

# Klausur Signale und Systeme

## 20. März 2007

Name: .....

Vorname: .....

Matr.-Nr.: .....

**Bearbeitungszeit: 90 Minuten**

Hinweise:

- Die Lösungen bitte jeweils auf den freien Platz unterhalb der Aufgabe schreiben. Benutzen Sie ggf. auch die freien Rückseiten der Aufgabenblätter, *jedoch kein anderes Papier!*
- Der Lösungsweg muss bei jeder Aufgabe erkennbar sein!
- Hilfsmittel:
  - nicht programmierbarer Taschenrechner
  - handschriftliche Formelsammlung (ein A4 Blatt, einseitig)
- Verwenden Sie bitte keinen Bleistift und keinen roten oder grünen Stift.
- Bei einem Täuschungsversuch wird die Klausur mit 5,0 bewertet.

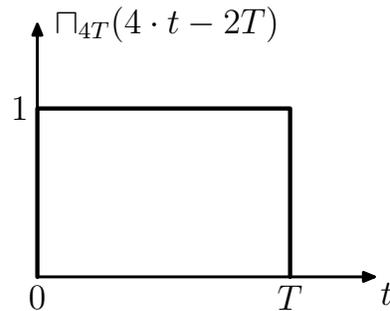
# 1. Aufgabe (10 Punkte): Signale im Zeit- und Frequenzbereich

## 1.1. Zeittransformation (2 Punkte)

a) Skizzieren Sie die Funktion  $u_1(t) = \Pi_{4T}(4 \cdot t - 2T)$ . Achten Sie dabei auf eine vollständige Beschriftung. (1 Punkt)

**Lösung:**

Breite des Rechtecks: 0,5 Punkte, Lage und Amplitude: 0,5 Punkte.



b) Gegeben sei die Vorzeichenfunktion

$$\text{sgn}(t) = \begin{cases} -1 & : x < 0 \\ 0 & : x = 0 \\ 1 & : x > 0 \end{cases} .$$

Stellen Sie  $u_2(t) = \Pi_{2T}(t)$  als additive Überlagerung von verschobenen und gewichteten Vorzeichenfunktionen dar! (1 Punkt)

**Lösung:**

$$u_2(t) = \frac{1}{2} \cdot (\text{sgn}(t+T) - \text{sgn}(t-T))$$

Vorfaktor UND Verschiebung um  $\pm T$ : 0,5 Punkte, Reihenfolge der  $\text{sgn}()$ -Terme: 0,5 Punkte.

## 1.2. Periodische Signale und Faltung (2,5 Punkte)

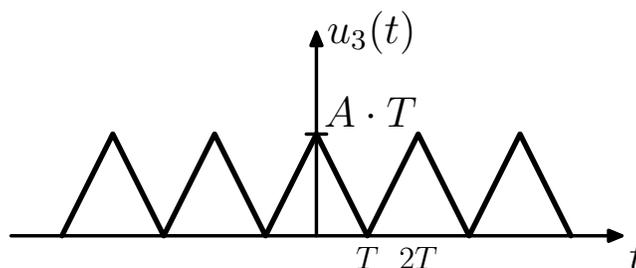
Gegeben ist die zeitkontinuierliche Funktion  $u_3(t)$ :

$$u_3(t) = A \cdot \Pi_T(t) * (\Pi_T(t) * \delta_{2T}(t))$$

Skizzieren Sie  $u_3(t)$ . Achten Sie auf eine vollständige Beschriftung. (2,5 Punkte)

**Lösung:**

Jeweils 0,5 Punkte für: Form=Dreieck, Periodendauer= $2T$ , Breite des Dreiecks, Phasenlage Dreieck, Amplitude).



