

## Übung 30                      LTD-System Pole der Übertragungsfunktion, Kausalität, Stabilität

### Lernziele

- die Zusammenhänge zwischen den Polen der Übertragungsfunktion eines LTD-Systems und der Kausalität bzw. Stabilität des Systems kennen und bei der Analyse eines LTD-Systems anwenden können.
- den Output eines LTD-Systems bei bekanntem Input und bekannter Übertragungsfunktion bestimmen können.
- einen neuen Sachverhalt analysieren können.

### Aufgaben

1. Von der Übertragungsfunktion  $H(z)$  eines **kausalen** LTD-Systems sei die Lage der Pole in der komplexen Zahlenebene bekannt.

Beurteilen Sie, was man über die **Stabilität** des Systems aussagen kann, falls

- a) alle Pole innerhalb des Einheitskreises liegen.
- b) einige Pole innerhalb und einige ausserhalb des Einheitskreises liegen.
- c) alle Pole ausserhalb des Einheitskreises liegen.

2. Ein kausales LTD-System sei durch die folgende Differenzgleichung beschrieben:

$$y[n] = y[n-1] + y[n-2] + x[n-1]$$

- a) Bestimmen Sie die Übertragungsfunktion  $H(z)$ .
- b) Bestimmen Sie die Pole von  $H(z)$ , und geben Sie den Konvergenzbereich von  $H(z)$  an.
- c) Bestimmen Sie die Impulsantwort  $h[n]$ .
- d) Beurteilen Sie, ob das System stabil ist oder nicht.

3. Die Übertragungsfunktion  $H(z)$  eines LTD-Systems sei eine gebrochen rationale Funktion in  $z^{-1}$  mit reellen Koeffizienten.

Beurteilen Sie die folgende Behauptung:

Wenn  $z_1$  ein Pol von  $H(z)$  ist, dann ist auch die komplex konjugierte Zahl  $z_1^*$  ein Pol von  $H(z)$ .

4. Gegeben ist die Übertragungsfunktion  $H(z)$  eines kausalen LTD-Systems:

$$H(z) = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)\left(1 - \frac{1}{3}z^{-1}\right)}$$

wobei die Fourier-Transformierte  $H_a(\omega)$  existieren soll, sowie das Eingangssignal

$$x[n] = \left(\frac{1}{2}\right)^n [n]$$

Bestimmen Sie das Ausgangssignal  $y[n]$  mit der angegebenen Methode.

- a) mit Hilfe der Faltung, d.h.  $y[n] = x[n] * h[n]$
- b) mit Hilfe der Differenzgleichung und der rekursiven Methode
- c) mit Hilfe des Faltungssatzes der  $z$ -Transformation

**Lösungen**

1. a) i.A. keine Aussage möglich  
stabil, falls  $H(z)$  gebrochen rational in  $z^{-1}$   
b) nicht stabil  
c) nicht stabil

2. a)  $H(z) = \frac{z^{-1}}{1-z^{-1}-z^{-2}}$

b) Pole bei  $z_1 = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$ ,  $z_2 = \frac{1-\sqrt{5}}{2}$

Konvergenzbereich  $|z| > \frac{1+\sqrt{5}}{2}$

c)  $h[n] = \frac{1}{\sqrt{5}} \left(\frac{1+\sqrt{5}}{2}\right)^n - \frac{1}{\sqrt{5}} \left(\frac{1-\sqrt{5}}{2}\right)^n \quad [n]$

- d) nicht stabil

3. ...

4. a)  $h[n] = -9\left(\frac{1}{4}\right)^n + 10\left(\frac{1}{3}\right)^n \quad [n]$

$y[n] = x[n] * h[n] = 9\left(\frac{1}{4}\right)^n - 20\left(\frac{1}{3}\right)^n + 12\left(\frac{1}{2}\right)^n \quad [n]$

b)  $y[n] - \frac{7}{12}y[n-1] + \frac{1}{12}y[n-2] = x[n] + \frac{1}{2}x[n-1]$

$y[n] = 0 \quad (n < 0)$

$y[0] = 1$

$y[2] = \frac{19}{12}$

$y[3] = \frac{133}{144}$

...

c)  $X(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} \quad |z| > \frac{1}{2}$

$$Y(z) = H(z) \cdot X(z) = \frac{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)\left(1 - \frac{1}{3}z^{-1}\right)\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)}$$

$$= 9 \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} - 20 \frac{1}{1 - \frac{1}{3}z^{-1}} + 12 \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} \quad |z| > \frac{1}{2}$$

$y[n] = 9\left(\frac{1}{4}\right)^n - 20\left(\frac{1}{3}\right)^n + 12\left(\frac{1}{2}\right)^n \quad [n]$