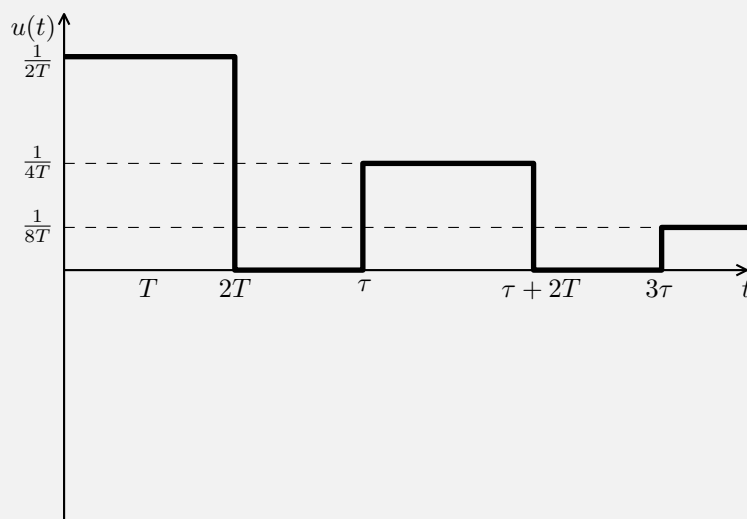
$$U(\omega) = \frac{1}{2T} e^{-j\omega T} \left(\frac{2}{\omega} \sin(\omega T) \right) \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{2^k} e^{-j\omega k\tau} \quad (52)$$

Das Produkt kann durch Anwendung der Zeitverschiebungs- und Faltungsregel mithilfe der Korrespondenztabelle in den Zeitbereich überführt werden:

$$u(t) = \frac{1}{2T} r_T(t - T) * \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{2^k} \delta(t - k\tau) \quad (53)$$

Nutzen der Ausblendeigenschaft des Dirac-Impulses liefert das Ergebnis:

$$u(t) = \frac{1}{2T} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{2^k} r_T(t - T - k\tau) \quad (54)$$



3.3

Mit der Korrespondenz aus der Formelsammlung ergibt sich die Fourier-Darstellung der Ausgangsgröße zu:

$$Y(\omega) = M(\omega) U(\omega) = \frac{1}{2T} e^{-j\omega T} \left(\frac{2}{\omega} \sin(\omega T) \right)^2 \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{2^k} e^{-j\omega k\tau} \quad (55)$$

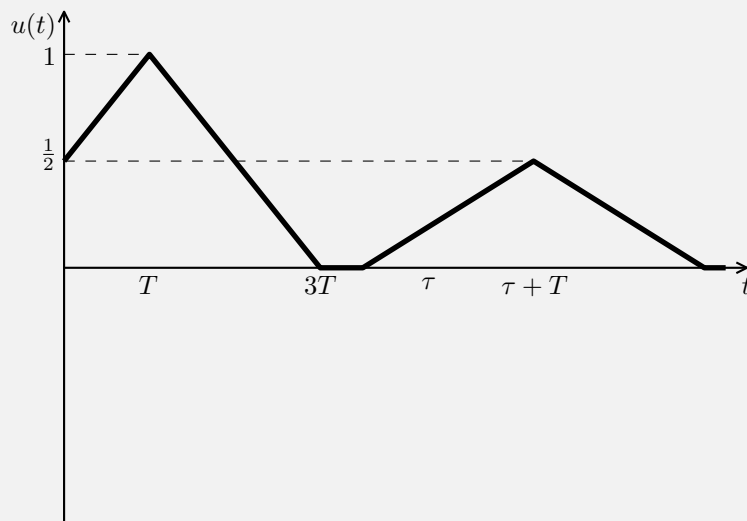
Mit der Korrespondenz eines Dreiecks der Ausdehnung $2T$ ergibt sich analog zur vorigen Auf-

gabe:

$$y(t) = d_{2T}(t - T) * \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{2^k} \delta(t - k\tau) \quad (56)$$

Erneut liefert die Ausblendeigenschaft das Ergebnis:

$$y(t) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{2^k} d_{2T}(t - T - k\tau) \quad (57)$$



3.4

Die am stärksten mit der Multiplikationsregel verwandte Rechenregel ist die Faltungsregel:

$$f_1(t) * f_2(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} F_1(\omega) F_2(\omega) \quad (58)$$

