

Aufgabe 1

Teilaufgabe 1.1

1.1 a

(1) Schnelligkeit (2) Genauigkeit (3) Stabilität

1.1 b

$$X_1 = G_1 \cdot G_2 \quad (1)$$

$$X_2 = G_3 \quad (2)$$

$$X_3 = G_4 + G_5 \quad (3)$$

1.1 c

$$L(2\ddot{x} + 3\dot{x} - 4x) = L(\dot{w} + w) \quad (4)$$

$$\Leftrightarrow 2 \cdot L(\ddot{x}) + 3L(\dot{x}) - 4L(x) = L(\dot{w}) + L(w) \quad (5)$$

$$\stackrel{?}{\Leftrightarrow} 2(s^2 X(s) - X(0) - x(0)) + 3(X(s) - x(0)) - 4X(s) = sW(s) - w(0) + W(s) \quad (6)$$

$$\Leftrightarrow X(s)(2s^2 - 1 - 2X(0) - 2x(0)) + 3(X(s) - x(0) - 4X(s)) = W(s)(s + 1) - w(0) \quad (7)$$

Annahme: $x(0) = 0, X(0) = 0, w(0) = 0$

Ist das
notwendig
/ gerecht-
fertigt?

$$X(s)(2s^2 - 1) = W(s)(s + 1) \quad (8)$$

$$\Leftrightarrow \frac{X(s)}{W(s)} = \frac{s + 1}{2s^2 - 1} = G(s) \quad (9)$$

1.1 d

Hurwitz-Kriterium

1.1 e

- Das D-Glied **differenziert** die **Regeldifferenz**.
- Durch Betrachtung der Änderung des Signals wird ein zukünftiger Trend berücksichtigt. Die D-Reglerstrategie ist: Je stärker die Änderung der Regelabweichung ist, desto stärker muss das Stellsignal verändert werden.
- D-Glieder **verbessern** gewöhnlich die **Regelgeschwindigkeit** und die dynamische Regelabweichung.
- D-Glieder verstärken besonders hochfrequente (verrauschte) Anteile des Eingangssignals. Dies erhöht die Neigung zu Schwingungen.

Teilaufgabe 1.2

1.2 a

- Einmaliger Hardware-Entwicklungsaufwand, dann sind parametrisierte Systemänderungen per Software möglich.
- Realisierung komplexer Reglerstrukturen

1.2 b

Bild mit Sollwert, Istwert, Regler $R(s)$, Taster T , Stracke $G(s)$ (TODO)

1.2 c

(Bild, TODO)

- 0T - 1T: 1
- 1T - 2T: 7
- 2T - 3T: 1
- 3T - 4T: 4
- 4T - 5T: 2

1.2 d

Differenzialgleichung (DGL): $2\ddot{x}(t) + 3\dot{x}(t) - x(t) = w(t)$

Differenzengleichung:

$$2 \frac{x(k) - 2x(k-1) + x(k-2)}{T_A^2} + 3 \frac{x(k) - x(k-1)}{T_A} - x(k) = w(k) \quad (10)$$

$$x(k) \left(\frac{2}{T_A^2 + \frac{3}{T_A}} - 1 \right) + x(k-1) \left(-\frac{2}{T_A^2} - \frac{3}{T_A} \right) + \frac{2}{T_A^2} x(k-2) = w(k) \quad (11)$$

Z-Transformierte

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

1.2 e

Z-Transformierte der DGL:

$$(z^{-1} + 1)X(z) = W(z) + Z(-w_{k+1}) \quad (12)$$

$$\stackrel{\text{Linksverschiebung}}{\Leftrightarrow} (z^{-1} + 1)X(z) = W(z) - z(W(z) - w_0 z^0) \quad (13)$$

$$= W(z) - zW(z) \quad (14)$$

$$= W(z)(1 - z) \quad (15)$$

$$\Leftrightarrow \frac{X(z)}{W(z)} = \frac{1 - z}{1 + z^{-1}} \quad (16)$$

1.2 f

Für die Polstellen $p_1 = 0.7$ und $p_2 = -0.25$ gilt: $|p_1| < 1$ und $|p_2| < 1 \Rightarrow$ Es ist stabil.

Eine mögliche zugehörige Übertragungsfunktion ist:

$$G(z) = \frac{(z + 0.5)(z + 1.5)}{(z - 0.7)(z + 0.25)}$$

Diese kann mit beliebigen, von 0 verschiedenen, Konstanten multipliziert werden und würde immer noch im selben Pol-Nullstellendiagramm resultieren.

Aufgabe 2

Teilaufgabe 2.1

2.1 a

- Was ist der gewöhnliche Einsatz von flüchtigem Speicher für Mikrocontroller? Schreiblesespeicher, RAM (TODO?)
- Was ist der gewöhnliche Einsatz von nicht-flüchtigem Speicher für Mikrocontroller? Festwertspeicher, ROM (TODO?)
- Was nimmt eine Mittelstellung zwischen flüchtigem und nicht-flüchtigem Speicher ein? Wiederbeschreibbarer Nichtflüchtiger Speicher (TODO?)
- Wie kann nichtflüchtiger Speicher weiter unterschieden werden? **Einmal beschreibbar** / **Wiederbeschreibbar**

Wurde das in der Vorlesung gesagt? Steht das in den Folien?

2.1 b

Folgende Techniken beschleunigen die Programmausführung in Mikroprozessoren: (1) Pipelining erhöht Befehlsdurchsatz (2) Superskalare Prozessoren (3) TODO

Sie sind im Bezug auf Echtzeitfähigkeit schlecht geeignet, da die **WCET** (worst case execution time) wichtig ist. Diese ist mit komplexeren Systemen schwerer zu berechnen. (TODO: Ist das die gewünschte Argumentation?)

2.1 c

Zur Wahrung der Echtzeitfähigkeit von System mit mehr als einem Busmaster müssen folgende Eigenschaften erfüllt sein:

1. Prioritäten: TODO
2. Preemption: TODO
3. Unterbrechbarkeit von Blocktransfers: TODO
4. Busmonitor: TODO

2.1 d

Der PCI-Bus ist Echtzeitfähig, Synchron (Takt: 33 MHz–66 MHz), hat einen gemultiplexten Adress- und Datenbus und erlaubt Burst-Transfers.

2.1 e

Da die PCI-Bridge wie ein normales PCI-Device behandelt wird, können PCI-Bussysteme hierarchisch kaskadiert werden.

Teilaufgabe 2.2

Teilaufgabe 2.2 a

In Abbildung 1 ist ein Operationsverstärker mit dem invertierenden Eingang V_- , dem nicht-invertierenden Eingang V_+ , sowie der positiven und negativen Versorgungsspannung (V_{S+} und V_{S-}) und der Ausgangsspannung V_{out} dargestellt.

(i) Eingangswiderstand $\rightarrow \infty$ (ii) Ausgangswiderstand $\rightarrow 0$ (iii) Verstärkung $\rightarrow \infty$

Teilaufgabe 2.2 b

TODO: Bild

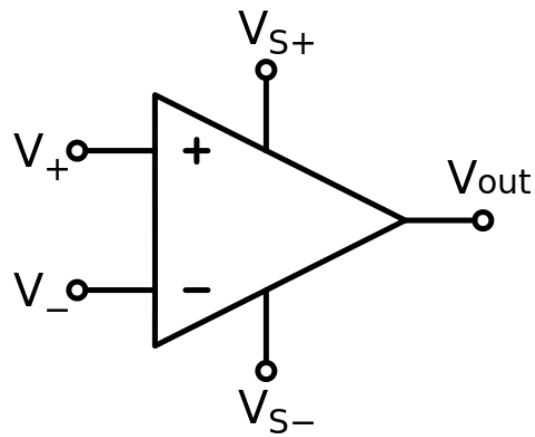


Abbildung 1: Quelle: commons.wikimedia.org/wiki/File:Op-amp_symbol.svg

Teilaufgabe 2.2 c

TODO

Teilaufgabe 2.2 d

TODO

Aufgabe 3

Teilaufgabe 3.1

Teilaufgabe 3.1 a

(1) TODO (2) TODO (3) TODO

Teilaufgabe 3.1 b

Maximale MMAT bei Token Passing: TODO

Teilaufgabe 3.1 c

Dekodiertes Signal: 0011 1010 10

Teilaufgabe 3.1 d

(11) 2 (12) 3 (13) 4 (14) 2 (15) 3 (16) sendet (17) 5

Teilaufgabe 3.1 e

Maximaler Füllstand des Paketpuffers bei TCP/IP-Kommunikation: TODO

Teilaufgabe 3.2

Teilaufgabe 3.2 a

Asynchrone und Synchroner Programmierung. Synchroner Programmierung wird für rein zeitbasierte Systeme eingesetzt.