**1.3. Fouriertransformation (1,5 Punkte)**

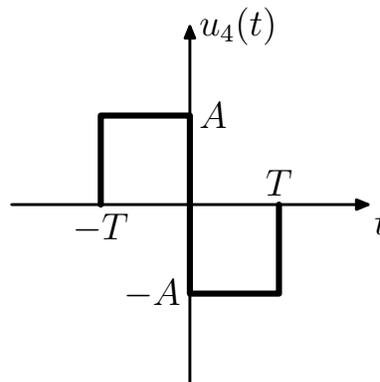
Bestimmen Sie die Fouriertransformierte des Signals  $u_3(t)$ . (1,5 Punkte)

**Lösung:**

$$U_3(j\omega) = \underbrace{A \cdot T \cdot \pi}_{0,5 P} \cdot \underbrace{\text{sinc}^2\left(\omega \cdot \frac{T}{2}\right)}_{0,5 P} \cdot \underbrace{\delta_{\frac{\pi}{T}}(\omega)}_{0,5 P}$$

**1.4. Autokorrelation (4 Punkte)**

Das Signal  $u_4(t)$  ist in folgender Skizze dargestellt:



Bestimmen Sie den *Maximalwert* der Autokorrelation  $\max(r_{uu}(\lambda))$ . (1 Punkt)

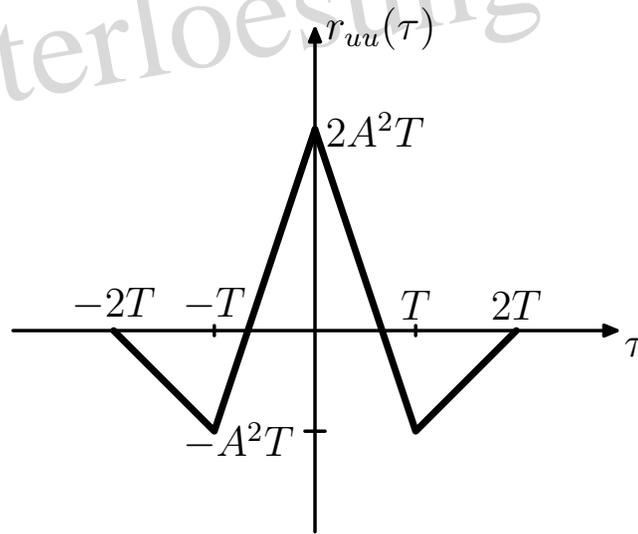
**Lösung:**

$$r_{uu}(\tau = 0) = \int_{-\infty}^{\infty} u_4(t)^2 dt$$
$$r_{uu}(\tau = 0) = \int_{-T}^T A^2 dt = 2 \cdot A^2 \cdot T$$

Berechnen und skizzieren Sie  $r_{uu}(\lambda)$ . Achten Sie auch hier auf die vollständige Beschriftung. (3 Punkte)

**Lösung:**

Musterloesung



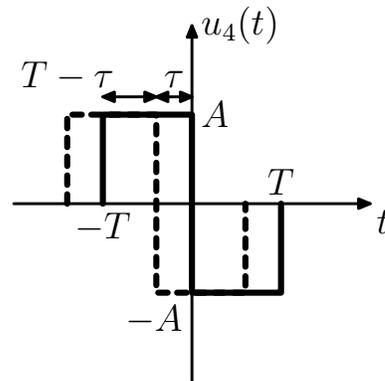
0,5 Punkte für die Symmetrie und Phasenlage, 0,5 Punkte für die Breite und Höhe, 0,5 Punkte für die Form.

