

**Institut für  
Industrielle Informationstechnik  
Karlsruher Institut für Technologie  
Prof. Dr.-Ing. F. Puente León**

Hertzstr. 16 / Geb. 06.35  
76187 Karlsruhe  
Tel.: 0721 / 608 44521  
Fax: 0721 / 608 44500

**Klausur im Fach  
Signale und Systeme  
18. September 2017**

**Musterlösung**

Aufgabe 1: 17

Aufgabe 2: 16

Aufgabe 3: 17

Aufgabe 4: 16

Gesamtpunkte: 66

## Aufgabe 1: Kontinuierliche Signale (17 Punkte)

Gegeben sei das Signal

$$y_1(t) = \frac{1}{2} \left( 1 + \cos \left( \pi \frac{t}{t_0} \right) \right) \cdot r_{2t_0}(t),$$

wobei  $r_{2t_0}(t)$  eine Rechteckfunktion der Breite  $2t_0$  beschreibt.

- Skizzieren Sie das Signal  $y_1(t)$ . (2 Punkte)
- Bestimmen Sie die Fourier-Transformierte  $Y_1(f)$ . Nutzen Sie hierfür bekannte Transformationen und die Eigenschaften der Fourier-Transformation. (3 Punkte)
- Das Signal  $y_1(t)$  wird nun mit der Zeitfunktion  $x(t)$  gefaltet, sodass sich  $y_2(t)$  ergibt:

$$y_2(t) = y_1(t) * x(t).$$

Für  $x(t)$  gilt hierbei:

$$x(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - n \cdot 2t_0).$$

Berechnen Sie das Spektrum  $Y_2(f)$  von  $y_2(t)$  durch Rechnung **im Frequenzbereich**. (4 Punkte)

**Die folgenden Teilaufgaben sind von den vorhergehenden unabhängig.**

Gegeben sei das Signal  $y_3(t)$  :

$$y_3(t) = \begin{cases} t^2, & -T \leq t \leq T \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}.$$

- Machen Sie drei qualitative Aussagen über die Eigenschaften der Fourier-Transformierten von  $y_3(t)$ , die direkt aus den Eigenschaften von  $y_3(t)$  folgen. (Keine Rechnung, kurze Begründungen!) (3 Punkte)
- Berechnen Sie die Fourier-Transformierte  $Y_3(f)$  des Signals  $y_3(t)$  mit Hilfe des Fourier-Integrals. (5 Punkte)

**Hinweis:**  $\int x^2 e^{ax} dx = e^{ax} \left( \frac{x^2}{a} - \frac{2x}{a^2} + \frac{2}{a^3} \right).$

## Lösung

a) Das Signal  $y_1(t)$  ist in Abbildung L1 dargestellt.

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

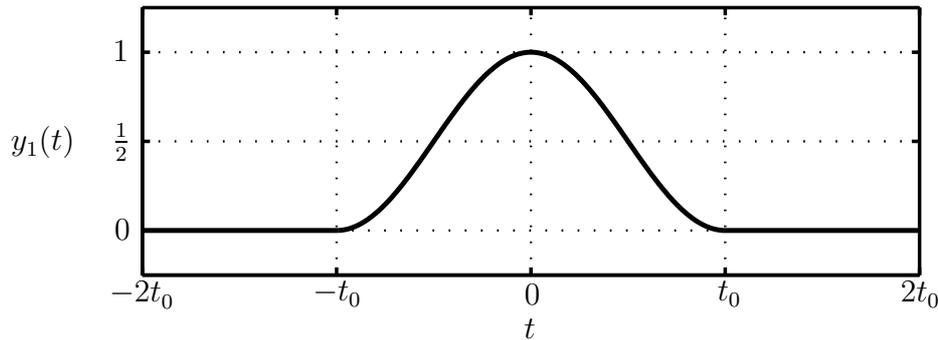


Abbildung L1: Das Signal  $y_1(t)$ .

b) Die Multiplikation zweier Funktionen im Zeitbereich entspricht im Frequenzbereich einer Faltung. Folglich gilt:

$$\begin{aligned} Y_1(f) &= \mathcal{F} \left\{ \frac{1}{2} \left( 1 + \cos \left( \pi \frac{t}{t_0} \right) \right) \right\} * \mathcal{F} \{ r_{2t_0}(t) \} \\ &= \left[ \frac{1}{2} \delta(f) + \frac{1}{4} \left( \delta \left( f + \frac{1}{2t_0} \right) + \delta \left( f - \frac{1}{2t_0} \right) \right) \right] * 2t_0 \operatorname{sinc}(2t_0 f) \\ &= t_0 \operatorname{sinc}(2t_0 f) + \frac{1}{2} t_0 \operatorname{sinc}(2t_0 f + 1) + \frac{1}{2} t_0 \operatorname{sinc}(2t_0 f - 1) \end{aligned}$$

