1 Signalbeschreibung Skript S.1

Energie- und Leistungssignale Skript S.3

| Klasse 1: Energiesignal | Klasse 2: Lei | stungssignale |
|--|---|---|
| zeitbegrenzt oder abklingend, | nicht zeit | bregrenzt |
| einmalige Vorgänge, Impulse | | |
| $W_n < \infty$ | W_n | $=\infty$ |
| $P_n = 0$ | P_n | $\neq 0$ |
| | Klasse 2a: periodisch | Klasse 2b: aperiodisch |
| 30 24 20 5 1.0 0.5 -10 -5 -0.5 | 0.5 -0.5 -1.0; | 15 C S C S C S C S C S C S C S C S C S C |
| | Zeitbereich | Frequenzbereich |
| Normierte Signalenergie | $E_n = W_n = \lim_{T \to \infty} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) ^2 dt$ | $E_n = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(j\omega) ^2 dt$ |
| Normierte Signalleistung: | $P_n = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-T}^{\frac{T}{2}} f(t) ^2 dt$ | $P_n = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\lim_{T \to \infty} \frac{ F(j\omega) ^2}{T} \right) dt$ |

Mittelwerte Skript S.5 1.2

Arithmetischer Mittelwert,
$$X_0 = \overline{X} = X_m = \frac{1}{T} \int\limits_{t_0}^{t_0+T} x(t) dt$$
 Gleichwert, Linearer MW

 $X_0 = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} x(t)dt$

Quadratischer MW, Leistung

Quadratischer MW, Leistung
$$X^2 = \frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} x^2(t) dt$$

Effektivwert $X = X_{\text{eff}} = \sqrt{X^2} = \sqrt{\frac{1}{T}} \int_{0}^{t_0+T} x^2(t) dt$

 $X_{|m|} = |\bar{X}| = \frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0 + T} |x(t)| dt$ Gleichrichtwert

Varianz, Standardabweichung

$$X = X_{\text{eff}} = \sqrt{X^2} = \sqrt{\frac{1}{T}} \int_{t_0}^{t_0 + T} x^2(t) dt$$

$$Var(x) = \sigma^2 = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} (x(t) - X_0)^2 dt = X^2 - X_0^2$$

 $X^{2} = var(x) + X_{0}^{2} = |X|^{2} = var(|x|) + |X_{0}|^{2}$

(Kl. 2a) Ist die Fläche unter der Zeitfunktion über eine Periode.

(Kl. 2b)

$$X^n = \frac{1}{T} \int\limits_{t_0}^{t_0+T} x^n(t) dt$$
 (MW $n.$ Ordnung)

Arithm. Mittelwert der Zweiweggleichrichterschaltung

Mittl. Abweichung im Quadrat

1.3 Funktionen

Autokorrelationsfunktion (AKF)

"Wie weit wird die Zukunft von der Vergangenheit geprägt?" Für **Energiesignale** (Klasse 1):

$$\varphi_{xx}(\tau) = \lim_{T \to \infty} \int_{-T/2}^{T/2} x(t)x(t-\tau)dt = \lim_{T \to \infty} \int_{-T/2}^{T/2} x(t+\tau)x(t)dt = \varphi_{xx}(-\tau)$$

Für periodische Leistungssignale (Klasse 2a):

$$\varphi_{xx}(\tau) = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t)x(t-\tau)dt = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t+\tau)x(t)dt = \varphi_{xx}(-\tau)$$

Für nichtperiodische, stochastische Leistungssignale (Klasse 2b):

$$\varphi_{xx}(\tau) = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t)x(t-\tau)dt = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t+\tau)x(t)dt = \varphi_{xx}(-\tau)$$

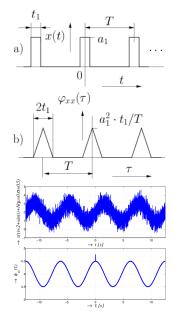
Eigenschaften

- $\varphi_{xx}(0) = X^2$ (Hat immer Diracstoss bei $\tau = 0$)
- $\varphi_{xx}(\tau) = \varphi_{xx}(\tau \pm mT)$, d.h. die AKF ist periodisch mit der gleichen Periode T wie das Signal x(t).
- $\varphi_{xx}(\tau) = \varphi_{xx}(-\tau)$: d.h. die AKF ist eine **gerade Funktion**
- $\varphi_{xx}(0) \ge |\varphi_{xx}(\tau)|$
- $\varphi_{xx}(\tau) \geq (X_0)^2 \sigma^2$

Beispiel:
$$x(t) = a_k \cos(\omega t + \varphi) \Rightarrow \varphi_{xx}(\tau) = \frac{a_k^2}{2} \cos(\omega \tau)$$

 $x(t) = b_k \sin(\omega t + \varphi) \Rightarrow \varphi_{xx}(\tau) = \frac{b_k^2}{2} \cos(\omega \tau)$