Berechnung:

Symmetrie:  $r_{uu}(\tau) = r_{uu}(-\tau)$  (0,5 Punkte)

$\tau \in [0, T]$ : graphische Integration liefert (s. Bild unten)

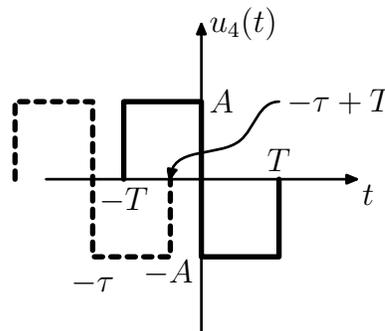
$$\begin{aligned} r_{uu}(\tau) &= 2 \cdot A^2 \cdot ((T - \tau) - A^2 \cdot \tau) \\ &= A^2 \cdot (2T - 3\tau) \quad (0,5 \text{ Punkte}) \end{aligned}$$



$\tau \in [T, 2T]$ : graphische Integration liefert (s. Bild unten)

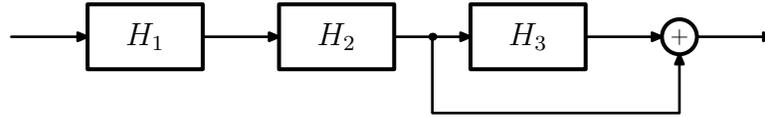
$$r_{uu}(\tau) = -A^2 \cdot \underbrace{(\text{Breite des Überlappungsbereichs})}_{= -\tau + T - (-T)}$$

$$r_{uu}(\tau) = -A^2 \cdot (2T - \tau) \quad (0,5 \text{ Punkte})$$



## 2. Aufgabe (10 Punkte): Zeitkontinuierliche Signale und Systeme

Die drei zeitkontinuierlichen LTI-Systeme  $H_1$ ,  $H_2$  und  $H_3$  werden wie dargestellt zum System  $H_{ges}$  verschaltet



### 2.1. Übertragungsfunktion (2 Punkte)

Geben Sie  $H_{ges.}(s)$  als Funktion von  $H_{1...3}(s)$  an! (0.5 Punkte)

**Lösung:**

$$\begin{aligned} H_{ges.}(s) &= H_1(s) \cdot H_2(s) \cdot H_3(s) + H_1(s) \cdot H_2(s) \\ &= H_1(s) \cdot H_2(s) \cdot (1 + H_3(s)) \quad (0,5 \text{ Punkte}) \end{aligned}$$

Vom System  $H_2$  ist die Übertragungsfunktion gegeben, vom System  $H_3$  die Impulsantwort:

$$\begin{aligned} H_2(s) &= \frac{s-1}{(s-1+3j)(s-1-3j)} \\ h_3(t) &= 5 \cdot \sigma(t) \cdot e^{-t} \end{aligned}$$

Geben Sie die konkrete Gesamtübertragungsfunktion  $H_{ges.}(s)$  in Abhängigkeit von  $H_{1...3}(s)$  in Pol/Nullstellenform an.  $H_1(s)$  soll dabei ausgeklammert werden. Sollten Sie  $H_3(s)$  nicht bestimmen können setzen Sie zum weiterrechnen  $H_3(s) = \frac{1}{s+1}$  an. (1 Punkt)

**Lösung:**

$$\begin{aligned} H_3(s) &= \frac{5}{s+1} \quad (0,5 \text{ Punkte}) \\ H_{ges.}(s) &= H_1(s) \cdot \frac{s-1}{(s-(1-3j)) \cdot (s-(1+3j))} \cdot \underbrace{\left(1 + \frac{5}{s+1}\right)}_{=\frac{s+1}{s+1} + \frac{5}{s+1}} \\ &= H_1(s) \cdot \left( \frac{s-1}{(s-(1-3j)) \cdot (s-(1+3j))} \cdot \frac{s+6}{(s+1)} \right) \\ &= H_1(s) \cdot \left( \frac{(s-1) \cdot (s+6)}{(s+1) \cdot (s-(1-3j)) \cdot (s-(1+3j))} \right) \quad (1 \text{ Punkt}) \end{aligned}$$

### 2.2. Stabilität (2 Punkte)

Das System  $H_1$  soll nun so bestimmt werden, dass das Gesamtsystem  $H_{ges}$  stabil ist. Bestimmen Sie die Übertragungsfunktion  $H_1(s)$  so, das es ein Allpaß ist und zudem  $|H_1(s=3)| \stackrel{!}{=} 1$  gilt.