( $\Sigma$ : 3 Punkte)

c) Aus der Faltung der Funktionen  $y(t)$  und  $x(t)$  im Zeitbereich ergibt sich im Frequenzbereich eine Multiplikation. Es gilt:

$$\begin{aligned} Y_2(f) &= Y_1(f) \cdot X(f) \\ &= \left( t_0 \operatorname{sinc}(2t_0 f) + \frac{1}{2} t_0 \operatorname{sinc}(2t_0 f + 1) + \frac{1}{2} t_0 \operatorname{sinc}(2t_0 f - 1) \right) \cdot \frac{1}{2t_0} \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta \left( f - \frac{k}{2t_0} \right) \\ &= \left( \frac{1}{2} \operatorname{sinc}(2t_0 f) + \frac{1}{4} \operatorname{sinc}(2t_0 f + 1) + \frac{1}{4} \operatorname{sinc}(2t_0 f - 1) \right) \cdot \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta \left( f - \frac{k}{2t_0} \right) \end{aligned}$$

Es erfolgt die Auswertung der drei Sinc-Funktionen an den Stellen  $f = \frac{k}{2t_0}$  :

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \operatorname{sinc}(k) &= \begin{cases} \frac{1}{2}, & k = 0 \\ 0, & \text{sonst} \end{cases} , \\ \frac{1}{4} \operatorname{sinc}(k + 1) &= \begin{cases} \frac{1}{4}, & k = -1 \\ 0, & \text{sonst} \end{cases} , \\ \frac{1}{4} \operatorname{sinc}(k - 1) &= \begin{cases} \frac{1}{4}, & k = 1 \\ 0, & \text{sonst} \end{cases} . \end{aligned}$$

Das Spektrum  $Y_2(f)$  lässt sich somit schreiben als:

$$Y_2(f) = \begin{cases} \frac{1}{2}, & f = 0 \\ \frac{1}{4}, & f = \pm \frac{1}{2t_0} \\ 0, & \text{sonst} \end{cases} .$$

( $\Sigma$ : 4 Punkte)

d) Folgende Aussagen über die Fourier-Transformierte von  $y_3(t)$  sind möglich (drei Aussagen sind verlangt):

- $y_3(t)$  ist reell und gerade, daher ist  $Y_3(f)$  ebenfalls reell und gerade.
- $y_3(t) \geq 0$ , daher gilt  $Y_3(0) \geq |Y_3(f)|$ .
- $y_3(t)$  ist zeitkontinuierlich, daher ist  $Y_3(f)$  nicht periodisch.
- $y_3(t)$  ist nicht periodisch, daher ist  $Y_3(f)$  frequenzkontinuierlich.

( $\Sigma$ : 3 Punkte)

e) Die Berechnung der Fourier-Transformierten erfolgt mit Hilfe des angegebenen Integrals:

$$\begin{aligned}
 Y_3(f) &= \int_{-\infty}^{\infty} y(t)e^{-j2\pi ft} dt \\
 &= \int_{-T}^T t^2 e^{-j2\pi ft} dt \\
 &= \left[ e^{-j2\pi ft} \left( \frac{t^2}{-j2\pi f} - \frac{2t}{(-j2\pi f)^2} + \frac{2}{(-j2\pi f)^3} \right) \right]_{t=-T}^T \\
 &= \frac{1}{4\pi^3 f^3} \cdot \left[ e^{-j2\pi fT} (j(2\pi^2 f^2 T^2 - 1) + 2\pi fT) - e^{j2\pi fT} (j(2\pi^2 f^2 T^2 - 1) - 2\pi fT) \right] \\
 &= \frac{1}{4\pi^3 f^3} \cdot \left[ (2\pi^2 f^2 T^2 - 1) \frac{1}{j} (e^{j2\pi fT} - e^{-j2\pi fT}) + 2\pi fT (e^{j2\pi fT} + e^{-j2\pi fT}) \right] \\
 &= \frac{1}{4\pi^3 f^3} \cdot [(2\pi^2 f^2 T^2 - 1) \cdot 2 \sin(2\pi fT) + 2\pi fT \cdot 2 \cos(2\pi fT)] \\
 &= \frac{1}{2\pi^3 f^3} \cdot [(2\pi^2 f^2 T^2 - 1) \sin(2\pi fT) + 2\pi fT \cos(2\pi fT)] .
 \end{aligned}$$

( $\Sigma$ : 5 Punkte)

## Aufgabe 2: Kontinuierliche Systeme (16 Punkte)

Gegeben sei der folgende Signalflussplan des Systems  $\mathcal{S}_1$ :

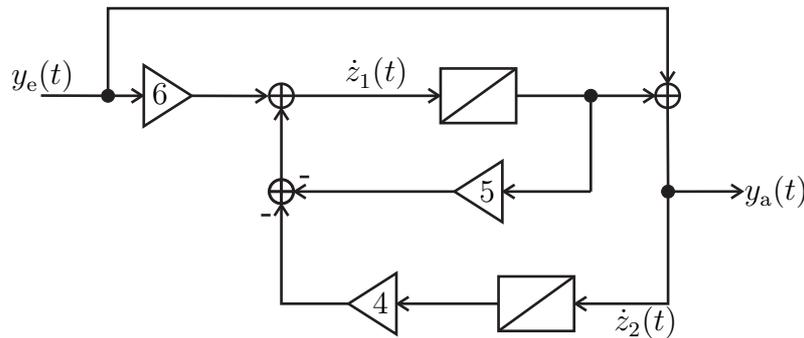


Abbildung 1: Signalflussplan des Systems  $\mathcal{S}_1$ .