Skript S.8



Kreuzkorrelationsfunktion (KKF)

"Wie ähnlich sind sich zwei Signale?" (Matlab: xcorr) Für Energiesignale (Klasse 1):

$$\varphi_{xy}(\tau) = \lim_{T \to \infty} \int_{-T/2}^{T/2} x(t)y(t-\tau)dt = \int_{-T/2}^{T/2} x(t+\tau)y(t)dt$$

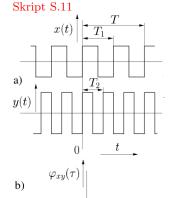
Für **periodische Leistungssignale** (Klasse 2a):

$$\varphi_{xy}(\tau) = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t)y(t-\tau)dt = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t+\tau)y(t)dt$$

Für nichtperiodische, stochastische Leistungssignale (Klasse 2b):

$$\varphi_{xy}(\tau) = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t)y(t-\tau)dt = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t+\tau)y(t)dt$$

Bei Signalen mit verschiedenen Frequenzen ist φ_{xy} immer 0, ausser die Gleichstromanteile!



Sprungfunktion $_{Skript}$ S.16

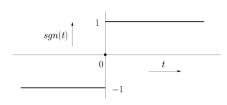


Einschaltfunktion, Einheitssprung, Heaviside-Function (Matlab: heaviside)

$$u(t) = 1(t) = \begin{cases} 0 & \text{für } t < 0, \\ \frac{1}{2} & \text{für } t = 0, \\ 1 & \text{für } t > 0. \end{cases}$$

$$\mathcal{L}: u(t) \circ \longrightarrow \frac{1}{s}$$

Signumfunktion Skript S.17



Vorzeichenfunktion (Matlab: sign)

$$\mathrm{sgn}(t) = \begin{cases} -1 & \text{für } t < 0, \\ 0 & \text{für } t = 0, \\ 1 & \text{für } t > 0. \end{cases}$$

$$\mathcal{F}: \operatorname{sgn}(t) \circ \longrightarrow \frac{-2j}{\omega}$$

Rampenfunktion Skript S.17

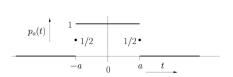


(Matlab: ramp)

$$r(t) = tu(t) = \begin{cases} 0 & \text{für } t \le 0 \\ t & \text{für } t > 0 \end{cases}$$

$$\mathcal{L}: r(t) \circ \longrightarrow \frac{1}{s^2}$$

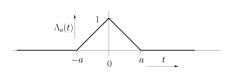
Rechteckimpuls Skript S.18



$$p_a(t) = u(t+a) - u(t-a) = \begin{cases} 1 & \text{für } |t| < a \\ \frac{1}{2} & \text{für } |t| = a \\ 0 & \text{für } |t| > a \end{cases}$$

$$\mathcal{F}: p_a(t) \circ - 2a \operatorname{sinc}(a\omega) = \frac{2}{\omega} \sin(a\omega)$$

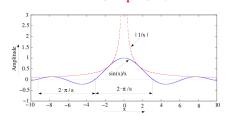
Dreieckimpuls Skript S.19



$$\Lambda_a(t) = \begin{cases} 1 - \frac{|t|}{a} & \text{für } |t| < a \\ 0 & \text{für } |t| \ge a \end{cases}$$

$$\mathcal{F}: \quad \Lambda_a(t) \circ \longrightarrow a \left(\frac{\sin(\frac{a\omega}{2})}{\frac{a\omega}{2}} \right)^2 = a \operatorname{sinc}^2 \left(\frac{a\omega}{2} \right)$$

Sincfunktion Skript S.19



(Matlab: sinc)

$$\operatorname{sinc}_{\alpha}(t) = \frac{\sin(\alpha t)}{t}$$
 $\operatorname{sinc}(\alpha t) = \frac{\sin(\alpha t)}{\alpha t}$

$$\mathcal{F}: \quad \operatorname{sinc}_{\alpha}(t) = \frac{\sin(\alpha t)}{t} \circ - \bullet \pi p_{\alpha}(\omega)$$

$$\mathcal{F}: \quad \operatorname{sinc}(\alpha t) = \frac{\sin(\alpha t)}{\alpha t} \circ - \underbrace{\frac{\pi}{\alpha} p_{\alpha}(\omega)}$$

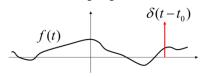
Impulsfunktion Skript S.20

Diracimpuls, Diracstoss, Deltaimpuls (Matlab: dirac)

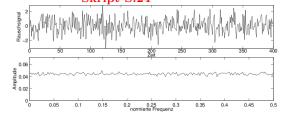
$$\delta(t) = \begin{cases} \infty & \text{für } t = 0 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t)dt = 1$$

| $\delta(t)$ | $\delta(t-t_0)$ | |
|-------------|-----------------|---|
| | | t |

