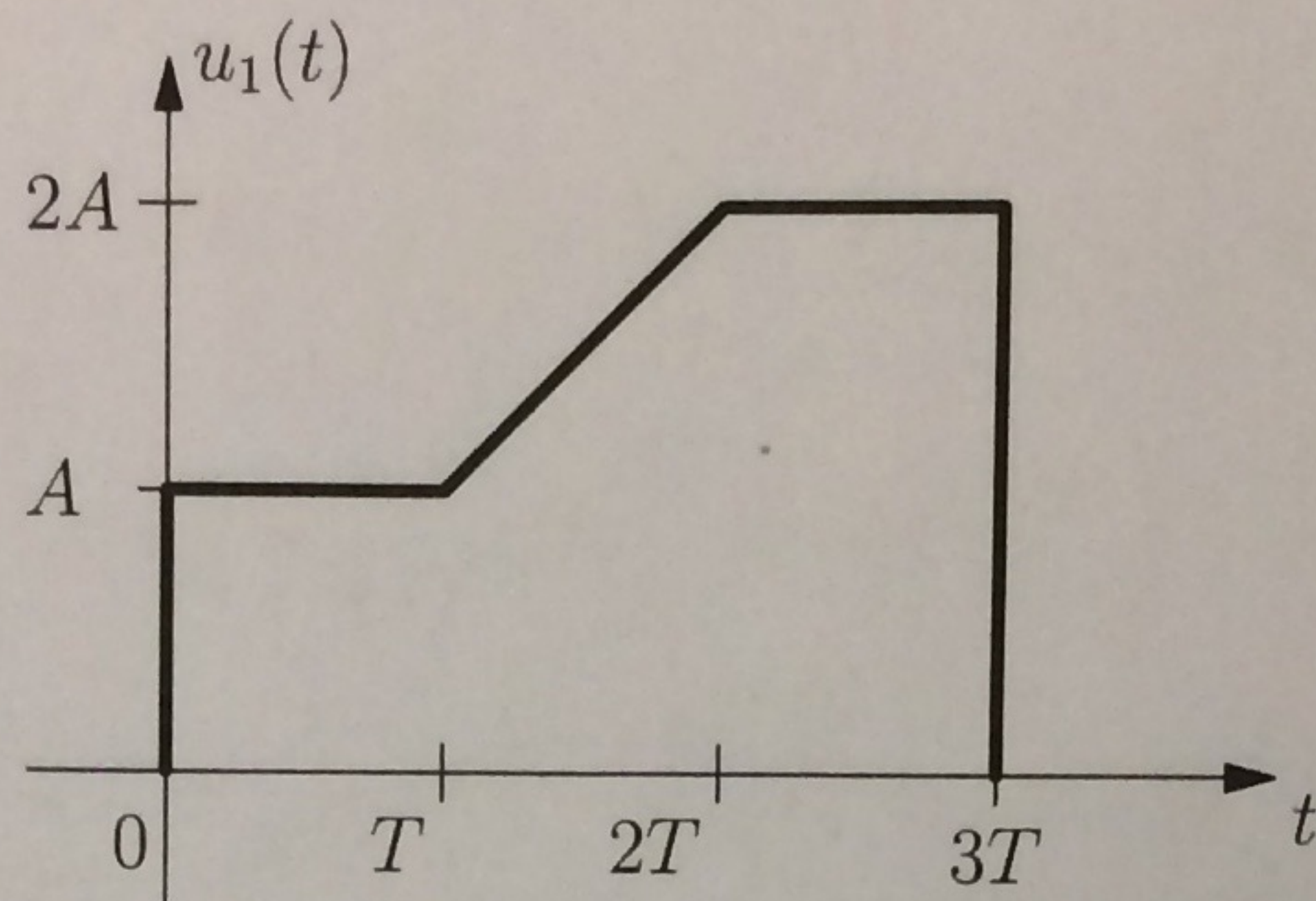


1 Zeitkontinuierliche Signale

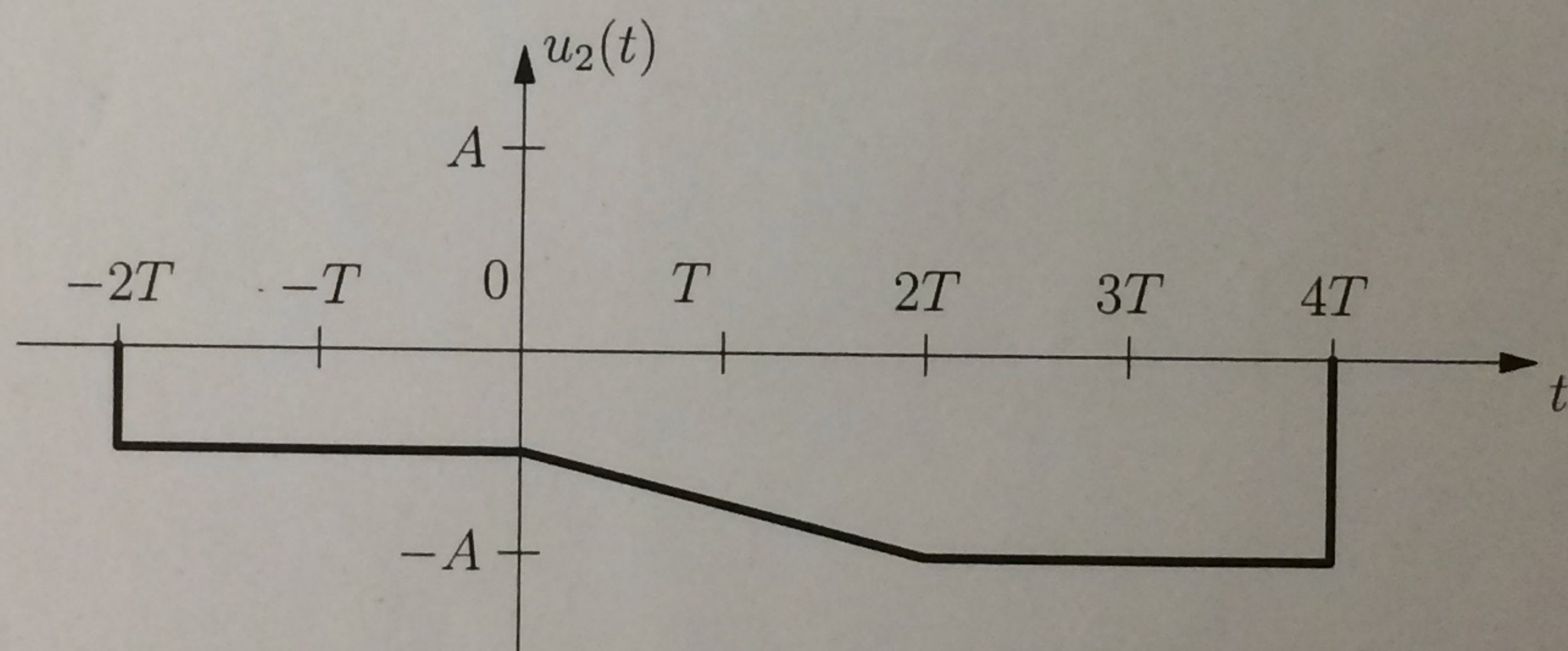
11 Punkte

1.1 Gegeben sei das folgende zeitkontinuierliche Signal $u_1(t)$.

3 P

a) Skizzieren Sie das Signal $u_2(t) = -\frac{1}{2}u_1(\frac{1}{2}t + T)$.

1,5 P



0,5 Punkte für die Skalierung der y-Achse

0,5 Punkte für die Skalierung der x-Achse

0,5 Punkte für die Verschiebung

- b) Das Signal $u_1(t)$ werde periodisch fortgesetzt mit $T_P = 6T$. Berechnen Sie die Leistung des periodisch fortgesetzten Signals $u_P(t) = u_1(t) * \delta_{T_P}(t)$. 1,5 P

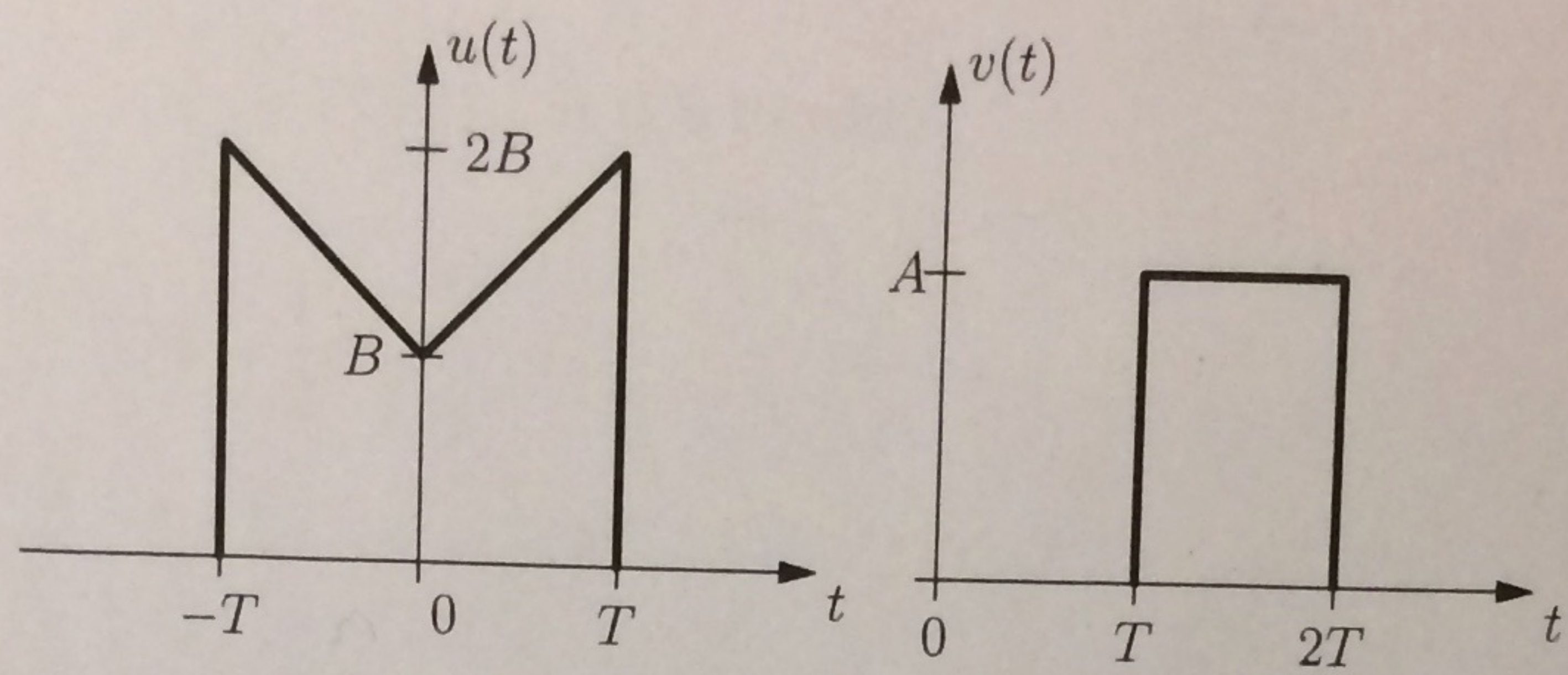
$$\begin{aligned}
 P &= \frac{1}{6T} \int_{-3T}^{3T} u_1(t)^2 dt && \mathbf{0,5 \text{ Punkte}} \\
 &= \frac{1}{6T} \left(\int_0^T A^2 dt + \int_T^{2T} \left(\frac{A}{T}t\right)^2 dt + \int_{2T}^{3T} (2A)^2 dt \right) && \mathbf{0,5 \text{ Punkte}} \\
 &= \frac{1}{6T} \left([A^2t]_0^T + \left[\frac{A^2}{3T^2}t^3\right]_T^{2T} + [4A^2t]_{2T}^{3T} \right) \\
 &= \frac{1}{6T} \left(A^2T + \frac{A^2}{3T^2}8T^3 - \frac{A^2}{3T^2}T^3 + 4A^2 \cdot 3T - 4A^2 \cdot 2T \right) \\
 &= \frac{1}{6T} \left(A^2T + \frac{8}{3}A^2T - \frac{1}{3}A^2T + 12A^2T - 8A^2T \right) \\
 &= \frac{1}{6T} \frac{22}{3}A^2T = \frac{11}{9}A^2 && \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}
 \end{aligned}$$

Für die ersten 0,5 Punkte müssen die Periodendauer und die Integralgrenzen eingesetzt sein

Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 5
--	---	----------

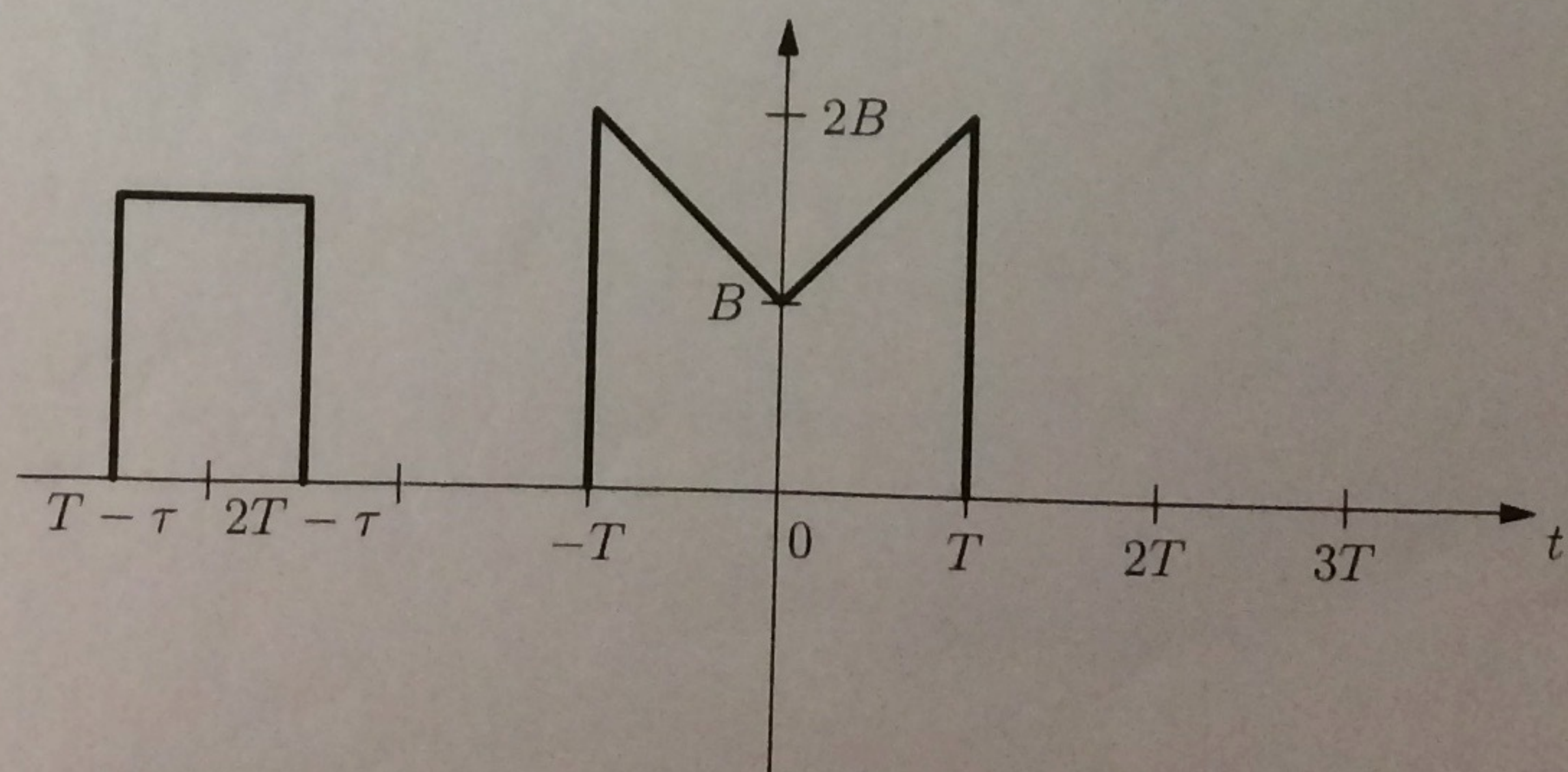
1.2 Gegeben seien die folgenden Signale $u(t)$ und $v(t)$.

6 P



a) Berechnen Sie die Kreuzkorrelationsfunktion $r_{uv}(\tau)$. Vereinfachen Sie das Ergebnis so weit wie möglich. 4,5 P

$$r_{uv}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} u(t)v(t+\tau)dt$$



Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 6
--	---	----------

1. Fall: $2T - \tau < -T \Leftrightarrow \tau > 3T : r_{uv}(\tau) = 0$

2. Fall: $T - \tau < -T \Leftrightarrow 2T < \tau \leq 3T : 0,5 \text{ Punkte}$

$$\begin{aligned}
 r_{uv}(\tau) &= \int_{-T}^{2T-\tau} A \left(\frac{B}{T} (T-t) \right) dt \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}} \\
 &= \frac{AB}{T} \left[Tt - \frac{1}{2}t^2 \right]_{-T}^{2T-\tau} \\
 &= \frac{AB}{T} \left[T(2T-\tau) - \frac{1}{2}(2T-\tau)^2 - (T(-T) - \frac{1}{2}(-T)^2) \right] \\
 &= \frac{AB}{T} \left[2T^2 - T\tau - 2T^2 + 2T\tau - \frac{1}{2}\tau^2 + T^2 + \frac{1}{2}T^2 \right] \\
 &= \frac{AB}{T} \left(-\frac{1}{2}\tau^2 + T\tau + \frac{3}{2}T^2 \right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}
 \end{aligned}$$

3. Fall: $T - \tau < 0 \Leftrightarrow T < \tau \leq 2T : 0,5 \text{ Punkte}$

$$\begin{aligned}
 r_{uv}(\tau) &= \int_{T-\tau}^0 A \left(\frac{B}{T} (T-t) \right) dt + \int_0^{2T-\tau} A \left(\frac{B}{T} (t+T) \right) dt \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}} \\
 &= \frac{AB}{T} \left[Tt - \frac{1}{2}t^2 \right]_{T-\tau}^0 + \frac{AB}{T} \left[Tt + \frac{1}{2}t^2 \right]_0^{2T-\tau} \\
 &= \frac{AB}{T} \left(- \left(T(T-\tau) - \frac{1}{2}(T-\tau)^2 \right) + T(2T-\tau) + \frac{1}{2}(2T-\tau)^2 \right) \\
 &= \frac{AB}{T} \left(-T^2 + T\tau + \frac{1}{2}T^2 - T\tau + \frac{1}{2}\tau^2 + 2T^2 - T\tau + 2T^2 - 2T\tau + \frac{1}{2}\tau^2 \right) \\
 &= \frac{AB}{T} \left(\tau^2 - 3T\tau + \frac{7}{2}T^2 \right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}
 \end{aligned}$$

