

Fahrzeugmechatronik I

Prof. Dr.-Ing. Steffen Müller M. Sc. Niklas Kunz

4. Übungsaufgabe Abgabe: 24.01.2018

Signalverarbeitung

Gruppe 12

1. Tom-Morten Theiß	367624
2. Michael Fiebig	363310
3. Hussein Obeid	330475
4. Timo Unbehaun	353357
5. Jinashena Lvu	398756





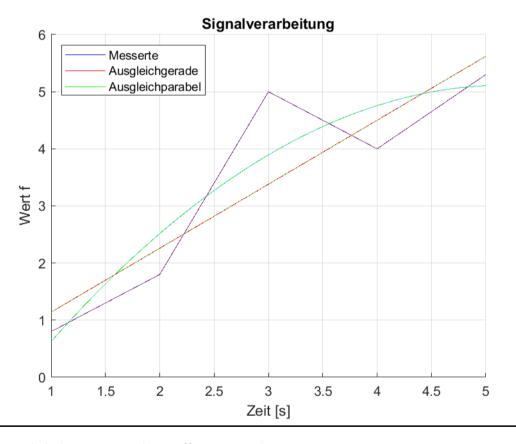
Aufgabe 1

Für die Gleichung zur Ermittlung der Koeffizienten gilt allgemein: $\underline{M} * \underline{a} = \underline{y}$

Gleichung Ausgleichsgerade:
$$\underline{M} = \begin{bmatrix} x_1^0 & x_1^1 \\ x_2^0 & x_2^1 \\ x_3^0 & x_3^1 \\ x_4^0 & x_4^1 \\ x_5^0 & x_5^1 \end{bmatrix}, \ \underline{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}, \ \underline{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \end{pmatrix}$$

Gleichung Ausgleichspolynom:
$$\underline{M} = \begin{bmatrix} x_1^0 & x_1^1 & x_1^2 \\ x_2^0 & x_2^1 & x_2^2 \\ x_3^0 & x_3^1 & x_3^2 \\ x_4^0 & x_4^1 & x_4^2 \\ x_5^0 & x_5^1 & x_5^2 \end{bmatrix}, \ \underline{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \ \underline{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \end{pmatrix}$$

Die jeweilige Gleichung nach \vec{a} auflösen, um die Koeffizienten des Ausgleichspolynoms zu berechnen.



Aus M-File bekommen wir die Koeffizienten a1 bis a3.





Aufgabe 2

a)

Aus den gegebenen Angaben ergibt sich die Frequenz:

$$f = 3000 \frac{1}{min} = 3000 \cdot \frac{1}{60s} = 50 \frac{1}{s} = 50Hz$$

- 1. Ordnung = 50 HZ
- 2. Ordnung = 100 HZ
- 3. Ordnung = 150 Hz
- 4. Ordnung = 200 Hz
- 5. Ordnung = 250 Hz
- 6. Ordnung = 300Hz

b)

Die Messung muss mit mindestens der doppelten maximalen Eingangsfrequenz $f_{a,max}$ gemessen werden. Die Abtastfrequenz f_{s} ist dann:

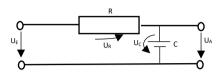
$$f_s > f_{a,max} \cdot 2$$
$$300 Hz \cdot 2 = 600 Hz$$
$$f_s > 600 Hz$$



c)

- Das gemessene Signal verrauscht
- Superposition der Frequenzen führt zu verfälschten Amplituden
- Die Form des Sinus ändert sich und liefert damit einen falschen Signalverlauf

d)



$$U_E = U_R + U_C$$

$$I_C = c \cdot \frac{dU_c}{dt}$$

Es gilt:

$$I_C = I_R$$

Und damit:

$$U_E = R \cdot I_R + U_C = RC \frac{dU_c}{dt} + U_c$$

Weiter gilt, dass:

$$U_C = U_A$$

Und somit:

$$U_E = RC \cdot \dot{U}_A + U_A$$

e) Es gilt die Annahme $U_A(0) = 0$

$$U_{E}(s) = RC(s \cdot U_{A}(s) - U_{A}(0)) + U_{A}(s)$$

$$\rightarrow U_{E}(s) = RC s \cdot U_{A}(s) + U_{A}(s), \quad mit \ \tau = RC$$

$$\rightarrow U_{E}(s) = \tau s \cdot U_{A}(s) + U_{A}(s) = (\tau s + 1)U_{A}(s)$$

$$G(s) = \frac{U_{A}(s)}{U_{E}(s)} = \frac{1}{\tau s + 1}$$

j)

$$S = j \cdot \omega$$

$$G(j\omega) = \frac{1}{j\omega\tau + 1} \cdot \frac{j\omega\tau - 1}{j\omega\tau - 1} = \frac{j\omega\tau - 1}{-\omega^2\tau^2 - 1} = \frac{1 - j\omega\tau}{\omega^2\tau^2 + 1}$$

$$R_e(G(j\omega)) = \frac{1}{\omega^2\tau^2 + 1}$$

$$I_m(G(j\omega)) = -\frac{\omega\tau}{\omega^2\tau^2 + 1}$$





g)

$$\begin{split} \varphi(\omega) &= tan^{-1} \left(\frac{I_m}{R_e}\right) = -45^\circ \to \frac{I_m}{R_e} = -1 \\ &\frac{-\omega \tau}{\frac{\omega^2 \tau^2 + 1}{1}} = -1 \\ &\frac{1}{\omega^2 \tau^2 + 1} \\ &\to -\omega \tau = -1 \\ &\to \omega \tau = 1 \\ &\tau = \frac{1}{\omega} \end{split}$$

Aufgabe 3

a) Intervalle: 0.1

b) Wir speichern P(x) in m-File als P_x .

c) Skizze:

