

# Analoger/Diskreter Frequenzgang

Thierry Prud'homme

Hochschule Luzern  
Technik & Architektur

# Outline

## ① Analoger Frequenzgang

# Outline

- ➊ Analoger Frequenzgang
- ➋ Diskreter Frequenzgang

# Lernziele

- Die Studierenden können den „analogen“ Frequenzgang mithilfe der Laplace-Übertragungsfunktion berechnen.
- Die Studierenden können das asymptotische Bode-Diagramm mithilfe der Laplace-Übertragungsfunktion skizzieren.
- Die Studierenden können den „diskreten“ Frequenzgang mithilfe der  $z$ -Übertragungsfunktion berechnen.
- Die Studierenden können Nyquist und Bode-Diagramme zeichnen.

## ① Analoger Frequenzgang

Prinzip

Bezug zu  $G(s)$

Bode-Diagramm

Nyquist Diagramm

## ② Diskreter Frequenzgang

# Prinzip

(nach Abklingen des Einschwingvorgangs)

$$\begin{cases} u(t) &= \sin(\omega t) \\ u(t) &= \operatorname{Im} \{ e^{j\omega t} \} \end{cases} \longrightarrow \boxed{\text{Analoger Prozess}} \longrightarrow y(t) = A(\omega) \sin(\omega t + \varphi(\omega))$$

$$U(s) = L \{ e^{j\omega t} \} = \frac{1}{s - j\omega} \longrightarrow \boxed{G(s)} \longrightarrow Y(s) = G(s)U(s)$$

# Partialbruchzerlegung

$$\begin{aligned} Y'(s) = G(s)U'(s) &= \underbrace{\frac{Z(s)}{(s-s_n) \cdots (s-s_1)}}_{G(s)} \underbrace{\frac{1}{(s-j\omega)}}_{U'(s)} \\ &= \underbrace{\frac{a_1}{s-s_1} + \cdots + \frac{a_n}{s-s_n}}_{\text{Polstellen von } G(s)} + \underbrace{\frac{a}{s-j\omega}}_{\text{Polstelle von } U'(s)} \end{aligned}$$

womit:

$$a = G(j\omega)$$

# Rücktransformation

$$y'(t) = \underbrace{a_1 e^{s_1 t} + \dots + a_n e^{s_n t}}_{\rightarrow 0} + G(j\omega) e^{j\omega t}$$

## Nur für stabile Systeme

- Abklingen des Einschwingvorgangs nur wenn alle  $s_i < 0$  (Stabilität)
- Der Frequenzgang kann nur für stabile Systeme experimentell ermittelt werden.



## Nach Abklingen des Einschwingvorgangs

$$y'(t) = G(j\omega)e^{j\omega t}$$

$$y(t) = \operatorname{Im} \{y'(t)\} = |G(j\omega)| \sin(\omega t + \arg G(j\omega))$$

$$y(t) = A(\omega) \sin(\omega t + \varphi(\omega))$$

womit:

$$A(\omega) = |G(j\omega)|$$

$$\varphi(\omega) = \arg G(j\omega)$$

# Darstellungsmöglichkeit 1: Bode-Diagramm

## Diagramm 1: Amplitudengang

- X-Achse:  $\log_{10}(\omega)$
- Y-Achse:  $20 \log_{10}(|G(j\omega)|)$

## Diagramm 2: Phasengang

- X-Achse:  $\log_{10}(\omega)$
- Y-Achse:  $\arg G(j\omega)$

# Vorgehen

- 1  $G(s)$  herleiten
- 2  $s$  durch  $j\omega$  ersetzen
- 3  $|G(j\omega)| = \sqrt{\operatorname{Re}\{G(j\omega)\}^2 + \operatorname{Im}\{G(j\omega)\}^2}$  berechnen
- 4  $\arg G(j\omega) = \arctan\left(\frac{\operatorname{Im}\{G(j\omega)\}}{\operatorname{Re}\{G(j\omega)\}}\right)$

## Darstellungsmöglichkeit 2: Nyquist Diagramm

- X-Achse:  $\operatorname{Re} \{ G(j\omega) \}$
- Y-Achse:  $\operatorname{Im} \{ G(j\omega) \}$