**Lösung:**

Das System hat ohne  $H_1(s)$  Nullstellen bei  $s_{0_0} = 1$  und  $s_{0_1} = -6$  sowie Polstellen bei  $s_{x_0} = -1$  und  $s_{x_{1/2}} = 1 \pm 3j$ . Letztere liegen in der positiven Hälfte der  $s$ -Domäne und verhindern ein stabiles System. Somit muß  $H_1(s)$  zur Kompensation Nullstellen bei  $s_{0_{0/1}} = 1 \pm 3j$  aufweisen. Da es zudem ein Allpaß sein soll müssen diese Nullstellen um jeweils eine Polstelle ergänzt werden, deren Position der an der  $j\omega$ -Achse gespiegelten Nullstelle entspricht, d.h.  $s_{x_{0/1}} = -1 \pm 3j$ . Damit ergibt sich

$$H_1(s) = \frac{(s - 1 - 3j) \cdot (s - 1 + 3j)}{(s + 1 - 3j) \cdot (s + 1 + 3j)} \quad (1 \text{ Punkt})$$

Setzt man  $s = 3$  ein so erhält man

$$|H_1(s = 3)| = \left| \frac{(2 - 3j) \cdot (2 + 3j)}{(4 - 3j) \cdot (4 + 3j)} \right|$$

$$|H_1(s = 3)| = \left| \frac{(4 + 9)}{(16 + 9)} \right| = \frac{13}{25}$$

Der Betrag kann durch einen Vorfaktor von  $\frac{25}{13}$  wie gefordert normiert werden. Somit ergibt sich letztendlich

$$H_1(s) = \frac{25}{13} \cdot \frac{(s - 1 - 3j) \cdot (s - 1 + 3j)}{(s + 1 - 3j) \cdot (s + 1 + 3j)} \quad (1 \text{ Punkt})$$

**2.3. Laplace-Transformation (1 Punkt)**

Leiten Sie die rechtsseitige Laplace-Transformierte von  $u_5(t) = A \cdot \sigma(t) \cdot \cos(\omega_0 t)$  her! Hinweis:  $\cos(\omega_0 t) \stackrel{\text{!}}{=} \frac{1}{2} \cdot (e^{j\omega_0 t} + e^{-j\omega_0 t})$ .

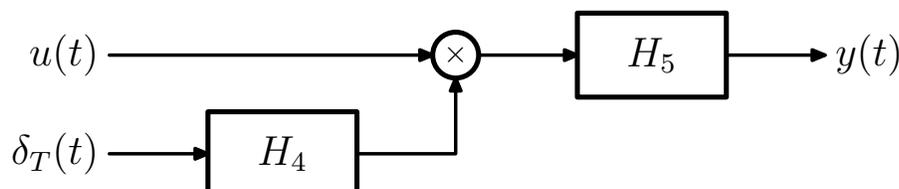
**Lösung:**

Mit der Linearität der Laplace-Transformation, dem Modulationssatz  $\mathcal{L}\{e^{-at} \cdot f(t)\} = F(s + a)$  und dem Transformationspaar  $\mathcal{L}\{1\} = \frac{1}{s}$  folgt

$$\begin{aligned} \mathcal{L}\left\{\frac{A}{2} \cdot (e^{j\omega_0 t} + e^{-j\omega_0 t})\right\} &= \frac{A}{2} \cdot (\mathcal{L}\{1 \cdot e^{j\omega_0 t}\} + \mathcal{L}\{1 \cdot e^{-j\omega_0 t}\}) \\ &= \frac{A}{2} \cdot \left(\frac{1}{s - j\omega_0} + \frac{1}{s + j\omega_0}\right) \\ &= \frac{\frac{A}{2} \cdot (s + j\omega_0 t + s - j\omega_0 t)}{s^2 + \omega_0^2} \\ &= A \cdot \frac{s}{s^2 + \omega_0^2} \end{aligned}$$