In Kombination mit der Symmetrieregeln ergibt sich:

$$F_1(t) F_2(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} 2\pi f_1(-\omega) * f_2(-\omega) \quad (59)$$

Gleichzeitig besagt die Symmetrieregeln auch, dass Folgendes gilt:

$$\tilde{f}_1(t) := F_1(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} \tilde{F}_1(\omega) := 2\pi f_1(-\omega) \quad (60)$$

$$\tilde{f}_2(t) := F_2(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} \tilde{F}_2(\omega) := 2\pi f_2(-\omega) \quad (61)$$

Also ergibt sich:

$$f_1(-\omega) = \frac{\tilde{F}_1(\omega)}{2\pi} \quad (62)$$

$$f_2(-\omega) = \frac{\tilde{F}_2(\omega)}{2\pi} \quad (63)$$

Einsetzen von $\tilde{f}_1(t) = F_1(t)$ und $\tilde{f}_2(t) = F_2(t)$, (62) und (63) in (59) liefert:

$$\tilde{f}_1(t) \tilde{f}_2(t) \stackrel{\mathcal{F}}{\circlearrowright} \bullet 2\pi \frac{\tilde{F}_1(\omega)}{2\pi} * \frac{\tilde{F}_2(\omega)}{2\pi} \quad (64)$$

Da die Skalare vor die Faltung gezogen werden können ergibt sich die gesuchte Multiplikationsregel:

$$\tilde{f}_1(t) \tilde{f}_2(t) \stackrel{\mathcal{F}}{\circlearrowright} \bullet \frac{1}{2\pi} \tilde{F}_1(\omega) * \tilde{F}_2(\omega) \quad (65)$$

Aufgabe 4**4.1**

Für die Übertragungsfunktion gilt:

$$G_z(z) = \frac{Y_z(z)}{U_z(z)} = \frac{z^3 - z^2 + 1}{z^3 + z + 1} \quad (66)$$

Multiplikation mit den Nennern ergibt:

$$U_z(z) (z^3 - z^2 + 1) = Y_z(z) (z^3 + z + 1) \quad (67)$$

Multiplikation mit z^{-3} liefert:

$$U_z(z) (1 - z^{-1} + z^{-3}) = Y_z(z) (1 + z^{-2} + z^{-3}) \quad (68)$$

Anwendung der Verschiebungsregel der z-Transformation erlaubt die Rücktransformation und liefert somit die gesuchte Differenzgleichung:

$$y_k + y_{k-2} + y_{k-3} = u_k - u_{k-1} + u_{k-3} \quad (69)$$

4.2

Aus der Formelsammlung kann abgelesen werden, dass folgende Korrespondenz gilt:

$$U_z(z) \stackrel{z}{\bullet \rightarrow \circ} (u_k) = (1, 1, 1, 1, \dots) \quad (70)$$

Mit der Differenzgleichung der vorigen Aufgabe ergibt sich:

$$y_k = u_k - u_{k-1} + u_{k-3} - y_{k-2} - y_{k-3} \quad (71)$$

Somit gilt für die Folgenglieder durch Einsetzen der bekannten Größen:

$$y_0 = 4 = 1 - 0 + 0 - y_{-2} - y_{-3} \quad (72)$$

$$y_1 = 1 = 1 - 1 + 0 - y_{-1} - y_{-2} \quad (73)$$

$$y_2 = -4 = 1 - 1 + 0 - 4 - y_{-1} \quad (74)$$

Durch Auswerten dieser Gleichungen von unten nach oben ergibt sich:

$$y_{-1} = 0 \quad (75)$$

$$y_{-2} = -1 \quad (76)$$

$$y_{-3} = -2 \quad (77)$$

4.3

Der Reihenansatz liefert:

$$F_z(z) = \frac{ze^{-a} \sin(b)}{z^2 - 2ze^{-a} \cos(b) + e^{-2a}} \stackrel{!}{=} \sum_{k=0}^{\infty} f_k z^{-k} \quad (78)$$

Multiplikation mit dem Nenner ergibt:

$$0z^2 + e^{-a} \sin(b) z + 0z^0 \stackrel{!}{=} (z^2 - 2ze^{-a} \cos(b) + e^{-2a}) \sum_{k=0}^{\infty} f_k z^{-k} \quad (79)$$

