

$$F_0(s) = \frac{Z(s)}{N(s)} \quad \text{RK stabil} \Leftrightarrow \text{Pole von } F_w(s) = \frac{F_0(s)}{1+F_0(s)}$$

= Nullstellen von $1 + F_0(s)$ alle links j -Achse

Nullstellen $1 + F_0(s) = \frac{Z(s) + N(s)}{N(s)}$ alle

links von j -Achse $\Leftrightarrow 1 + F_0(s) = k \frac{(s-\alpha_1)(s-\alpha_2) \dots (s-\alpha_n)}{(s-p_1) \dots (s-p_m)}$

Falls r_0 von den p_i s rechts und $(n-r_0)$ links j -Achse

beginnt r von den α_i s rechts und $(n-r_0)$ links ~~beginnt~~

so ist

$$\Delta_{\omega=0}^{\infty} \arg(1 + F_0(j\omega)) = \left[\overbrace{(n-r)\pi - r\pi}^{\text{von } \alpha_i} \right] - \left[(n-r_0)\pi - r_0\pi \right]$$

$$\Delta_{\omega=0}^{\infty} \arg(1 + F_0(j\omega)) = n\pi - 2r\pi - n\pi + 2r_0\pi = (r_0 - r) \cdot 2\pi$$

Forderung: Geschlossener RK stabil: $\Leftrightarrow r=0$ Der geschl.

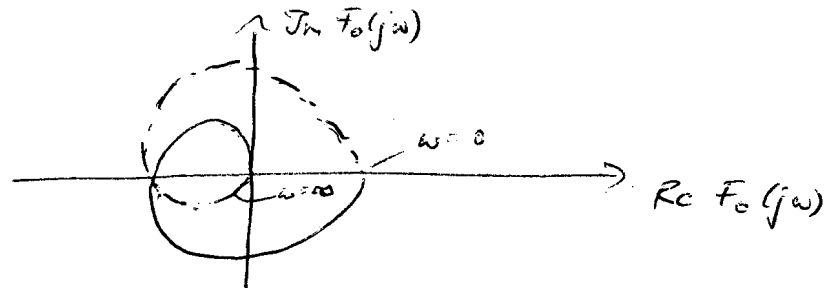
Regelkreis ist stabil, wenn $\Delta_{\omega=0}^{\infty} \arg(1 + F_0(j\omega)) = r_0 \cdot 2\pi$

Ist die Strecke $F_0(s)$ instabil, werden die r_0 Pole

rechts der j -Achse besitzt, so ist der geschl. RK

stabil wenn $\Delta_{\omega=0}^{\infty} \arg(1 + F_0(j\omega)) = r_0 \cdot 2\pi$ beträgt

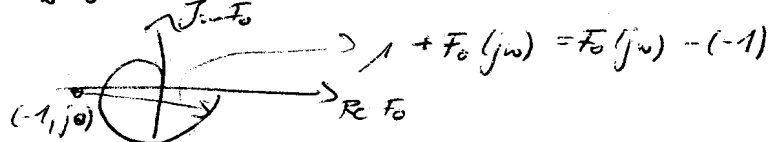
$$\Delta_{\omega=0}^{\infty} \arg(1 + F_0(j\omega)) = \frac{1}{2} \Delta_{\omega=0}^{\infty} \arg(1 + F_0(j\omega))$$



weil Pole u. Nullstellen konj. komplex

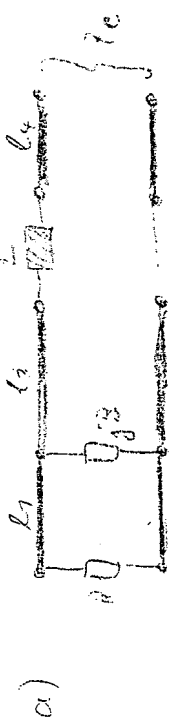
Also RK stabil $\Leftrightarrow \Delta_{\omega=0}^{\infty} \arg(1 + F_0(j\omega)) = r_0 \cdot 2\pi$