- Geben Sie die Zustandsraumdarstellung mit den Zustandsgrößen  $z_1$  und  $z_2$  für das System  $\mathcal{S}_1$  an. (3 Punkte)
- Berechnen Sie die Übertragungsfunktion aus der Zustandsraumdarstellung. (2 Punkte)
- Zeichnen Sie die ARMA-Darstellung des Systems. (2 Punkte)
- Zeichnen Sie das Pol-Nullstellen-Diagramm des Systems. (2 Punkte)
- Ist das System stabil? (Begründung!) (1 Punkt)

**Die folgenden Teilaufgaben sind von den vorhergehenden unabhängig.**

Das System  $\mathcal{S}_2$  besitzt folgende Übertragungsfunktion:

$$G_2(s) = \frac{2s + 8}{(s + \frac{1}{2})(s + \frac{11}{2})}.$$

- Berechnen Sie die Impulsantwort des Systems  $\mathcal{S}_2$  durch Verwendung bekannter Transformationen. (3 Punkte)
- Sie schalten nun das System  $\mathcal{S}_2$  in Reihe mit dem System  $\mathcal{S}_3$  mit der Übertragungsfunktion

$$G_3(s) = \frac{s + \frac{1}{2}}{s + 5}.$$

Berechnen Sie die Impulsantwort  $g_R(t)$  der Reihenschaltung unter Verwendung des Residuensatzes. (3 Punkte)

## Lösung

- a) Durch Ablesen aus dem Signalflussplan ergeben sich folgende Zustandsgrößen:

$$\dot{z}_1(t) = 6 y_e(t) - 5 z_1(t) - 4 z_2(t) = -5 z_1(t) - 4 z_2(t) + 6 y_e(t)$$

$$\dot{z}_2(t) = y_e(t) + z_1(t)$$

$$y_a(t) = y_e(t) + z_1(t).$$

Die Zustandsraumdarstellung lautet somit:

$$\begin{pmatrix} \dot{z}_1(t) \\ \dot{z}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -5 & -4 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1(t) \\ z_2(t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 6 \\ 1 \end{pmatrix} y_e(t)$$

$$y_a(t) = (1 \ 0) \begin{pmatrix} z_1(t) \\ z_2(t) \end{pmatrix} + 1 y_e(t).$$

( $\Sigma$ : 3 Punkte)

- b) Es gilt:

$$G(s) = \mathbf{C} (s\mathbf{I} - \mathbf{A})^{-1} \mathbf{B} + \mathbf{D}.$$

Einsetzen der obigen Zahlenwerte liefert:

$$\begin{aligned} G(s) &= (1 \ 0) \frac{1}{s(s+5)+4} \begin{pmatrix} s & -4 \\ 1 & s+5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 6 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \\ &= \frac{6s-4}{s(s+5)+4} + 1 = \frac{s^2+5s+4+6s-4}{s^2+5s+4} = \frac{s^2+11s}{s^2+5s+4}. \end{aligned}$$

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

- c) Die ARMA-Darstellung des Systems  $\mathcal{S}_1$  ist in Abbildung L2 zu sehen: ( $\Sigma$ : 2 Punkte)

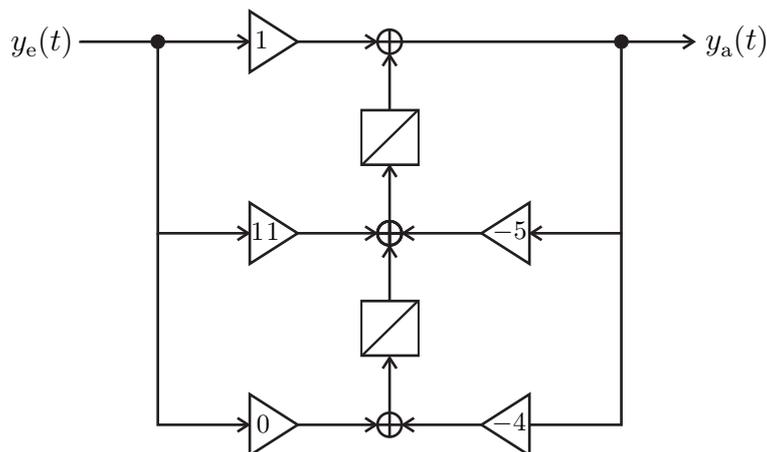


Abbildung L2: ARMA-Darstellung des Systems  $\mathcal{S}_1$ .

d) Für die Pole und Nullstellen gilt:

$$s_{\infty,1} = -1,$$

$$s_{\infty,2} = -4,$$

$$s_{0,1} = 0,$$

$$s_{0,2} = -11.$$

Das Pol-Nullstellen-Diagramm ist in Abbildung L3 dargestellt:

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

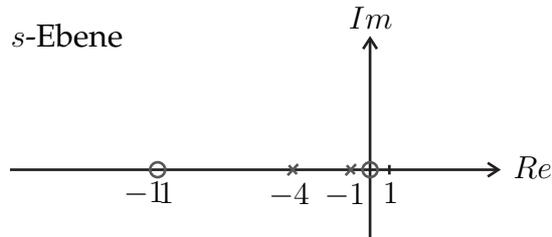


Abbildung L3: Pol-Nullstellen-Diagramm.

e) Das System ist stabil, denn es gilt:  $\text{Re}\{s_{\infty,i}\} < 0$ .