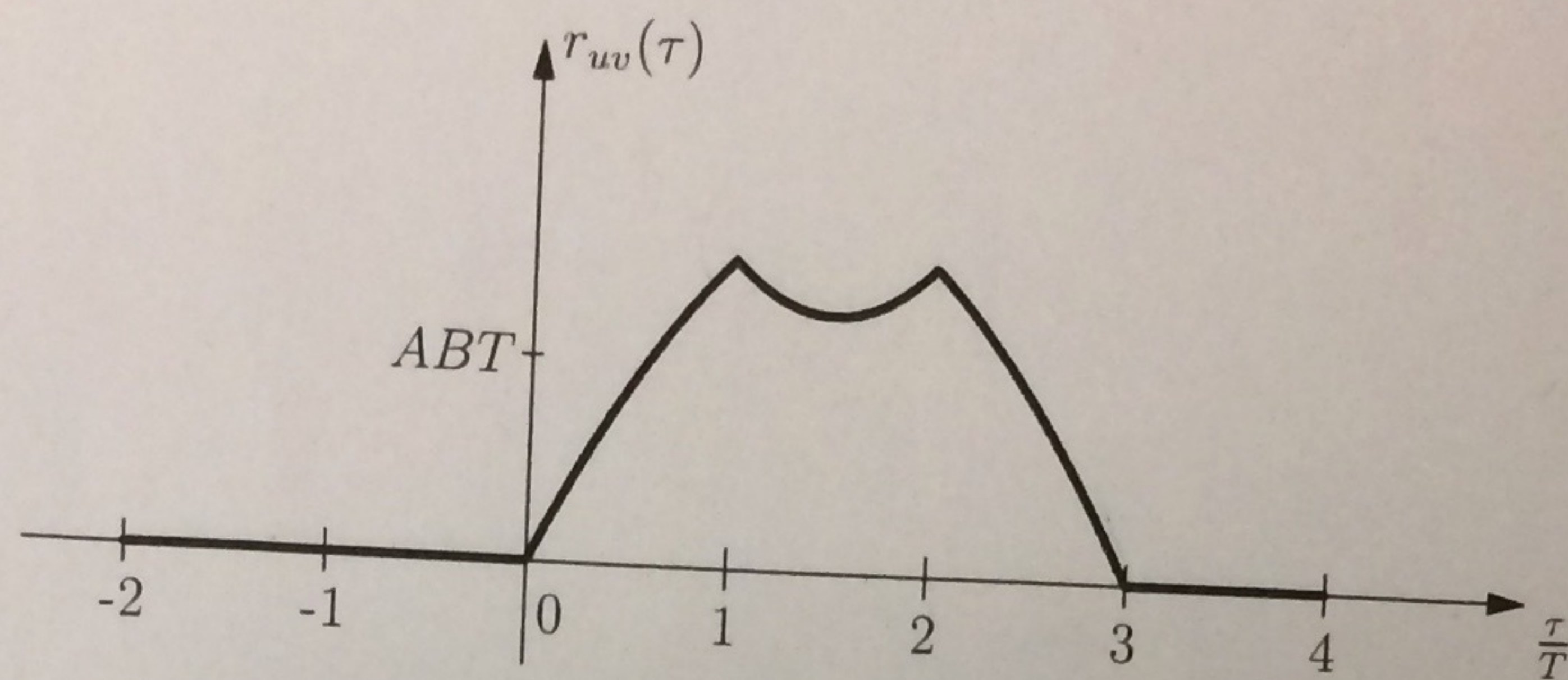
4. Fall: $T - \tau < T \Leftrightarrow 0 < \tau \leq T : 0,5 \text{ Punkte}$

$$\begin{aligned}
 r_{uv}(\tau) &= \int_{T-\tau}^T A \left(\frac{B}{T} (t+T) \right) dt \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}} \\
 &= \frac{AB}{T} \left[Tt + \frac{1}{2}t^2 \right]_{T-\tau}^T \\
 &= \frac{AB}{T} \left(T^2 + \frac{1}{2}T^2 - \left(T(T-\tau) + \frac{1}{2}(T-\tau)^2 \right) \right) \\
 &= \frac{AB}{T} \left(T^2 + \frac{1}{2}T^2 - T^2 + T\tau - \frac{1}{2}T^2 + T\tau - \frac{1}{2}\tau^2 \right) \\
 &= \frac{AB}{T} \left(-\frac{1}{2}\tau^2 + 2T\tau \right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}
 \end{aligned}$$

5. Fall: $T - \tau > T \Leftrightarrow \tau \leq 0 : r_{uv}(\tau) = 0$

<p>Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora</p>	<p>Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014</p>	<p>Blatt: 7</p>
---	--	-----------------

- b) Skizzieren Sie die Kreuzkorrelationsfunktion $r_{uv}(\tau)$ im Bereich $-2T \leq \tau \leq 4T$ 1,5 P

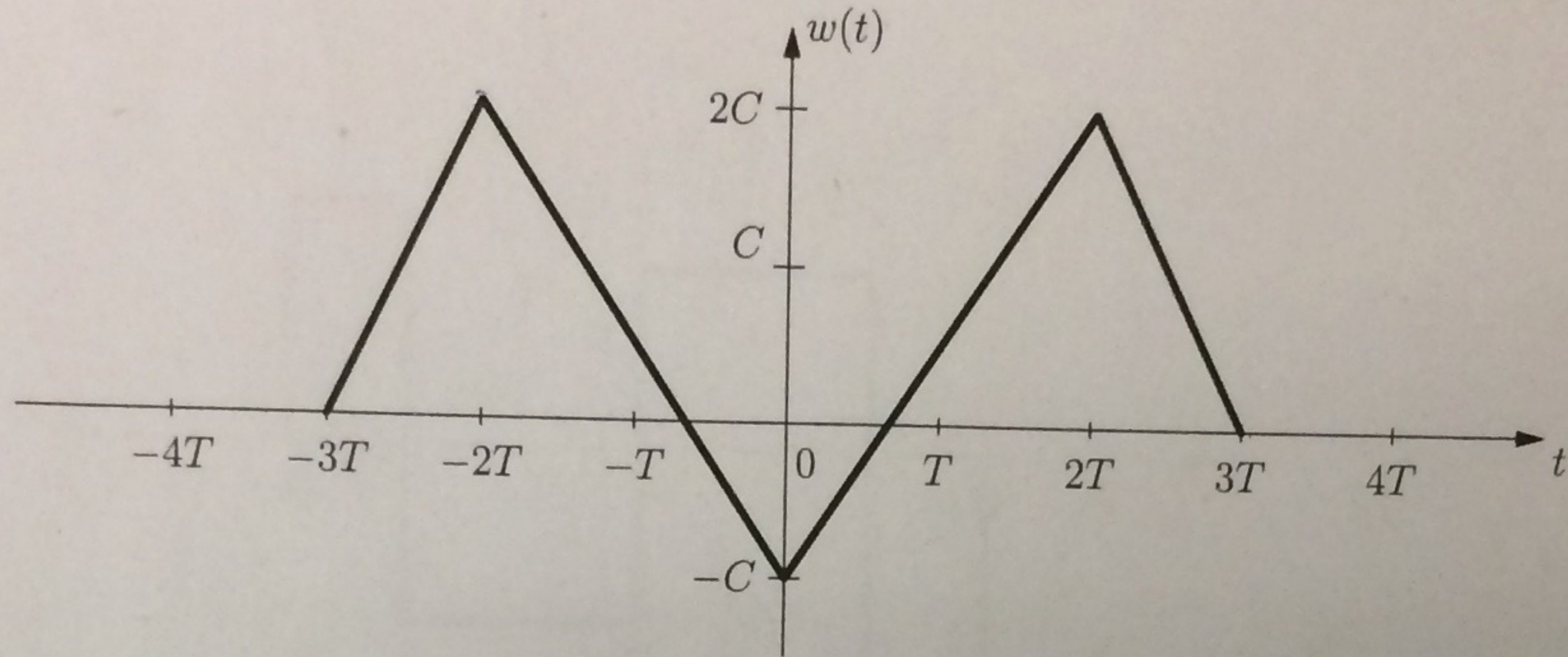


- 0,5 Punkte für die richtigen Nullstellen
0,5 Punkte für die maximale Amplitude ($1,5ABT$)
0,5 Punkte für den Kurvenverlauf
-0,5 Punkte für fehlende oder falsche Achsenbeschriftung