zu $\Delta \arg(1 + F_0(j\omega))$



13. Übung

1. P (8)



Stückleitung entspricht einem parallelen Blindleistung jB

Zusätzlich: Wellenlänge λ berechnen

$$\lambda = \frac{c}{f} = 0,3 \text{ m} = 30 \text{ cm}$$

„Längennormierung“: $\frac{L_1}{\lambda} = 0,17$

$$\frac{L_2}{\lambda} = 0,305$$

$$\frac{L_3}{\lambda} = 0,75$$

$$\frac{L_4}{\lambda} = 0,2$$

Einige ~~unpassende~~ ^{unpassende} Wert der Stückleitung $Z_1 = \frac{Z_0}{\lambda}$



$$Z_1 = j \tan(\beta L_1) = j \tan\left(2\pi \frac{L_1}{\lambda}\right)$$

$$\Rightarrow X_1^2 = -j \frac{1}{\tan\left(2\pi \frac{L_2}{\lambda}\right)} = j B^2$$

$$B^2 = -\cot\left(2\pi \frac{L_2}{\lambda}\right) = \underline{\underline{0,36}}$$

B) kann auch mit Hilfe des Smith-Diagramms ermittelt werden! ($n=0$)

Widerstands- und Leitwertnormierung:

$$R^2 = \frac{R}{Z_0} \text{ zu } G^2 = 2$$

$$X^2 = \frac{j\omega L}{Z_0} = 0,6$$

$$Z_c^2 = 1,4 - j0,1$$

Smith-Diagramm: $Z_c = (1,4 - j0,1) Z_0$

b) Vorgehensweise: 1. Verlauf "rückwärts" konstante

$Z_c = 1 \Rightarrow$ Leitung $\frac{1}{4}$ Wellenlänge, also um $\frac{1}{4}$

berücksichtigen, also um $\frac{1}{4}$ zurückdrehen

2. Töglückkurven

a) $\frac{L_1}{\lambda} \approx 0,174 \Rightarrow L_1 = 8,7 \text{ cm}$

$$B^2 \approx 0,15 \Rightarrow \frac{L_2}{\lambda} = \frac{1}{2\pi} \arctan\left(\frac{-1}{B^2}\right)$$

$$\frac{L_2}{\lambda} = 0,274 \Rightarrow L_2 = 13,7 \text{ cm}$$

b) $\frac{L_3}{\lambda} = 0,284 \Rightarrow L_3 = 16,2 \text{ cm}$

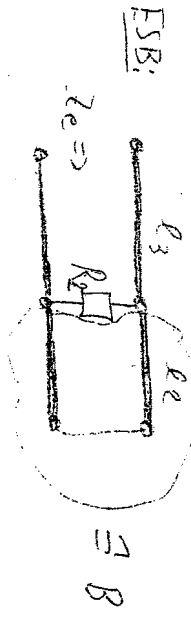
$$B^2 = -0,54 \Rightarrow \frac{L_4}{\lambda} = \frac{1}{2\pi} \arctan\left(\frac{1}{0,54}\right)$$

$$\frac{L_4}{\lambda} = 0,167 \Rightarrow L_4 = 8,37 \text{ cm}$$

2. Teil

a) Wellenlänge $\lambda = \frac{c}{f} = 30 \text{ cm}$

$\frac{L_3}{\lambda} = \frac{1}{2} \Rightarrow$ Durchlauf am Ende von Leitung?
 wird in Stehlauf transformiert
 \Rightarrow Leitung 1 abgeschlossen!



Der Einportswiderstand Z_e muss 200Ω betragen!

$Z_e = \frac{R_2}{Z_1} = \frac{200 \Omega}{50 \Omega} = 4 \Rightarrow Y_e = 0,25$

$R_2 = \frac{R_1}{Z_1} = 1 \Rightarrow Y_2 = 1$

aus Diagramm: $\frac{L_3}{\lambda} = 0,776$

$\Rightarrow L_3 = 5,28 \text{ cm}$

$B^2 = 1,5$

mit Diagramm: $\frac{L_3}{\lambda} = 0,055$

$\Rightarrow L_2 = 2,85 \text{ cm}$

b) bei f_0 Stehtwellenformung

$P_{\text{max}} = \frac{U_0^2}{4 R_i} = \frac{40^2}{8 \cdot 12} = 0,0625 \text{ W}$