**2.4. Abtastung (5 Punkte)**

Ein zeitkontinuierliches Signal  $u(t)$  wird, wie im Blockschaltbild dargestellt, mit der Abtastdauer  $T$  nichtideal abgetastet.



b) Welche Bedingungen müssen erfüllt sein damit das Gesamtsystem *kausal* ist? Bitte begründen Sie Ihre Antwort. (1 Punkt)

**Lösung:**

*Das System ist kausal wenn  $H_5(j\omega)$  kausal ist. Die Multiplikation mit einem beliebigen Signal ändert nichts an der Kausalität des resultierenden Signals.*

c) Welche Bedingungen müssen an  $T$  und  $H_5(j\omega)$  gestellt werden damit eine fehlerfreie Rekonstruktion von  $u(t)$  möglich ist? Die maximale Frequenz von  $u(t)$  sei  $B_Q$ . Begründen Sie Ihre Antwort! (Ggf. erst Punkt d) lösen!) (1 Punkt)

**Lösung:**

1. Abtasttheorem:  $f_T = \frac{1}{T} \geq 2 \cdot B_Q$  (0,5 Punkte)
2. Bandbreite von  $H_5(j\omega) \geq B_Q$ . (0,5 Punkte)

d) Bestimmen Sie allgemein das Spektrum  $Y(j\omega)$  des Ausgangssignals in Abhängigkeit des Spektrums des Eingangssignals  $U(j\omega)$ . Geben Sie das Ergebnis in Summenschreibweise an. (2 Punkte)

**Lösung:**

$$\begin{aligned} y(t) &= h_5(t) * (u(t) \cdot (\delta_T(t) * h_4(t))) \\ \Rightarrow Y(j\omega) &= H_5(j\omega) \cdot \left( \frac{1}{2\pi} \cdot U(j\omega) * \left( \frac{2\pi}{T} \cdot \delta_{\frac{2\pi}{T}} \cdot H_4(j\omega) \right) \right) \\ &= H_5(j\omega) \cdot \left( \frac{1}{T} \cdot U(j\omega) * \left( \delta_{\frac{2\pi}{T}}(\omega) \cdot H_4(j\omega) \right) \right) \\ &= H_5(j\omega) \cdot \left( \frac{1}{T} \cdot \sum_{k=-\infty}^{\infty} U(j(\omega - k \cdot \frac{2\pi}{T})) \cdot H_4(j(k \cdot \frac{2\pi}{T})) \right) \end{aligned}$$

Jeweils einen halben Punkt für die spektrale Wiederholung von  $U(j\omega)$ ,  $\omega_T$ -Periodizität der spektralen Wiederholungen, Gewichtung der spektralen Wiederholungen mit  $H_4(j(k \cdot \frac{2\pi}{T}))$ , Multiplikation mit  $\frac{H_5(j\omega)}{T}$ .

e) Es sei  $h_4(t) = \Pi_{\frac{T}{2}}(t)$ . Bestimmen Sie  $Y(j\omega)$   $H_5(j\omega)$  so, dass  $y(t) = u(t)$  gilt! Es gelten die Bedingungen von Punkt c). (1 Punkt)