- Vorteil Synchroner Programmierung:
 - Festes, vorhersagbares Zeitverhalten
 - Einfache Tests und Analyse des Systems
 - Rechtzeitigkeit und Gleichzeitigkeit können leicht garantiert werden.
- Nachteil Synchroner Programmierung: Nicht ereignisbasiert

also: nicht
asyn-
chron?

Teilaufgabe 3.2 b

Ein Schedulingverfahren heißt *optimal*, wenn es einen gültigen Schedule findet, falls dieser existiert.

- Optimal auf Einprozessorsystemen: GPS (Guaranteed Percentage Scheduling), LLF (Least Laxity First), EDF (Earliest Deadline First)
- Nicht optimal: FPP (Fixed Priority Preemptive) bei $H_n > n \cdot (2^{\frac{1}{n}} - 1)$, FPN (Fixed Priority Non-Preemptive)

also nicht
Mehrpro-
zessorsys-
teme?

Teilaufgabe 3.2 c

Nicht-Echtzeitsysteme: Logische Korrektheit

Echtzeitsysteme: Zusätzlich Zeitliche Korrektheit

Teilaufgabe 3.2 d

TODO

Teilaufgabe 3.2 e

(1) TODO (2) TODO

Teilaufgabe 3.2 f

(1) Gleichzeitigkeit (2) Verfügbarkeit

Aufgabe 4

Teilaufgabe 4.1

Teilaufgabe 4.1 a

(1) Elementare Taskverwaltung (2) Interprozesskommunikation (3) Synchronisation

Teilaufgabe 4.1 b

RT-Linux

Teilaufgabe 4.1 c

TODO: Ablauf Sperrsynchrisation / Reihenfolgensynchronisation

Teilaufgabe 4.1 d

Middleware ist Software oberhalb des Betriebssystems. Sie sorgt in heterogenen und/oder verteilten Systemen für Transparenz.

Teilaufgabe 4.1 e

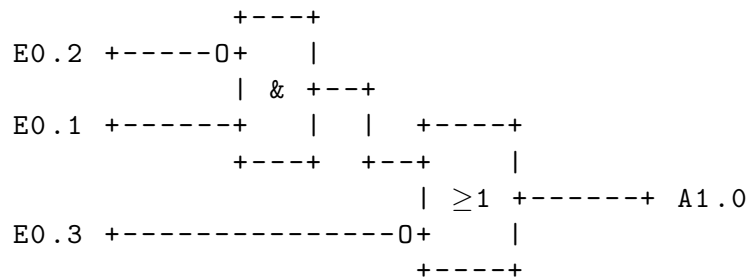
- 32 bit Prozessor \Rightarrow Logische Adresse ist 32 bit lang.
 - 1 GB = 2^{30} Byte \Rightarrow Physikalische Adresse ist 30 bit lang.
 - 4 kB = 2^{12} Byte \Rightarrow Beide Offsets sind 12 bit
- \Rightarrow 20 bit Seitenadresse, 18 bit Basisadresse

Ist das ein Betriebssystem-aufsatz? Was ist ein Betriebssystem-aufsatz?

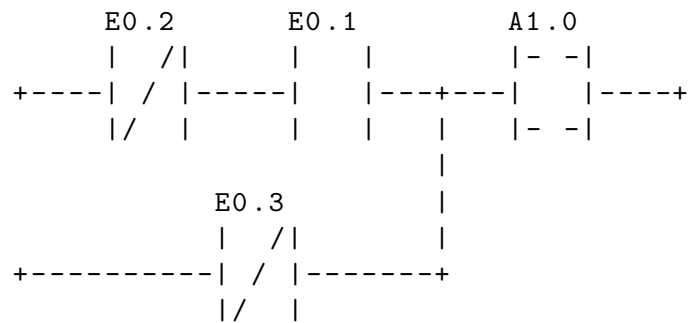
Teilaufgabe 4.2

4.2 a

Anzahl Gatter: 2



4.2 b



4.2 c

$A1.0 := ((E0.1 \ \&NOT \ E0.2) \ OR \ NOT \ E0.3)$

4.2 d

- Einlesen der Sensorsignale in Eingangsspeicher
- Aufrufen des Automatisierungsprogramms; Abarbeiten der Anweisungen
- Eingangssignale mit internen Zuständen und Ausgängen zu Ausgangssignalen verknüpfen