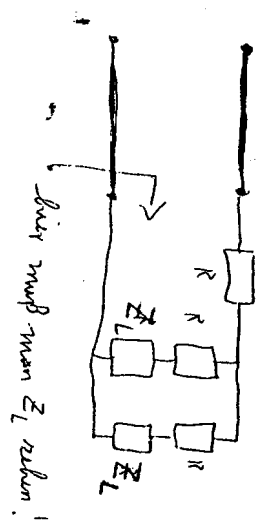
3) a) $S_{11} = 0$; d.h. $S_{22} = S_{33}$

$S_{12} = S_{21} = S_{13} = S_{31}$

$S_{23} = S_{32}$

b) $S_{11} = 0 = \frac{b_1}{a_1} \mid a_2 = a_3 = 0$

ESB:

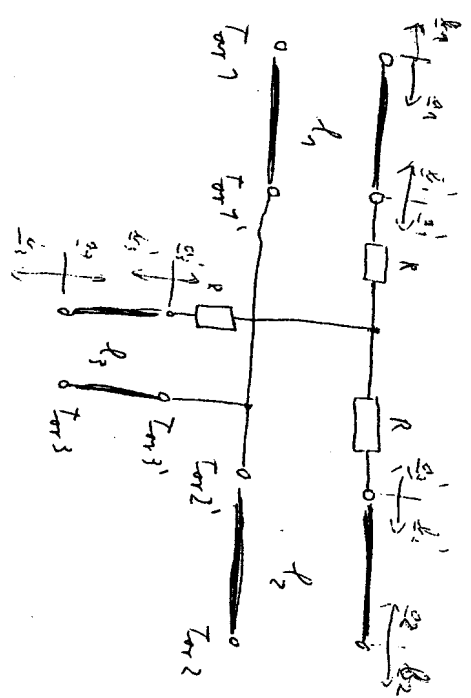


$\Rightarrow Z_L = R + (R + Z_L) \parallel (R + Z_L) = R + \frac{1}{2}(R + Z_L)$

$\frac{1}{2} Z_L = \frac{2}{3} R \Rightarrow R = \frac{1}{3} Z_L = \frac{50}{3} \Omega = 16,67 \Omega$

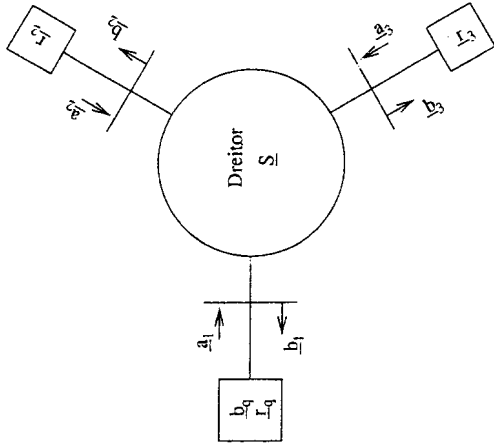
c) $|S_{12}| = \left| \frac{b_1}{a_2} \right| \mid a_1 = a_3 = 0$

Umkehrlegung:



zu 6: bei $f = 2 f_0$
 unendlich L_1
 am Ter 1 1'
 kein Kurzschluss
 $\Rightarrow P_{10} = 0$

Ein lineares Dreitor wird wie dargestellt beschaltet.



Die Wellenquelle an Tor 1 hat den Innenreflexionsfaktor Γ_1 und die Quellenwelle b_1 . Die Tore 2 und 3 sind mit den passiven Abschlüssen Z_2 und Z_3 beschaltet. Die Streumatrix \underline{S} des Dreitores ist

$$\underline{S} = \begin{pmatrix} \rho & \underline{t} & \underline{t} \\ \underline{t} & \rho & \underline{t} \\ \underline{t} & \underline{t} & \rho \end{pmatrix}$$