( $\Sigma$ : 1 Punkt)

f) Zunächst erfolgt eine Partialbruchzerlegung mit folgendem Ansatz:

$$G_2(s) = \frac{2(s+4)}{(s+\frac{1}{2})(s+\frac{11}{2})} = \frac{A}{s+\frac{1}{2}} + \frac{B}{s+\frac{11}{2}}.$$

Es ergibt sich die folgende Bedingung für die Zähler beider Seiten:

$$2s + 8 = (A + B)s + \frac{11}{2}A + \frac{1}{2}B.$$

Die Bestimmung von  $A$  und  $B$  erfolgt aus dem sich ergebenden Gleichungssystem:

$$2 = A + B$$

$$8 = \frac{11}{2}A + \frac{1}{2}B.$$

Damit ergeben sich die Koeffizienten zu  $A = \frac{7}{5}$  und  $B = \frac{3}{5}$ . Das System kann als Summe zweier Brüche mit

$$G_2(s) = \frac{7}{5} \frac{1}{s+\frac{1}{2}} + \frac{3}{5} \frac{1}{s+\frac{11}{2}}$$

dargestellt werden. Die Impulsantwort ergibt sich unter Verwendung der Korrespondenztabelle zu:

$$g_2(t) = \left( \frac{7}{5} e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{3}{5} e^{-\frac{11}{2}t} \right) \sigma(t).$$

( $\Sigma$ : 3 Punkte)

- g) Durch die Reihenschaltung der beiden Systeme entsteht ein System  $S_R$  mit der Übertragungsfunktion

$$G_R(s) = \frac{2s + 8}{(s + \frac{1}{2})(s + \frac{11}{2})} \cdot \frac{s + \frac{1}{2}}{s + 5} = \frac{2(s + 4)}{(s + \frac{11}{2})(s + 5)}.$$

Unter Verwendung des Residuensatzes kann die Impulsantwort des Gesamtsystems bestimmt werden ( $s_{\infty,1} = -\frac{11}{2}$ ,  $s_{\infty,2} = -5$ ):

$$\begin{aligned} g_R(t) &= \sum_i \text{Res}\{G_R(s) e^{st}, s_{\infty,i}\} \\ &= \left( \lim_{s \rightarrow -\frac{11}{2}} (s + \frac{11}{2}) \frac{2(s + 4)}{(s + \frac{11}{2})(s + 5)} e^{st} + \lim_{s \rightarrow -5} (s + 5) \frac{2(s + 4)}{(s + \frac{11}{2})(s + 5)} e^{st} \right) \sigma(t) \\ &= \left( \frac{-11 + 8}{-\frac{1}{2}} e^{-\frac{11}{2}t} + \frac{-2}{\frac{1}{2}} e^{-5t} \right) \sigma(t) \\ &= \left( 6 e^{-\frac{11}{2}t} - 4 e^{-5t} \right) \sigma(t). \end{aligned}$$

( $\Sigma$ : 3 Punkte)

### Aufgabe 3: Zeitdiskrete Signale (17 Punkte)

Gegeben sei das Signal

$$x_1(t) = \sin(2\pi \cdot 3 \text{ Hz } t) \cdot \cos(2\pi \cdot 2 \text{ Hz } t).$$

- Bestimmen Sie die Fourier-Transformierte  $X_1(f)$  von  $x_1(t)$ . (2 Punkte)
- Skizzieren Sie  $X_1(f)$  im Bereich  $|f| < 6 \text{ Hz}$ . (1 Punkt)
- Nun wird das Signal  $x_1(t)$  mit der Abtastfrequenz  $f_A = 6 \text{ Hz}$  abgetastet. Tritt in diesem Fall Aliasing auf? (Begründung!) (1 Punkt)
- Skizzieren Sie die Fourier-Transformierte  $X_{1*}(f)$  des abgetasteten Signals im Bereich  $|f| < 6 \text{ Hz}$ . (2 Punkte)

**Die folgenden Teilaufgaben sind von den vorhergehenden unabhängig.**

Gegeben sei der in Abbildung 2 für positive Frequenzen dargestellte Amplitudengang eines zeitkontinuierlichen Signals  $x_2(t)$ . Der Amplitudengang ist achsensymmetrisch. Für alle Frequenzen größer oder gleich 1500 Hz gilt  $X_2(f) = 0$ .