**Lösung:**

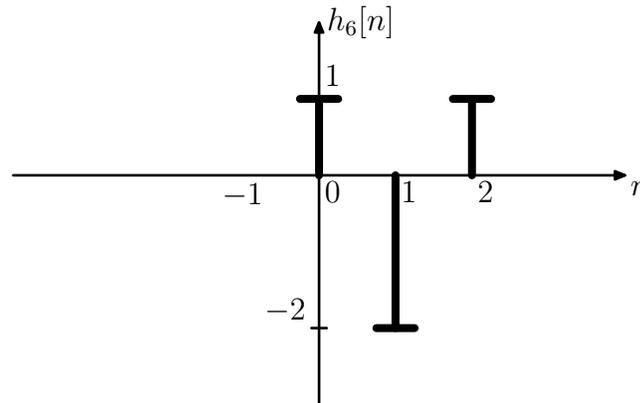
$$\begin{aligned} H_4(j\omega) &= \frac{T}{2} \cdot \text{si} \left( \omega \cdot \frac{T}{4} \right) \\ Y(j\omega) &= \frac{1}{2} \cdot H_5(j\omega) \cdot \left( \sum_{k=-\infty}^{\infty} U(j(\omega - k \cdot \frac{2\pi}{T})) \cdot \text{si} \left( k \cdot \frac{2\pi}{T} \cdot \frac{T}{4} \right) \right) \\ &= \frac{1}{2} \cdot H_5(j\omega) \cdot \left( \sum_{k=-\infty}^{\infty} U(j(\omega - k \cdot \frac{2\pi}{T})) \cdot \text{si} \left( k \cdot \frac{\pi}{2} \right) \right) \quad (0,5 \text{ Punkte}) \end{aligned}$$

Ausschneiden der 0. spektralen Wiederholung durch ein Tiefpaß und Verstärkung um den Faktor 2  $\Rightarrow H_5(j\omega) = 2 \cdot \Pi_{\frac{T}{4}}(\omega)$  (0,5 Punkte).

### 3. Aufgabe (10 Punkte): Zeitdiskrete Signale und Systeme

#### 3.1. z-Transformationen (4 Punkte)

Gegeben sei die Impulsantwort  $h_6[n]$  eines zeitdiskreten Filters:

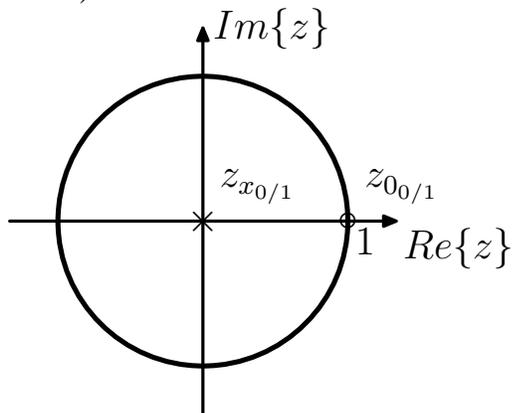


a) Berechnen Sie die  $z$ -Transformierte  $H_6(z)$ ! (0.5 Punkte)

**Lösung:**

$$H_6(z) = 1 - 2 \cdot z^{-1} + 1 \cdot z^{-2}$$

b) Berechnen Sie die Pol- und Nullstellen des Filters und tragen Sie diese in der  $z$ -Ebene ein! (1 Punkt)



**Lösung:**

$$H_6(z) = \frac{z^2 - 2 \cdot z + 1}{z^2}$$

$p/q$ -Formel für quadratische Gleichungen  $x^2 + px + q = 0$

$$x_{0/1} = -\frac{p}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{p}{2}\right)^2 - q}$$

$$\Rightarrow z_{0/1} = 1 \pm \sqrt{1 - 1}$$

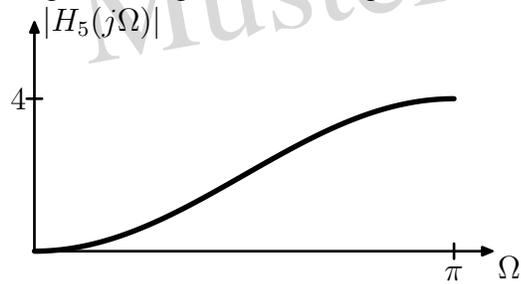
Doppelnullstelle bei  $z_{0/1} = 1$  (0,5 Punkte), doppelte Polstelle im Ursprung (0,5 Punkte).