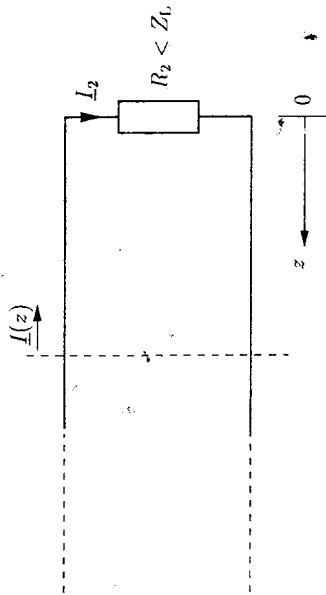
- Zunächst sei $\Gamma_1 = \Gamma_2 = \Gamma_3 = 0$. Bestimmen Sie allgemein als Funktion von b_1 , ρ und \underline{t} die dem Abschluß Z_2 zugeführte Leistung P_2 , die dem Abschluß Z_3 zugeführte Leistung P_3 und die von der Wellenquelle abgegebene Leistung P .
- Eine Messung am Dreitor ergibt für die Streuparameter $\underline{\rho} = -1/3$ und $\underline{t} = 1/2$. Ist das Dreitor verlustfrei? Begründen Sie Ihre Antwort!
- Jetzt sei $\underline{\rho} = 0$. Berechnen Sie \underline{t} für den Fall, daß das Dreitor verlustfrei ist!

Hochfrequenztechnik I

14. Übung

1. Aufgabe

Eine verlustfreie Leitung mit dem Wellenwiderstand Z_L ist bei $z = 0$ mit dem reellen Widerstand $R_2 < Z_L$ abgeschlossen. Der Anpassungsfaktor ist m . Die Leitung wird mit sinusförmiger Wechselspannung konstanter Frequenz gespeist. Die Wellen auf der Leitung haben die Phasenkonstante β . Die komplexe Stromamplitude am Leitungsende $z = 0$ wird mit \underline{I}_2 , die komplexe Stromamplitude an der Stelle z wird mit $\underline{I}(z)$ bezeichnet. Die Leitung ist mehrere Wellenlängen lang.



- Drücken Sie den Welligkeitsfaktor s und den Reflexionsfaktor r durch m aus!

Im folgenden interessiert die Phasenverschiebung $\psi = \arg \left\{ \frac{\underline{I}(z)}{\underline{I}_2} \right\}$.

- Drücken Sie ψ durch m , β und z aus!

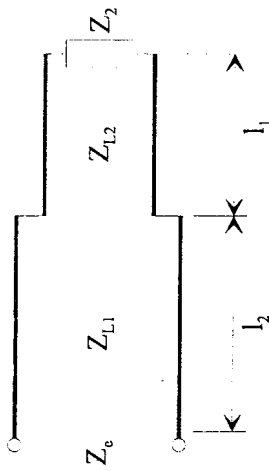
- Die Ableitung der Phasenverschiebung aus b) nach z ist

$$\psi'(z) = \frac{d\psi}{dz} = \frac{m\beta}{\cos^2(\beta z) + m \sin^2(\beta z)}$$

Wie groß ist der Maximalwert ψ'_{\max} und der Minimalwert ψ'_{\min} der Ableitung ψ' für $0 \leq z < \infty$? Welchen Wert nimmt ψ' an, wenn $R_2 = Z_L$ gemacht wird?

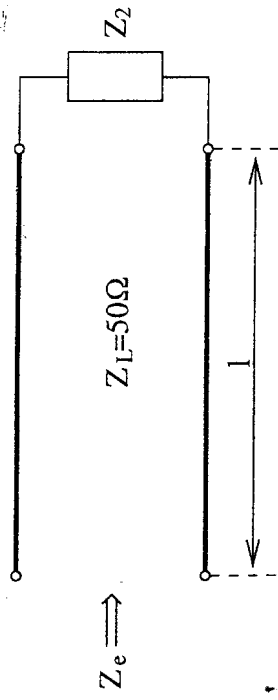
3. Aufgabe

Ermitteln sie den Eingangswiderstand Z_e der angegebenen Leitungsschaltung ($Z_{L2} = 2 \cdot Z_{L1} = 100\Omega$, $Z_2 = (50 + j35)\Omega$, $l_1/\lambda = 0,1$, $l_2/\lambda = 0,3$):



4. Aufgabe

Eine Antenne mit dem Eingangswiderstand Z_2 ist über ein Kabel ($Z_L = 50\Omega$, $l/\lambda = 0,7$) mit einem Impedanzmeßgerät verbunden. Aus der Impedanz $Z_e = (27,5 + j12,5)\Omega$ am Eingang des Kabels soll Z_2 berechnet werden.

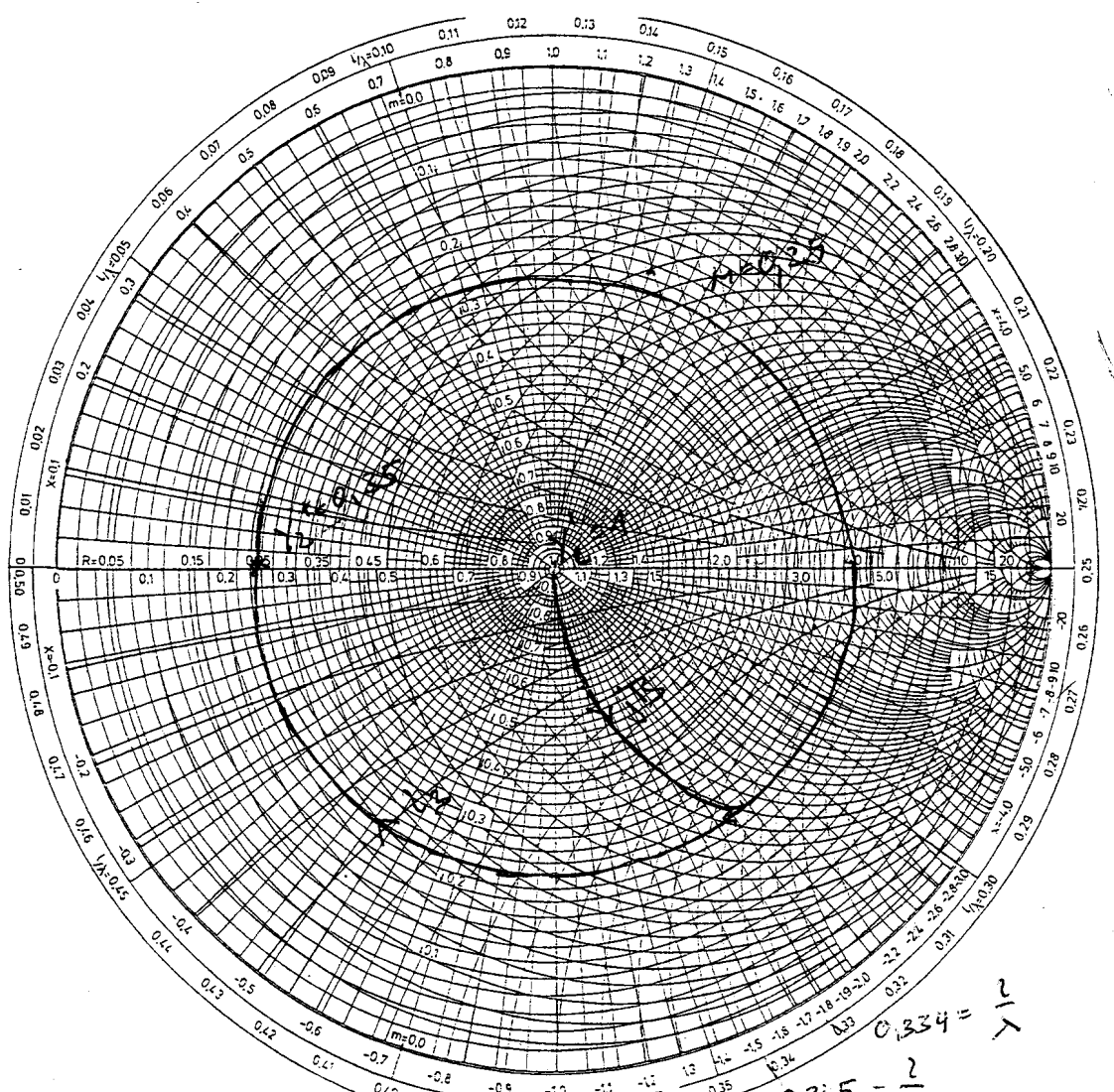
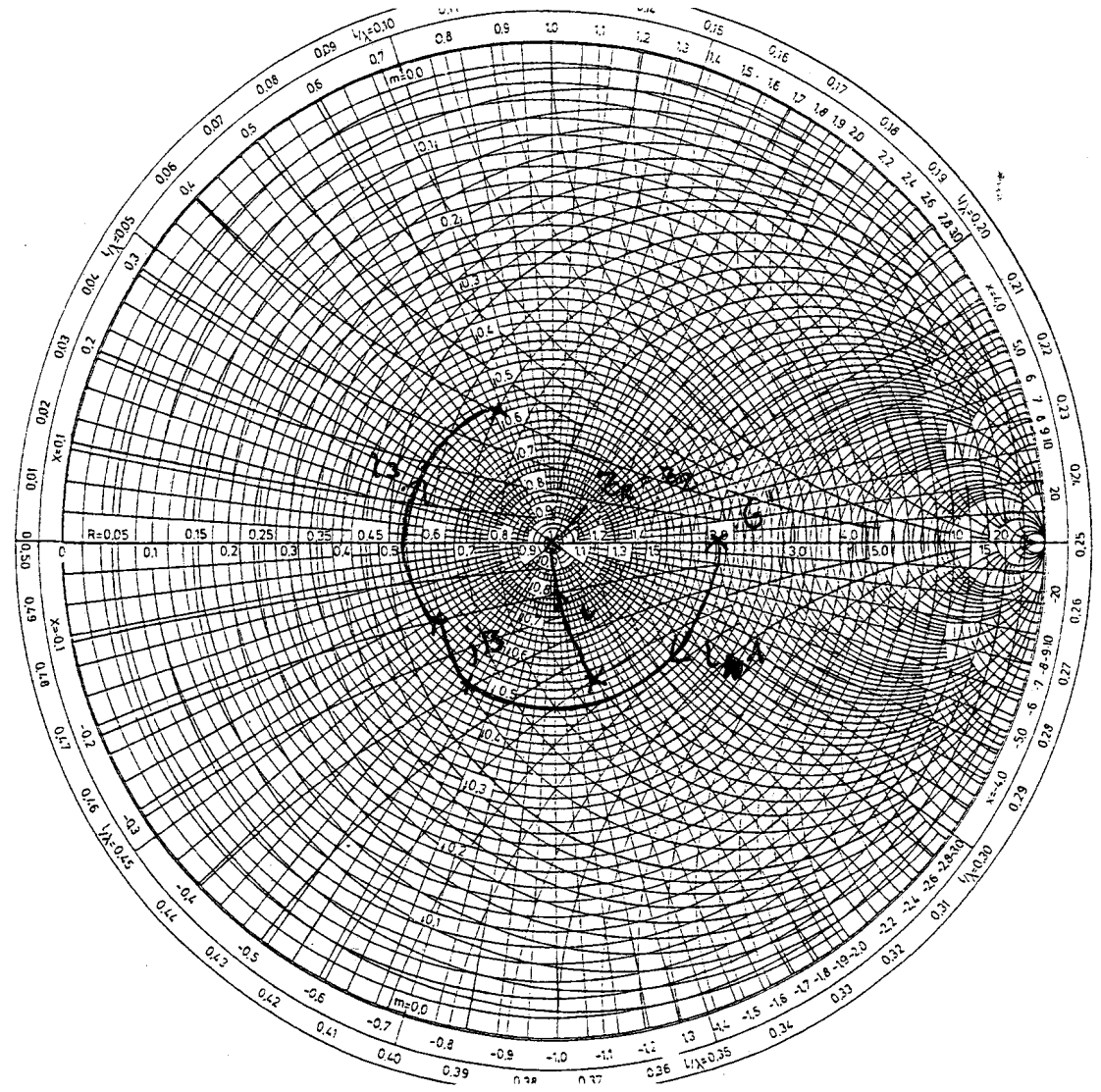


gez. Stefan Heilmann (11/505)

Die Übungen können auch von der Homepage des Lehrstuhls heruntergeladen werden:

URL: <http://www.eit.uni-kl.de/baier/Teaching/hf1/hf1.htm>

b)



a)