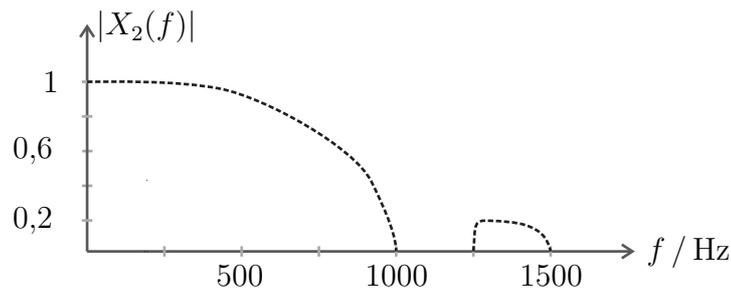


Abbildung 2: Amplitudengang des Signals  $x_2(t)$ .

- Es wird angenommen, dass nur die Frequenzen bis  $|f| < 1000 \text{ Hz}$  Nutzdaten enthalten. Der höherfrequente Anteil soll als Störung betrachtet werden. Das Signal  $x_2(t)$  soll nun abgetastet werden. Welche minimale Abtastfrequenz kann unter diesen Bedingungen gewählt werden? Begründen Sie Ihre Wahl. (2 Punkte)
- Skizzieren Sie das Spektrum  $|X_{2*}(f)|$  des mit der in Teilaufgabe e) berechneten Abtastfrequenz abgetasteten Signals  $x_{2*}(t)$  im Bereich von  $-4000 \text{ Hz}$  bis  $4000 \text{ Hz}$ . (2 Punkte)

**Bitte Rückseite beachten!**

Um das Störsignal ( $f > 1000$  Hz) vor der Abtastung zu unterdrücken, wird ein Filter mit der Übertragungsfunktion  $G_F(s)$  in die Verarbeitungskette eingefügt.

Das Filter besitzt die Übertragungscharakteristik eines Tiefpasses 1. Ordnung:

$$G_F(s) = \frac{2\pi f_G}{2\pi f_G + s}.$$

Die Grenzfrequenz liegt bei  $f_G = 1250$  Hz.

- g) Mit welchem Faktor wird die Amplitude des Signals bei der Frequenz 1250 Hz gedämpft? *(2 Punkte)*

**Die folgenden Teilaufgaben sind von den vorhergehenden unabhängig.**

- h) Nennen Sie die wesentlichen Unterschiede zwischen der diskreten Fourier-Transformation und der Fourier-Transformation. *(2 Punkte)*
- i) Berechnen Sie für die zeitdiskrete Wertefolge

$$x_n = 0, 1, 2, 3, 2, 1$$

die diskrete Fourier-Transformierte (6-Punkte-DFT). Vereinfachen Sie so weit wie möglich. *(3 Punkte)*

## Lösung

- a) Die Lösung kann durch Umschreiben des Produkts zweier trigonometrischer Funktionen zu

$$x_1(t) = \frac{1}{2} (\sin(2\pi \cdot 1 \text{ Hz } t) + \sin(2\pi \cdot 5 \text{ Hz } t))$$

und anschließender Fourier-Transformation oder durch Faltung der Fourier-Transformierten erfolgen. Beide Lösungswege führen zu:

$$X_1(f) = \frac{j}{4} (\delta(f + 1 \text{ Hz}) - \delta(f - 1 \text{ Hz}) + \delta(f + 5 \text{ Hz}) - \delta(f - 5 \text{ Hz})).$$

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

- b) Die Fourier-Transformierte  $X_1(f)$  ist in Abbildung L4 dargestellt. ( $\Sigma$ : 1 Punkt)

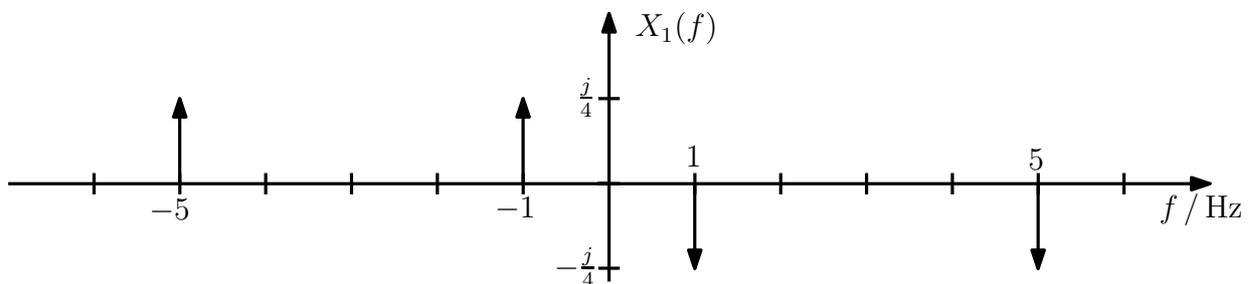


Abbildung L4: Fourier-Transformierte  $X_1(f)$  des Signals  $x_1(t)$ .