c) Ist das Filter minimalphasig? Begründen Sie ihre Antwort! (0.5 Punkte)

**Lösung:**

*Ja, System ist allpassfrei.*

e) Berechnen Sie die Fouriertransformierte  $H_5(j\Omega)$  und zeichnen Sie den Betragsfrequenzgang in das folgende Diagramm ein! Begründen Sie die Existenz der Fouriertransformierten! (2 Punkte)



**Lösung:**

Ausnutzung der Symmetrie:

$$H_6(z) = z^{-1} \cdot (z + z^{-1} - 2)$$

Substitution:  $z = e^{j\Omega}$

$$H_6(j\Omega) = e^{-j\Omega} \cdot (e^{j\Omega} + e^{-j\Omega} - 2)$$

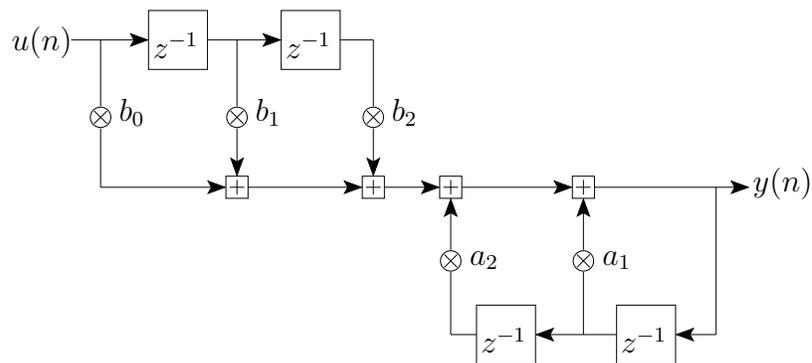
$$= e^{-j\Omega} \cdot 2 \cdot (\cos(\Omega) - 1)$$

$$|H_6(j\Omega)| = 2 \cdot |\cos(\Omega) - 1|$$

Jeweils einen halben Punkt für: Vorfaktor, Tiefpaßverlauf, Cosinus, Skizze richtig beschriftet UND Begründung.

### 3.2. Zeitdiskrete Systeme (4 Punkte)

Gegeben ist das folgende zeitdiskrete lineare System  $H_6$ .



a) Es seien die Filterkoeffizienten  $a_1 = 1$  und  $a_2 = -0,25$  gegeben. Bestimmen Sie  $b_0, b_1$  und  $b_2$  so, daß  $H_6$  Allpassverhalten aufweist. (4 Punkte)

**Lösung:**

IIR-Filter:  $H(z) = \frac{1}{1 - z^{-1} + \frac{1}{4} \cdot z^{-2}} \Rightarrow$  Nullstellen von  $z^{-2} \cdot (z^2 - 1 \cdot z + \frac{1}{4})$ .

$$z_{0/1} = \frac{1}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{1}{2}\right)^2 - \frac{1}{4}} \Rightarrow \text{Doppelpolstelle bei } z_{0/1} = 0,5$$

Allpaß: Nullstellen müssen spiegelsymmetrisch zum Einheitskreis liegen  $\Rightarrow$  Doppelnulstelle bei  $z_{0/1} = \frac{1}{0,5} = 2$ . Somit gilt für den FIR-Anteil:  $H(z) = \frac{(z-2)(z-2)}{z^2} = \frac{z^2 - 4 \cdot z + 4}{z^2} = 1 - 4 \cdot z^{-1} + 4 \cdot z^{-2}$  und man erhält die Filterkoeffizienten zu  $a_0 = 1, a_1 = -4$  und  $a_2 = 4$ . 0,5 Punkte für die richtige Beschreibung eines Allpasses im  $z$ -Bereich, jeweils 0,5 Punkte für jede korrekte Nullstelle ODER einen halben Punkt für den richtigen Ansatz.