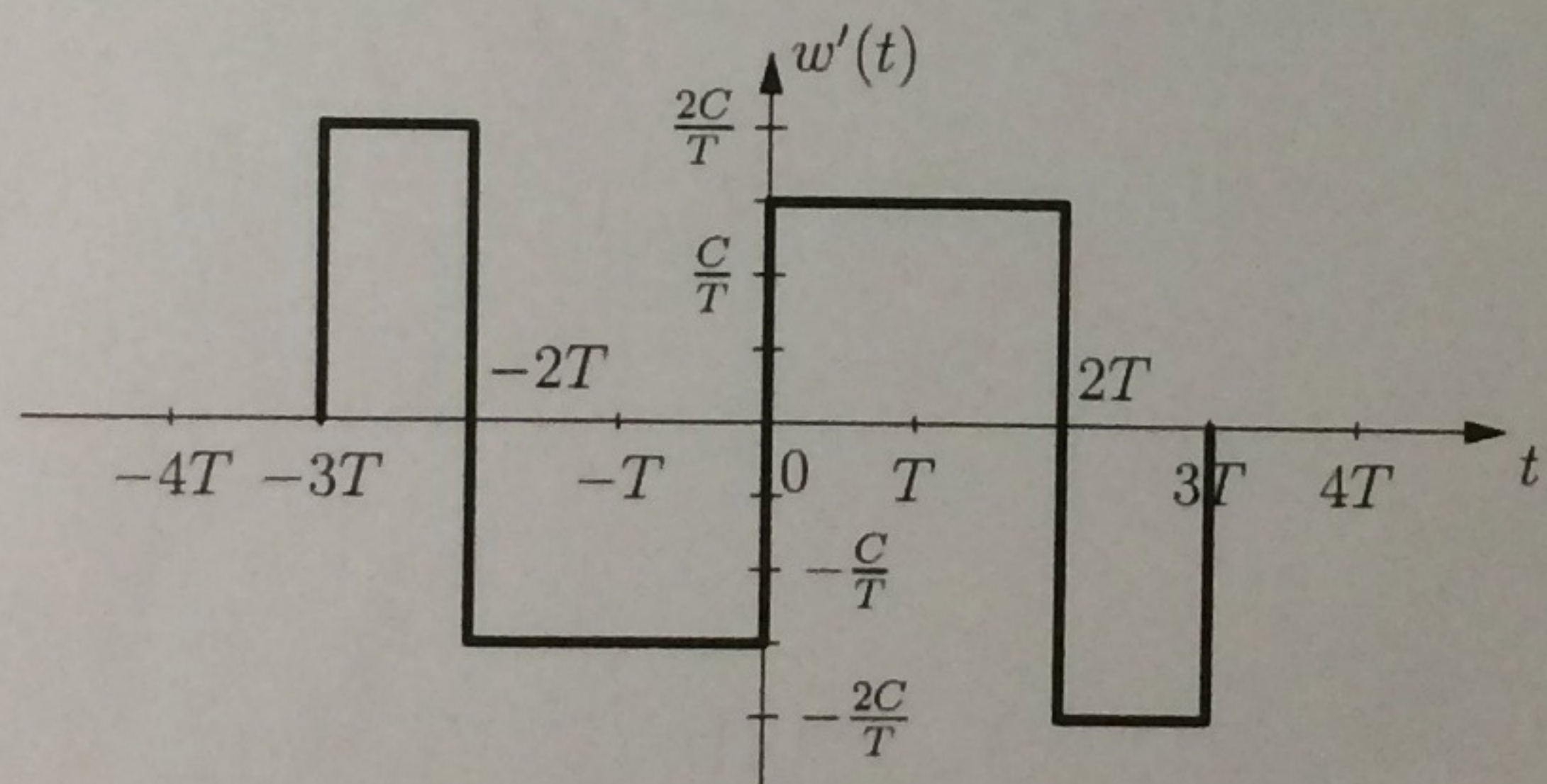
Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 8
--	---	----------

1.3 Berechnen Sie die Fouriertransformierte des folgenden Signals $w(t)$. Fassen Sie das Ergebnis so weit wie möglich zu trigonometrischen Funktionen zusammen.

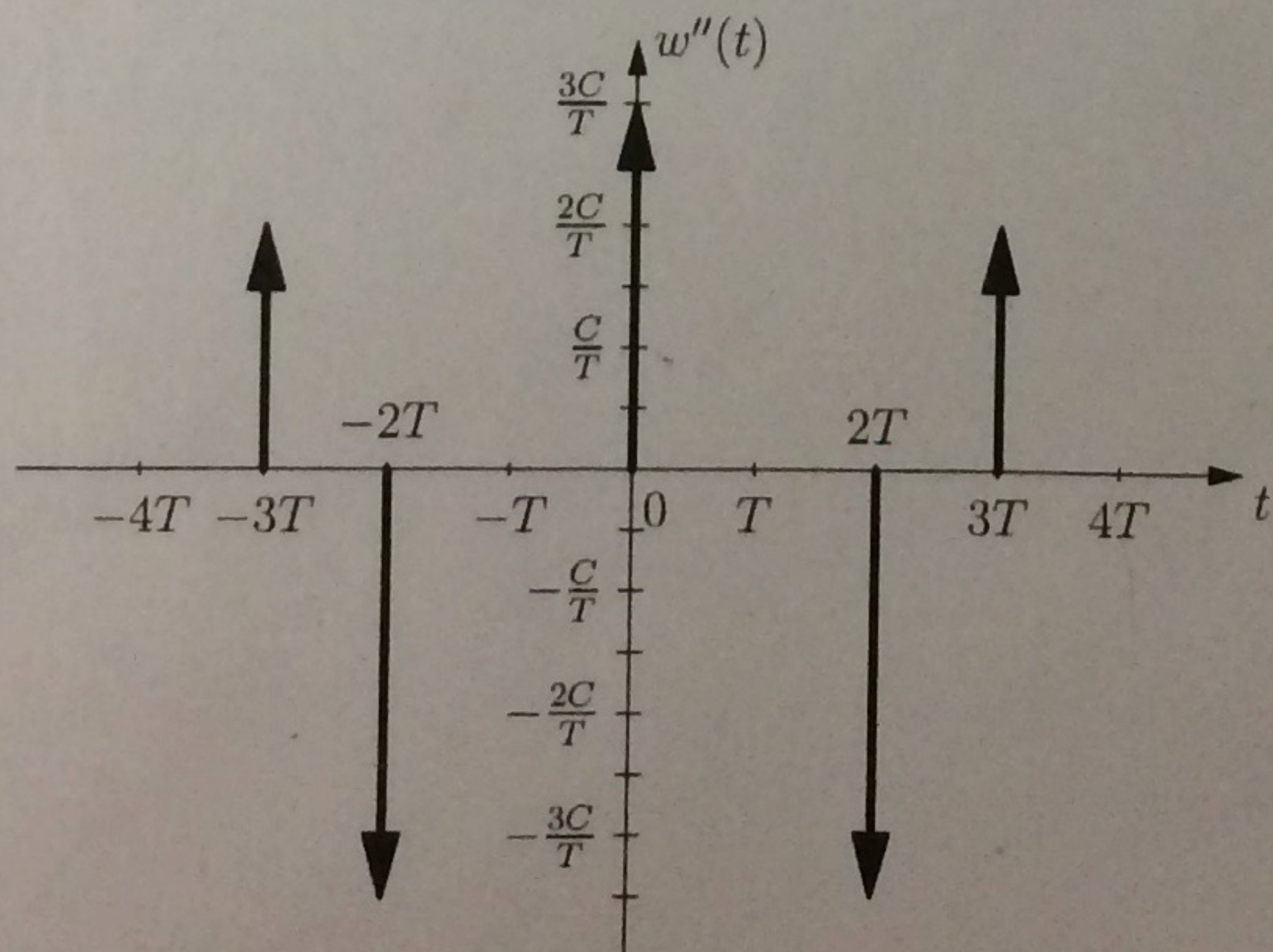
2 P



1. Variante



0,5 Punkte



0,5 Punkte

<p>Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora</p>	<p>Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014</p>	<p>Blatt: 9</p>
---	---	-----------------

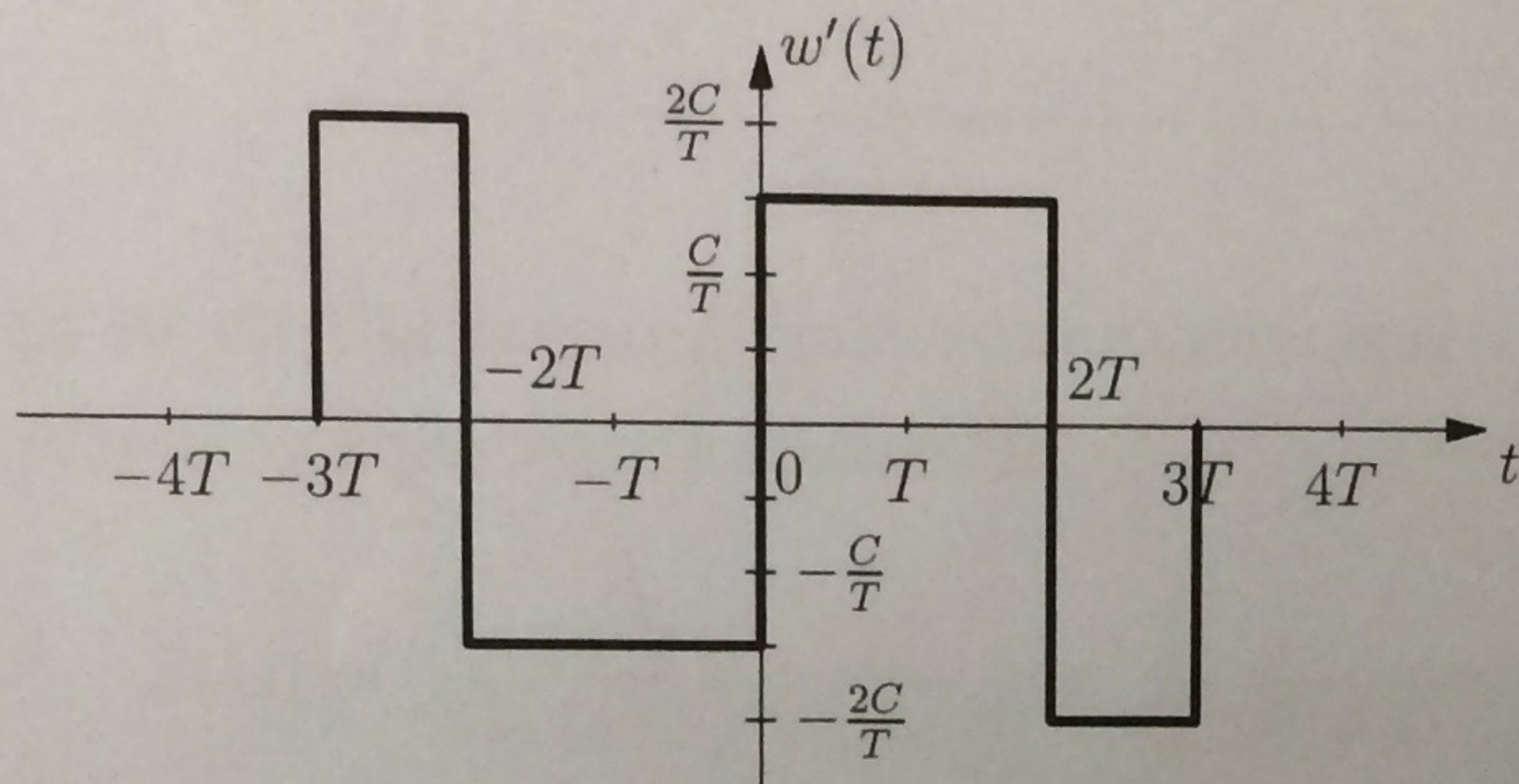
$$w''(t) = \frac{2C}{T} \delta(t + 3T) - \frac{7C}{2T} \delta(t + 2T) + \frac{3C}{T} \delta(t) + \frac{2C}{T} \delta(t - 3T) - \frac{7C}{2T} \delta(t - 2T)$$

$$(j\omega)^2 W(j\omega) = \frac{2C}{T} (e^{3j\omega T} + e^{-3j\omega T}) - \frac{7C}{2T} (e^{2j\omega T} + e^{-2j\omega T}) + \frac{3C}{T} e^{0j\omega T} \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$W(j\omega) = -\frac{1}{\omega^2} \left(\frac{2C}{T} 2 \cos(3\omega T) - \frac{7C}{2T} 2 \cos(2\omega T) + \frac{3C}{T} \right)$$

$$= -\frac{C}{\omega^2 T} (4 \cos(3\omega T) - 7 \cos(2\omega T) + 3) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

2. Variante



0,5 Punkte

$$w'(t) = \frac{2C}{T} \left(\Pi_T(t + \frac{5}{2}T) - \Pi_T(t - \frac{5}{2}T) \right) - \frac{3C}{2T} (\Pi_{2T}(t + T) - \Pi_{2T}(t - T)) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$(j\omega)W(j\omega) = \frac{2C}{T} T \operatorname{si} \left(\frac{\omega T}{2} \right) [e^{\frac{5}{2}j\omega T} - e^{-\frac{5}{2}j\omega T}] - \frac{3C}{2T} 2T \operatorname{si}(\omega T) [e^{j\omega T} - e^{-j\omega T}] \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$W(j\omega) = \frac{C}{\omega} \left[4 \operatorname{si} \left(\frac{\omega T}{2} \right) \sin \left(\frac{5}{2}\omega T \right) - 6 \operatorname{si}(\omega T) \sin(\omega T) \right] \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

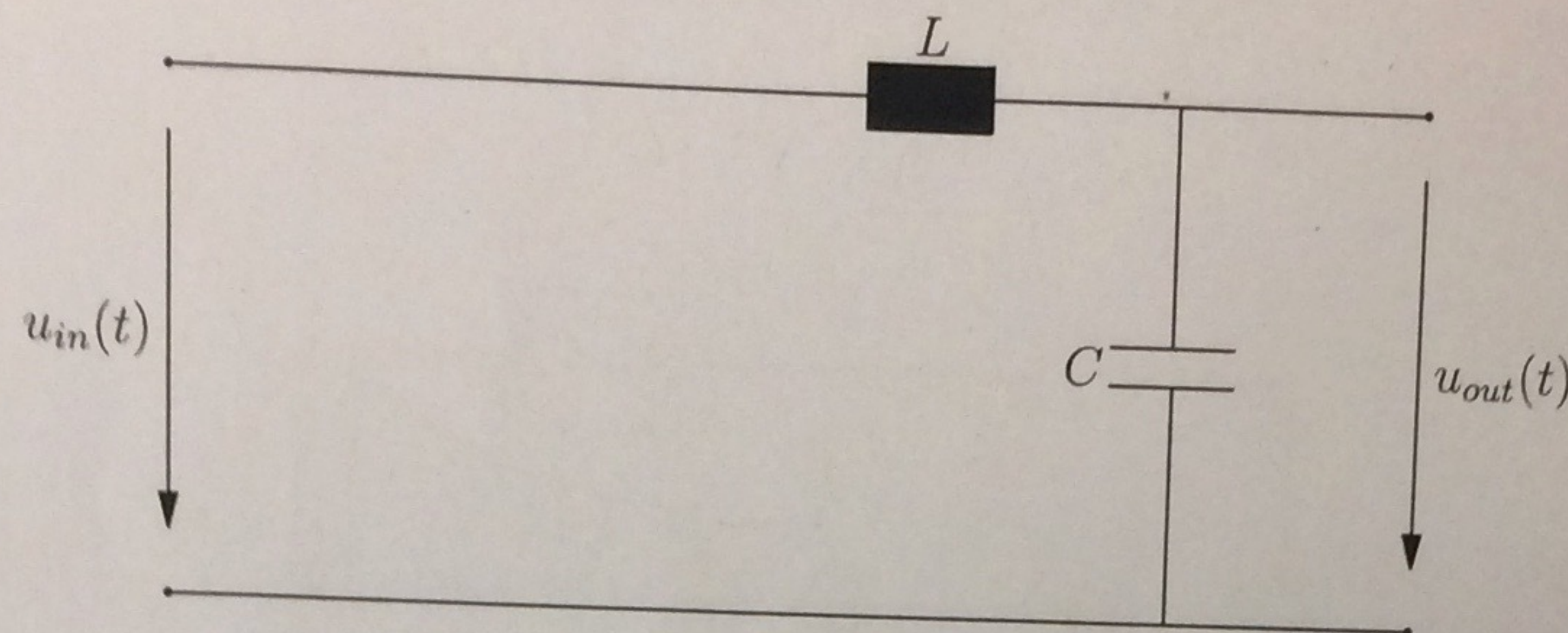
Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 10
--	---	-----------

2 Zeitkontinuierliche Systeme und Abtastung

10,5 Punkte

2.1 Gegeben sei das folgende Netzwerk.

3 P



- a) Bestimmen Sie die Übertragungsfunktion des Systems $H(s)$ im Laplacebereich unter Verwendung komplexer Impedanzen. 1 P

$$H(s) = \frac{U_{OUT}(s)}{U_{IN}(s)} = \frac{\frac{1}{sC}}{sL + \frac{1}{sC}} = \frac{1}{LCs^2 + 1} = \frac{\frac{1}{LC}}{s^2 + \frac{1}{LC}}$$

- b) Geben Sie die Impulsantwort des Systems $h(t)$ im Zeitbereich an. Verwenden Sie zur Berechnung die Korrespondenz: $\frac{1}{s+a} \leftrightarrow e^{-at}$, für $t > 0$. 2 P

$$H(s) = \frac{\frac{1}{LC}}{\left(s + j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right)\left(s - j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right)} \quad \text{0,5 Punkte}$$

Partialbruchzerlegung:

$$\frac{\frac{1}{LC}}{(s - s_{x1})(s - s_{x2})} = \frac{A}{(s - s_{x1})} + \frac{B}{(s - s_{x2})}$$

$$\frac{\frac{1}{LC}}{(s - s_{x1})(s - s_{x2})} = \frac{A}{\left(s + j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right)} + \frac{B}{\left(s - j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right)}$$

$$s = -j\frac{1}{\sqrt{LC}} : \frac{1}{LC} = A\left(-j\frac{1}{\sqrt{LC}} - j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right) \Leftrightarrow A = j\frac{1}{2\sqrt{LC}} \quad \text{0,5 Punkte}$$

$$s = j\frac{1}{\sqrt{LC}} : \frac{1}{LC} = B\left(j\frac{1}{\sqrt{LC}} + j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right) \Leftrightarrow B = -j\frac{1}{2\sqrt{LC}} \quad \text{0,5 Punkte}$$

Einsetzen:

$$H(s) = \frac{j\frac{1}{2\sqrt{LC}}}{\left(s + j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right)} - \frac{j\frac{1}{2\sqrt{LC}}}{\left(s - j\frac{1}{\sqrt{LC}}\right)}$$