- c) Mit der Abtastfrequenz von 6 Hz liegt eine Verletzung des Abtasttheorems vor. Folglich tritt Aliasing auf. ( $\Sigma$ : 1 Punkt)
- d) Die Dirac-Impulse überlagern sich derart, dass sie sich aufheben, was in Abbildung L5 ersichtlich wird. Daher ist das Spektrum des abgetasteten Signals gleich null.

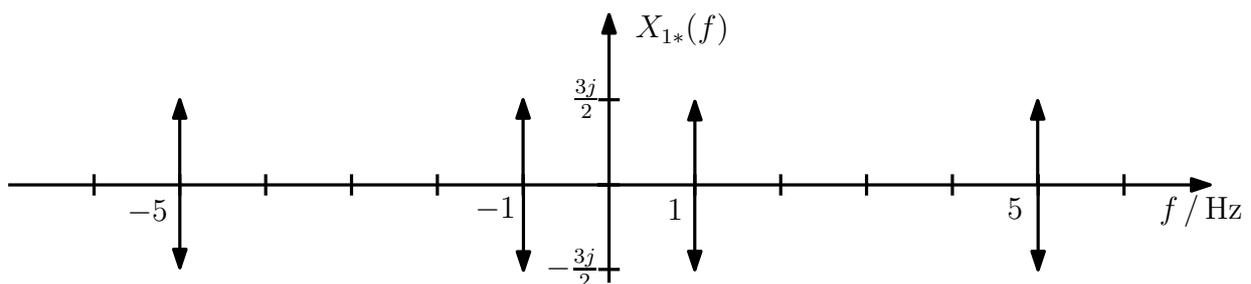


Abbildung L5: Spektrum  $X_{1*}(f)$  des abgetasteten Signals.

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

- e) Die maximal auftretende Nutzfrequenz beträgt 1000 Hz. Der Störanteil reicht bis zu einer Frequenz von 1500 Hz. Die Abtastfrequenz muss jetzt derart gewählt werden, dass sich die Nutz- und Störanteile der sich periodisch wiederholenden Spektren nicht überdecken. Dies ist erfüllt, wenn die Abtastfrequenz zu 2500 Hz gewählt wird. In diesem Fall reicht der Störanteil der ersten periodischen Wiederholung des Spektrums bis  $f_A - f_{\max} = 2500 \text{ Hz} - 1500 \text{ Hz} = 1000 \text{ Hz}$ , sodass der Nutzanteil des Originalspektrums nicht überdeckt wird. ( $\Sigma$ : 2 Punkte)

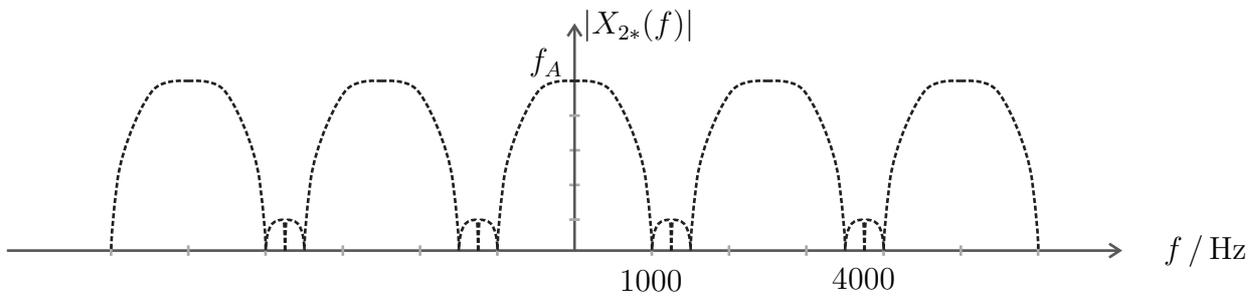


Abbildung L6: Amplitudengang des abgetasteten Signals  $x_{2*}(t)$ .

- f) Der Frequenzgang bei Abtastung mit 2500 Hz hat die in Abbildung L6 ersichtliche Form. (Σ: 2 Punkte)
- g) Es wird der Frequenzgang des Filters betrachtet. Für den Amplitudengang gilt mit  $s = j 2\pi f$ :

$$A_F(f) = \left| \frac{2\pi f_G}{2\pi f_G + j 2\pi f} \right|.$$

Die geforderte Frequenz  $f = 1250$  Hz entspricht der Grenzfrequenz  $f_G$  :

$$A_F(f = 1250 \text{ Hz}) = \left| \frac{2\pi f_G}{2\pi f_G + j 2\pi f_G} \right| = \left| \frac{1}{1 + j} \right| = \frac{1}{\sqrt{2}}.$$

(Σ: 2 Punkte)

- h) Die DFT ist eine Näherung der Fourier-Transformation zur rechnergestützten Signalverarbeitung. Sie nutzt statt eines kontinuierlichen Signals eine Wertefolge mit endlich vielen Werten (Beobachtungszeitraum). Zudem wird auch die Transformierte diskretisiert. (Σ: 2 Punkte)
- i) Für die DFT ( $N = 6$ ) ergibt sich:

$$\begin{aligned} Y_k &= \sum_{n=0}^5 y_n e^{-j 2\pi k \frac{n}{6}} = \\ &= 1 e^{-j 2\pi k \frac{1}{6}} + 2 e^{-j 2\pi k \frac{2}{6}} + 3 e^{-j 2\pi k \frac{3}{6}} + 2 e^{-j 2\pi k \frac{4}{6}} + 1 e^{-j 2\pi k \frac{5}{6}} \\ &= 1 e^{-j \pi k \frac{1}{3}} + 2 e^{-j \pi k \frac{2}{3}} + 3 e^{-j \pi k} + 2 e^{j \pi k \frac{2}{3}} + 1 e^{j \pi k \frac{1}{3}} \\ &= 2 \cos\left(\pi \frac{k}{3}\right) + 4 \cos\left(\pi \frac{2k}{3}\right) + 3 e^{-j \pi k} \\ &= 2 \cos\left(\pi \frac{k}{3}\right) + 4 \cos\left(\pi \frac{2k}{3}\right) + 3 \cdot (-1)^k \end{aligned}$$

(Σ: 3 Punkte)

#### Aufgabe 4: Zeitdiskrete Systeme (16 Punkte)

Ein kausales, zeitdiskretes LTI-System sei durch folgende Differenzgleichung definiert:

$$20y_{a,n} = 4y_{a,n-1} - y_{a,n-2} + y_{e,n-2} - \frac{1}{4}y_{e,n-3}.$$

Die Anfangswerte des Systems sind null.

- a) Berechnen Sie die Übertragungsfunktion  $G_1(z)$  des Systems. (2 Punkte)
- b) Bestimmen Sie die Pol- und Nullstellen des Systems. (2 Punkte)
- c) Zeichnen Sie das Pol-Nullstellen-Diagramm. (1 Punkt)
- d) Ist das System stabil? (Begründung!) (1 Punkt)
- e) Können Sie ohne Rücktransformation eine Aussage über das Verhalten der Impulsantwort für  $n = 0$  treffen? (Begründung!) (2 Punkte)

**Die folgenden Teilaufgaben sind von den vorhergehenden unabhängig.**

Es ist die folgende Übertragungsfunktion gegeben:

$$G_2(z) = -\frac{1}{3} \frac{1}{z - \frac{1}{2}} + \frac{4}{3} \frac{1}{z - 2}.$$

- f) Geben Sie die Konvergenzgebiete der z-Transformation an. (2 Punkte)
- g) Bestimmen Sie die jeweiligen Rücktransformierten für sämtliche Konvergenzgebiete durch Rückführung auf geometrische Reihen. (6 Punkte)

## Lösung

- a) Die Berechnung der Übertragungsfunktion  $G_1(z)$  erfolgt zu:

$$\begin{aligned}
 Y_a(z) (20 - 4z^{-1} + z^{-2}) &= Y_e(z) \left( z^{-2} - \frac{1}{4}z^{-3} \right) \\
 G_2(z) = \frac{Y_a(z)}{Y_e(z)} &= \frac{z^{-2} - \frac{1}{4}z^{-3}}{20 - 4z^{-1} + z^{-2}} \\
 &= \frac{z - \frac{1}{4}}{20z^3 - 4z^2 + z}.
 \end{aligned}$$

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

- b) Die Nullstelle liegt bei:  $z_0 = \frac{1}{4}$ .  
Die Polstellen lauten:  $20z^3 - 4z^2 + z = z(20z^2 - 4z + 1) = 0$

$$z_{\infty,1/2} = \frac{+4 \pm \sqrt{4^2 - 4 \cdot 20}}{40} = \frac{1}{10} \pm \frac{\sqrt{-64}}{40} = \frac{1}{10} \pm j \frac{1}{5}$$

$$\rightarrow z_{\infty,1} = \frac{1}{10} + j \frac{1}{5}, \quad z_{\infty,2} = \frac{1}{10} - j \frac{1}{5}, \quad z_{\infty,3} = 0.$$

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

- c) Das Pol-Nullstellen-Diagramm ist in Abbildung L7 dargestellt.

( $\Sigma$ : 1 Punkt)

