

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro

(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
29. September 2022 (29.09.2022)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2022/200056 A1

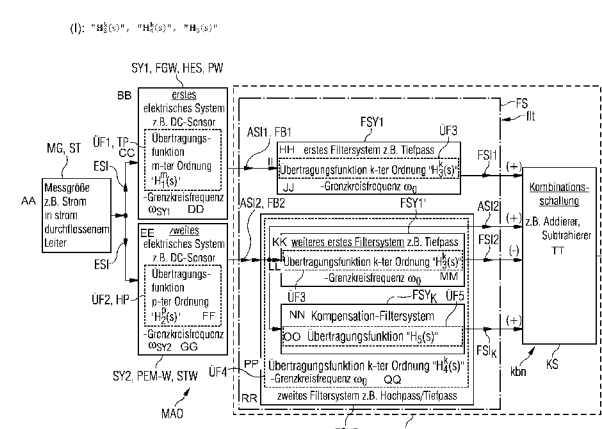
- (51) Internationale Patentklassifikation:
G01R 15/08 (2006.01)
- (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2022/056145
- (22) Internationales Anmeldedatum:
10. März 2022 (10.03.2022)
- (25) Einreichungssprache: Deutsch
- (26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
- (30) Angaben zur Priorität:
21164380.4 23. März 2021 (23.03.2021) EP
- (71) Anmelder: SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT [DE/DE]; Werner-von-Siemens-Straße 1, 80333 München (DE).

(72) Erfinder: WEISS, Roland; Görlitzer Str. 12, 91058 Erlangen (DE). ZAPF, Florian; Weiselstr. 13, 91054 Buckenhof (DE).

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(54) Title: METHOD AND ELECTRONIC CIRCUIT ASSEMBLY FOR COMBINING OUTPUT SIGNALS FROM ELECTRIC SYSTEMS HAVING DIFFERENT SIGNAL FREQUENCY RANGES

(54) Bezeichnung: VERFAHREN UND ELEKTRONISCHE SCHALTUNGSANORDNUNG ZUR KOMBINATION VON AUSGANGSSIGNALEN ELEKTRISCHER SYSTEME MIT VERSCHIEDENEN SIGNAL-FREQUENZBEREICHEN



- AA Measurement variable, e.g. current in conductor through which current flows
- BB First electric system, e.g. DC sensor
- CC Transmission function of the mth order "Hm(s)"
- DD Limit circuit frequency ω_{SY1}
- EE Second electric system, e.g. DC sensor
- FF Transmission function of the pth order "Hp2(s)"
- GG Limit circuit frequency ω_{SY2}
- HH First filter system, e.g. low-pass
- II Transmission function of the kth order "Hk3(s)"
- JJ Limit circuit frequency ω_D
- KK Further first filter system, e.g. low-pass
- LL Transmission function of the kth order "Hk3(s)"
- MM Limit circuit frequency ω_D
- NN Compensation filter system
- OO Transmission function "H5(s)"
- PP Transmission function of the kth order "Hk4(s)"
- QQ Limit circuit frequency ω_D
- RR Second filter system, e.g. high-pass/low-pass
- SS Combined circuit
- TT e.g. adder, subtractor

(57) Abstract: The aim of the invention is to be able to combine (kbn) output signals (AS11, AS12) from electric systems (SY1, SY2) having different signal frequency ranges (FB1, FB2) during a system-theoretical reconstruction of a signal (ESI) upon recording a physical measurement variable (MG, ST) by means of a signal combination with a minimum of errors or optimally in terms of errors. To achieve this aim, transmission functions (I) (ÜF3, ÜF4) of filter systems (FSY1, FSY2) and filter signals (FS1, FS2, FSK) are determined (flt), which allows for the error-free or error-minimal reconstruction of the signal (ESI), on the basis of a combination signal (KSI), from two partial signals which are present in various, for example overlapping or different, frequency ranges – the output signals (AS11, AS12) from the electric systems (SY1, SY2), for example from a DC sensor (FGW, HES, PW) and an AC sensor (PEM-W, STW) - having the various frequency ranges (FB1, FB2) - in a frequency range that is as large as possible, with the two partial signals or output signals (AS11, AS12) resulting, by the physical measurement variable (MG) being recorded by the two electric systems (SY1, SY2), independently of one another, as signal-recording units having various, for example overlapping or different, frequency characteristics.

(57) Zusammenfassung: Um Ausgangssignale (AS11, AS12) elektrischer Systeme (SY1, SY2) mit verschiedenen Signal-Frequenzbereichen (FB1, FB2) im Zuge einer systemtheoretischen Rekonstruktion eines Signals (ESI) bei der Erfassung einer physikalischen Messgröße (MG, ST) durch eine Signalkombination fehlerminimal oder fehleroptimal kombinieren (kbn) zu können,



WO 2022/200056 A1

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), europäisches (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz 3)

wird es vorgeschlagen Übertragungsfunktionen (I) (ÜF3, ÜF4) von Filtersystemen (FSY1, FSY2) und Filtersignale (FS1, FS2, FSK) zu ermitteln (flt), welche die fehlerfreie oder fehlerminimale, auf ein Kombinationssignal (KSI) basierte Rekonstruktion des Signals (ESI) aus zwei in verschiedenen, z.B. überlappenden oder unterschiedlichen, Frequenzbereichen vorliegenden Teilsignalen – den Ausgangssignalen (ASI1, ASI2) der elektrischer Systeme (SY1, SY2), z.B. einem DC-Sensor (FGW, HES, PW) und einem AC-Sensor (PEM-W, STW) - mit den verschiedenen Frequenzbereichen (FB1, FB2) - in einem möglichst großen Frequenzbereich erlaubt, wobei die beiden Teilsignale bzw. Ausgangssignale (ASI1, ASI2) entstehen, indem die physikalischen Messgröße (MG) durch die zwei elektrischer Systeme (SY1, SY2) als Signalerfassungseinheiten mit verschiedener, z.B. überlappender oder unterschiedlicher, Frequenz-Charakteristik jeweils unabhängig voneinander erfasst wird.

Beschreibung

Verfahren und Elektronische Schaltungsanordnung zur Kombination von Ausgangssignalen elektrischer Systeme mit verschiedenen Signal-Frequenzbereichen

Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur Kombination von Ausgangssignalen elektrischer Systeme mit verschiedenen Signal-Frequenzbereichen gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruches 1 und eine Elektronische Schaltungsanordnung zur Kombination von Ausgangssignalen elektrischer Systeme mit verschiedenen Signal-Frequenzbereichen gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruches 9.

Ein elektrisches System gemäß der vorliegenden Erfindung und im Sinne einer systemtheoretischen Betrachtung mit den Konzepten Signal und System ist eine abstrakte Beschreibung, d. h. ein Modell eines realen Vorgangs, der Signale umwandelt. Das elektrische System kann in seiner Systemausprägung (Funktionalität, Komplexität,...) beliebig ausgestaltet sein, so z.B. ein Verstärker oder ein Filter, während das Signal als eine veränderliche Größe oder Funktion Informationen darstellt, so z. B. eine physikalische Größe wie einen elektrischen Strom, eine elektrische Spannung etc.

Zur Systembeschreibung dienen die physikalische Anregung und die Reaktion des Systems und das System wird als mathematische Funktion unabhängiger Variablen der Zeit oder auch des Ortes ausgedrückt. Die Anregungen des Systems werden dabei als Eingangssignal, die Reaktionen des Systems als Ausgangssignal bezeichnet und das System stellt im Rahmen des mathematischen Modells stellt eine Beziehung zwischen dem Eingangs- und dem Ausgangssignal her, das bei linearen zeitinvarianten Systemen durch eine Übertragungsfunktion beschrieben wird.

Vor diesem systemtheoretischen Hintergrund können elektrische Systeme mit Ausgangssignalen in verschiedenen Signal-

Frequenzbereichen, wenn diese sich zur Rekonstruktion des Eingangssignals kombinieren lassen, vielfältig zur Anwendung kommen, so z.B. im Bereich der Strommessung oder Strom-Sensorik sowie im Bereich der Schwingungsmesstechnik.

5

Bei der Strommessung oder Strom-Sensorik (vgl. *Dissertation von B. Hudoffsky "Berührungslose Messung schnell veränderlicher Ströme"; Uni Stuttgart 2014 <Druckfreigabe 140806>*) kommen sogenannte "Direct Current <DC>"-Sensoren, die von einem Gleichstromwert (DC) bis zu einer mittleren Frequenz, z.B. 200 kHz, messen und/oder sogenannte "Alternate Current <AC>"-Sensoren, die von niedrigen Frequenzen, z.B. 20 Hz, bis zu vergleichsweise hohen Frequenzen von ca. 10 MHz und höher messen, zum Einsatz.

15

Während der AC-Sensor zum Erfassen einer Messgröße "Strom", z.B. den Strom eines stromdurchflossenen Leiters, beispielsweise als ein PEM-Wandler als Rogowski-Spule mit einem Integrierer (AC-Rogowski-Stromsonden) oder als ein Stromwandler mit Sekundär-Shunt ausgebildet sein kann, ist der DC-Sensor zum Erfassen der Messgröße "Strom", z.B. wieder den Strom eines stromdurchflossenen Leiters, beispielsweise als ein Fluxgate-Wandler in Closed Loop-Ausführung oder ein Hall Effect Sensor sowohl in Open Loop- als auch in Closed Loop-Ausführung oder als ein Pearson-Wandler mit "wide-band current transformer"-Charakteristik und einem sekundären Shunt ausgebildet.

20

25

Auf diese Weise können Ströme als Messgröße in einem breitem Frequenzspektrum von einer niedrigen Frequenz des DC-Sensors bis zur oberen Frequenz des AC-Sensors gemessen werden. Diese Kombination der Strommessung würde sich z.B. durch mechanische Flexibilität auszeichnen, da beide Messprinzipien eine mechanisch flexible Realisierung mittels einer Feldsonde ermöglichen.

35

Die Realisierung eines mechanisch flexiblen DC-Sensors ist beispielsweise aus EP 3671226 A1 bekannt. Das hierbei

verwendete Grundprinzip zur Strommessung wurde zum Beispiel in WO 2018185151 A1 vorgestellt. Des Weiteren sind aus EP 3561524 A1 AC- und DC-Sensoren bekannt, welche ohne das Auftrennen der Strombahn montiert werden können. Eine besonders vorteilhafte Bauform für DC-Sensoren, die für die Montage auf einer Strombahn geöffnet werden können, wurde in WO 2020151926 A1 vorgestellt.

Aus der WO 2017/197269 A1 ist ein Messsystem bekannt, dass durch Anpassung des DC-Signals eines magnetoresistiven Sensors mittels Tiefpassfilterung und durch die Anpassung des AC-Signals einer Rogowski-Spule mit einem Bandpassfilter, beide Einzelsensorsignale für eine gemeinsame Strommessung verwenden kann. Dabei wurde aber nicht berücksichtigt, dass durch die begrenzten Frequenzbereiche der Sensoren, die zudem meistens nicht genau spezifiziert sind, Fehler auftreten.

Nach dem derzeitigen Stand der Technik wird häufig das Signal der Rogowski-Spule durch eine spezifische Übertragungsfunktion die über weite Bereiche einem Tiefpassfilter erster Ordnung entspricht an das Signal eines DC-Sensors angepasst. Dabei wird davon ausgegangen, dass die Übertragungsfunktion des DC-Sensors im Detail bekannt ist und sich über Temperatur, Magnetfeld oder Zeit nicht verändert.

Ein Schaltungskonzept, das den Einsatz von "Current Transformer <CT>" als AC-Sensor oder die handelsübliche Kombination aus Rogowski-Spule mit integriertem Integrator/Integrierer als AC-Sensor und einem der vorstehend genannten Realisierungsoptionen als DC-Sensor in Bezug auf Übertragungsfunktionen betrachtet, wurde bisher nicht thematisiert.

Da die Übertragungsfunktion von AC-Sensoren und von DC-Sensoren in den Datenblättern häufig nicht exakt spezifiziert wird oder die relevanten Parameter, wie Eckfrequenz (auch als -3dB Frequenz bezeichnet) üblicherweise einer gewissen Drift, z.B. verursacht durch Temperaturveränderung oder Alterung,

unterliegt, gibt es ein Interesse an einer diesbezüglichen
substanziellen Verbesserung gegenüber dem Stand der Technik.

Der hierbei häufigste Ansatz, um diese Verbesserung zu errei-
5 chen, ist jedoch die Erweiterung des Frequenzbereiches des
jeweils verwendeten Sensortyps durch vergleichsweise spezifi-
sche Maßnahmen, wie z.B. den Einsatz besserer Materialien,
den Einsatz von besseren sensitiven Elementen, der Verwendung
von neuen Sensortechnologien usw.

10

Die der Erfindung zugrundeliegende Aufgabe besteht darin, ein
Verfahren und eine Elektronische Schaltungsanordnung zur Kom-
bination von Ausgangssignalen elektrischer Systeme mit ver-
schiedenen Signal-Frequenzbereichen anzugeben, mit dem bzw.
15 der im Zuge einer systemtheoretischen Rekonstruktion eines
Signals bei der Erfassung einer physikalischen Messgröße eine
fehlerminimale oder fehleroptimale Kombination der Ausgangs-
signale erzielt werden kann.

20

Diese Aufgabe wird ausgehend von dem im Oberbegriff des Pa-
tentanspruchs 1 definierten Verfahren durch die im Kennzei-
chen des Patentanspruches 1 angegebenen Merkmale gelöst.

25

Darüber hinaus wird die Aufgabe ausgehend von der im Oberbe-
griff des Patentanspruchs 9 definierten Elektronischen Schal-
tungsanordnung durch die im Kennzeichen des Patentanspruches
9 angegebenen Merkmale gelöst.

30

Die der Erfindung gemäß den unabhängigen Ansprüchen 1 und 9
zugrundeliegenden Idee besteht darin, Übertragungsfunktionen
von Filtersystemen und Filtersignale zu ermitteln (Filde-
rung), welche eine fehlerfreie oder fehlerminimale, auf ein
Kombinationssignal basierte Rekonstruktion eines Erfassungs-
signals bei der Erfassung einer physikalischen Messgröße,
35 z.B. einen Strom, als Eingangssignal für die systemtheoreti-
sche Rekonstruktion durch eine Signalkombination aus zwei in
verschiedenen, z.B. überlappenden oder unterschiedlichen,
Frequenzbereichen vorliegenden Teilsignalen -

Ausgangssignalen elektrischer Systeme, z.B. eines "Alternate Current <AC>"-Sensors (AC-Sensors) und eines "Direct Current <DC>"-Sensors (DC-Sensors), mit verschiedenen Frequenzbereichen und Grenzfrequenzen (Grenzkreisfrequenzen) - in einem
5 möglichst großen Frequenzbereich erlaubt, wobei die beiden Teilsignale bzw. Ausgangssignale entstehen, indem die physikalischen Messgröße durch die beiden elektrischen Systeme als Signalerfassungseinheiten mit verschiedener, z.B. überlappender oder unterschiedlicher, Frequenz-Charakteristik jeweils
10 unabhängig voneinander erfasst wird.

Diese Idee wird gemäß den Ansprüchen 1 und 9 umgesetzt, indem die Teilsignale - ein erstes Ausgangssignal eines ersten elektrischen Systems, z.B. des DC-Sensors, mit einer ersten
15 Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} und einer ersten Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " sowie ein zweites Ausgangssignal eines zweiten elektrischen Systems, z.B. des AC-Sensors, mit einer zweiten Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} und einer zweiten Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " - gefiltert und nach der
20 Filterung zur Erzeugung des Kombinationssignals kombiniert werden, und dabei

- im Zuge der Filterung ein durch eine dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " eines ersten Filtersystems im Verhältnis zu dem ersten Ausgangssignal bestimmbares, erstes
25 Filtersignal mit einer Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird,

- im Zuge der Filterung in Bezug auf eine vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " eines zweiten Filtersystems

30 (a) ein durch die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " eines weiteren ersten Filtersystems des zweiten Filtersystems im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal bestimmbares, zweites Filtersignal mit der Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird oder

35 (b) ein durch die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " eines weiteren ersten Filtersystems im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal bestimmbares, zweites Filtersignal mit der Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 und ein durch eine

fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " eines Kompensation-Filtersystems im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal bestimmtes Kompensation-Filtersignal generiert werden,

- im Zuge der Kombination in Bezug auf die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " des ersten Filtersystems und die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " des zweiten Filtersystems

(c) das zweite Ausgangssignal, das zweite Filtersignal und das erste Filtersignal für eine asymmetrische oder symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals zumindest eines von beiden, additiv und subtraktiv, mit Maßgabe von " $H_3^k(s) + H_4^k(s) = 1$ " verknüpft werden oder

(d) das zweite Ausgangssignal, das zweite Filtersignal, das Kompensation-Filtersignal und das erste Filtersignal für eine asymmetrische und kompensatorische oder symmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals zumindest eines von beiden, additiv und subtraktiv, mit Maßgabe von " $H_3^k(s) \times H_1^m(s) + H_4^k(s) \times H_2^p(s) = 1$ " verknüpft werden.

Zur Ermittlung der Übertragungsfunktionen der Filtersysteme und Filtersignale sowie zur Erzeugung des Kombinationssignals gilt für die Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 jedes Filtersystems k-ter Ordnung - gemäß den Ansprüchen 2 und 10 -

(1) im Zuge der systemtheoretischen Rekonstruktion des Eingangssignals infolge

- der durch die beiden elektrischen Systeme, z.B. den DC-Sensor und den AC-Sensor, mit den Grenzkreisfrequenzen ω_{SY1} , ω_{SY2} und den Übertragungsfunktionen m-ter Ordnung oder p-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ ", " $H_2^p(s)$ " erfassten physikalischen Größe und

- den durch die Übertragungsfunktionen im Verhältnis zu dem Eingangssignal bestimmtes Ausgangssignale sowie

(2) unter der Voraussetzung, dass die m-te Ordnung gleich der p-ten Ordnung, also $m=p$, ist,

folgender funktionaler Zusammenhang zu den Grenzkreisfrequenzen ω_{SY1} , ω_{SY2} :

$$\omega_0 = \sqrt{\omega_{SY1} \times \omega_{SY2}}$$

Weiterhin ist es für die Ermittlung der Übertragungsfunktionen der Filtersysteme und der Filtersignale sowie für die Erzeugung des Kombinationssignals zweckmäßig und vorteilhaft, wenn - gemäß den Ansprüchen 3 und 11 - auf der Basis eines

5 Standard-Tiefpasses mit einer Verstärkung von "1" und einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion j-ter Ordnung mit Koeffizienten abhängig von einer Tiefpass-Filterapproximation, z.B. Butterworth oder Bessel,

$$"H_{TP}^j(s_n) = \frac{1}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+\dots+a_js_n^j}" \text{ mit } s_n=s/\omega_0$$

10 - die erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ ", wenn das erste elektrische System bzw. der DC-Sensor ein Tiefpass gemäß dem Standard-Tiefpass mit einer Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und einer Filterapproximationsunabhängigkeit ist, eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung

15 " $H_1^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist, für die gilt:

$$H_1^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n/\omega_{SY1,n}} = \frac{1}{1+s_n \cdot \omega_{SY2,n}} \text{ mit}$$

$s_n=s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$, und

20

- die zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ ", wenn das zweite elektrische System bzw. der AC-Sensor ein Hochpass gemäß dem Standard-Tiefpass mit einer Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und einer Filterapproximationsunabhängigkeit ist, eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung

25 " $H_2^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist, für die gilt:

$$H_2^1(s_n) = \frac{s_n/\omega_{SY2,n}}{1 + s_n/\omega_{SY2,n}}$$

30 Ausgehend von dieser vorteilhaften und zweckmäßigen Wahl der auf die Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 normierten Übertragungsfunktionen " $H_1^1(s_n)$ ", " $H_2^1(s_n)$ " der elektrischen Systeme basieren - gemäß der Weiterbildung der Erfindung in den Ansprüchen 4 und 12 - die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung

35 " $H_3^k(s)$ " des ersten Filtersystems und die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " des zweiten Filtersystems für

die Ermittlung der Übertragungsfunktionen der Filtersysteme und der Filtersignale sowie für die asymmetrische Erzeugung des Kombinationssignals, bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal, das zweite Filtersignal und das erste Filtersignal additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe " $\mathbf{H}_3^k(s) + \mathbf{H}_4^k(s) = 1$ " verknüpft werden, auf einem Standard-Tiefpass 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ ", 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ " oder 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ ".