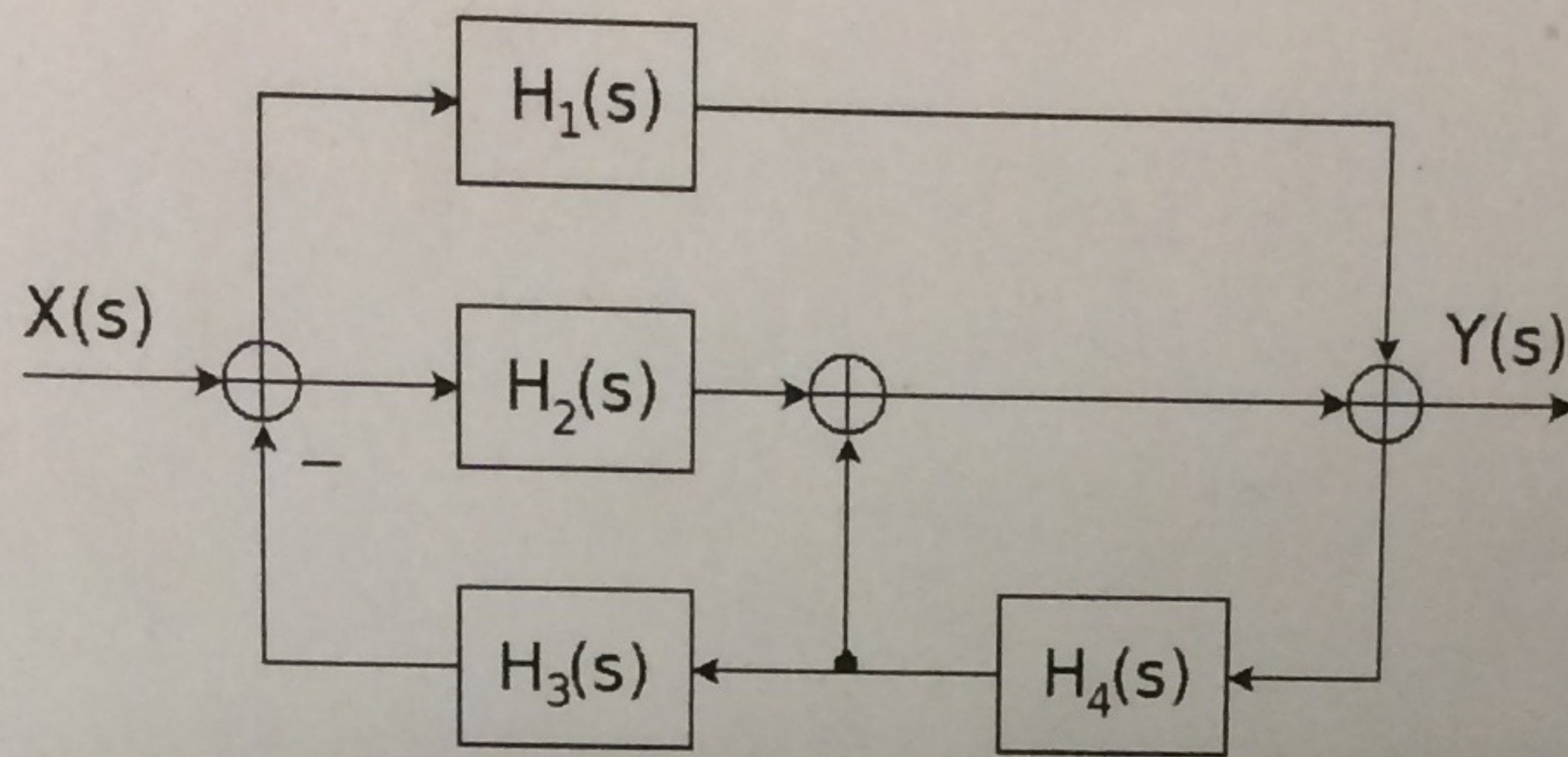
$$\Leftrightarrow h(t) = j\frac{1}{2\sqrt{LC}}e^{-j\frac{1}{\sqrt{LC}}t} - j\frac{1}{2\sqrt{LC}}e^{j\frac{1}{\sqrt{LC}}t} \quad \text{0,5 Punkte}$$

Lösung mit $\frac{a}{s^2+a^2} \leftrightarrow \sin(at)$ aus Tabelle -1 Punkt

Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 11
--	---	-----------

- 2.2 Gegeben sei das folgende Blockschaltbild. Geben Sie die Gesamtübertragungsfunktion $H_{\text{Ges}}(s)$ in Abhängigkeit von den Einzelübertragungsfunktionen $H_i(s)$, $i = 1, \dots, 4$ an. Fassen Sie das Ergebnis so weit wie möglich zusammen.

2 P

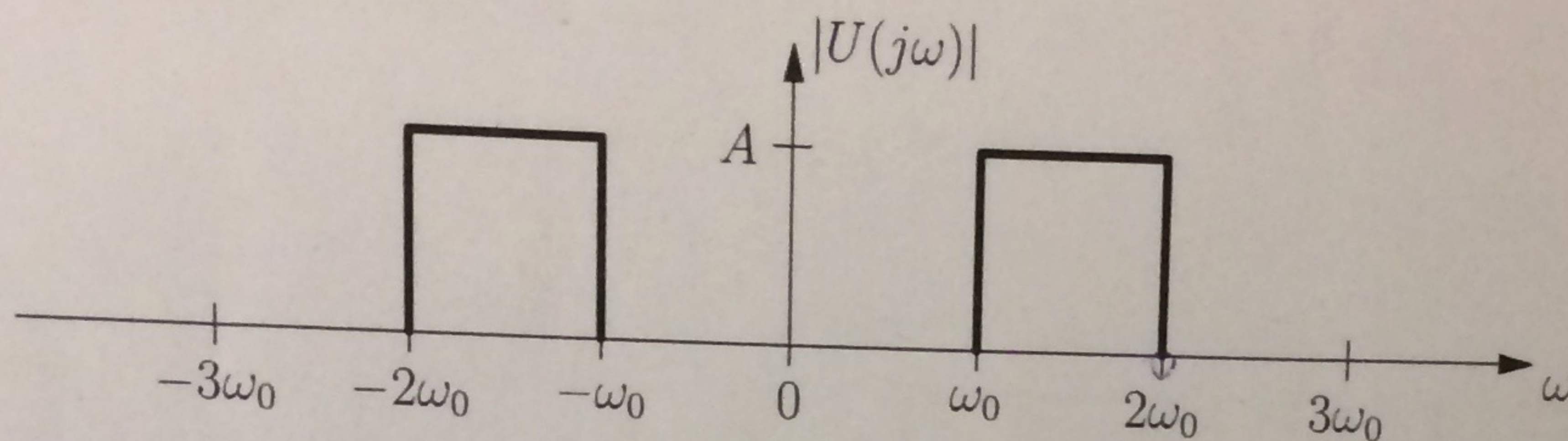


$$H(s) = \frac{H_1(s) + H_2(s)}{1 - H_4(s) + H_1(s)H_3(s)H_4(s) + H_2(s)H_3(s)H_4(s)}$$

2 Punkte für die richtige Übertragungsfunktion
oder
maximal 1,5 Punkte für richtige Zwischenergebnisse

Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 12
--	---	-----------

- 2.3 Gegeben sei das folgende Amplitudenspektrum. Das dazugehörige Phasenspektrum sei $\varphi(\omega) = 0$. 5,5 P



- a) Berechnen Sie das entsprechende Signal im Zeitbereich. Fassen Sie das Ergebnis so weit wie möglich zu trigonometrischen Funktionen zusammen. 2 P

1. Variante

$$\text{si}\left(\omega_T \frac{t}{2}\right) \leftrightarrow T \cdot \Pi_{\omega_T}(\omega), \quad \omega_T = \omega_0$$

$$\cos(\omega_0 t) \leftrightarrow \pi \cdot (\delta(\omega + \omega_0) + \delta(\omega - \omega_0))$$

$$u(t) = \mathcal{F}^{-1} \left\{ A \cdot \Pi_{\omega_0}(\omega) * \left(\delta\left(\omega - \frac{3}{2}\omega_0\right) + \delta\left(\omega + \frac{3}{2}\omega_0\right) \right) \right\} \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$= 2\pi \mathcal{F}^{-1} \{ A \cdot \Pi_{\omega_0}(\omega) \} \cdot \mathcal{F}^{-1} \left\{ \left(\delta\left(\omega - \frac{3}{2}\omega_0\right) + \delta\left(\omega + \frac{3}{2}\omega_0\right) \right) \right\} \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$= 2\pi A \frac{\omega_0}{2\pi} \text{si}\left(\omega_0 \frac{t}{2}\right) \cdot \frac{1}{\pi} \cos\left(\frac{3}{2}\omega_0 t\right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$= \frac{A\omega_0}{\pi} \text{si}\left(\omega_0 \frac{t}{2}\right) \cos\left(\frac{3}{2}\omega_0 t\right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

2. Variante

$$U(j\omega) = \Pi_{\omega_0}\left(\omega + \frac{3}{2}\omega_0\right) + \Pi_{\omega_0}\left(\omega - \frac{3}{2}\omega_0\right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$u(t) = \mathcal{F}^{-1} \{ U(j\omega) \} = \frac{1}{2\pi} \left(\int_{-2\omega_0}^{-\omega_0} A \cdot e^{j\omega t} d\omega + \int_{\omega_0}^{2\omega_0} A \cdot e^{j\omega t} d\omega \right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$= \frac{A}{2\pi} \left(\left[\frac{1}{jt} e^{j\omega t} \right]_{-2\omega_0}^{-\omega_0} + \left[\frac{1}{jt} e^{j\omega t} \right]_{\omega_0}^{2\omega_0} \right)$$