b) Es gelte  $a_1 = 0, a_2 = 0, b_0 = 1, b_1 = 2$  und  $b_2 = -1$ . Bestimmen Sie die ersten beiden Koeffizienten einer DFT ( $N = 4$ ) der Impulsantwort! (2 Punkte)

**Lösung:**

Auf 4 Punkte erweiterte Impulsantwort:  $h[k] = \{1, 2, -1, 0\}$ .

$$H_{DFT}[n] = \sum_{k=0}^{N-1} h[k] \cdot e^{-jkn \frac{2\pi}{N}} \text{ Nur das: 0.5 Punkte}$$

$$\Rightarrow H_{DFT}[0] = \sum_{k=0}^3 h[k] \cdot e^{-jk \cdot 0 \cdot \frac{2\pi}{N}}$$

$$= \sum_{k=0}^3 h[k]$$

$$= 2 \text{ (1 Punkt)}$$

$$H_{DFT}[1] = \sum_{k=0}^3 h[k] \cdot e^{-jk \cdot 1 \cdot \frac{2\pi}{N}}$$

$$= 1 + 2 \cdot e^{-j \cdot 1 \cdot \frac{\pi}{2}} - 1 \cdot e^{-j \cdot 2 \cdot \frac{\pi}{2}}$$

$$= 1 + 2 \cdot \left( \cos\left(-\frac{\pi}{2}\right) + j \cdot \sin\left(-\frac{\pi}{2}\right) \right) - 1 \cdot (\cos(-\pi) + j \cdot \sin(-\pi))$$

$$= 1 + 2 \cdot (0 - j) - 1 \cdot (-1 + 0j)$$

$$= 2 - 2 \cdot j \text{ (1 Punkt)}$$

**3.3. FIR-Filter (2 Punkte)**

Bei der Aufnahme von Tonsignalen mittels einer Soundkarte (Abtastrate 8 kHz, 16 Bit/Abtastwert) fällt ein störendes 50 Hz-Brummen auf. Entwerfen Sie ein FIR-Filter mit möglichst kurzer Verzögerung, welches dieses Brummen ausblendet (Notch-Filter). Geben Sie die Filterkoeffizienten und die Durchlaufverzögerung an!

**Lösung:**

FIR-Filter mit 2 Nullstellen auf dem Einheitskreis bei  $z_{0/1} = e^{\pm j\Omega_0}$ , wobei sich  $\Omega_0$  aus der Verhältnisgleichung

$$\frac{\Omega_0}{f_0} = \frac{2\pi}{f_T}$$

zu  $\Omega_0 = 2\pi \cdot \frac{50 \text{ Hz}}{8 \text{ kHz}}$  ergibt. Das FIR-Filter hat somit folgende  $z$ -Transformierte:

$$\begin{aligned} H(z) &= \frac{(z - z_0) \cdot (z - \underline{z}_0)}{z^2} \\ &= \frac{z^2 - z \cdot (z_0 + \underline{z}_0) + z_0 \cdot \underline{z}_0}{z^2} \\ &= \frac{z^2 - z \cdot 2 \cdot \underbrace{\operatorname{Re}\{z_0\}}_{\cos(\Omega_0)} + \underbrace{|z_0|^2}_{=1}}{z^2} \\ &= 1 - 2 \cdot \cos\left(2\pi \cdot \frac{50 \text{ Hz}}{8 \text{ kHz}}\right) \cdot z^{-1} + 1 \cdot z^{-2} \end{aligned}$$

Es ist also ein FIR-Filter mit den Koeffizienten  $a_0 = 1$ ,  $a_1 = -1,9985$  und  $a_2 = 1$  (für jeden 0.5 Punkte). Da das Signal über zwei „Speicher“ verzögert wird ( $z^{-2}$ !) beträgt die Signalverzögerung  $2 \cdot T = \frac{2}{f_T} = 0,25 \text{ ms}$  (0.5 Punkte).