## ① Analoger Frequenzgang

## ② Diskreter Frequenzgang

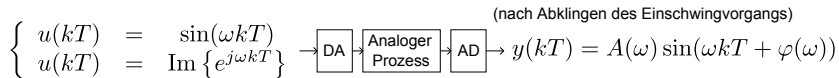
Prinzip

Bezug zu  $H(z)$

Bode-Diagramm

Nyquist Diagramm

# Prinzip



$$U(z) = Z \{ e^{j\omega kT} \} = \frac{z}{z - e^{j\omega T}} \rightarrow \boxed{H(z)} \longrightarrow Y(z) = H(z)U(z)$$

# Partialbruchzerlegung

$$\begin{aligned}
 Y'(z) = H(z)U'(z) &= \underbrace{\frac{P(z)}{(z - z_n) \cdots (z - z_1)}}_{H(z)} \underbrace{\frac{1}{(z - e^{j\omega T})}}_{U'(z)} \\
 &= \underbrace{\frac{b_1 z}{z - z_1} + \cdots + \frac{b_n z}{z - z_n}}_{\text{Pollstellen von } H(z)} + \underbrace{\frac{bz}{z - e^{j\omega T}}}_{\text{Pollstelle von } U'(z)}
 \end{aligned}$$

womit:

$$b = H(e^{j\omega T})$$

# Rücktransformation

$$y'(kT) = \underbrace{b_1 z_1^k + \dots + b_n z_n^k}_{\rightarrow 0} + H(e^{j\omega T}) e^{jk\omega T}$$

## Nur für stabile Systeme

- Abklingen des Einschwingvorgangs nur wenn alle  $|z_i| < 1$  (Stabilität)
- Der Frequenzgang kann nur für stabile Systeme experimentell ermittelt werden.



## Nach Abklingen des Einschwingvorgangs

$$y'(t) = H(e^{j\omega T}) e^{jk\omega T}$$

$$y(t) = \operatorname{Im} \{y'(t)\} = |H(e^{j\omega T})| \sin(\omega kT + \arg H(e^{j\omega T}))$$

$$y(t) = A(\omega) \sin(\omega kT + \varphi(\omega))$$

womit:

$$A(\omega) = |H(e^{j\omega T})|$$

$$\varphi(\omega) = \arg H(e^{j\omega T})$$

# Eigenschaften

- Periodizität  $H(e^{j(\omega + \frac{2k\pi}{T})T}) = H(e^{j\omega T})$
- Symmetrie für  $A(\omega)$   $A(-\omega) = A(\omega)$
- Assymetrie für  $\phi(\omega)$   $\phi(-\omega) = -\phi(\omega)$

## Nyquist Frequenz

Die Analyse des Frequenzganges beschränkt sich auf:

$$\omega \in [0, \omega_N]$$
$$\omega_N = \frac{\pi}{T}$$

womit  $\omega_N$  die Nyquist Frequenz ist.

# Darstellungsmöglichkeit 1: Bode-Diagramm

## Diagramm 1: Amplitudengang

- X-Achse:  $\log_{10}(\omega)$
- Y-Achse:  $20 \log_{10} (|H(e^{j\omega T})|)$

## Diagramm 2: Phasengang

- X-Achse:  $\log_{10}(\omega)$
- Y-Achse:  $\arg H(e^{j\omega T})$

# Vorgehen

①  $H(z)$  herleiten

②  $z$  durch  $e^{j\omega T}$  ersetzen

③  $|G(e^{j\omega T})| = \sqrt{\operatorname{Re}\{H(e^{j\omega T})\}^2 + \operatorname{Im}\{H(e^{j\omega T})\}^2}$   
berechnen

④  $\arg G(e^{j\omega T}) = \arctan\left(\frac{\operatorname{Im}\{H(e^{j\omega T})\}}{\operatorname{Re}\{G(e^{j\omega T})\}}\right)$

## Darstellungsmöglichkeit 2: Nyquist Diagramm

- X-Achse:  $\operatorname{Re} \{ G(e^{j\omega T}) \}$
- Y-Achse:  $\operatorname{Im} \{ G(e^{j\omega T}) \}$