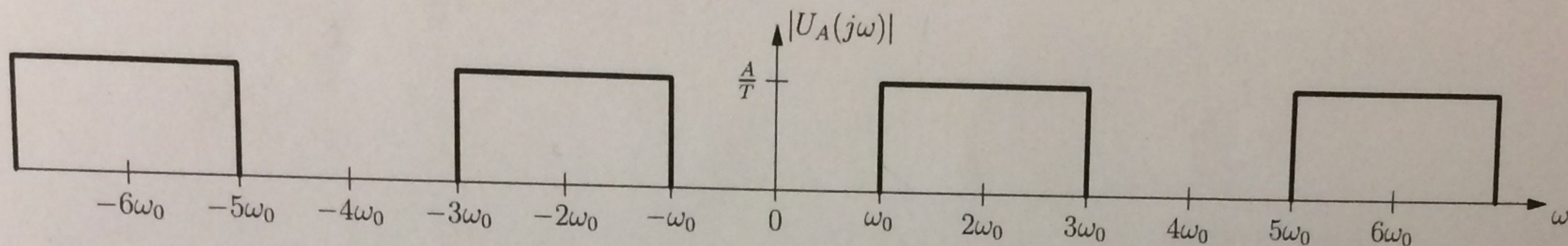
$$= \frac{A}{\pi t} \left(\frac{1}{2j} (e^{j2\omega_0 t} - e^{-j2\omega_0 t}) - \frac{1}{2j} (e^{j\omega_0 t} - e^{-j\omega_0 t}) \right) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

$$= \frac{A}{\pi t} (\sin(2\omega_0 t) - \sin(\omega_0 t)) \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$

Technische Universität Berlin	Klausur im Lehrgebiet	
Fachgebiet Nachrichtenübertragung	Signale und Systeme	Blatt: 13
Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	am 02.10.2014	

- b) Mit welcher Frequenz muss das Signal $u(t)$ nach dem Nyquisttheorem mindestens abgetastet werden, um eine fehlerfreie Rekonstruktion zu gewährleisten? Skizzieren Sie für diesen Fall bei idealer Abtastung das Spektrum des abgetasteten Signals im Bereich $-6\omega_0 \leq \omega \leq 6\omega_0$. 1,5 P

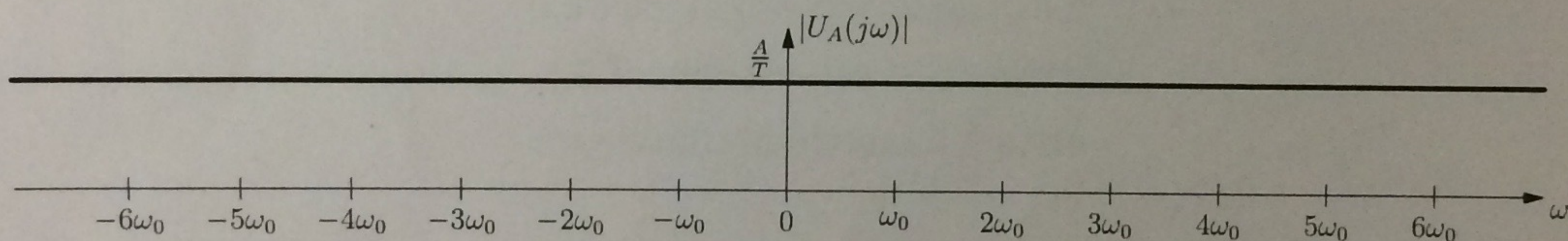
$$\omega_T \geq 4\omega_0 \quad \mathbf{0,5 \text{ Punkte}}$$



0,5 Punkte für richtige Form und Position auf der x-Achse

0,5 Punkte für richtige Amplitude

- c) Die Abtastfrequenz der idealen Abtastung betrage nun $\omega_T = 2\omega_0$. Skizzieren Sie auch für diesen Fall das abgetastete Spektrum im Bereich $-6\omega_0 \leq \omega \leq 6\omega_0$. 1 P



0,5 Punkte für richtige Form

0,5 Punkte für richtige Amplitude

- d) Welcher Effekt tritt bei Teilaufgabe 2.3 c) auf? Was bedeutet das für die Rekonstruktion des Signals? 1 P

- Aliasing 0,5 Punkte
- Keine Rekonstruktion des Signals möglich 0,5 Punkte

Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 14
--	---	-----------

3 Zeitdiskrete Signale und Systeme

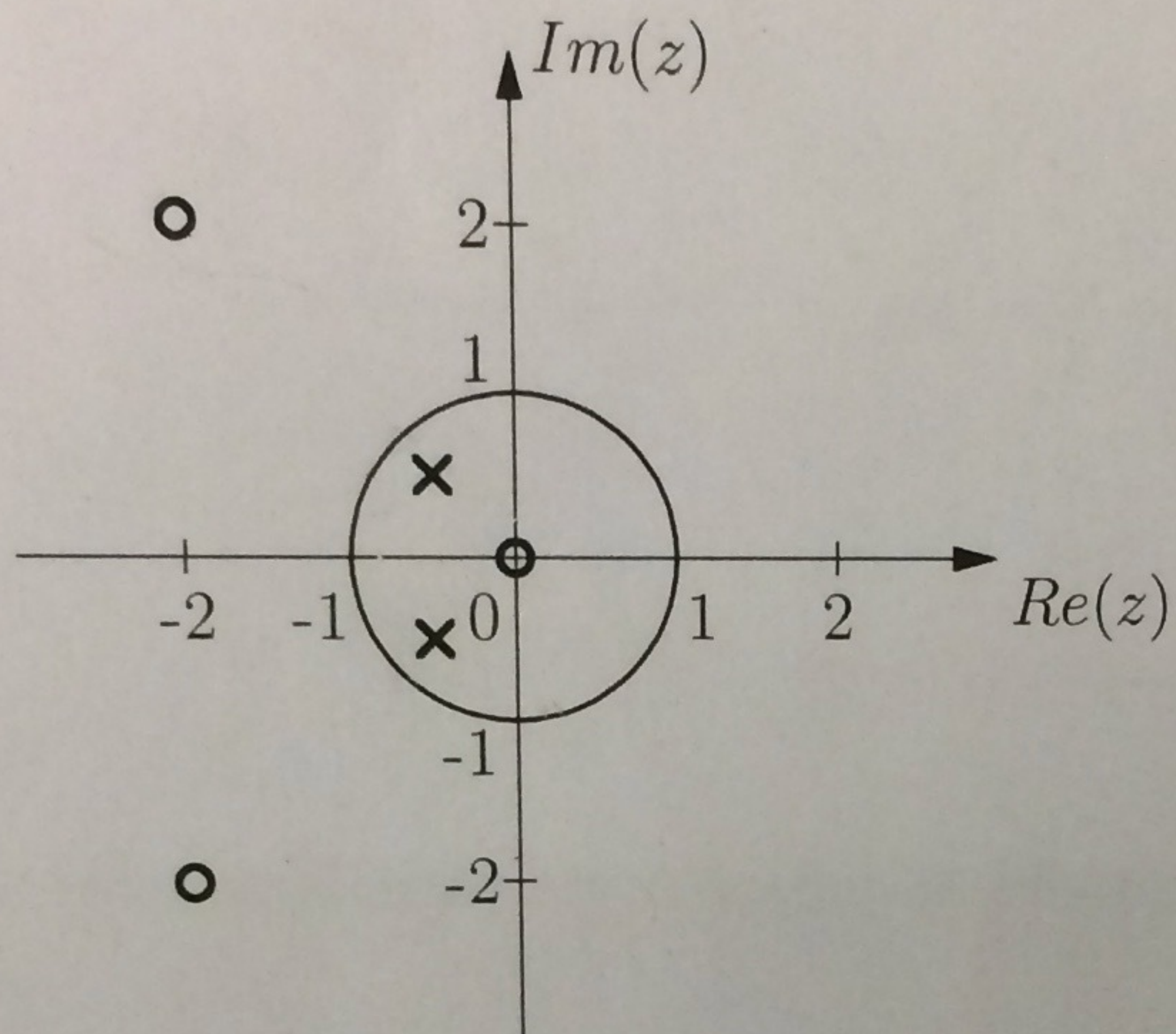
10,5 Punkte

3.1 PN-Diagramme zeitdiskreter Systeme

4 P

- a) Gegeben sei das folgende PN-Diagramm eines zeitdiskreten Systems. Kreuzen Sie rechts die entsprechenden Eigenschaften des Systems an.