Alternativ dazu ist es - gemäß dieser Weiterbildung der Erfindung in den Ansprüchen 5 und 13 - aber auch möglich, dass die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " des ersten Filtersystems und die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " des zweiten Filtersystems für die Ermittlung der Übertragungsfunktionen der Filtersysteme und der Filtersignale sowie für die symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals, bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal, das zweite Filtersignal und das erste Filtersignal additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe " $\mathbf{H}_3^k(s) + \mathbf{H}_4^k(s) = 1$ " verknüpft werden, auf einem Symmetrie-Tiefpass 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ ", 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n)$ " oder 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n)$ " basieren.

Weiterhin ist es alternativ - gemäß der Weiterbildung der Erfindung in den Ansprüchen 6 und 14 - auch möglich, dass die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " des ersten Filtersystems, die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " des zweiten Filtersystems, das gemäß dieser Weiterbildung aus einem weiteren ersten Filtersystem mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " und einem Kompensation-Filtersystem (FSY_K) mit einer fünften Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " gebildet wird, und die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " für die Ermittlung der Übertragungsfunktionen der Filtersysteme und der Filtersignale sowie für die asymmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals, bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal, das zweite Filtersignal, das erste Filtersignal und ein Kompensation-Filtersignal additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe " $\mathbf{H}_3^k(s) \times \mathbf{H}_1^m(s) + \mathbf{H}_4^k(s) \times \mathbf{H}_2^p(s) = 1$ " verknüpft werden,

auf einem Standard-Tiefpass 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ ", 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " oder 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " basieren.

Darüber hinaus ist es alternativ - gemäß der Weiterbildung
5 der Erfindung in den Ansprüchen 7 und 15 - auch möglich, dass
die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " des
ersten Filtersystems, die vierte Übertragungsfunktion k-ter
Ordnung " $H_4^k(s)$ " des zweiten Filtersystems, das gemäß dieser
Weiterbildung aus dem weiteren ersten Filtersystem mit der
10 dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " und dem
Kompensation-Filtersystem mit der fünften Übertragungsfunk-
tion " $H_5(s)$ " gebildet wird, und die fünfte Übertragungsfunk-
tion " $H_5(s)$ " für die Ermittlung der Übertragungsfunktionen
der Filtersysteme und der Filtersignale sowie für die symmet-
15 rische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssig-
nals, bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal, das
zweite Filtersignal, das erste Filtersignal und ein Kompensa-
tion-Filtersignal additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe
" $H_3^k(s) \times H_1^m(s) + H_4^k(s) \times H_2^p(s) = 1$ " verknüpft werden, auf einem
20 Symmetrie-Tiefpass 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ ", 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ "
oder 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " basieren.

Abschließend - gemäß einer Weiterbildung der Erfindung in den
Ansprüchen 8 und 16 - ist es vorteilhaft, zweckmäßig und
25 hilfreich, wenn

- das erste elektrische System bzw. der "Direct Current
<DC>"-Sensor zur Messung eines Stroms als Messgröße und dem
Eingangssignal mit einer oberen Grenzfrequenz $f_{o,Gr} = 200\text{kHz}$,
dies entspricht einem Wert der Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} von " 2π
30 $\times 200\text{kHz}$ ", z.B. ein Fluxgate-Wandler in Closed Loop-Ausfüh-
rung oder einen Hall Effect Sensor in Open Loop/Closed Loop-
Ausführung oder ein Pearson-Wandler mit "wide-band current
transformer"-Charakteristik ist und
- das zweite elektrische System bzw. der "Alternate Current
35 <AC>"-Sensor zur Messung des Stroms als Messgröße und dem
Eingangssignal mit einer unteren Grenzfrequenz $f_{u,Gr} = 20\text{Hz}$,
dies entspricht einem Wert der Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} von " 2π

x 20Hz", z.B. ein PEM-Wandler als Rogowski-Spule mit Integrierer oder ein Stromwandler mit Sekundär-Shunt ist.

Weitere Vorteile der Erfindung ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung eines Ausführungsbeispiels der Erfindung anhand einer FIGUR erläutert, die eine Messanordnung MAO zur Erfassung einer physikalischen Messgröße MG, z.B. einen Strom ST in einem stromdurchflossenen Leiter, zeigt.

Die physikalische Messgröße MG also der Strom ST in dem stromdurchflossenen Leiter wird mit der Messanordnung MAO nicht unmittelbar, durch Messung des Stroms in dem Leiter, sondern mittelbar und berührungslos mittels zweier Mess-/Feldsonden erfasst (vgl. Dissertation von B. Hudoffsky "Berührungslose Messung schnell veränderlicher Ströme"; Uni Stuttgart 2014 <Druckfreigabe 140806>), die jeweils ein zu dem zu messenden Strom korrespondierendes Erfassungssignal erzeugen. Dieses Erfassungssignal bildet nun den Ausgangspunkt für die weitere Vorgehensweise für die Erfassung des Stroms ST mit der Messanordnung MAO.

Die beiden Mess-/Feldsonden sind beispielsweise zum einen ein "Direct Current <DC>"-Sensor (DC-Sensor) zur Messung (Erfassung) des Stroms ST mit dem Erfassungssignal und einer oberen Grenzfrequenz $f_{o,Gr} = 200\text{kHz}$ und zum anderen ein "Alternate Current <AC>"-Sensor (AC-Sensor) zur Messung (Erfassung) des Stroms ST mit dem Erfassungssignal und einer unteren Grenzfrequenz $f_{u,Gr} = 20\text{Hz}$. Während der DC-Sensor z.B. ein Fluxgate-Wandler in Closed Loop-Ausführung FGW (vgl. <https://www.elektroniknet.de/messen-testen/closed-loop-wandler-richtig-einsetzen.107453.html>) oder einen Hall Effect Sensor in Open Loop/Closed Loop-Ausführung (vgl. <https://www.elektroniknet.de/messen-testen/sensorik/hall-sensor-fuer-strommessungen-bis-120-a.167851.html>) oder ein Pearson-Wandler mit "wide-band current transformer"-Charakteristik PW (vgl. <https://www.pearsonelectronics.com>) sein kann, ist der AC-Sensor vorzugs- und beispielsweise ein PEM-Wandler als Rogowski-Spule mit Integrierer PEM-W (vgl.

<http://www.pemuk.com/products/cwt-current-probe/cwt.aspx>)

oder ein Stromwandler mit Sekundär-Shunt STW (vgl.

<https://www.ni.com/de-de/innovations/white-papers/08/how-to-measure-voltage--current--and-power.html>)

5

Werden die beiden Mess-/Feldsonden, also der DC_Sensor und der AC-Sensor, auf der Basis der eingangs skizzierten Systemtheorie, sprich systemtheoretisch, betrachtet, so können z.B. der DC-Sensor als ein erstes elektrisches System SY1 mit einer ersten Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} , die das 2π -fache der oberen Grenzfrequenz $f_{o,Gr} = 200\text{kHz}$ des DC-Sensors ist, und einer ersten Übertragungsfunktion m -ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " ÜF1 sowie der AC-Sensor als ein zweites elektrisches System SY2 mit einer zweiten Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} , die das 2π -fache der unteren Grenzfrequenz $f_{u,Gr} = 20\text{Hz}$ des AC-Sensors ist, und einer zweiten Übertragungsfunktion p -ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " ÜF2 aufgefasst werden, bei denen die Anregung in Form des Erfassungssignals erfolgt und jeweils ein Eingangssignal ESI ist und die Reaktion jeweils ein Ausgangssignal ist, so im Fall des ersten elektrischen Systems SY1 mit der ersten Übertragungsfunktion m -ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " ÜF1 ein erstes Ausgangssignal ASI1 mit einem ersten Frequenzbereich FB1 und im Fall des zweiten elektrischen Systems SY2 mit der zweiten Übertragungsfunktion p -ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " ÜF2 ein weiteres Ausgangssignal ASI2 mit einem zweiten Frequenzbereich FB2.

Diese beiden Ausgangssignale ASI1, ASI2 bilden im Rahmen der Messanordnung MAO die Eingangsgrößen für eine Elektronische Schaltungsanordnung ESA, mit der die Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 zur Rekonstruktion des Eingangssignals ESI gefiltert flt und kombiniert kbn werden.

Zu diesem Zweck enthält die Elektronische Schaltungsanordnung ESA eine Filterschaltung FS zur Erzeugung von Filtersignalen FSI1, FSI2, FSI_k und eine Kombinationsschaltung KS zur Erzeugung eines Kombinationssignals KSI als Ausgangsgröße der Elektronischen Schaltungsanordnung ESA, die

schaltungstechnisch derart verbunden und zusammenwirken, dass aus dem zweiten Ausgangssignal ASI2 und den erzeugten Filtersignalen FSI1, FSI2, FSI_K, die der Kombinationsschaltung KS durch die Filterschaltung FS zugeführt werden, in der der
5 Kombinationsschaltung KS durch additive und/oder subtraktive Verknüpfung das Kombinationssignal KSI erzeugt wird.

Die Filterschaltung FS enthält für die Erzeugung der Filtersignale FSI1, FSI2, FSI_K

- 10 - ein erstes Filtersystem FSY1 mit einer dritten Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 durch die ein im Verhältnis zu dem ersten Ausgangssignal ASI1 bestimmbares, erstes Filtersignal FSI1 mit einer Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird, und
- 15 - ein zweites Filtersystem FSY2 mit einer vierten Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4, das
- (a) das zweite Ausgangssignal ASI2 bereitstellt,
 - (b) ein weiteres erstes Filtersystem FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 aufweist,
- 20 durch die ein im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal ASI2 bestimmbares, zweites Filtersignal FSI2 mit einer Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird, und
- (c) ein Kompensation-Filtersystem FSY_K mit einer fünften Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " ÜF5 aufweist, durch die ein im
- 25 Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal ASI2 bestimmbares Kompensation-Filtersignal FSI_K generiert wird.

Die Kombinationsschaltung KS ist für die Erzeugung des Kombinationssignals KSI durch entsprechende Kombination der zu geführten Signale ASI2, FSI1, FSI2, FSI_K derart ausgebildet, z.B. mit Addierer und Subtrahierer, dass

im Zuge der Signalkombination in Bezug auf die dritte Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3) des ersten Filtersystems FSY1 und die vierte Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2

(1) das zweite Ausgangssignal ASI2, das zweite Filtersignal FSI2 und das erste Filtersignal FSI1 für eine asymmetrische oder symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals KSI

additiv und/oder subtraktiv, mit Maßgabe von " $\mathbf{H}_3^k(s) + \mathbf{H}_4^k(s) = 1$ " verknüpft werden oder

(2) das zweite Ausgangssignal ASI2, das zweite Filtersignal FSI2, das Kompensation-Filtersignal FSI_K und das erste Filtersignal FSI1 für eine asymmetrische und kompensatorische oder symmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals KS additiv und/oder subtraktiv, mit Maßgabe von " $\mathbf{H}_3^k(s) \times \mathbf{H}_1^m(s) + \mathbf{H}_4^k(s) \times \mathbf{H}_2^p(s) = 1$ " verknüpft werden.

Die Maßgabe-Beziehung in (1) und (2) soll dabei angeben, dass bei der Erfassung der physikalischen Messgröße eine fehlerminimale oder fehleroptimale Kombination der Ausgangssignale erzielt und das Eingangssignal ESI durch das Kombinationssignal KSI im Wesentlichen eins-zu-eins rekonstruiert werden kann.

Für die in der FIGUR dargestellte Elektronische Schaltungsanordnung ESA kann durch Simulation gezeigt werden, dass für die Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 jedes Filtersystems k-ter Ordnung FSY1, FSY1', FSY2 in Bezug auf die erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $\mathbf{H}_1^m(s)$ " ÜF1 mit der ersten Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} des ersten elektrischen Systems SY1 und in Bezug auf die zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $\mathbf{H}_2^p(s)$ " ÜF2 mit der zweiten Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} des ersten elektrischen Systems SY2 und unter der Voraussetzung, dass die m-te Ordnung gleich der p-ten Ordnung, also $m=p$, ist, folgender funktionaler Zusammenhang zu den Grenzkreisfrequenzen ω_{SY1} , ω_{SY2} besteht:

$$\omega_0 = \sqrt{\omega_{SY1} \times \omega_{SY2}}.$$

Die Funktionsweise der Elektronischen Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS im Zusammenhang mit der Kombination der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 kann z.B. in vorteilhaften Simulationsszenarien simuliert und beschrieben werden, wenn - auf der Basis eines

Standard-Tiefpasses mit einer Verstärkung von "1" und einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion j-ter Ordnung mit Koeffizienten abhängig von einer Tiefpass-Filterapproximation, z.B. Butterworth oder Bessel,

$$5 \quad "H_{TP}^j(s_n) = \frac{1}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+\dots+a_js_n^j} "$$

mit $s_n=s/\omega_0$; was bedeutet, dass die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion j-ter Ordnung " $H_{TP}^j(s_n)$ " auf die Filter-Grenzfrequenz ω_0 normiert ist -

- 10 **a.** das erste elektrische System SY1 mit der ersten Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " ÜF1 ein Tiefpass TP gemäß dem Standard-Tiefpass mit einer Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und einer Filterapproximationsunabhängigkeit und die erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ "
 15 ÜF1 eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit sind:

$$H_1^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n/\omega_{SY1,n}} = \frac{1}{1 + s_n \cdot \omega_{SY2,n}}$$

mit $s_n=s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$, und

- 20 **b.** das zweite elektrische System SY2 mit der zweiten Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " ÜF2 des zweiten elektrischen Systems (SY2) ein Hochpass HP gemäß dem Standard-Tiefpass mit der Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit sowie die
 25 zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_2^1(s_n) = \frac{s_n/\omega_{SY2,n}}{1 + s_n/\omega_{SY2,n}}$$

- 30 mit $s_n=s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$.

- In einem ersten Simulationsszenario (Asymmetrie-Fall) werden die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1 und die vierte Übertragungsfunktion
 35 k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 auf

der Basis des Standard-Tiefpass mit der Verstärkung von "1" und

A1. der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " oder

5 **B1.** einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " oder

C1. einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ "

für die asymmetrische Erzeugung des Kombinationssignals KSI,
10 bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal ASI2, das zweite Filtersignal FSI2 und das erste Filtersignal FSI1 additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe " $H_3^k(s) + H_4^k(s) = 1$ " verknüpft werden, ermittelt.

15 Im Fall **A1.** des ersten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und
20 der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, eine erste Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{3,1}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$H_{3,1}^1(s_n) = H_{TP}^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n}$$

25 mit $s_n = s/\omega_0$, und

die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 ein-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer
30 Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " subtraktiv nach
35 der Maßgabe " $1 - H_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " auf dem

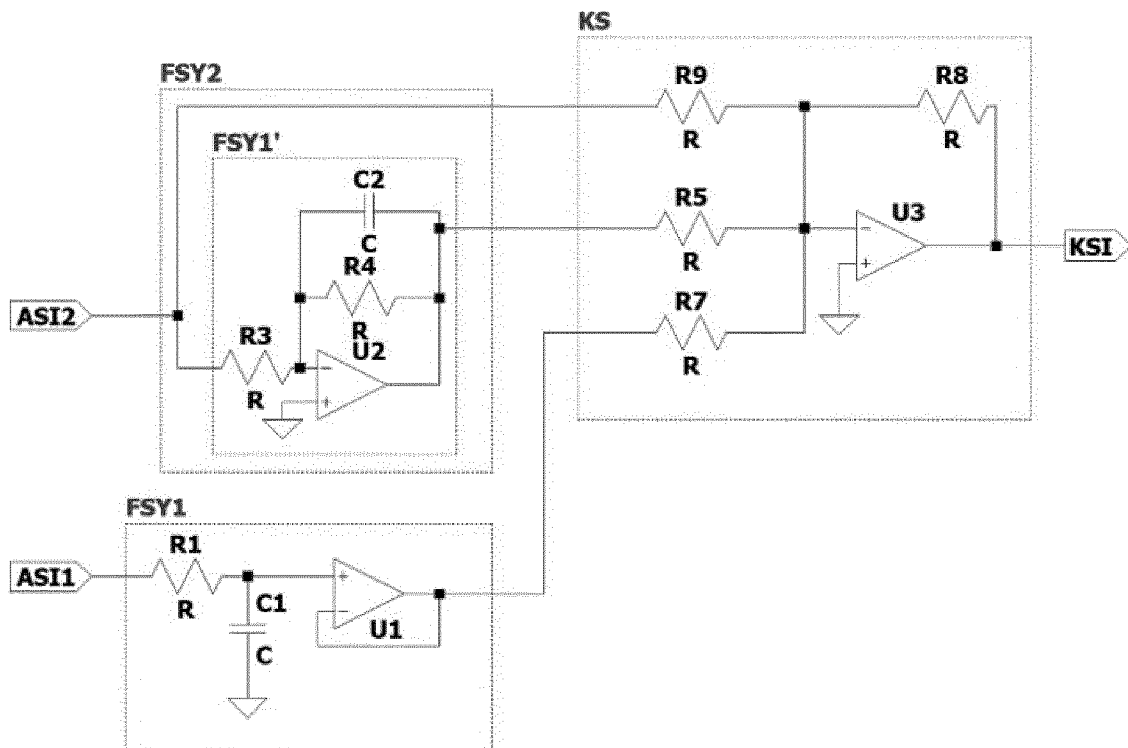
Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,

eine erste Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{4,1}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$H_{4,1}^1(s_n) = 1 - H_3^k(s_n) = 1 - H_{TP}^1(s_n) = \frac{s_n}{1 + s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

10 Nachfolgende Abbildungen A1-SR1, A1-SR2, A1-SR3 zeigen für den Fall **A1**. des ersten Simulationsszenarios mögliche Schaltungsrealisierungen für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS im Zusammenhang mit
 15 der Kombination der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 zur Erzeugung des Kombinationssignales KSI.



20

Abbildung A1-SR1

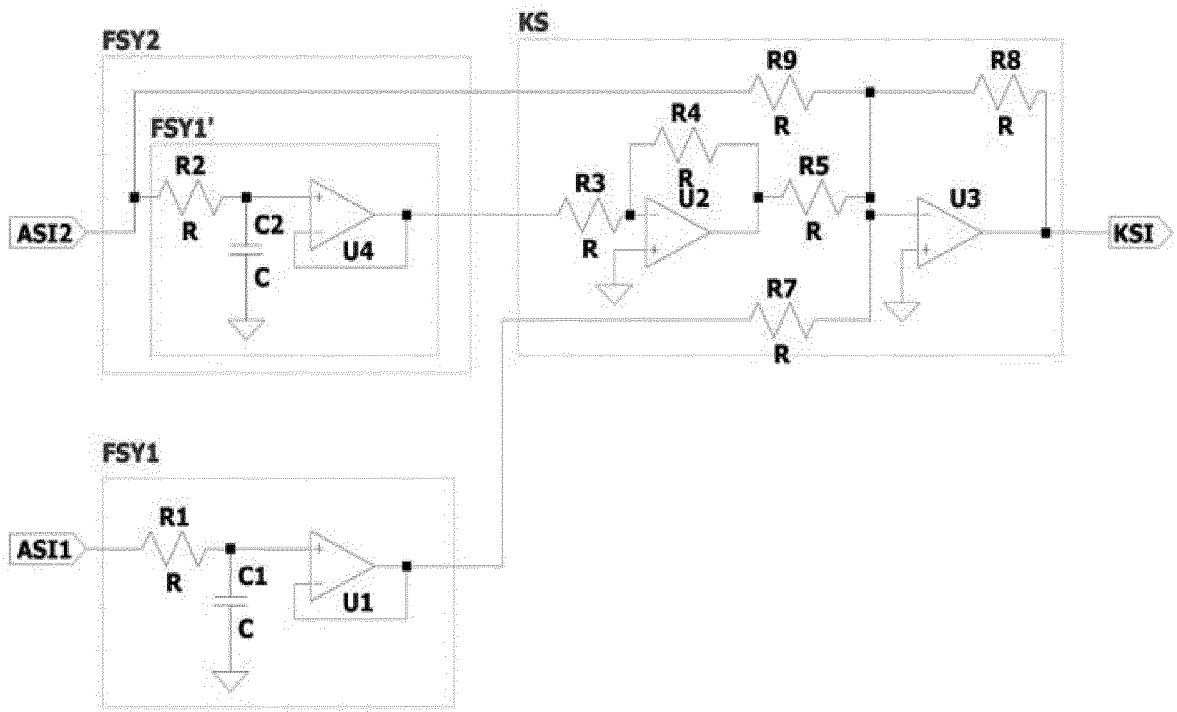
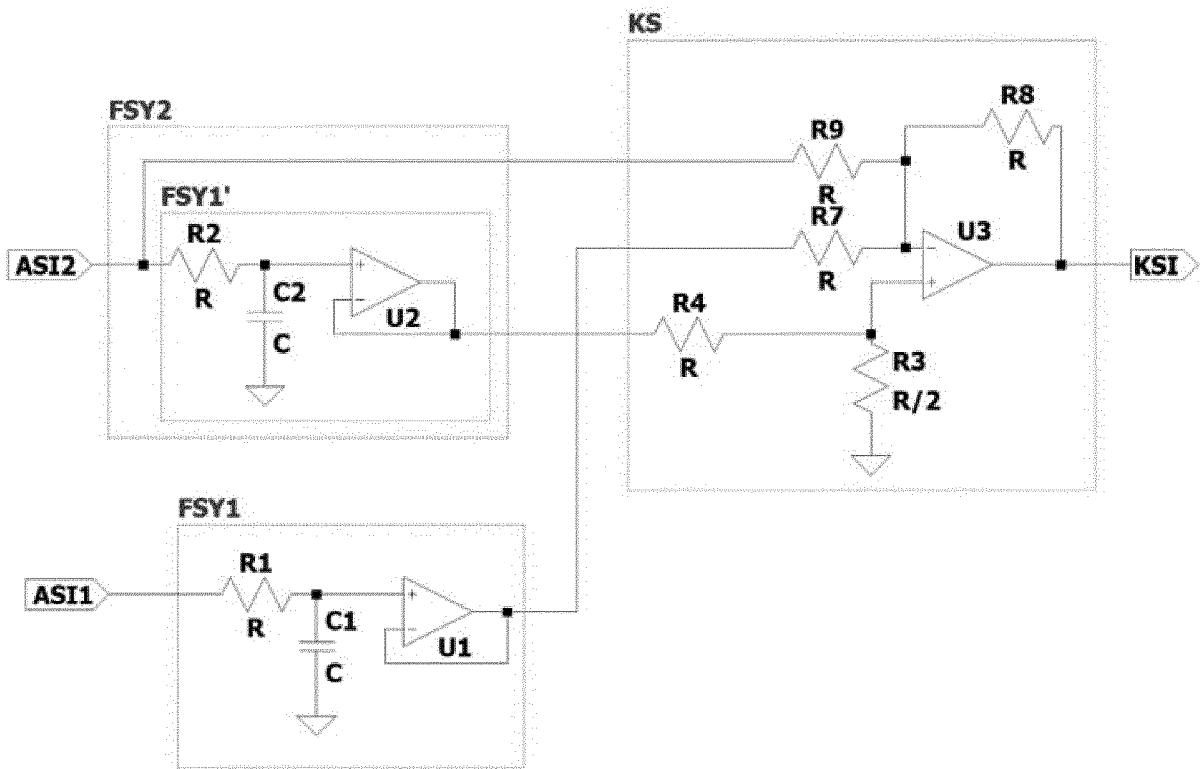


Abbildung A1-SR2



5 Abbildung A1-SR3

In den Abbildungen A1-SR1, A1-SR2, A1-SR3 sind der R-Widerstandswert der einzelnen Widerstände R1, R2, R3, usw. und der C-Kapazitätswert der Kapazitäten C1, C2, C3, usw. in Bezug
 5 auf die Ausgangssignale ASI, ASI2 und der anderen Schaltungselemente für eine funktionsfähige, zweckorientierte Schaltung auszulegen und entsprechend zu dimensionieren.

Im Fall **B1.** des ersten Simulationsszenarios sind
 10 die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation basiert,
 15 eine erste Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{3,1}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation:

$$H_{3,1}^2(s_n) = H_{TP}^2(s_n) = \frac{1}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2} = \frac{1}{1 + \sqrt{2} s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, und

20 die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 einzuzueins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem
 25 FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

30 - wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " und der Butterworth-Filterapproximation basiert,

35 eine erste Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{4,1}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation:

$$\mathbf{H}_{4,1}^2(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^2(s_n) = \frac{\sqrt{2}s_n + s_n^2}{1 + \sqrt{2}s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

5 Im Fall **C1**. des ersten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und
 10 der Butterworth-Filterapproximation basiert, eine erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation:

$$\mathbf{H}_{3,1}^3(s_n) = \frac{1}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2 + a_3 s_n^3} = \frac{1}{1 + 2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}$$

15 mit $s_n = s/\omega_0$, und

die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer
 20 Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach
 25 der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und der der Butterworth-
 30 Filterapproximation basiert,

eine erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,1}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

$$\mathbf{H}_{4,1}^3(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n) = \frac{2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}{1 + 2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}$$

35 mit $s_n = s/\omega_0$.

Nachfolgende Abbildungen C1-SR1, C1-SR2 zeigen für den Fall C1. des ersten Simulationsszenarios mögliche Schaltungsrealisierungen für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS im Zusammenhang mit der Kombination der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 zur Erzeugung des Kombinationssignales KSI.

10

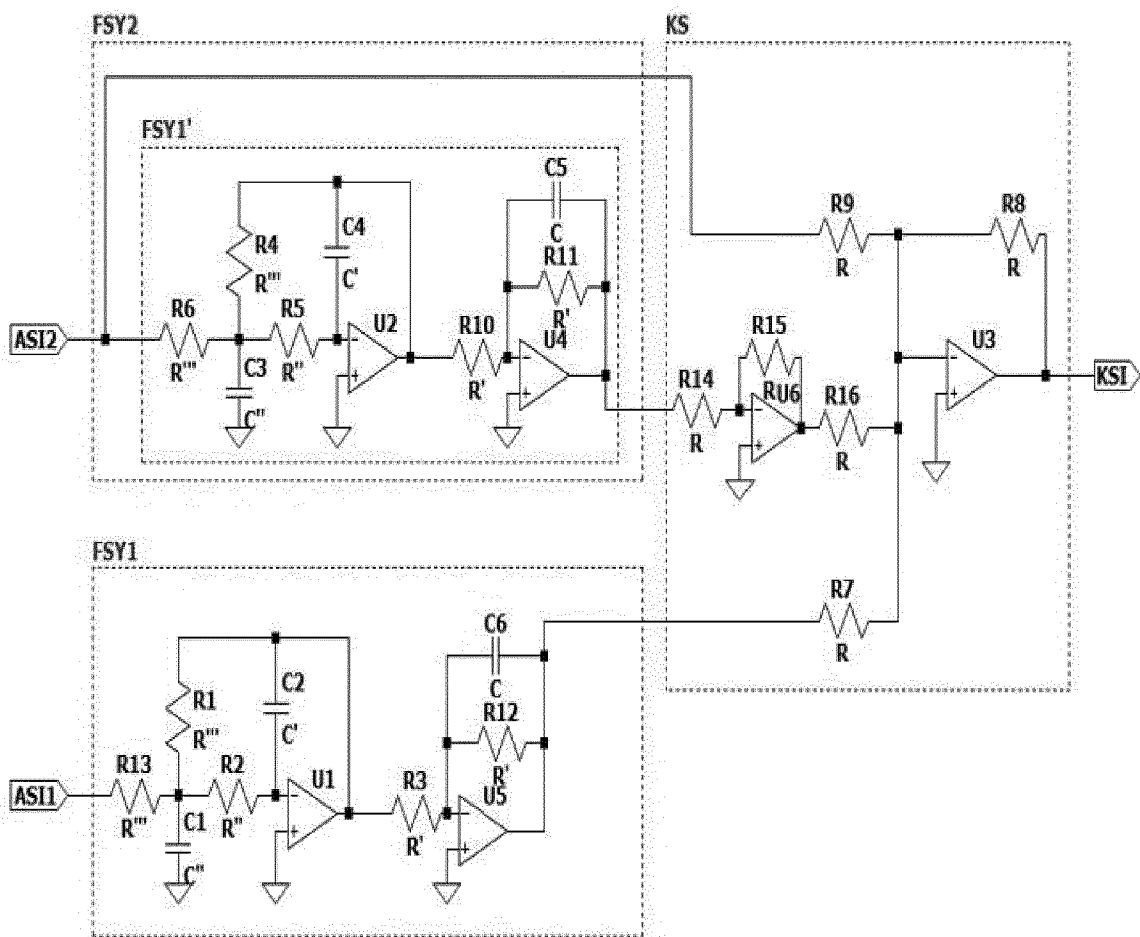


Abbildung C1-SR1

15

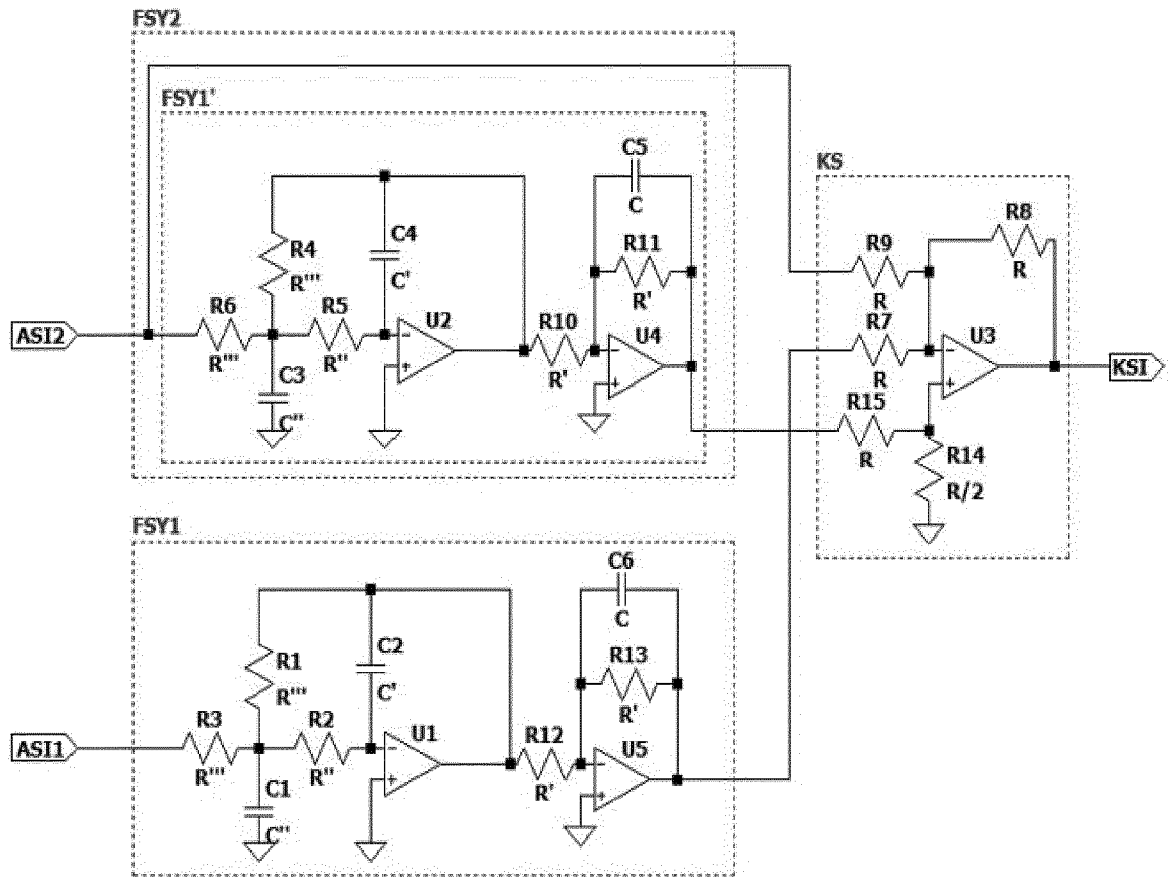
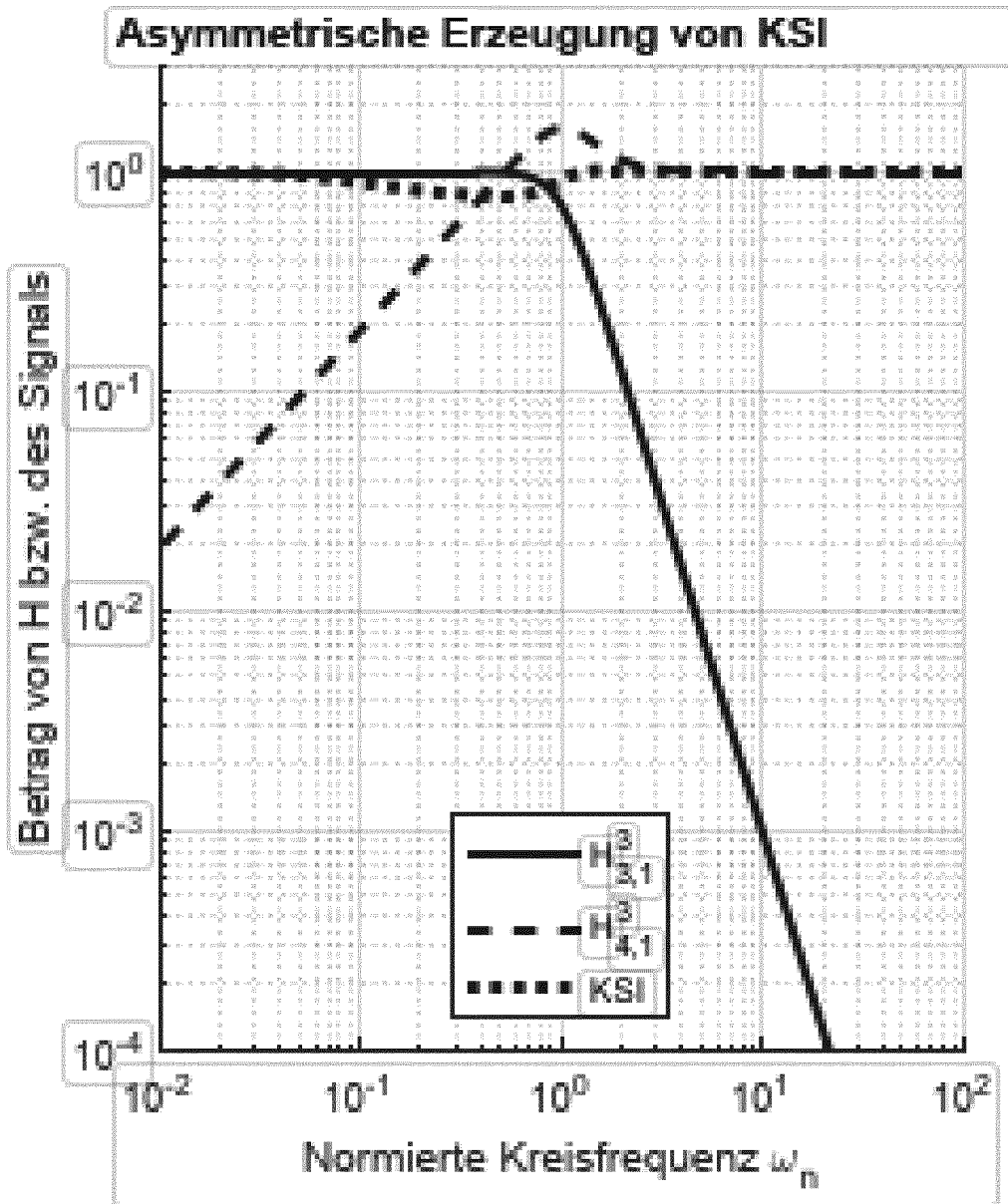


Abbildung C1-SR2

- 5 In den Abbildungen C1-SR1, C1-SR2 sind die R-/R'-/R''-/R'''-
 Widerstandswerte der einzelnen Widerstände R1, R2, R3, usw.
 und die C-Kapazitätswerte der Kapazitäten C1, C2, C3, usw. in
 Bezug auf die Ausgangssignale ASI, ASI2 und der anderen
 Schaltungselemente für eine funktionsfähige, zweckorientierte
 10 Schaltung auszulegen und entsprechend zu dimensionieren.

Eine nachfolgende Abbildung C1-GR zeigt für den Fall C1. des
 ersten Simulationsszenarios mit den möglichen Schaltungsrea-
 lisierungen gemäß den Abbildungen C1-SR1, C1-SR2 für die
 15 Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen
 FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinati-
 onsschaltung KS eine Graphen-Darstellung mit $\omega_n = \omega_{SY1,n} = \omega_{SY1} / \omega_0$,
 $\omega_n = \omega_{SY2,n} = \omega_{SY2} / \omega_0$ und $\omega_{SY1} / \omega_{SY2} = 100$
 - der erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,1}^3(s_n)$ " als die
 20 auf der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung

- " $H_{TP}^3(s_n)$ " basierende dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung
- " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',
- der erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,1}^3(s_n)$ " als die auf der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung
- 5 " $H_{TP}^3(s_n)$ " basierende vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung
- " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 und
- des Verlaufs des Kombinationssignals KSI.



10 Abbildung C1-GR

In einem zweiten Simulationsszenario (Symmetrie-Fall) werden die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des

ersten Filtersystems FSY1 und die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 auf der Basis auf eines Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und

- 5 **A2.** einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " oder
B2. einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " oder
C2. einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung
 10 " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ "

für die symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals KSI, bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal ASI2, das zweite Filtersignal FSI2 und das erste Filtersignal FSI1 additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe " $\mathbf{H}_3^k(s) + \mathbf{H}_4^k(s) = 1$ "
 15 verknüpft werden, ermittelt.

Im Fall **A2.** des zweiten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- 20 - wenn dieses auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Verstärkung von "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und einer Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,
 eine zweite Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,2}^1(s_n)$ " mit der
 25 Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$\mathbf{H}_{3,2}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, und

30 die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion
 35 k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " ÜF3 oder aus dem ersten Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " ÜF3 gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und
- wenn das erste Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, eine zweite Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,2}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$\mathbf{H}_{4,2}^1(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = \mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - \mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

- 15 Im Fall **B2.** des zweiten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Verstärkung von "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und einem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert,

eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,2}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle:

$$\mathbf{H}_{3,2}^3(s_n) = \frac{1 + as_n}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, und

die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " ÜF3 oder aus dem ersten Filtersystem FSY1, FSY1' mit einer dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " ÜF3 gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

5 - wenn das erste Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit $H_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert,

10 eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_4^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle:

$$H_{4,2}^3(s_n) = 1 - H_3^k(s_n) = H_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - H_{STP}^3(s_n) = \frac{as_n^2 + s_n^3}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

15

Eine nachfolgende Abbildung B2-SR zeigt für den Fall **B2.** des zweiten Simulationsszenarios eine mögliche Schaltungsrealisierung für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und
 20 der Kombinationsschaltung KS im Zusammenhang mit der Kombination der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 zur Erzeugung des Kombinationssignales KSI.

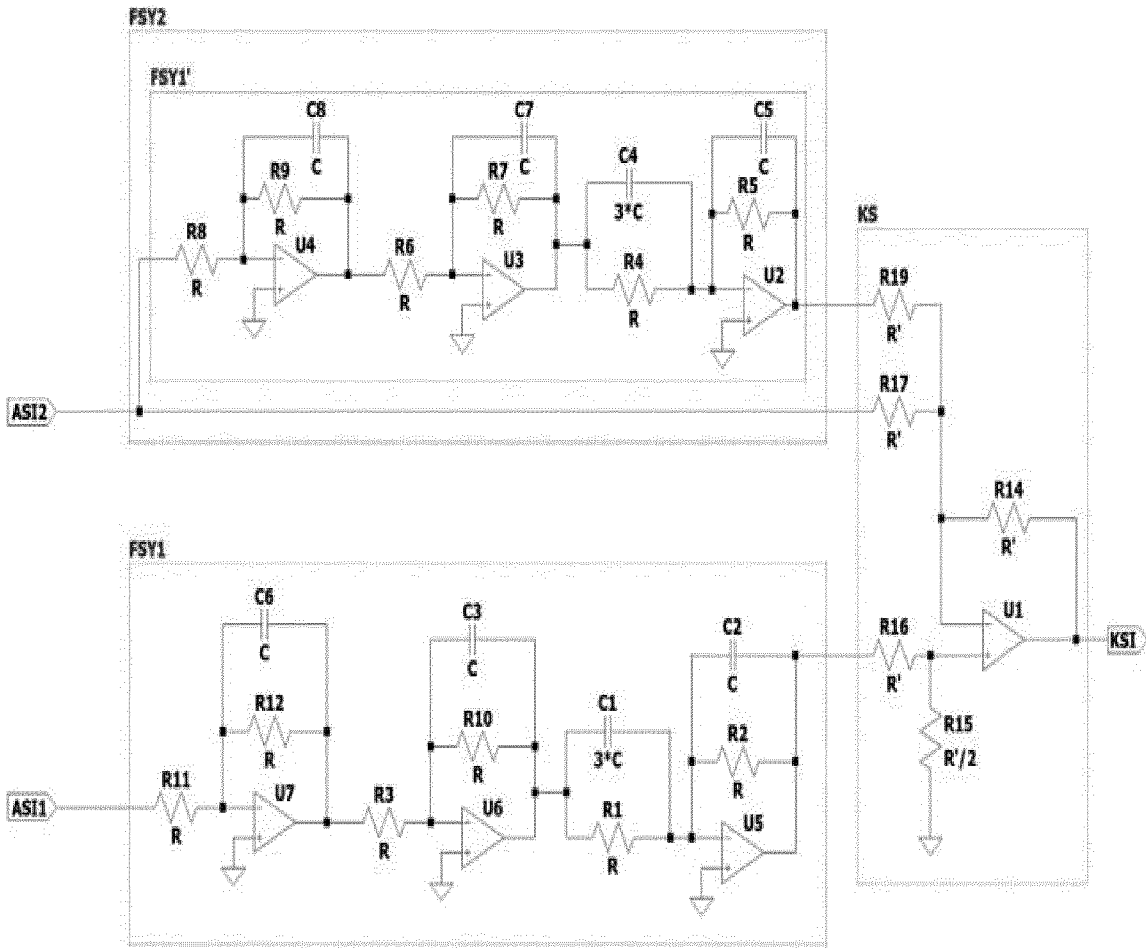


Abbildung B2-SR

In der **Abbildung B2-SR** sind die R-/R'-Widerstandswerte der einzelnen Widerstände R1, R2, R3, usw. und die C-Kapazitätswerte der Kapazitäten C1, C2, C3, usw. in Bezug auf die Ausgangssignale ASI, ASI2 und der anderen Schaltungselemente für eine funktionsfähige, zweckorientierte Schaltung auszulegen und entsprechend zu dimensionieren.

10

Eine nachfolgende **Abbildung B2-GR** zeigt für den Fall **B2.** des zweiten Simulationsszenarios mit der möglichen Schaltungsrealisierung gemäß der **Abbildung B2-SR** für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS eine Graphen-Darstellung mit $\omega_n = \omega_{SY1,n} = \omega_{SY1} / \omega_0$, $\omega_n = \omega_{SY2,n} = \omega_{SY2} / \omega_0$ und $\omega_{SY1} / \omega_{SY2} = 100$

15

- der zweiten Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,2}^3(s_n)$ " als die auf der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " basierende dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',
- 5 - der zweiten Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,2}^3(s_n)$ " als die auf der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " basierende vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 und
- des Verlaufs des Kombinationssignals KSI.

10

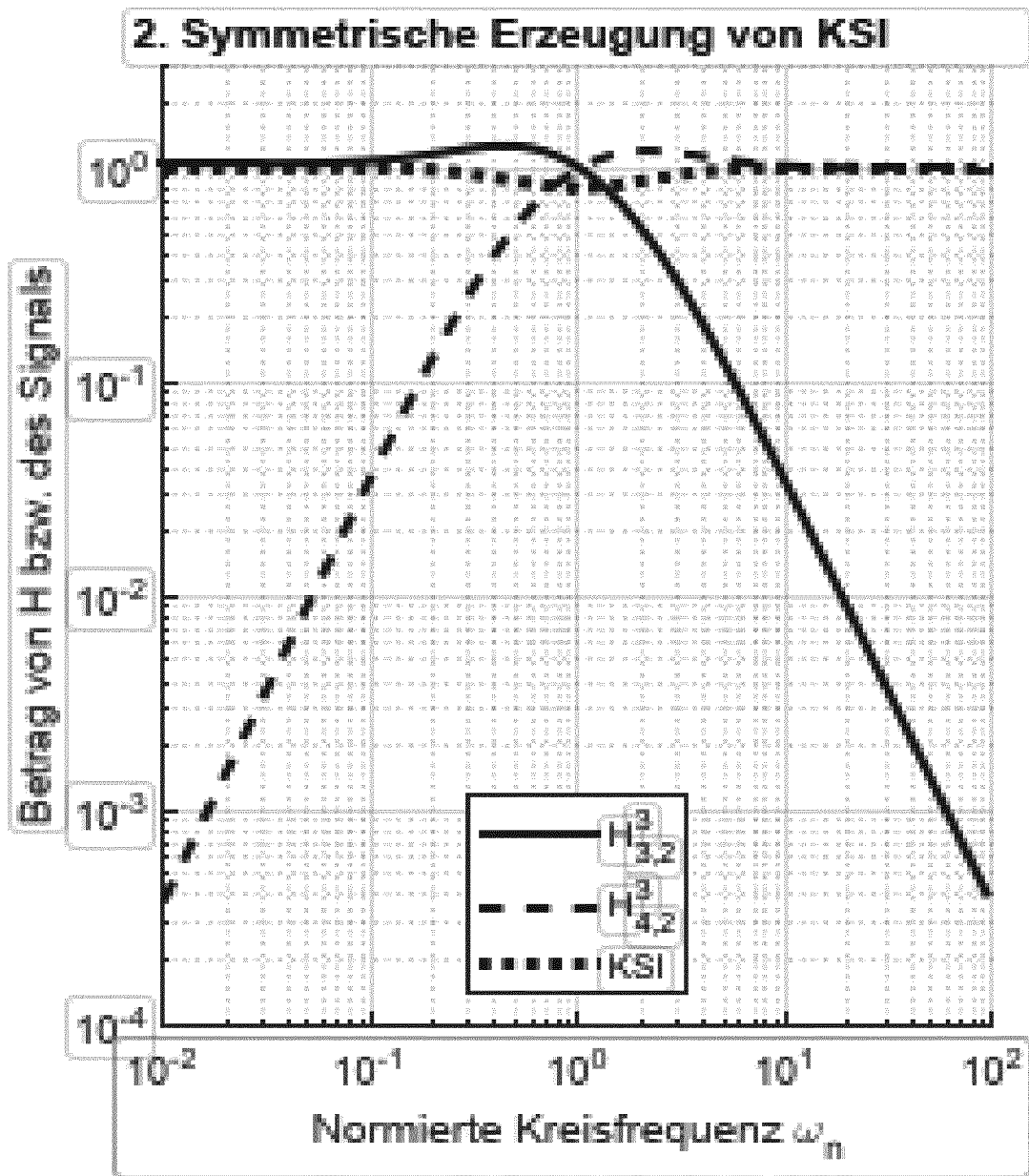


Abbildung B2-GR

Im Fall **C2**. des zweiten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- 5 - wenn dieses auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Verstärkung von "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n) = \frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$ und Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " basiert,

- 10 eine erste Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ ":

$$\mathbf{H}_{3,1}^5(s_n) = \frac{1 + a_1s_n + a_2s_n^2}{1 + a_1s_n + a_2s_n^2 + a_2s_n^3 + a_1s_n^4 + s_n^5}$$

mit $s_n=s/\omega_0$, und

- 15 die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 ein-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem FSY1, FSY1' mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " ÜF3 oder aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit einer dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " (ÜF3) gebildet wird,

- 20 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-\mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- 25 - wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n) =$

$$\frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$$

und den Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " basiert,

30 eine zweite Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,2}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ ":

$$\begin{aligned} \mathbf{H}_{4,2}^5(s_n) &= 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = \mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n) \\ &= \frac{a_2 s_n^3 + a_1 s_n^4 + s_n^5}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2 + a_2 s_n^3 + a_1 s_n^4 + s_n^5} \end{aligned}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

5

In einem dritten Simulationsszenario (Asymmetrie & Kompensation-Fall) werden die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 und die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2 auf der Basis des Standard-Tiefpass mit der Verstärkung von "1" und

10 **A3.** der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{TP}}^1(s_n)$ " oder

15 **B3.** einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{TP}}^2(s_n)$ " oder

C3. einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{TP}}^3(s_n)$ "

für die asymmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals KSI, bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal ASI2, das zweite Filtersignal FSI2, das Kompensation-Filtersignal FSI_k und das erste Filtersignal FSI1 additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe " $\mathbf{H}_3^k(s) \times \mathbf{H}_1^m(s) + \mathbf{H}_4^k(s) \times \mathbf{H}_2^p(s) = 1$ " verknüpft werden, ermittelt.

25

Im Fall **A3.** des dritten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{TP}}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, und
 - das aus einem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{TP}}^1(s_n)$ " und aus einer Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 ist,
- 30
- 35

eine dritte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,3}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$\mathbf{H}_{3,3}^1(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + 1}{s_n + 1}$$

5 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit gebildet wird,
 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " verknüpft werden, und
 - die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird,
- eine dritte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,3}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$25 \quad \mathbf{H}_{4,3}^1(s_n) = \frac{1 - \mathbf{H}_{TP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} + s_n}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, und die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2,

- 30 - das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit und der Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- 35

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{TP}^1(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine erste Übertragungsfunktion " $H_{5,1u}(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_{5,1u}(s_n) = \frac{H_{TP}^1(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{TP}^1(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \omega_{SY2,n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $u = 5$ ist 1. Ordnung-basiert.

Im Fall **B3.** des dritten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation und einem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " basiert, und

- das aus einem multiplikative Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " und einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 ist,
 5 eine zweite Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{3,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " ist:

$$H_{3,2}^2(s_n) = \frac{H_{TP}^2(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + 1}{1 + as_n + s_n^2}$$

10

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 ein-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " gebildet wird,
 15
 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{TP}^2(s_n)$ " verknüpft werden, und
 20
 - die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird,
 25 eine zweite Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{4,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ ":
 30

$$H_{4,2}^2(s_n) = \frac{1 - H_{TP}^2(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{s_n^2 + (a + \omega_{SY2,n})s_n + a\omega_{SY2,n}}{1 + as_n + s_n^2}$$

- mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, und
 35 die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe "1- $H_{TP}^2(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine zweite Übertragungsfunktion " $H_{5,2v}(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ ":

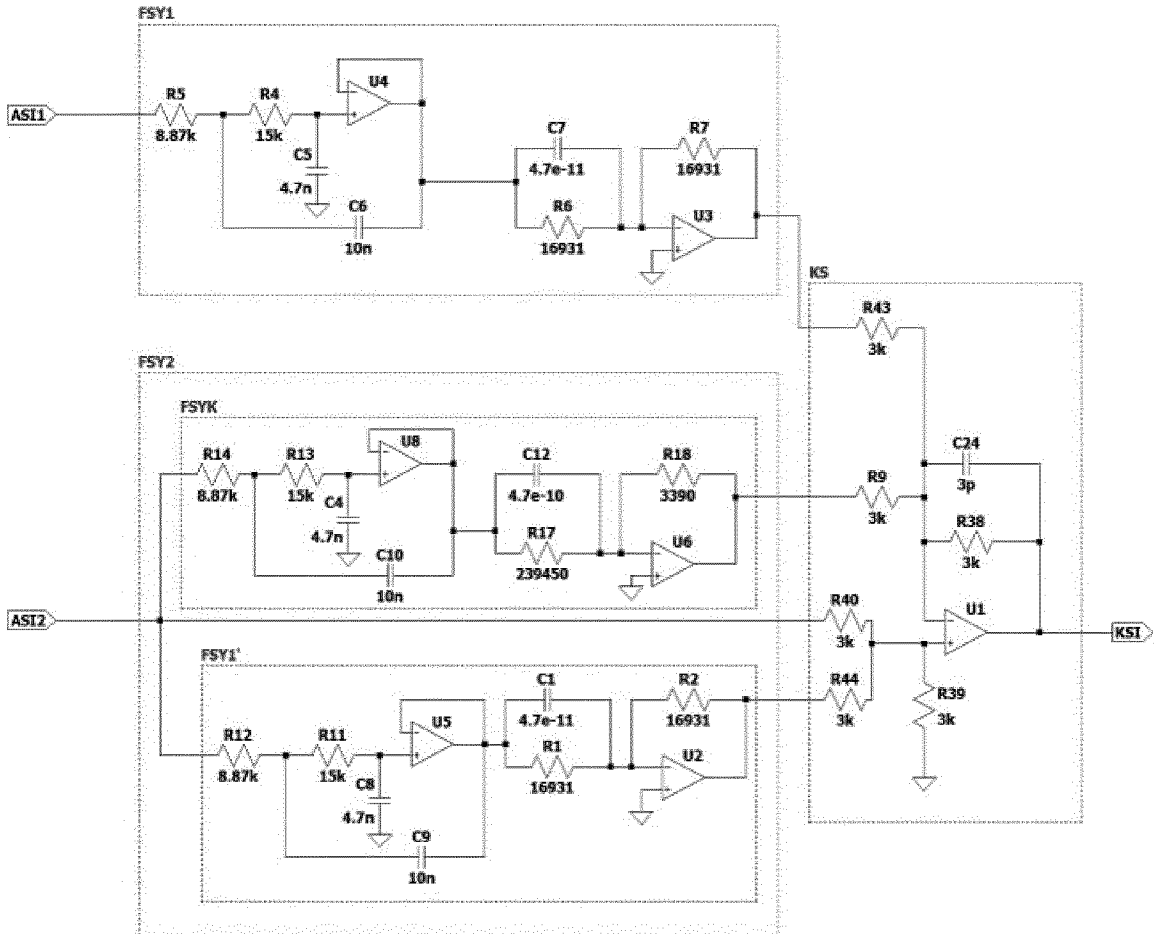
$$H_{5,2v}(s_n) = \frac{H_{TP}^2(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{TP}^2(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \frac{2\omega_{SY2,n}s_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + as_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $v = 5$ ist 2. Ordnung-basiert.

35

Eine nachfolgende Abbildung B3-SR zeigt für den Fall B3. des dritten Simulationsszenarios eine mögliche

Schaltungsrealisierung für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS im Zusammenhang mit der Kombination der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signalfrequenzbereichen FB1, FB2 zur Erzeugung des Kombinationssignales KSI.



10 Abbildung B3-SR

In der Abbildung B3-SR sind die einzelnen Widerstände R1, R2, R3, usw. und die Kapazitäten C1, C2, C3, usw. in Bezug auf die Ausgangssignale ASI, ASI2 und der anderen Schaltungselemente für eine funktionsfähige, zweckorientierte Schaltung mit den angegebenen Widerstand-Zahlenwerten in [Ω] bzw. den Kapazität-Zahlenwerten in [F] dimensioniert.

Im Fall **C3**. des dritten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation und einem Koeffizienten " $a = 2$ " basiert, und
- das aus einem multiplikative Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und einer Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 ist,

eine dritte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,3}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " ist:

$$\mathbf{H}_{3,3}^3(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} s_n + 1}{1 + a s_n + a s_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " gebildet wird,
 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " verknüpft werden, und
 - die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird,
- eine dritte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,3}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ ":

$$\mathbf{H}_{4,3}^3(s_n) = \frac{1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{s_n^3 + (a + \omega_{SY2,n})s_n^2 + (\omega_{SY2,n} + 1)as_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, und die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2,

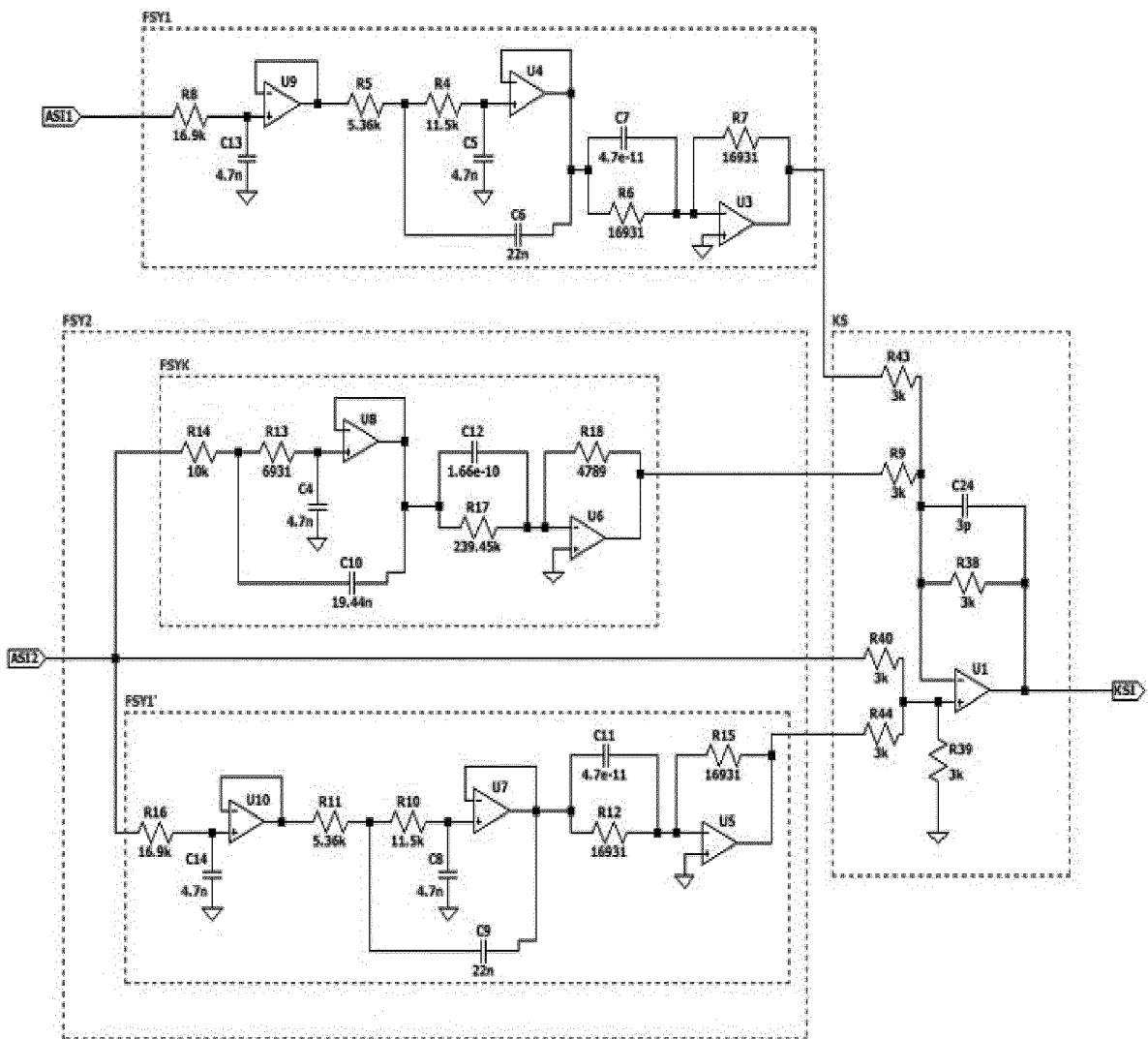
- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " und der Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " mit der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine dritte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_{5,3w}(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ ":

$$\mathbf{H}_{5,3w}(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} + \frac{1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} - 1 = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + (a - 1)s_n + s_n^2}$$

mit $S_n=S/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$, $W=: H_5$ ist 3. Ordnung-basiert.

- 5 Eine nachfolgende Abbildung C3-SR zeigt für den Fall **C3**. des dritten Simulationsszenarios eine mögliche Schaltungsrealisierung für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS im Zusammenhang mit der Kombination der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 zur Erzeugung des Kombinationssignales KSI.



15 Abbildung C3-SR

In der Abbildung C3-SR sind die einzelnen Widerstände R1, R2, R3, usw. und die Kapazitäten C1, C2, C3, usw. in Bezug auf die Ausgangssignale ASI, ASI2 und der anderen Schaltungselemente für eine funktionsfähige, zweckorientierte Schaltung mit den angegebenen Widerstand-Zahlenwerten in [Ω] bzw. den Kapazität-Zahlenwerten in [F] dimensioniert.

Eine nachfolgende Abbildung C3-GR zeigt für den Fall **C3**. des dritten Simulationsszenarios mit der möglichen Schaltungsrealisierung gemäß der Abbildung C3-SR für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS eine Graphen-Darstellung mit $\omega_n = \omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_n = \omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$ und $\omega_{SY1}/\omega_{SY2} = 100$

- der dritten Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,3}^3(s_n)$ " als die auf der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " basierende dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',
- der dritten Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,3}^3(s_n)$ " als die auf der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " basierende vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 und
- des Verlaufs des Kombinationssignals KSI.

25

3. Asymmetrische und kompensatorische Erzeugung von KSI

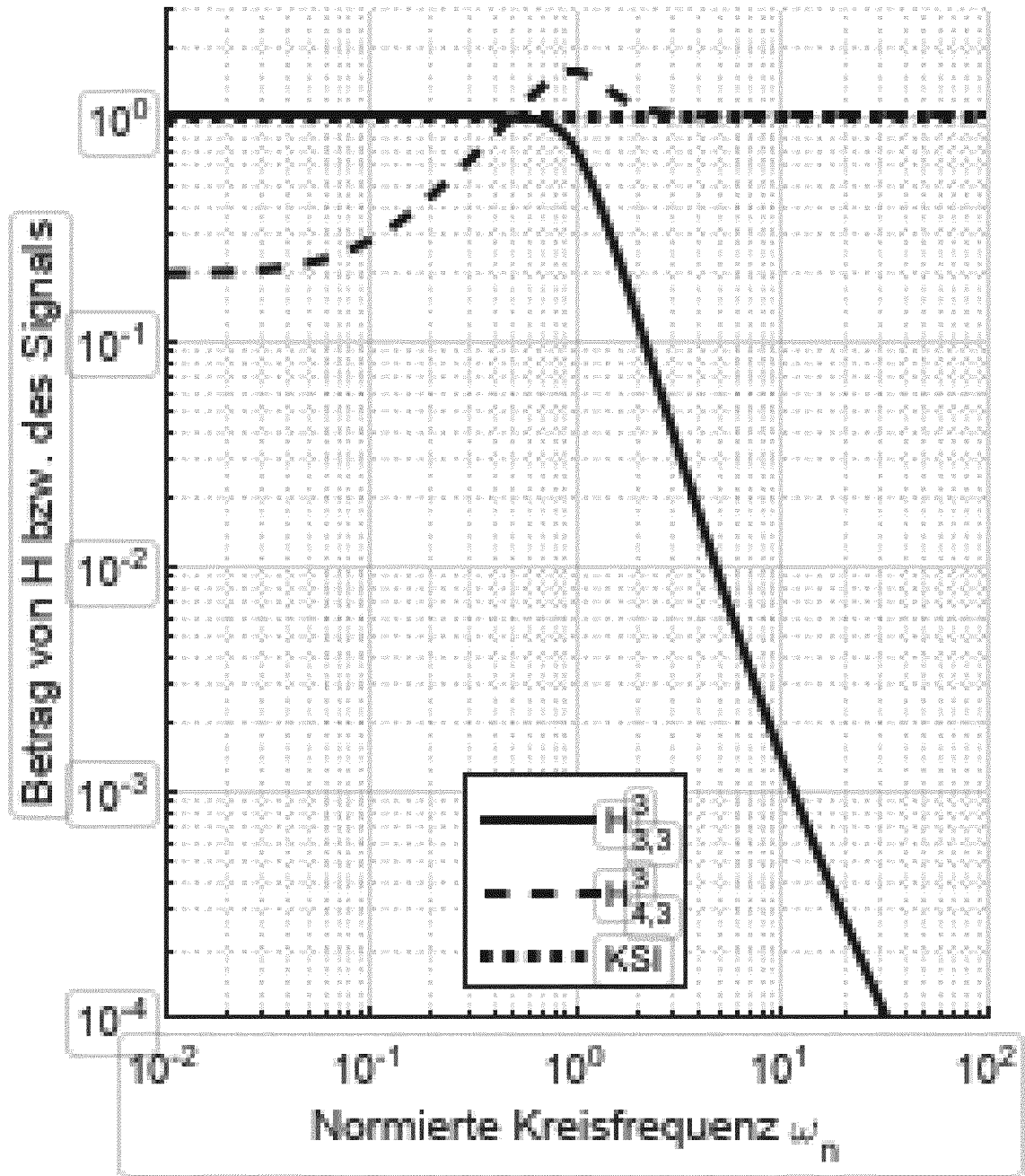


Abbildung B2-GR

In einem vierten Simulationsszenario (Symmetrie & Kompensation-Fall) werden die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, die vierte

Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 und die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2 auf der Basis eines Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und

- 5 **A4.** einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " oder
B4. einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n)$ " oder
C4. einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung
 10 " $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n)$ "

für die symmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals KSI, bei dem vorzugsweise das zweite Ausgangssignal ASI2, das zweite Filtersignal FSI2, das Kompensation-Filtersignal FSI_k und das erste Filtersignal FSI1 additiv und/oder subtraktiv mit der Maßgabe " $\mathbf{H}_3^k(s) \times \mathbf{H}_1^m(s) + \mathbf{H}_4^k(s) \times \mathbf{H}_2^p(s) = 1$ " verknüpft werden, ermittelt.

Im Fall **A4.** des vierten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " ÜF3 des
 20 ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Verstärkung von "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und einer Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, und
 - 25 - das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " und einer Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- 30 eine vierte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,4}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$\mathbf{H}_{3,4}^1(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + 1}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

35 die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = \frac{s_n}{s_n+1}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit gebildet wird,
- 5
- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " verknüpft werden, und
- 10
- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird,
- 15
- eine vierte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,4}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:
- 20

$$\mathbf{H}_{4,4}^1(s_n) = \frac{1 - \mathbf{H}_{STP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\mathbf{H}_{STP}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} + s_n}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, und die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2,

25

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit und der Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- 30
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " und der
- 35

Filterapproximationsunabhängigkeit, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{STP}^1(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird, gebildet wird,

- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine vierte Übertragungsfunktion " $H_{5,4u}(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit:

$$H_{5,4u}(s_n) = \frac{H_{STP}^1(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^1(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \omega_{SY2,n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $u = 5$ ist 1. Ordnung-basiert.

Eine nachfolgende **Abbildung A4-SR** zeigt für den Fall **A4**. des vierten Simulationsszenarios eine mögliche Schaltungsrealisierung für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS im Zusammenhang mit der Kombination der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 zur Erzeugung des Kombinationssignales KSI.

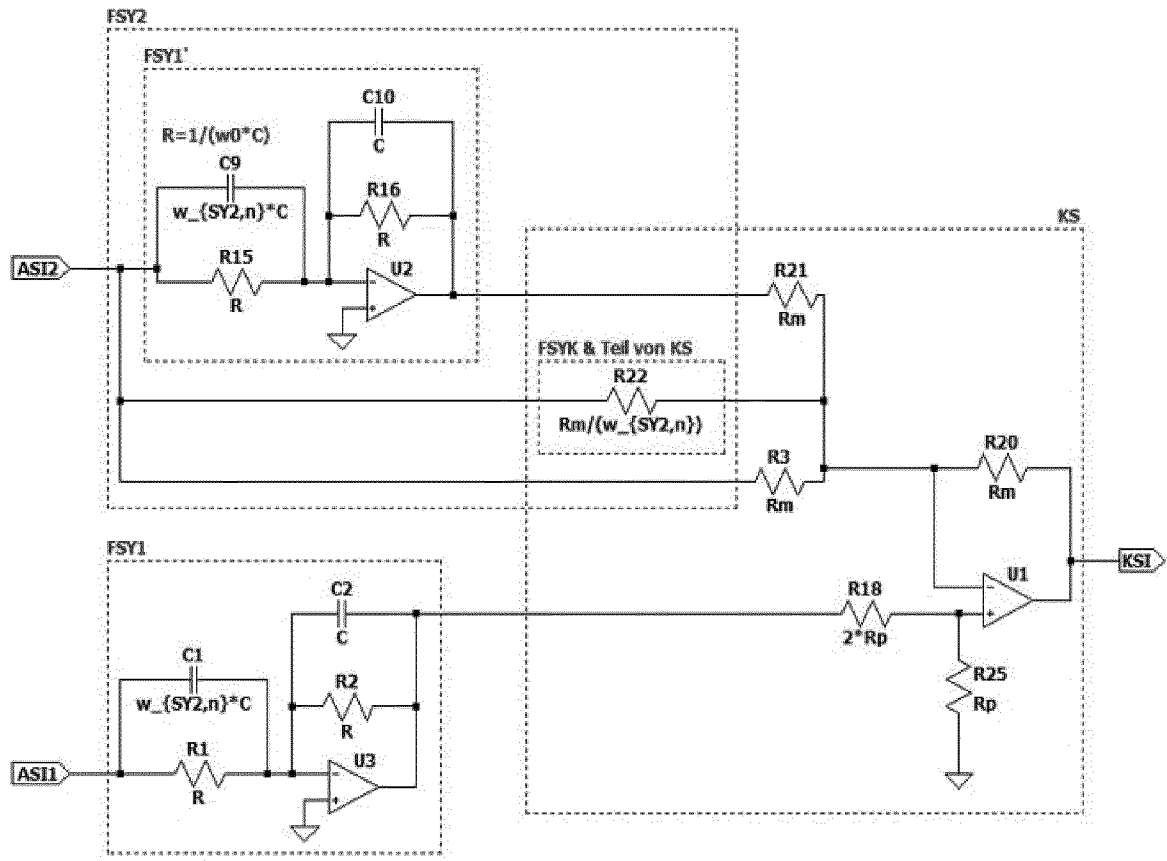


Abbildung A4-SR

In der **Abbildung A4-SR** sind die R-/Rm-/Rp-Widerstandswerte
 5 der einzelnen Widerstände R1, R2, R3, usw. und die C-Kapazi-
 tätswerte der Kapazitäten C1, C2, C3, usw. in Bezug auf die
 Ausgangssignale ASI, ASI2 und der anderen Schaltungselemente
 für eine funktionsfähige, zweckorientierte Schaltung auszule-
 gen und entsprechend zu dimensionieren. Anmerkung: Wenn es
 10 heißt "FSYK Teil von KS", dann bedeutet dies, dass der ge-
 punktet-umrandete Schaltungsteil zum Kompensation-Filtersys-
 tem FSY_K gehört, aber auch Teil der Kombinationsschaltung KS
 ist.

15 Im Fall **B4.** des vierten Simulationsszenarios sind
 die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des
 ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Verstär-
 kung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-

Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und einem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert, und

- 5 - das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " und einer Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- 10 eine vierte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,4}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle:

$$\mathbf{H}_{3,4}^3(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} = \frac{1 + (a + \omega_{\text{SY2},n})s_n + a\omega_{\text{SY2},n}s_n^2}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = \omega_{\text{SY1}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY2},n} = \omega_{\text{SY2}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = 1/\omega_{\text{SY2},n}$,

- 15 die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = \frac{1+a\frac{1}{s_n}}{1+a\frac{1}{s_n}+a\frac{1}{s_n^2}+\frac{1}{s_n^3}}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Pol-

- 25 stelle gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " verknüpft werden, und
- 30 - die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " oder die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " mit einer Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ "

des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird, eine vierte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,4}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle:

$$5 \quad H_{4,4}^3(s_n) = \frac{1 - H_{STP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{H_{STP}^3\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{H_2^1(s_n)} = \frac{a\omega_{SY2,n}s_n + (a + \omega_{SY2,n})s_n^2 + s_n^3}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, und die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2,

- 10 - das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- 15 - das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{STP}^3(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird, gebildet wird,
- 20 - wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- 25 - wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins
- 30
- 35

übertragene, zweite Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,
eine fünfte Übertragungsfunktion " $H_{5,5w}(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle:

$$5 \quad H_{5,5w}(s_n) = \frac{H_{STP}^3(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + a\omega_{SY2,n}s_n}{s_n^2 + (a-1)s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $w = H_5$ ist 3. Ordnung-basiert.

- 10 Die nachfolgende Abbildung B4-SR zeigt für den Fall **B4**. des vierten Simulationsszenarios eine mögliche Schaltungsrealisierung für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1', FSY2 der Filterschaltung FS und
15 tion der Ausgangssignale ASI1, ASI2 der elektrischen Systeme SY1, SY2 mit den verschiedenen Signal-Frequenzbereichen FB1, FB2 zur Erzeugung des Kombinationssignales KSI.

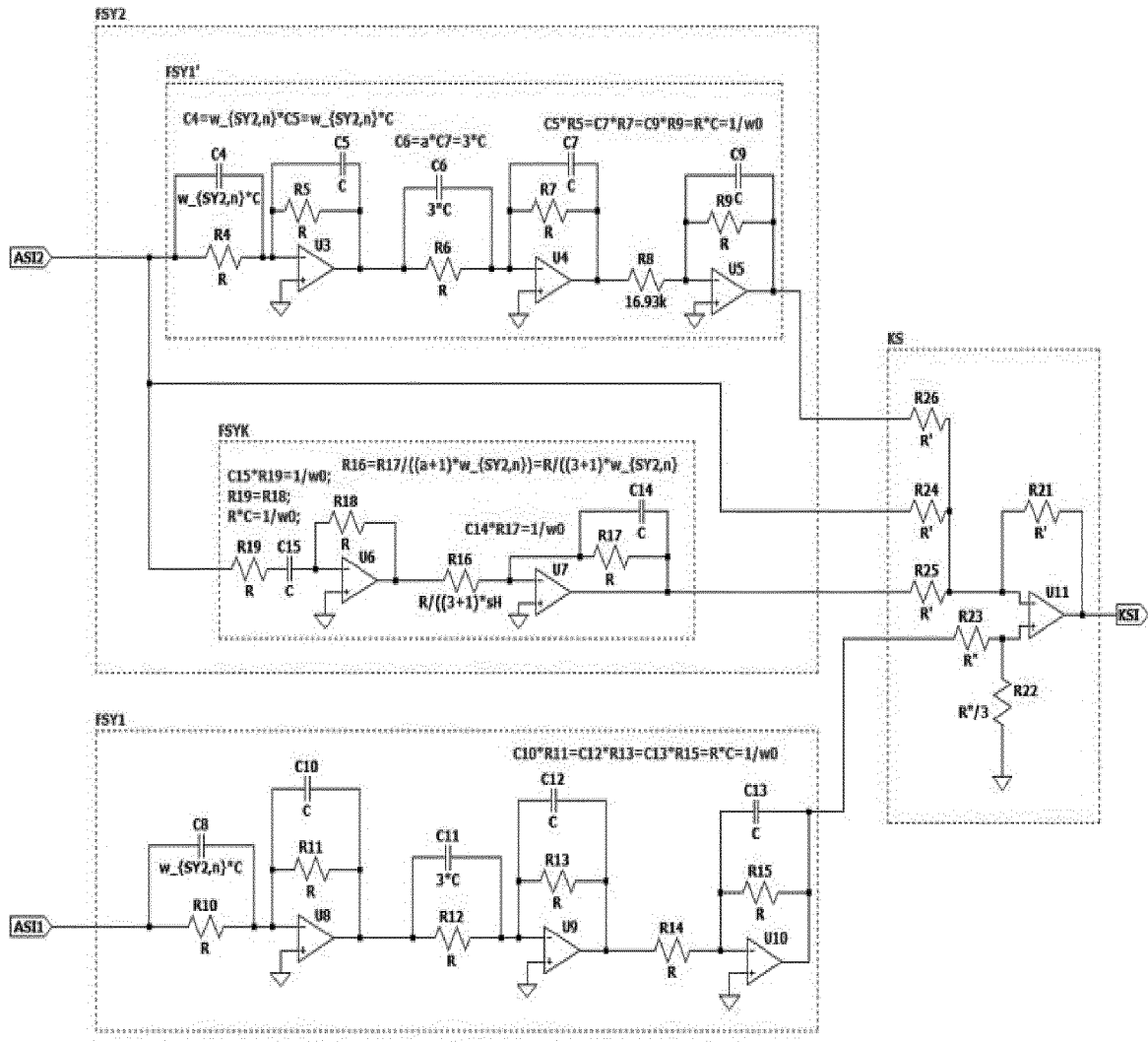


Abbildung B4-SR

In der **Abbildung B4-SR** sind die R-/R'-Widerstandswerte der einzelnen Widerstände R1, R2, R3, usw. und die C-Kapazitätswerte der Kapazitäten C1, C2, C3, usw. in Bezug auf die Ausgangssignale ASI, ASI2 und der anderen Schaltungselemente für eine funktionsfähige, zweckorientierte Schaltung auszulegen und entsprechend zu dimensionieren.

10

Eine nachfolgende **Abbildung B4-GR** zeigt für den Fall **B4**. des vierten Simulationsszenarios mit der möglichen Schaltungsrealisierung gemäß der **Abbildung B4-SR** für die Elektronische Schaltungsanordnung ESA mit den Filtersystemen FSY1, FSY1',

FSY2 der Filterschaltung FS und der Kombinationsschaltung KS eine Graphen-Darstellung mit $\omega_n = \omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_n = \omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$ und $\omega_{SY1}/\omega_{SY2} = 100$

- der vierten Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,4}^3(s_n)$ " als
- 5 die auf der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " basierende dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',
- der vierten Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,4}^3(s_n)$ " als
- 10 die auf der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " basierende vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2 und
- des Verlaufs des Kombinationssignals KSI.

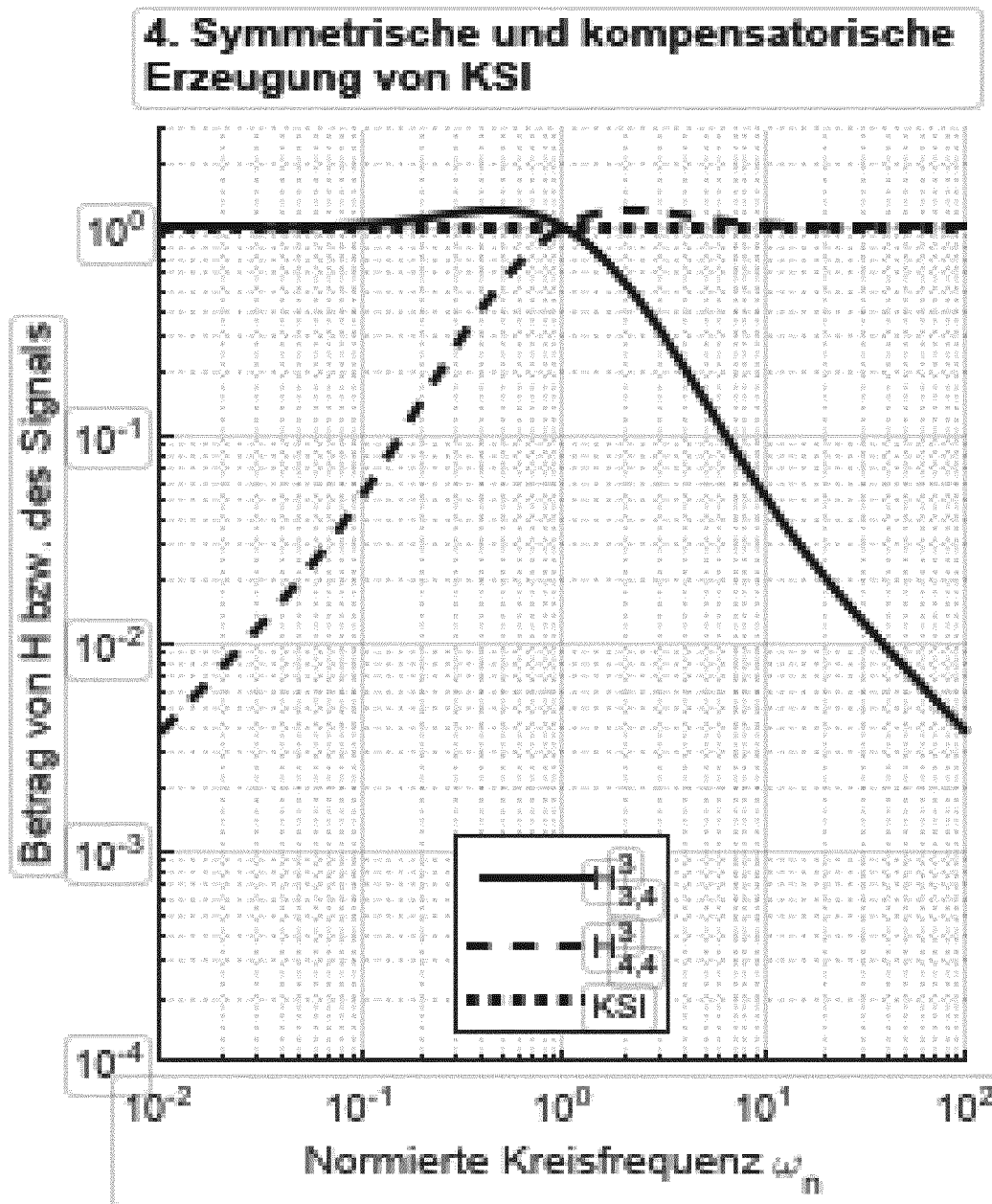


Abbildung B4-GR

Im Fall C4. des vierten Simulationsszenarios sind die dritte Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " ÜF3 des ersten Filtersystems FSY1, FSY1',

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit der Verstärkung von "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " mit $H_{STP}^5(s_n) =$

$\frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$ und Koeffizienten "a₁=15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " basiert, und

- das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" und einer Inversen "**1/H₁¹(s_n)**" der Übertragungsfunktion 1. Ordnung "**H₁¹(s_n)**" des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,

eine zweite Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{3,2}⁵(s_n)**" mit den Koeffizienten "a₁=15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$H_{3,2}^5(s_n) = \frac{H_{STP}^5(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{(a_2s_n^2 + a_1s_n + 1)(1 + s_n\omega_{SY2,n})}{(s_n^5 + a_1s_n^4 + a_2s_n^3 + a_2s_n^2 + a_1s_n + 1)}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung "**H₄^k(s)**" ÜF4 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 ein-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" mit $H_{STP}^5(s_n) = \frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$ und den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n → $\frac{1}{s_n}$)**" mit $H_{STP}^5(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}) =$

$$\frac{1+a_1\frac{1}{s_n}+a_2\frac{1}{s_n^2}}{1+a_1\frac{1}{s_n}+a_2\frac{1}{s_n^2}+a_2\frac{1}{s_n^3}+a_1\frac{1}{s_n^4}+\frac{1}{s_n^5}}$$

und den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" subtraktiv nach der Maßgabe "**1-H_{STP}⁵(s_n)**" verknüpft werden, und
- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" oder die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n → $\frac{1}{s_n}$)**" mit einer Inversen "**1/H₂¹(s_n)**" der Übertragungsfunktion 1. Ordnung "**H₂¹(s_n)**"

des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird,
eine zweite Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,2}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$\begin{aligned} \mathbf{H}_{4,2}^5(s_n) &= \frac{1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\mathbf{H}_{\text{STP}}^5\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} \\ &= \frac{(s_n^4 + a_1 s_n^3 + a_2 s_n^2)(\omega_{\text{SY2},n} + s_n)}{(s_n^5 + a_1 s_n^4 + a_2 s_n^3 + a_2 s_n^2 + a_1 s_n + 1)} \end{aligned}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = \omega_{\text{SY1}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY2},n} = \omega_{\text{SY2}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = 1/\omega_{\text{SY2},n}$, und die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " ÜF5 des zweiten Filtersystems FSY2,

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " mit mit den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " und der Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses TP als das erste elektrische System SY1 gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " und den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " mit der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses HP als das zweite elektrische System SY2 multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem FSY2 eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal ASI2 mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

5 eine sechste Übertragungsfunktion " $H_{5,6x}(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ ":

$$H_{5,6x}(s_n) = \frac{H_{STP}^5(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^5(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1$$

$$= \frac{\omega_{SY2,n} s_n^3 + (a_2 + a_1 - 1)\omega_{SY2,n} s_n^2 + s_n \omega_{SY2,n}}{(s_n^4 + (a_1 - 1)s_n^3 + (a_2 - a_1 + 1)s_n^2 + (a_1 - 1)s_n + 1)}$$

10 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $x = : H_5$ ist 5. Ordnung-basiert.

15

Patentansprüche

1. Verfahren zur Kombination von Ausgangssignalen (ASI1, ASI2) elektrischer Systeme (SY1, SY2) mit verschiedenen Signal-Frequenzbereichen (FB1, FB2), bei dem ein durch eine
- 5 erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " (ÜF1) eines ersten elektrischen Systems (SY1) im Verhältnis zu einem Eingangssignal (ESI) bestimmbares, erstes Ausgangssignal (ASI1) mit einem ersten Frequenzbereich (FB1) und einer durch das
- 10 erste System (SY1) bedingten, ersten Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} sowie ein durch eine zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " (ÜF2) eines zweiten elektrischen Systems (SY2) im Verhältnis zu dem Eingangssignal (ESI) bestimmbares, zwei-
- 15 tes Ausgangssignal (ASI2) mit einem zweiten Frequenzbereich (FB2) und einer durch das zweite System (SY2) bedingten, zweiten Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} gefiltert (flt) und nach der Filterung zur Erzeugung eines Kombinationssignals (KSI) kombiniert (kbn) werden,
- dadurch gekennzeichnet, dass
- 20 zur Erzeugung des Kombinationssignals (KSI)
- a)** im Zuge der Filterung (flt) ein durch eine dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) eines ersten Filtersystems (FSY1) im Verhältnis zu dem ersten Ausgangssignal (ASI1) bestimmbares, erstes Filtersignal (FSI1) mit einer
- 25 Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird,
- b)** im Zuge der Filterung (flt) in Bezug auf eine vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) eines zweiten Filtersystems (FSY1)
- b1)** ein durch die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung
- 30 " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) eines weiteren ersten Filtersystems (FSY1') des zweiten Filtersystems (FSY2) im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal (ASI2) bestimmbares, zweites Filtersignal (FSI2) mit der Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird oder
- b2)** ein durch die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung
- 35 " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) eines weiteren ersten Filtersystems (FSY1') im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal (ASI2) bestimmbares, zweites Filtersignal (FSI2) mit der Filter-Grenzkreisfrequenz

ω_0 und ein durch eine fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " (ÜF5) eines Kompensation-Filtersystems (FSY_K) im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal (ASI2) bestimmtes Kompensation-Filtersignal (FSI_K) generiert werden,

- 5 c) im Zuge der Kombination in Bezug auf die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1) und die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2)
- c1) das zweite Ausgangssignal (ASI2), das zweite Filtersignal (FSI2) und das erste Filtersignal (FSI1) für eine asymmetrische oder symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals (KSI) zumindest eines von beiden, additiv und subtraktiv, mit Maßgabe von " $\mathbf{H}_3(s) + \mathbf{H}_4(s) = 1$ " verknüpft werden oder
- 10 c2) das zweite Ausgangssignal (ASI2), das zweite Filtersignal (FSI2), das Kompensation-Filtersignal (FSI_K) und das erste Filtersignal (FSI1) für eine asymmetrische und kompensatorische oder symmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals (KS) zumindest eines von beiden, additiv und subtraktiv, mit Maßgabe von " $\mathbf{H}_3(s) \times \mathbf{H}_1^m(s) + \mathbf{H}_4(s) \times \mathbf{H}_2^p(s) =$
- 15 20 1" verknüpft werden.

2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass

- für die Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 jedes Filtersystems k-ter Ordnung (FSY1, FSY1', FSY2) in Bezug auf die erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $\mathbf{H}_1^m(s)$ " (ÜF1) mit der ersten Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} und die zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $\mathbf{H}_2^p(s)$ " (ÜF2) mit der zweiten Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} der elektrischen Systeme (SY1, SY2) und unter der Voraussetzung, dass die m-te Ordnung gleich der p-ten Ordnung, also $m=p$, ist, folgender funktionaler Zusammenhang zu den Grenzkreisfrequenzen ω_{SY1} , ω_{SY2} besteht:
- 25 30

$$\omega_0 = \sqrt{\omega_{SY1} \times \omega_{SY2}}$$

35

3. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass

auf der Basis eines Standard-Tiefpasses mit einer Verstärkung von "1" und einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion j-ter Ordnung mit Koeffizienten abhängig von einer Tiefpass-Filterapproximation, z.B. Butterworth oder Bessel,

$$5 \quad \mathbf{H}_{TP}^j(s_n) = \frac{1}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+\dots+a_js_n^j}$$

mit $s_n=s/\omega_0$

(i) die erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $\mathbf{H}_1^m(s)$ " (ÜF1) des ersten elektrischen Systems (SY1),
 - wenn dieses ein Tiefpass (TP) gemäß dem Standard-Tiefpass mit einer Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und einer Filterapproximationsunabhängigkeit ist,

15 eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_1^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n/\omega_{SY1,n}} = \frac{1}{1+s_n \cdot \omega_{SY2,n}}$$

mit $s_n=s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$,

20 (ii) die zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $\mathbf{H}_2^p(s)$ " (ÜF2) des zweiten elektrischen Systems (SY2),
 - wenn dieses ein Hochpass (HP) gemäß dem Standard-Tiefpass mit der Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit ist,
 25 eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_2^1(s_n) = \frac{s_n/\omega_{SY2,n}}{1+s_n/\omega_{SY2,n}}$$

mit $s_n=s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$.

30

4. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass

für die mit der Filterung (flt) asymmetrische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)

35 **a1)** die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, eine erste Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^1(s_n)$ " mit der
- 5 Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{3,1}^1(s_n) = \mathbf{H}_{TP}^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

- a2)** die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) gebildet wird,
- 15 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und
- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem
- 20 Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,
- eine erste Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,1}^1(s_n)$ " mit der
- 25 Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{4,1}^1(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^1(s_n) = \frac{s_n}{1 + s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

oder

- 30 **b1)** die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),
- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation basiert,
- 35 eine erste Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

$$\mathbf{H}_{3,1}^2(s_n) = \mathbf{H}_{TP}^2(s_n) = \frac{1}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2} = \frac{1}{1 + \sqrt{2} s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "

5 (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) gebildet wird,

10

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

15

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ " und der der Butterworth-Filterapproximation basiert,

eine erste Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,1}^2(s_n)$ " mit der

20

Butterworth-Filterapproximation ist:

$$\mathbf{H}_{4,1}^2(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^2(s_n) = \frac{\sqrt{2} s_n + s_n^2}{1 + \sqrt{2} s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

oder

25

c1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ "

(ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und der Butterworth-Filterapproximation basiert,

30

eine erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

$$\mathbf{H}_{3,1}^3(s_n) = \frac{1}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2 + a_3 s_n^3} = \frac{1}{1 + 2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

c2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und der Butterworth-Filterapproximation basiert,

eine erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,1}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

$$\mathbf{H}_{4,1}^3(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n) = \frac{2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}{1 + 2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

5. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass

für die mit der Filterung (flt) symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)

a1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ "

(ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und

einer Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,

eine zweite Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,2}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{3,2}^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n}$$

35

mit $s_n = s/\omega_0$,

a2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) ein-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " (ÜF3) oder aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " (ÜF3) gebildet wird,

5
10 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,

15 eine zweite Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,2}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$20 \quad \mathbf{H}_{4,2}^1(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = \mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - \mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

oder

b1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ "

25 (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$

30 und einem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert,

eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,2}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$\mathbf{H}_{3,2}^3(s_n) = \frac{1 + as_n}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

35 mit $s_n = s/\omega_0$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " (ÜF3) oder aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit einer dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " (ÜF3) gebildet

10 wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert,

- 20 eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_4^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$\mathbf{H}_{4,2}^3(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = \mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^3(s_n) = \frac{as_n^2 + s_n^3}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

25 c1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ "

(ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n) =$

30 $\frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$ und Koeffizienten "a₁=15,19" und

"a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " basiert,

eine erste Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten "a₁=15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$\mathbf{H}_{3,1}^5(s_n) = \frac{1 + a_1s_n + a_2s_n^2}{1 + a_1s_n + a_2s_n^2 + a_2s_n^3 + a_1s_n^4 + s_n^5}$$

35

mit $s_n = s/\omega_0$,

c2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-

5

eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit ei-

ner Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filter-

system (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunk-

tion k-ter Ordnung " $H_3^k(s_n)$ " (ÜF3) oder aus dem ersten

10

Filtersystem (FSY1, FSY1') mit einer dritten Übertra-

gungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) gebildet

wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Über-

15

tragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " subtraktiv nach

der Maßgabe " $1 - H_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der drit-

20

ten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " auf dem

Symmetrie-Tiefpass mit einer Symmetrie-Tiefpass-Übertra-

gungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " mit $H_{STP}^5(s_n) =$

$\frac{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2 + a_2 s_n^3 + a_1 s_n^4 + s_n^5}$ und den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und

" $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " basiert,

25

eine zweite Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{4,2}^5(s_n)$ " mit den

Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$H_{4,2}^5(s_n) = 1 - H_3^k(s_n) = H_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - H_{STP}^5(s_n) = \frac{a_2 s_n^3 + a_1 s_n^4 + s_n^5}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2 + a_2 s_n^3 + a_1 s_n^4 + s_n^5}$$

6. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass

30

für die mit der Filterung (flt) asymmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)

a1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ "

(ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, und
- das aus einem multiplikative Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und aus einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) ist,

eine dritte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{3,3}^1(s_n)$ " mit der der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_{3,3}^1(s_n) = \frac{H_{TP}^1(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + 1}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

a2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit gebildet wird,
- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{TP}^1(s_n)$ " verknüpft werden, und

die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, eine dritte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{4,3}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_{4,3}^1(s_n) = \frac{1 - H_{TP}^1(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} + s_n}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

a3) die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{TP}^1(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine erste Übertragungsfunktion " $H_{5,1u}(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_{5,1u}(s_n) = \frac{H_{TP}^1(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{TP}^1(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \omega_{SY2,n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $u = :$ H_5 ist 1. Ordnung-basiert,

oder

b1) die dritte Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation und einem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " basiert, und

5

- das aus einem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " und einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1.

10

Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) ist,

eine zweite Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{3,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " ist:

15

$$H_{3,2}^2(s_n) = \frac{H_{TP}^2(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} s_n + 1}{1 + a s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

20

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) einzuzueins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " gebildet wird,

25

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{TP}^2(s_n)$ " verknüpft werden, und

30

- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird,

35

eine zweite Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{4,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " ist:

$$H_{4,2}^2(s_n) = \frac{1 - H_{TP}^2(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{s_n^2 + (a + \omega_{SY2,n})s_n + a\omega_{SY2,n}}{1 + as_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b3) die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe "1- $H_{TP}^2(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine zweite Übertragungsfunktion " $H_{5,2v}(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " ist:

$$H_{5,2v}(s_n) = \frac{H_{TP}^2(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{TP}^2(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \frac{2\omega_{SY2,n}s_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + as_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $v =: H_5$ ist 2. Ordnung-basiert,

oder

- 5 **c1)** die dritte Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),
- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation und einem Koeffizienten " $a = 2$ " basiert, und
 - 10 - das aus einem multiplikative Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " und einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) ist,
 - 15 eine dritte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " ist:

$$H_{3,3}^3(s_n) = \frac{H_{TP}^2(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} s_n + 1}{1 + a s_n + a s_n^2 + s_n^3}$$

20

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

- c2)** die vierte Übertragungsfunktion k -ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) einzuzueins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " gebildet wird,
 - 25 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{TP}^3(s_n)$ " verknüpft werden, und
 - 30 - die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der
 - 35

Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird,

eine dritte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,3}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " ist:

$$\mathbf{H}_{4,3}^3(s_n) = \frac{1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{s_n^3 + (a + \omega_{SY2,n})s_n^2 + (\omega_{SY2,n} + 1)as_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

10 **c3)** die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " mit der der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " und der Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " mit der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins

übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,
eine dritte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_{5,3w}(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " ist:

$$5 \quad \mathbf{H}_{5,3w}(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} + \frac{1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} - 1 = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + (a-1)s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $w =: \mathbf{H}_5$ ist 3. Ordnung-basiert.

10 7. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass für die mit der Filterung (flt) symmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)

a1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ "

15 (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und einer Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, und

20 - das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " und einer Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

25 eine vierte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,4}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{3,4}^1(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + 1}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

30 **a2)** die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1.

35 Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und der

Filterapproximationsunabhängigkeit oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = \frac{s_n}{s_n+1}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " verknüpft werden, und

- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, eine vierte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,4}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{4,4}^1(s_n) = \frac{1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\mathbf{H}_{\text{STP}}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\omega_{\text{SY2},n} + s_n}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = \omega_{\text{SY1}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY2},n} = \omega_{\text{SY2}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = 1/\omega_{\text{SY2},n}$,

a3) die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit und der Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion

"1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,

- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine vierte Übertragungsfunktion " $H_{5,4u}(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_{5,4u}(s_n) = \frac{H_{STP}^1(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^1(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \omega_{SY2,n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $u = 5$ ist 1. Ordnung-basiert,

oder

b1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit $H_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und einem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert, und

- das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " und einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

eine vierte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,4}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$H_{3,4}^3(s_n) = \frac{H_{STP}^3(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{1 + (a + \omega_{SY2,n})s_n + a\omega_{SY2,n}s_n^2}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit $H_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n})$ " mit $H_{STP}^3(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}) = \frac{1+a\frac{1}{s_n}}{1+a\frac{1}{s_n}+a\frac{1}{s_n^2}+\frac{1}{s_n^3}}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{STP}^3(s_n)$ " verknüpft werden, und

- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " oder die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n})$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird,

eine vierte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,4}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$H_{4,4}^3(s_n) = \frac{1 - H_{STP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{H_{STP}^3(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n})}{H_2^1(s_n)} = \frac{a\omega_{SY2,n}s_n + (a + \omega_{SY2,n})s_n^2 + s_n^3}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b3) die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung

" $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{STP}^3(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

5

10

15

20

25

eine fünfte Übertragungsfunktion " $H_{5,5w}(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$H_{5,5w}(s_n) = \frac{H_{STP}^3(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + a\omega_{SY2,n}s_n}{s_n^2 + (a - 1)s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $W = H_5$ ist 3. Ordnung-basiert,

30

oder

c1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " mit $H_{STP}^5(s_n) =$

35

$\frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$ und Koeffizienten "a₁=15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " basiert, und

- das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" und einer Inversen "**1/H₁¹(s_n)**" der Übertragungsfunktion 1. Ordnung "**H₁¹(s_n)**" des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung "**H_{3,2}⁵(s_n)**" mit den Koeffizienten "a₁=15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$H_{3,2}^5(s_n) = \frac{H_{STP}^5(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{(a_2s_n^2 + a_1s_n + 1)(1 + s_n\omega_{SY2,n})}{(s_n^5 + a_1s_n^4 + a_2s_n^3 + a_2s_n^2 + a_1s_n + 1)}$$

mit s_n=s/ω₀, ω_{SY1,n}=ω_{SY1}/ω₀, ω_{SY2,n}=ω_{SY2}/ω₀, ω_{SY1,n}=1/ω_{SY2,n},

c2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung "**H₄^k(s)**" (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) einzuzueins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" mit $H_{STP}^5(s_n) = \frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$ und den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n → $\frac{1}{s_n}$)**" mit $H_{STP}^5(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}) =$

$$\frac{1+a_1\frac{1}{s_n}+a_2\frac{1}{s_n^2}}{1+a_1\frac{1}{s_n}+a_2\frac{1}{s_n^2}+a_2\frac{1}{s_n^3}+a_1\frac{1}{s_n^4}+\frac{1}{s_n^5}}$$

und den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" subtraktiv nach der Maßgabe "**1-H_{STP}⁵(s_n)**" verknüpft werden, und
- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" oder die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n → $\frac{1}{s_n}$)**" mit einer Inversen "**1/H₂¹(s_n)**" der Übertragungsfunktion 1. Ordnung "**H₂¹(s_n)**"

des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird,
eine zweite Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,2}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$\begin{aligned} \mathbf{H}_{4,2}^5(s_n) &= \frac{1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\mathbf{H}_{\text{STP}}^5\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} \\ &= \frac{(s_n^4 + a_1 s_n^3 + a_2 s_n^2)(\omega_{\text{SY2},n} + s_n)}{(s_n^5 + a_1 s_n^4 + a_2 s_n^3 + a_2 s_n^2 + a_1 s_n + 1)} \end{aligned}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = \omega_{\text{SY1}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY2},n} = \omega_{\text{SY2}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = 1/\omega_{\text{SY2},n}$,

c3) die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " mit mit den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " und der Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " und den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^5(s_n)$ " mit der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

5 eine sechste Übertragungsfunktion " $H_{5,6x}(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$H_{5,6x}(s_n) = \frac{H_{STP}^5(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^5(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1$$

$$= \frac{\omega_{SY2,n} s_n^3 + (a_2 + a_1 - 1)\omega_{SY2,n} s_n^2 + s_n \omega_{SY2,n}}{(s_n^4 + (a_1 - 1)s_n^3 + (a_2 - a_1 + 1)s_n^2 + (a_1 - 1)s_n + 1)}$$

10 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $x = : H_5$ ist 5. Ordnung-basiert.

8. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 7, gekennzeichnet durch

15 - einen "Direct Current <DC>"-Sensor, z.B. einen Fluxgate-Wandler (FGW) in Closed Loop-Ausführung oder einen Hall Effect Sensor (HES) in Open Loop/Closed Loop-Ausführung oder einen Pearson-Wandler mit "wide-band current transformer"-Charakteristik (PW), zur Messung eines Stroms als Messgröße
 20 MG und dem Eingangssignal ESI mit einer oberen Grenzfrequenz $f_{o,Gr} = 200\text{kHz}$, dies entspricht einem Wert der Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} von " $2\pi \times 200\text{kHz}$ ", als das erste elektrische System (SY1) und

- einen "Alternate Current <AC>"-Sensor, z.B. einen PEM-Wandler (PEM-W) als Rogowski-Spule mit Integrierer oder einen
 25 Stromwandler (STW) mit Sekundär-Shunt, zur Messung des Stroms als Messgröße MG und dem Eingangssignal ESI mit einer unteren Grenzfrequenz $f_{u,Gr} = 20\text{Hz}$, dies entspricht einem Wert der Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} von " $2\pi \times 20\text{Hz}$ ", als das zweite elektrische System (SY2).
 30

9. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) zur Kombination von Ausgangssignalen (ASI1, ASI2) elektrischer Systeme (SY1, SY2) mit verschiedenen Signal-Frequenzbereichen (FB1, FB2),
 35 die folgendes enthält

- eine Filterschaltung (FS) zur Filtersignalerzeugung (FSI1, FSI2, FSI_K), die ein durch eine erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " (ÜF1) eines ersten elektrischen Systems (SY1) im Verhältnis zu einem Eingangssignal (ESI) bestimmbares, erstes Ausgangssignal (ASI1) mit einem ersten Frequenzbereich (FB1) und einer durch das erste System (SY1) bedingten, ersten Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} sowie ein durch eine zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " (ÜF2) eines zweiten elektrischen Systems (SY2) im Verhältnis zu dem Eingangssignal (ESI) bestimmbares, zweites Ausgangssignal (ASI2) mit einem zweiten Frequenzbereich (FB2) und einer durch das zweite System (SY2) bedingten, zweiten Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} filtert (flt), und

- eine Kombinationsschaltung (KS) zur Erzeugung eines Kombinationssignals (KSI), die mit der Filterschaltung (FS) schaltungstechnisch verbunden ist und die nach der Filtersignalerzeugung (FSI1, FSI2, FSI_K) die erzeugten Signalen zu dem Kombinationssignal (KSI) kombiniert (kbn), dadurch gekennzeichnet, dass

die Filterschaltung (FS) zur Filtersignalerzeugung (FSI1, FSI2, FSI_K) und die Kombinationsschaltung (KS) zur Erzeugung des Kombinationssignals (KSI) derart ausgebildet sind, dass

a) im Zuge der Filterung (flt) mit einem ersten Filtersystem (FSY1) der Filterschaltung (FS) ein durch eine dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1) im Verhältnis zu dem ersten Ausgangssignal (ASI1) bestimmbares, erstes Filtersignal (FSI1) mit einer Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird,

b) im Zuge der Filterung (flt) mit einem zweiten Filtersystem (FSY2) der Filterschaltung (FS) in Bezug auf eine vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2)

b1) von einem weiteren ersten Filtersystem (FSY1') des zweiten Filtersystems (FSY2) ein durch die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des weiteren ersten Filtersystems (FSY1') im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal (ASI2) bestimmbares, zweites Filtersignal (FSI2) mit der Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 generiert wird oder

- b2) von einem weiteren ersten Filtersystem (FSY1') des zweiten Filtersystems (FSY2) ein durch die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des weiteren ersten Filtersystems (FSY1') im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal (ASI2) bestimmbares, zweites Filtersignal (FSI2) mit der Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 und von einem Kompensation-Filtersystem (FSY_K) des zweiten Filtersystems (FSY2) ein durch eine fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " (ÜF5) des Kompensation-Filtersystems (FSY_K) im Verhältnis zu dem zweiten Ausgangssignal (ASI2) bestimmbares Kompensation-Filtersignal (FSI_K) generiert werden,
- 5
- c) im Zuge der Signalkombination mit der Kombinationsschaltung (KS) sowie in Bezug auf die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1) und die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2)
- 10
- c1) das zweite Ausgangssignal (ASI2), das zweite Filtersignal (FSI2) und das erste Filtersignal (FSI1) für eine asymmetrische oder symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals (KSI) zumindest eines von beiden, additiv und subtraktiv, mit Maßgabe von " $H_3^k(s) + H_4^k(s) = 1$ " verknüpft werden oder
- 15
- c2) das zweite Ausgangssignal (ASI2), das zweite Filtersignal (FSI2), das Kompensation-Filtersignal (FSI_K) und das erste Filtersignal (FSI1) für eine asymmetrische und kompensatorische oder symmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals (KS) zumindest eines von beiden, additiv und subtraktiv, mit Maßgabe von " $H_3^k(s) \times H_1^m(s) + H_4^k(s) \times H_2^p(s) = 1$ " verknüpft werden.
- 20
- 25
- 30 10. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass für die Filter-Grenzkreisfrequenz ω_0 jedes Filtersystems k-ter Ordnung (FSY1, FSY1' FSY2) in Bezug auf die erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " (ÜF1) mit der ersten
- 35 Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} und die zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " (ÜF2) mit der zweiten Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} der elektrischen Systeme (SY1, SY2) und unter der Voraussetzung, dass die m-te Ordnung gleich der p-ten Ordnung, also

m=p, ist, folgender funktionaler Zusammenhang zu den Grenzkreisfrequenzen ω_{SY1} , ω_{SY2} besteht:

$$\omega_0 = \sqrt{\omega_{SY1} \times \omega_{SY2}}$$

5

11. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, dass auf der Basis eines Standard-Tiefpasses mit einer Verstärkung von "1" und einer Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion j-ter Ordnung mit Koeffizienten abhängig von einer Tiefpass-Filterapproximation, z.B. Butterworth oder Bessel,

10

$$"H_{TP}^j(s_n) = \frac{1}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+\dots+a_js_n^j}"$$

mit $s_n=S/\omega_0$

15

(i) die erste Übertragungsfunktion m-ter Ordnung " $H_1^m(s)$ " (ÜF1) des ersten elektrischen Systems (SY1),

- wenn dieses ein Tiefpass (TP) gemäß dem Standard-Tiefpass mit einer Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und einer Filterapproximationsunabhängigkeit ist,

20

eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_1^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n/\omega_{SY1,n}} = \frac{1}{1 + s_n \cdot \omega_{SY2,n}}$$

25

mit $s_n=S/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$,

(ii) die zweite Übertragungsfunktion p-ter Ordnung " $H_2^p(s)$ " (ÜF2) des zweiten elektrischen Systems (SY2),

- wenn dieses ein Hochpass (HP) gemäß dem Standard-Tiefpass mit der Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit ist, eine Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

30

$$H_2^1(s_n) = \frac{s_n/\omega_{SY2,n}}{1 + s_n/\omega_{SY2,n}}$$

35

mit $s_n=S/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=\omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n}=\omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n}=1/\omega_{SY2,n}$.

12. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Filterschaltung (FS) zur Filtersignalerzeugung (FSI1),
 5 FSI2, FSI_K) und die Kombinationsschaltung (KS) zur Erzeugung des Kombinationssignals (KSI) derart ausgebildet sind, dass für die mit der Filterung (flt) asymmetrische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)

a1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ "
 10 (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),
 - wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,
 eine erste Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^1(s_n)$ " mit der
 15 Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{3,1}^1(s_n) = \mathbf{H}_{TP}^1(s_n) = \frac{1}{1 + s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

a2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "
 20 (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),
 - das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) gebildet wird,
 25 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und
 - wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem
 30 Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,
 eine erste Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,1}^1(s_n)$ " mit der
 35 Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{4,1}^1(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^1(s_n) = \frac{s_n}{1 + s_n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

oder

b1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- 5 - wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation basiert, eine erste Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

$$10 \quad \mathbf{H}_{3,1}^2(s_n) = \mathbf{H}_{TP}^2(s_n) = \frac{1}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2} = \frac{1}{1 + \sqrt{2} s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- 15 - das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) gebildet wird,
- 20 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und
- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem
- 25 Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ " und der der Butterworth-Filterapproximation basiert, eine erste Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,1}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

$$30 \quad \mathbf{H}_{4,1}^2(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^2(s_n) = \frac{\sqrt{2} s_n + s_n^2}{1 + \sqrt{2} s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

oder

c1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

35

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und der Butterworth-Filterapproximation basiert,

eine erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

$$\mathbf{H}_{3,1}^3(s_n) = \frac{1}{1 + a_1 s_n + a_2 s_n^2 + a_3 s_n^3} = \frac{1}{1 + 2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$,

c2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) gebildet wird,

15 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^3(s_n)$ " und der Butterworth-Filterapproximation basiert,

20 eine erste Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,1}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation ist:

25

$$\mathbf{H}_{4,1}^3(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = 1 - \mathbf{H}_{TP}^3(s_n) = \frac{2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}{1 + 2s_n + 2s_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

30 13. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Filterschaltung (FS) zur Filtersignalerzeugung (FSI1), FSI2, FSI_K) und die Kombinationsschaltung (KS) zur Erzeugung des Kombinationssignals (KSI) derart ausgebildet sind, dass für die mit der Filterung (flt) symmetrische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)

35

a1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und einer Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,
- eine zweite Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,2}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{3,2}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$$

10

mit $s_n=s/\omega_0$,

a2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " (ÜF3) oder aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " (ÜF3) gebildet wird,
 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-\mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und
 - wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert,
- eine zweite Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,2}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

30

$$\mathbf{H}_{4,2}^1(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = \mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$$

mit $s_n=s/\omega_0$.

oder

- 35 **b1)** die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und einem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert,

eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,2}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$\mathbf{H}_{3,2}^3(s_n) = \frac{1 + as_n}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n=s/\omega_0$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " (ÜF3) oder aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit einer dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " (ÜF3) gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-\mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert,

eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $\mathbf{H}_4^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$\mathbf{H}_{4,2}^3(s_n) = 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = \mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - \mathbf{H}_{STP}^3(s_n) = \frac{as_n^2 + s_n^3}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n=s/\omega_0$,

c1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n) =$

$$\frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$$

und Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " basiert,

eine erste Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,1}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$\mathbf{H}_{3,1}^5(s_n) = \frac{1 + a_1s_n + a_2s_n^2}{1 + a_1s_n + a_2s_n^2 + a_2s_n^3 + a_1s_n^4 + s_n^5}$$

mit $s_n=s/\omega_0$,

c2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) ein-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s_n)$ " (ÜF3) oder aus dem ersten Filtersystem (FSY1, FSY1') mit einer dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " (ÜF3) gebildet

wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-\mathbf{H}_3^k(s)$ " verknüpft werden, und

- wenn das erste Filtersystem (FSY1, FSY1') mit der dritten Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ " auf dem Symmetrie-Tiefpass mit einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{STP}^5(s_n) =$

$$\frac{1+a_1s_n+a_2s_n^2}{1+a_1s_n+a_2s_n^2+a_2s_n^3+a_1s_n^4+s_n^5}$$

und den Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " basiert,

eine zweite Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,2}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$\begin{aligned} \mathbf{H}_{4,2}^5(s_n) &= 1 - \mathbf{H}_3^k(s_n) = \mathbf{H}_3^k\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = 1 - \mathbf{H}_{STP}^5(s_n) \\ &= \frac{a_2s_n^3 + a_1s_n^4 + s_n^5}{1 + a_1s_n + a_2s_n^2 + a_2s_n^3 + a_1s_n^4 + s_n^5} \end{aligned}$$

mit $s_n = s/\omega_0$.

14. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass

- 5 die Filterschaltung (FS) zur Filtersignalerzeugung (FSI1), FSI2, FSI_k) und die Kombinationsschaltung (KS) zur Erzeugung des Kombinationssignals (KSI) derart ausgebildet sind, dass für die mit der Filterung (flt) asymmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)
- 10 **a1)** die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),
- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, und
 - 15 - das aus einem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und aus einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) ist,
- 20 eine dritte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{3,3}^1(s_n)$ " mit der der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_{3,3}^1(s_n) = \frac{H_{TP}^1(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + 1}{s_n + 1}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

- 25 **a2)** die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit gebildet wird,
 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{TP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{TP}^1(s_n)$ " verknüpft werden,
 - 30 und
 - 35

- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " mit einer Inversen " $\mathbf{1}/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das
5 zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, eine dritte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,3}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{4,3}^1(s_n) = \frac{\mathbf{1} - \mathbf{H}_{TP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} + s_n}{s_n + 1}$$

10 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

a3) die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " mit
15 der Filterapproximationsunabhängigkeit und der Inversen " $\mathbf{1}/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der
20 Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ "
25 subtraktiv nach der Maßgabe " $\mathbf{1} - \mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)$ " mit der Inversen " $\mathbf{1}/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertra-
30 gungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen
35 " $\mathbf{1}/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

5 eine erste Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_{5,1u}(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{5,1u}(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{TP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} + \frac{1 - \mathbf{H}_{TP}^1(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} - 1 = \omega_{SY2,n}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $u =: \mathbf{H}_5$
 10 ist 1. Ordnung-basiert,

oder

b1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_3^k(s)$ "
 (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation und einem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " basiert, und
- das aus einem multiplikative Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ " und einer Inversen " $1/\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) ist,

eine zweite Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ "
 25 ist:

$$\mathbf{H}_{3,2}^2(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n} s_n + 1}{1 + a s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "
 30 (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $\mathbf{H}_{TP}^2(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " gebildet wird,
- 35

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{TP}^2(s_n)$ " verknüpft werden, und

5 - die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das
 10 eine zweite Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{4,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " ist:

$$H_{4,2}^2(s_n) = \frac{1 - H_{TP}^2(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{s_n^2 + (a + \omega_{SY2,n})s_n + a\omega_{SY2,n}}{1 + as_n + s_n^2}$$

15 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b3) die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit
 20 der der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der
 25 Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion
 30 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{TP}^2(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 2. Ordnung " $H_{TP}^2(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
 35

- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

5 - wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine zweite Übertragungsfunktion " $H_{5,2v}(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = \sqrt{2}$ " ist:

$$H_{5,2v}(s_n) = \frac{H_{TP}^2(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{TP}^2(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \frac{2\omega_{SY2,n}s_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + as_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $v = 5$ ist 2. Ordnung-basiert,

15 oder

c1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

20 - wenn dieses auf dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " und einer Butterworth-Filterapproximation und einem Koeffizienten " $a = 2$ " basiert, und

25 - das aus einem multiplikative Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " und einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) ist,

eine dritte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,2}^2(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " ist:

$$30 \quad H_{3,3}^3(s_n) = \frac{H_{TP}^2(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{SY2,n}s_n + 1}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

c2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

35 - das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit

einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " gebildet wird,

- 5 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{TP}^3(s_n)$ " verknüpft werden, und
- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, eine dritte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,3}^3(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " ist:

$$H_{4,3}^3(s_n) = \frac{1 - H_{TP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{s_n^3 + (a + \omega_{SY2,n})s_n^2 + (\omega_{SY2,n} + 1)as_n + \omega_{SY2,n}a}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

- 20 **c3)** die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " mit der der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Standard-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ ", der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{TP}^3(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Standard-Tiefpass-

Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{TP}^3(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,

- 5 - wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- 10 - wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine dritte Übertragungsfunktion " $H_{5,3w}(s_n)$ " mit der Butterworth-Filterapproximation und dem Koeffizienten " $a = 2$ " ist:

$$15 \quad H_{5,3w}(s_n) = \frac{H_{TP}^3(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{TP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \frac{\omega_{SY2,n} s_n + \omega_{SY2,n} a}{1 + (a - 1) s_n + s_n^2}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $W = H_5$ ist 3. Ordnung-basiert.

- 20 15. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Filterschaltung (FS) zur Filtersignalerzeugung (FSI1), FSI2, FSI_K) und die Kombinationsschaltung (KS) zur Erzeugung des Kombinationssignals (KSI) derart ausgebildet sind, dass
- 25 für die mit der Filterung (flt) symmetrische und kompensatorische Erzeugung des Kombinationssignals (KS)

a1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- 30 - wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " mit $H_{STP}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und einer Filterapproximationsunabhängigkeit basiert, und
- das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " und
- 35 einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

eine vierte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{3,4}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{3,4}^1(s_n) = \frac{\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)}{\mathbf{H}_1^1(s_n)} = \frac{\omega_{\text{SY2},n} s_n + 1}{s_n + 1}$$

5 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = \omega_{\text{SY1}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY2},n} = \omega_{\text{SY2}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = 1/\omega_{\text{SY2},n}$,

a2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $\mathbf{H}_4^k(s)$ "

(ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n) = \frac{1}{1+s_n}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)$ " mit $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right) = \frac{s_n}{s_n+1}$ und der Filterapproximationsunabhängigkeit gebildet wird,
 - wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " verknüpft werden,
 - 20 und
 - die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit einer Inversen " $1/\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das
 - 25 zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird,
- eine vierte Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{4,4}^1(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$\mathbf{H}_{4,4}^1(s_n) = \frac{1 - \mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\mathbf{H}_{\text{STP}}^1\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{\mathbf{H}_2^1(s_n)} = \frac{\omega_{\text{SY2},n} + s_n}{s_n + 1}$$

30 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = \omega_{\text{SY1}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY2},n} = \omega_{\text{SY2}}/\omega_0$, $\omega_{\text{SY1},n} = 1/\omega_{\text{SY2},n}$,

a3) die fünfte Übertragungsfunktion " $\mathbf{H}_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $\mathbf{H}_{\text{STP}}^1(s_n)$ " mit
- 35 der Filterapproximationsunabhängigkeit und der Inversen

" $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Standard-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " und der Filterapproximationsunabhängigkeit, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{STP}^1(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_{STP}^1(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,

- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen

" $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine vierte Übertragungsfunktion " $H_{5,4u}(s_n)$ " mit der Filterapproximationsunabhängigkeit ist:

$$H_{5,4u}(s_n) = \frac{H_{STP}^1(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^1(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \omega_{SY2,n}$$

mit $s_n = S/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $u = :$ H_5 ist 1. Ordnung-basiert,

oder

b1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

- wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit $H_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$

und einem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle basiert, und

- das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " und einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

eine vierte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,4}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$H_{3,4}^3(s_n) = \frac{H_{STP}^3(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{1 + (a + \omega_{SY2,n})s_n + a\omega_{SY2,n}s_n^2}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit $H_{STP}^3(s_n) = \frac{1+as_n}{1+as_n+as_n^2+s_n^3}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n})$ " mit $H_{STP}^3(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}) = \frac{1+a\frac{1}{s_n}}{1+a\frac{1}{s_n}+a\frac{1}{s_n^2}+\frac{1}{s_n^3}}$ und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1-H_{STP}^3(s_n)$ " verknüpft werden, und
- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " oder die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n})$ " mit einer Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird,

eine vierte Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{4,4}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle ist:

$$H_{4,4}^3(s_n) = \frac{1 - H_{STP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{H_{STP}^3\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{H_2^1(s_n)} = \frac{a\omega_{SY2,n}s_n + (a + \omega_{SY2,n})s_n^2 + s_n^3}{1 + as_n + as_n^2 + s_n^3}$$

5 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

b3) die fünfte Übertragungsfunktion " $H_5(s)$ " (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle und der Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,
- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " und dem Koeffizienten "a=3" als dreifache Polstelle, wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{STP}^3(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{STP}^3(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,
- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und
- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine vierte Übertragungsfunktion " $H_{5,5w}(s_n)$ " mit dem Koeffizienten " $a=3$ " als dreifache Polstelle ist:

$$H_{5,5w}(s_n) = \frac{H_{STP}^3(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^3(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1 = \frac{\omega_{SY2,n} s_n + a \omega_{SY2,n} s_n}{s_n^2 + (a - 1) s_n + 1}$$

5 mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $w = : H_5$ ist 3. Ordnung-basiert, oder

c1) die dritte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_3^k(s)$ " (ÜF3) des ersten Filtersystems (FSY1, FSY1'),

10 - wenn dieses auf einem Symmetrie-Tiefpass mit einer Verstärkung von "1" und einer Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " mit $H_{STP}^5(s_n) = \frac{1+a_1 s_n+a_2 s_n^2}{1+a_1 s_n+a_2 s_n^2+a_2 s_n^3+a_1 s_n^4+s_n^5}$ und Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " basiert, und

15 - das aus einem multiplikative Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " und einer Inversen " $1/H_1^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_1^1(s_n)$ " des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

20 eine zweite Übertragungsfunktion 3. Ordnung " $H_{3,2}^5(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1=15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$H_{3,2}^5(s_n) = \frac{H_{STP}^5(s_n)}{H_1^1(s_n)} = \frac{(a_2 s_n^2 + a_1 s_n + 1)(1 + s_n \omega_{SY2,n})}{(s_n^5 + a_1 s_n^4 + a_2 s_n^3 + a_2 s_n^2 + a_1 s_n + 1)}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$,

25 c2) die vierte Übertragungsfunktion k-ter Ordnung " $H_4^k(s)$ " (ÜF4) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) einzuzueins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit einer Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " mit $H_{STP}^5(s_n) = \frac{1+a_1 s_n+a_2 s_n^2}{1+a_1 s_n+a_2 s_n^2+a_2 s_n^3+a_1 s_n^4+s_n^5}$ und den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " oder aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n})$ " mit $H_{STP}^5(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}) =$

30

$\frac{1+a_1\frac{1}{s_n}+a_2\frac{1}{s_n^2}}{1+a_1\frac{1}{s_n}+a_2\frac{1}{s_n^2}+a_2\frac{1}{s_n^3}+a_1\frac{1}{s_n^4}+\frac{1}{s_n^5}}$ und den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und

"a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " gebildet wird,

- wobei die Übertragungsfunktion "1" und die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" subtraktiv nach der Maßgabe "**1-H_{STP}⁵(s_n)**" verknüpft werden,

- die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" oder die Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n → $\frac{1}{s_n}$)**" mit einer Inversen "**1/H₂¹(s_n)**" der Übertragungsfunktion 1. Ordnung "**H₂¹(s_n)**" des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird,

eine zweite Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{4,2}⁵(s_n)**" mit den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$\begin{aligned} H_{4,2}^5(s_n) &= \frac{1 - H_{STP}^5(s_n)}{H_2^1(s_n)} = \frac{H_{STP}^5\left(s_n \rightarrow \frac{1}{s_n}\right)}{H_2^1(s_n)} \\ &= \frac{(s_n^4 + a_1 s_n^3 + a_2 s_n^2)(\omega_{SY2,n} + s_n)}{(s_n^5 + a_1 s_n^4 + a_2 s_n^3 + a_2 s_n^2 + a_1 s_n + 1)} \end{aligned}$$

mit s_n=s/ω₀, ω_{SY1,n}=ω_{SY1}/ω₀, ω_{SY2,n}=ω_{SY2}/ω₀, ω_{SY1,n}=1/ω_{SY2,n},

c3) die fünfte Übertragungsfunktion "**H₅(s)**" (ÜF5) des zweiten Filtersystems (FSY2),

- das aus dem multiplikativen Produkt von der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" mit mit den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ " und der Inversen "**1/H₁¹(s_n)**" der Übertragungsfunktion 1. Ordnung "**H₁¹(s_n)**" des Tiefpasses (TP) als das erste elektrische System (SY1) gebildet wird,

- das aus dem in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragenen, zweiten Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" und aus dem Symmetrie-Tiefpass mit der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung "**H_{STP}⁵(s_n)**" und den Koeffizienten "a₁ = 15,19" und "a₂ = $\frac{a_1^2}{4}$ ", wobei die Übertragungsfunktion "1" und die

Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " subtraktiv nach der Maßgabe " $1 - H_{STP}^5(s_n)$ " verknüpft werden und wobei die Verknüpfung aus der Übertragungsfunktion "1" und der Symmetrie-Tiefpass-Übertragungsfunktion 5. Ordnung " $H_{STP}^5(s_n)$ " mit der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " des Hochpasses (HP) als das zweite elektrische System (SY2) multipliziert wird, gebildet wird,

- wobei das multiplikative Produkt und das Multiplikationsprodukt aus der Verknüpfung und der Inversen " $1/H_2^1(s_n)$ " der Übertragungsfunktion 1. Ordnung " $H_2^1(s_n)$ " addiert werden, und

- wobei von einer durch die Addition gebildeten Summe das in dem zweiten Filtersystem (FSY2) eins-zu-eins übertragene, zweite Ausgangssignal (ASI2) mit der Übertragungsfunktion "1" subtrahiert wird,

eine fünfte Übertragungsfunktion " $H_{5,6x}(s_n)$ " mit den Koeffizienten " $a_1 = 15,19$ " und " $a_2 = \frac{a_1^2}{4}$ " ist:

$$H_{5,6x}(s_n) = \frac{H_{STP}^5(s_n)}{H_1^1(s_n)} + \frac{1 - H_{STP}^5(s_n)}{H_2^1(s_n)} - 1$$

$$= \frac{\omega_{SY2,n} s_n^3 + (a_2 + a_1 - 1)\omega_{SY2,n} s_n^2 + s_n \omega_{SY2,n}}{(s_n^4 + (a_1 - 1)s_n^3 + (a_2 - a_1 + 1)s_n^2 + (a_1 - 1)s_n + 1)}$$

mit $s_n = s/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = \omega_{SY1}/\omega_0$, $\omega_{SY2,n} = \omega_{SY2}/\omega_0$, $\omega_{SY1,n} = 1/\omega_{SY2,n}$, $x =: H_5$ ist 5. Ordnung-basiert.

16. Elektronische Schaltungsanordnung (ESA) nach einem der Ansprüche 9 bis 15, gekennzeichnet durch

- einen "Direct Current <DC>"-Sensor, z.B. einen Fluxgate-Wandler (FGW) in Closed Loop-Ausführung oder einen Hall Effect Sensor (HES) in Open Loop/Closed Loop-Ausführung oder

einen Pearson-Wandler (PW) mit "wide-band current transformer"-Charakteristik, zur Messung eines Stroms als Messgröße MG und dem Eingangssignal ESI mit einer oberen Grenzfrequenz $f_{o,Gr} = 200\text{kHz}$, dies entspricht einem Wert der Grenzkreisfrequenz ω_{SY1} von " $2\pi \times 200\text{kHz}$ ", als das erste elektrische System

(SY1) und

- einen "Alternate Current <AC>"-Sensor, z.B. einen PEM-Wandler (PEM-W) als Rogowski-Spule mit Integrierer oder einen Stromwandler (STW) mit Sekundär-Shunt, zur Messung des Stroms als Messgröße MG und dem Eingangssignal ESI mit einer unteren
5 Grenzfrequenz $f_{u,gr} = 20\text{Hz}$, dies entspricht einem Wert der Grenzkreisfrequenz ω_{SY2} von " $2\pi \times 20\text{Hz}$ ", als das zweite elektrische System (SY2).

10

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/EP2022/056145

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER <i>G01R 15/08</i> (2006.01) According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) G01R Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used) EPO-Internal, WPI Data		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	THOMAS DEHAEZE ET AL. "Complementary Filters Shaping Using H[infinity] Synthesis" <i>2019 7TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON CONTROL, MECHATRONICS AND AUTOMATION (ICCA), IEEE</i> , 06 November 2019 (2019-11-06), pages 459-464 DOI: 10.1109/ICCA46720.2019.8988642 XP033709897 the whole document	1-16
A	US 2013176016 A1 (KANG SHIN JAE [KR]) 11 July 2013 (2013-07-11) paragraph [0064] - paragraph [0092]; figures 1-4	1-16
A	US 2018252748 A1 (WOOD STEPHEN JAMES MARTIN [GB] ET AL) 06 September 2018 (2018-09-06) paragraphs [0032], [0033], [0109] - [0113]	1-16
A	WO 2017197269 A1 (UNIV NORTH CAROLINA CHARLOTTE [US]) 16 November 2017 (2017-11-16) cited in the application paragraph [0035]; figure 6	1-16
<input checked="" type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input checked="" type="checkbox"/> See patent family annex.		
<p>* Special categories of cited documents:</p> <p>"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date</p> <p>"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)</p> <p>"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p> <p>"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention</p> <p>"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone</p> <p>"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art</p> <p>"&" document member of the same patent family</p>		
Date of the actual completion of the international search 03 June 2022		Date of mailing of the international search report 14 June 2022
Name and mailing address of the ISA/EP European Patent Office p.b. 5818, Patentlaan 2, 2280 HV Rijswijk Netherlands Telephone No. (+31-70)340-2040 Facsimile No. (+31-70)340-3016		Authorized officer O'Callaghan, D Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.

PCT/EP2022/056145

Patent document cited in search report			Publication date (day/month/year)	Patent family member(s)			Publication date (day/month/year)
US	2013176016	A1	11 July 2013	KR	20130055341	A	28 May 2013
				US	2013176016	A1	11 July 2013
US	2018252748	A1	06 September 2018	EP	2756318	A2	23 July 2014
				EP	3441775	A2	13 February 2019
				EP	3736578	A2	11 November 2020
				US	2014253102	A1	11 September 2014
				US	2016291060	A1	06 October 2016
				US	2018252748	A1	06 September 2018
				WO	2013038176	A2	21 March 2013
WO	2017197269	A1	16 November 2017	US	2019064225	A1	28 February 2019
				WO	2017197269	A1	16 November 2017
DE	102005059202	A1	21 December 2006	CN	1877245	A	13 December 2006
				DE	102005059202	A1	21 December 2006
				JP	4536602	B2	01 September 2010
				JP	2006343236	A	21 December 2006
				US	2006289408	A1	28 December 2006

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES		
INV. G01R15/08		
ADD.		
Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPC) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPC		
B. RECHERCHIERTE GEBIETE		
Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)		
G01R		
Recherchierte, aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen		
Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)		
EPO-Internal, WPI Data		
C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN		
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	THOMAS DEHAEZE ET AL: "Complementary Filters Shaping Using H[infinity] Synthesis", 2019 7TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON CONTROL, MECHATRONICS AND AUTOMATION (ICCMA), IEEE, 6. November 2019 (2019-11-06), Seiten 459-464, XP033709897, DOI: 10.1109/ICCMA46720.2019.8988642 das ganze Dokument -----	1-16
A	US 2013/176016 A1 (KANG SHIN JAE [KR]) 11. Juli 2013 (2013-07-11) Absatz [0064] - Absatz [0092]; Abbildungen 1-4 ----- -/--	1-16
<input checked="" type="checkbox"/> Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen <input checked="" type="checkbox"/> Siehe Anhang Patentfamilie		
* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen : "A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist "E" frühere Anmeldung oder Patent, die bzw. das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist "L" Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt) "O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht "P" Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist		"T" Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist "X" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden "Y" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist "&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist
Datum des Abschlusses der internationalen Recherche		Absdeditatum des internationalen Recherchenberichts
3. Juni 2022		14/06/2022
Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016		Bevollmächtigter Bediensteter O'Callaghan, D

C. (Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN		
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 2018/252748 A1 (WOOD STEPHEN JAMES MARTIN [GB] ET AL) 6. September 2018 (2018-09-06) Absätze [0032], [0033], [0109] - [0113] -----	1-16
A	WO 2017/197269 A1 (UNIV NORTH CAROLINA CHARLOTTE [US]) 16. November 2017 (2017-11-16) in der Anmeldung erwähnt Absatz [0035]; Abbildung 6 -----	1-16
A	DE 10 2005 059202 A1 (MITSUBISHI ELECTRIC CORP [JP]) 21. Dezember 2006 (2006-12-21) Absatz [0041] - Absatz [0046]; Abbildungen 1, 5, 7 -----	1-16

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2022/056145

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 2013176016 A1	11-07-2013	KR 20130055341 A	28-05-2013
		US 2013176016 A1	11-07-2013

US 2018252748 A1	06-09-2018	EP 2756318 A2	23-07-2014
		EP 3441775 A2	13-02-2019
		EP 3736578 A2	11-11-2020
		US 2014253102 A1	11-09-2014
		US 2016291060 A1	06-10-2016
		US 2018252748 A1	06-09-2018
		WO 2013038176 A2	21-03-2013

WO 2017197269 A1	16-11-2017	US 2019064225 A1	28-02-2019
		WO 2017197269 A1	16-11-2017

DE 102005059202 A1	21-12-2006	CN 1877245 A	13-12-2006
		DE 102005059202 A1	21-12-2006
		JP 4536602 B2	01-09-2010
		JP 2006343236 A	21-12-2006
		US 2006289408 A1	28-12-2006