Anschließend kann ein Koeffizientenvergleich für die Koeffizienten zu z^2 , z und z^0 durchgeführt werden, um die gesuchten Folgenglieder zu bestimmen:

$$0 = f_0 \quad (80)$$

$$e^{-a} \sin(b) = f_1 - 2e^{-a} \cos(b) f_0 = f_1 \quad (81)$$

$$0 = f_2 - 2e^{-a} \cos(b) f_1 + e^{-2a} f_0 = f_2 - 2e^{-2a} \cos(b) \sin(b) \quad (82)$$

$$\Leftrightarrow f_2 = 2e^{-2a} \cos(b) \sin(b) \quad (83)$$

4.4

Da sowohl für die Laplace-Transformation als auch für die z-Transformation eine Faltungsregel gilt, überträgt sich eine Multiplikation im z-Bereich direkt in eine Multiplikation im Laplace-Bereich, die beiden Teilprodukte $F_1(s)$ und $F_2(s)$ können also separat überführt werden. Für den ersten Term gilt mit der geometrischen Reihe:

$$F_1(s) = \frac{1}{1 + e^{-Ts}} = \frac{1}{1 - (-e^{-Ts})} = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k e^{-kTs} \quad (84)$$

Da die Exponentialfunktionen mit verschobenen Dirac-Impulsen korrespondiert, ist ersichtlich, dass die aus der Vorlesung bekannte alternative Definition der z-Transformation genutzt werden kann, die einen direkten Bezug zwischen Laplace- und z-Transformierten herstellt:

$$F_1(s) = F_1^*(s) = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k e^{-kTs} = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k z^{-k} \Big|_{z=e^{Ts}} = \frac{1}{1 + z^{-1}} = \frac{z}{z + 1} = F_{1z}(z) \quad (85)$$

Der zweite Teil von $F(s)$ kann zunächst faktorisiert werden:

$$F_2(s) = \frac{s^2 + 4s + 2}{s^3 + 3s^2 + 2s} = \frac{s^2 + 4s + 2}{s(s^2 + 3s + 2)} = \frac{s^2 + 4s + 2}{s(s + 1)(s + 2)} \quad (86)$$

Damit lässt sich mithilfe einer Partialbruchzerlegung ein einfacher Übergang in den Zeitbereich

durchführen, um anschließend in den z -Bereich zu transformieren:

$$\frac{s^2 + 4s + 2}{s(s+1)(s+2)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s+1} + \frac{C}{s+2} \quad (87)$$

$$\lim_{s \rightarrow 0} \frac{s^2 + 4s + 2}{(s+1)(s+2)} = \frac{2}{2} = 1 = A \quad (88)$$

$$\lim_{s \rightarrow -1} \frac{s^2 + 4s + 2}{s(s+2)} = \frac{1 - 4 + 2}{-1} = 1 = B \quad (89)$$

$$\lim_{s \rightarrow -2} \frac{s^2 + 4s + 2}{s(s+1)} = \frac{4 - 8 + 2}{2} = -1 = C \quad (90)$$

$$\frac{s^2 + 4s + 2}{s(s+1)(s+2)} = \frac{1}{s} + \frac{1}{s+1} - \frac{1}{s+2} \quad (91)$$

Mit diesem Ergebnis kann $F_2(s)$ mithilfe der Formelsammlung zurück in den Zeitbereich überführt werden:

$$F_2(s) \frac{1}{s} + \frac{1}{s+1} - \frac{1}{s+2} \bullet \circ f_2(t) = \sigma(t) + e^{-t} - e^{-2t} \quad (92)$$

Dadurch, dass es sich bei $f_1(t)$ bereits um ein abgetastetes Signal handelt, wird $f_2(t)$ implizit mit der identischen Abtastzeit T abgetastet und es ergibt sich mit der Formelsammlung:

$$F_{2z}(z) = \frac{z}{z-1} + \frac{z}{z-e^{-T}} - \frac{z}{z-e^{-2T}} \quad (93)$$

Insgesamt ergibt sich die gesuchte z -Transformierte also zu:

$$F_z(z) = F_{1z}(z) F_{2z}(z) = \frac{z}{z+1} \left(\frac{z}{z-1} + \frac{z}{z-e^{-T}} - \frac{z}{z-e^{-2T}} \right) \quad (94)$$