3 P

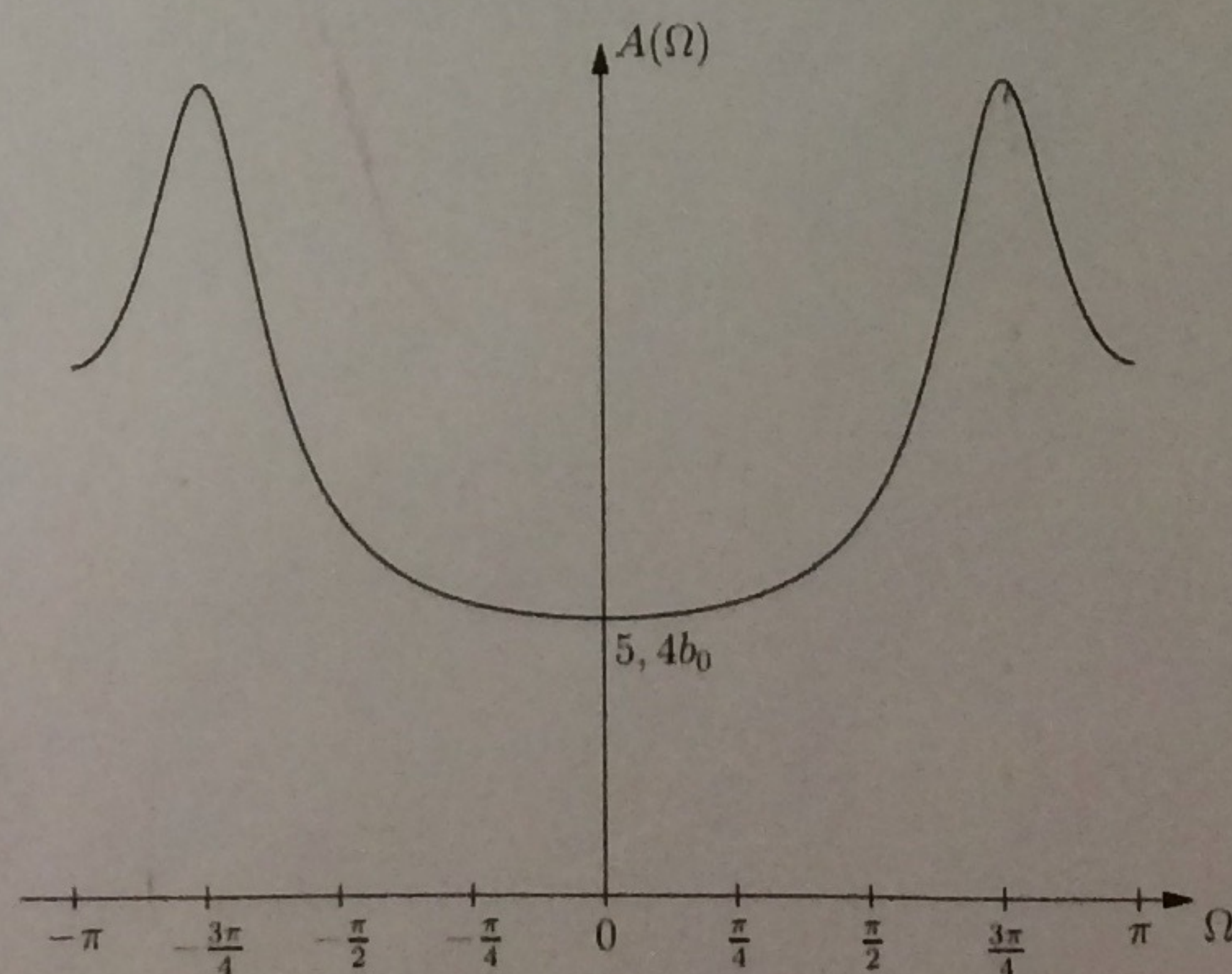


- ja nein
- reellwertig
 - (bedingt) stabil
 - kausal
 - linearphasig
 - Allpass
 - minimalphasig

0,5 Punkte pro richtigem Kreuz
 -0,5 Punkte pro falschem Kreuz
 insgesamt: Minimum 0 Punkte

- b) Skizzieren Sie den Amplitudengang des Systems.

1 P



0,5 Punkte für Form

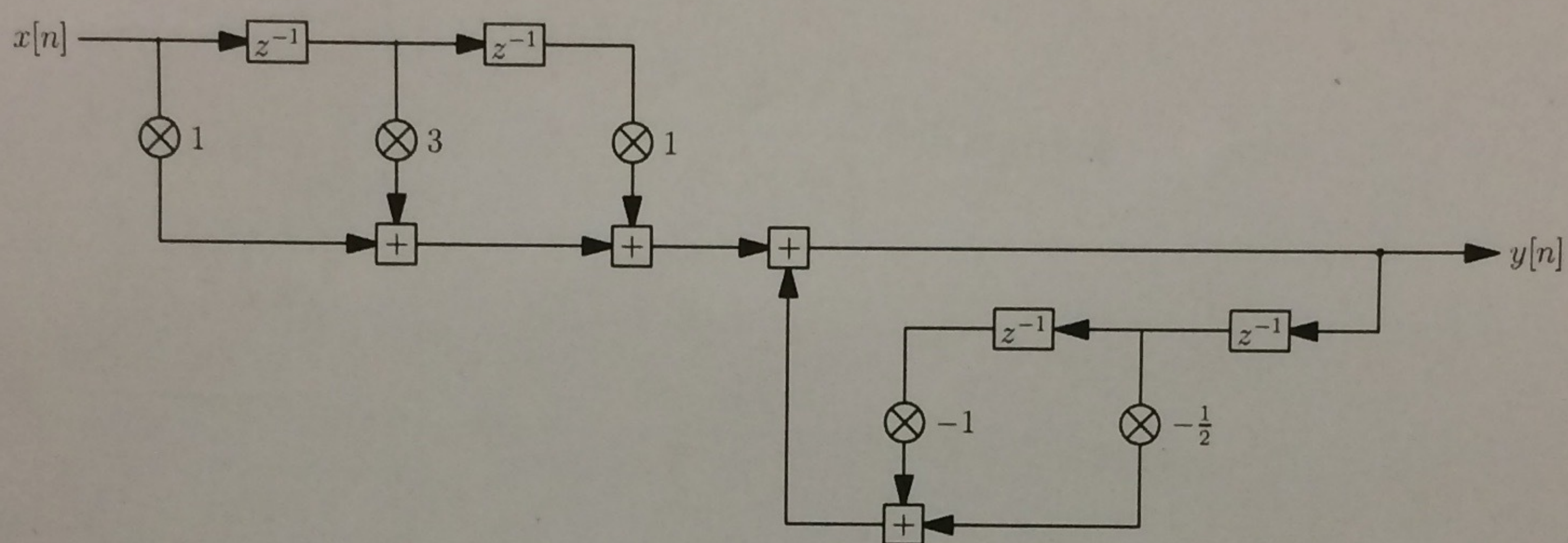
0,5 Punkte für die Beschriftung y-Achse (5,4b₀ oder 5,4)

Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 15
--	---	-----------

3.2 Gegeben sei die folgende Differenzgleichung eines zeitdiskreten Filters. 5,5 P

$$y(n) = x(n) + 3x(n-1) + x(n-2) - \frac{1}{2}y(n-1) - y(n-2)$$

a) Skizzieren Sie die Struktur des Filters. 1 P



b) Handelt es sich um ein FIR- oder IIR-Filter? 0,5 P

IIR-Filter

c) Berechnen Sie die ersten vier Elemente der Impulsantwort des Filters. 1 P

$$h = \left\{ 1; \frac{5}{2}; -\frac{5}{4}; -\frac{15}{8}; \dots \right\} = \{1; 2,5; -1,25; -1,875; \dots\}$$

0,5 Punkte für je zwei richtige Elemente

- d) Geben Sie die Systemfunktion des Filters an und bestimmen Sie die Lage der Pol- und Nullstellen. 2 P

$$Y(z) = X(z) + 3z^{-1}X(z) + z^{-2}X(z) - \frac{1}{2}z^{-1}Y(z) - z^{-2}Y(z) \quad \mathbf{0,5 Punkte}$$

$$Y(z) \left(1 + \frac{1}{2}z^{-1} + z^{-2}\right) = X(z) (1 + 3z^{-1} + z^{-2})$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 + 3z^{-1} + z^{-2}}{1 + \frac{1}{2}z^{-1} + z^{-2}} = \frac{z^2 + 3z + 1}{z^2 + \frac{1}{2}z + 1} \quad \mathbf{0,5 Punkte}$$

$$z_{o1/o2} = -\frac{3}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{3}{2}\right)^2 - 1} = -\frac{3}{2} \pm \sqrt{\frac{5}{4}}$$

$$z_{o1} = \frac{-3 - \sqrt{5}}{2} = -2,61; \quad z_{o2} = \frac{-3 + \sqrt{5}}{2} = -0,38 \quad \mathbf{0,5 Punkte}$$

$$z_{x1/x2} = -\frac{1}{4} \pm \sqrt{\left(\frac{1}{4}\right)^2 - 1} = -\frac{1}{4} \pm \sqrt{-\frac{15}{16}} = -\frac{1}{4} \pm j\frac{\sqrt{15}}{4} = -0,25 \pm 0,97j \quad \mathbf{0,5 Punkte}$$

- e) Nennen Sie die notwendigen Eigenschaften eines verzerrungsfreien Filters. 1 P

- Konstanter Amplitudengang **0,5 Punkte**
- Lineare Phasengang **0,5 Punkte**

- 3.3 Gegeben seien die Signale $u = \{3, 0, 1\}$ und $v = \{-1, 2, 0\}$. Berechnen Sie Faltung und zyklische Faltung beider Signale. 1 P

normale Faltung: $u * v = \{-3; 6; -1; 2; 0\}$

zyklische Faltung: $u *_{\text{zykl}} v = \{\dots; -1; 6; -1; \dots\}$

0,5 Punkte für Summenfaltung

0,5 Punkte für zyklischer Faltung

Technische Universität Berlin Fachgebiet Nachrichtenübertragung Prof. Dr.-Ing. T. Sikora	Klausur im Lehrgebiet Signale und Systeme am 02.10.2014	Blatt: 17
--	---	-----------