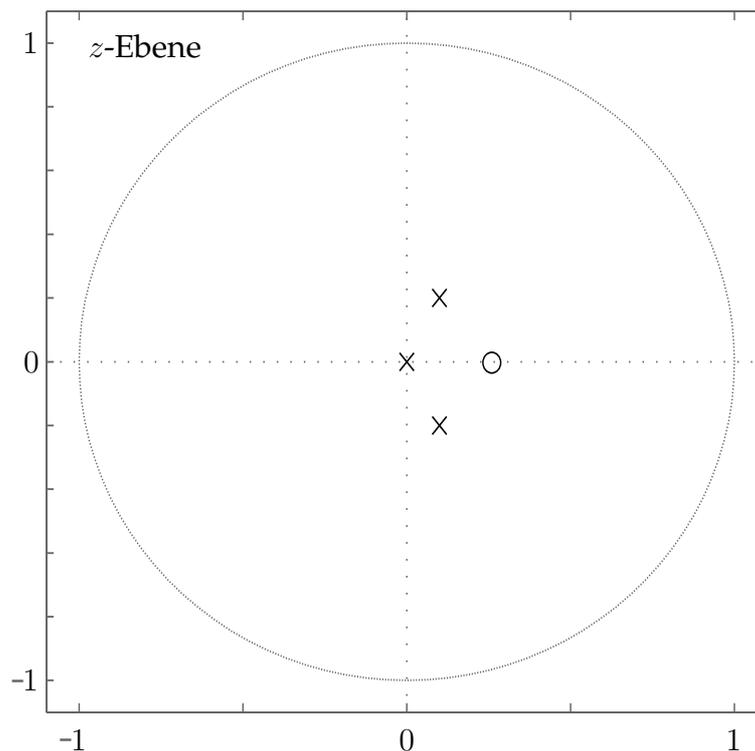


Abbildung L7: Pol-Nullstellen-Diagramm.

- d) Bedingung für Stabilität:  $|z_{\infty,i}| < 1$ , was laut Abbildung L7 für alle Polstellen erfüllt ist. Damit ist das System stabil. ( $\Sigma$ : 1 Punkt)
- e) Ja, denn die Anzahl der Polstellen ist um zwei größer als die Anzahl der Nullstellen. Somit liegt eine Verzögerung der Impulsantwort um zwei Zeitschritte vor. Daher nimmt die Impulsantwort bei  $n = 0$  den Wert 0 an. ( $\Sigma$ : 2 Punkte)

f) Die Pole der z-Transformierten sind  $\frac{1}{2}$  und 2, woraus sich die verschiedenen Konvergenzgebiete bestimmen:

- Konvergenzgebiet  $|z| < \frac{1}{2}$ ,
- Konvergenzgebiet  $|z| > 2$ ,
- Konvergenzgebiet  $\frac{1}{2} < |z| < 2$ .

( $\Sigma$ : 2 Punkte)

g) Die jeweiligen Rücktransformaten werden mittels der Rückführung auf die geometrische Reihe bestimmt.

(a) **Konvergenzgebiet**  $|z| < \frac{1}{2}$  :

$$\begin{aligned} G_2(z) &= -\frac{1}{3} \frac{1}{z - \frac{1}{2}} + \frac{4}{3} \frac{1}{z - 2} = -\frac{1}{3} \frac{-2}{1 - 2z} + \frac{4}{3} \frac{-\frac{1}{2}}{1 - z/2} \\ &= -\frac{1}{3} (-2) \sum_{n=0}^{\infty} (2z)^n + \frac{4}{3} \left(-\frac{1}{2}\right) \sum_{n=0}^{\infty} (z/2)^n. \end{aligned}$$

Da

$$G_2(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x_n z^{-n}$$

gelten soll, folgt für die Zeitfolge:

$$g_{2,n} = \frac{1}{3} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} \sigma_{-n} - \frac{4}{3} 2^{n-1} \sigma_{-n}.$$

(b) **Konvergenzgebiet**  $|z| > 2$  :

$$\begin{aligned} G_2(z) &= -\frac{1}{3} \frac{1}{z - \frac{1}{2}} + \frac{4}{3} \frac{1}{z - 2} = -\frac{1}{3} \frac{1/z}{1 - \frac{1}{2z}} + \frac{4}{3} \frac{1/z}{1 - \frac{2}{z}} \\ &= -\frac{1}{3} \frac{1}{z} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{2z}\right)^n + \frac{4}{3} \frac{1}{z} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{2}{z}\right)^n. \end{aligned}$$

Es folgt die Zeitfolge:

$$g_{2,n} = -\frac{1}{3} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} \sigma_{n-1} + \frac{4}{3} 2^{n-1} \sigma_{n-1}.$$

(c) **Konvergenzgebiet**  $\frac{1}{2} < |z| < 2$  :

$$\begin{aligned} G_2(z) &= -\frac{1}{3} \frac{1}{z - \frac{1}{2}} + \frac{4}{3} \frac{1}{z - 2} = -\frac{1}{3} \frac{\frac{1}{z}}{1 - \frac{1}{2z}} + \frac{4}{3} \frac{-\frac{1}{2}}{1 - z/2} \\ &= -\frac{1}{3} \frac{1}{z} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{2z}\right)^n + \frac{4}{3} \left(-\frac{1}{2}\right) \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{z}{2}\right)^n \\ &= -\frac{1}{3} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{2}\right)^n z^{-n-1} + \frac{4}{3} \left(-\frac{1}{2}\right) \sum_{n=-\infty}^0 \left(\frac{2}{z}\right)^n. \end{aligned}$$

Hieraus kann wiederum die Zeitfolge entnommen werden:

$$g_{2,n} = -\frac{1}{3} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} \sigma_{n-1} - \frac{4}{3} 2^{n-1} \sigma_{-n}.$$

( $\Sigma$ : 6 Punkte)