Siebungseigenschaft



| | | 50 |
|-----|--|--------------------------------------|
| 1. | $\delta(at) = \frac{1}{ a }\delta(t)$ | Skalierung |
| 2. | $\delta(\frac{t-t_0}{a}) = a \cdot \delta(t-t_0)$ | Skalierung und Verschiebung |
| 3. | $\delta(-t+t_0) = \delta(t-t_0)$ | symmetrisch |
| 4. | $\delta(-t) = \delta(t)$ | $\delta(t) = \text{gerade Funktion}$ |
| 5. | $\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0) f(t) dt = f(t_0)$ | Siebungseigenschaft |
| 6. | $\delta(t - t_0)f(t) = f(t_0)\delta(t - t_0)$ | Abtastung |
| 7. | $\int_{-\infty}^{\infty} A \cdot \delta(t) dt = A$ | Spezialfall der Siebungseigenschaft |
| 8. | $\delta(t - t_0) * f(t) = f(t - t_0)$ | Faltung |
| 9. | $\delta(t-t_1) * \delta(t-t_2) = \delta(t-t_1-t_2)$ | Faltung |
| 10. | $\int_{-\infty}^{t} \delta(\tau)d\tau = u(t); \qquad \delta(t) = \frac{\partial u(t)}{\partial t}$ | Ableitung des Einheitssprungs |
| 11. | $\delta(t) = \lim_{\omega \to \infty} \frac{\sin(\omega t)}{\pi t}$ | Definition |
| 12. | $\mathcal{L}, \mathcal{F}: \delta(t) \circ \longrightarrow 1$ | Frequenzbereich |
| | $1 \circ - \delta(\omega)$ | |



(Matlab: randn)

Ist die Intensität der Rauschspannung über viele Frequenzdekaden gleich verteilt, so spricht man von weissem Rauschen. Signal to Noise Ratio: SNR = $\frac{\text{Signalleistung}}{\text{Rauschleistung}}$ (rauschfrei $\rightarrow \infty$)

Signal-Rausch-Verhältnis (SNR):

$$a_r = 10 \cdot \log_1 0(\frac{P_s}{P_r}) = 20 \cdot \log_1 0(\frac{U_s}{U_r})$$
$$F = \frac{P_{sEingang}}{P_{rEingang}} \cdot \frac{P_{rAusgang}}{P_{sAusgang}}$$

 P_s, U_s : Nutzsignal

Rauschzahl (noise figure):

$$F = \frac{P_{sEingang}}{P_s} \cdot \frac{P_{rAusgang}}{P_s}$$

 P_r, U_r : Rauschsignal

F=1, bei einem idealen Vierpol

T: absolute Temperatur $(0 \circ = 273.15K)$

Rauschmass:

$$a_F = 10 \cdot \log_1(F) = a_{rEingang} - a_{rAusgang}$$

 ΔF : Bandbreite

Effektive Rauschspannung:

$$U_r = \sqrt{4 \cdot k \cdot T \cdot \Delta f \cdot R}$$

 $k = 1.380662 \cdot 10^{-23} \frac{J}{K}$: Boltzmann-Konstante

Effktive Rauschleistung:

$$P_r = k \cdot T \cdot \Delta f$$

Amplitudenanalyse Skript S.29 1.4

"Zeit während sich Signal in bestimmtem Amplitudenintervall aufhält"

$$p(a) = \lim_{da \to 0} \frac{\sum_{da \to 0} t \left(a - \frac{da}{2} < x(t) \le a + \frac{da}{2}\right)}{\sum_{da \to 0} T \cdot da} = \frac{1}{T} \cdot \frac{dt}{da}$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} p(a)da = 1; \qquad p(a) \ge 0 \forall a$$

Linearer Mittelwert
$$X_0 = \int_{-\infty}^{\infty} a \cdot p(a) da$$

Mittelwert n. Ordnung

$$X^n = \int_{-\infty}^{\infty} a^n \cdot p(a) da$$

Varianz

$$Var(x) = \int_{-\infty}^{\infty} (a - X_0)^2 \cdot p(a)da$$

$$x(t) \qquad a \qquad da$$

$$\sum_{dt} t \left(a - \frac{da}{2} < x(t) \le a + \frac{da}{2} \right)$$

$$\begin{array}{lll} x_1(t) \text{ mit} & p_1(a) \\ x_2(t) \text{ mit} & p_2(a) \end{array} \rightarrow x_3(t) = x_1(t) + x_2(t) \text{mit} \\ p_3(a) = (p_1 * p_2)(a) \end{array}$$

| Anmerl | | | | T | | | T | | | 7 | 7 |
|---|------------------------|--------------------------------|--------------------|--|--|---------------------|--|------------------|--|----------------|---|
| sung zur gaussförmige | Leistung $X^2 =$ | ${\rm Varianz} {\rm Var}(x) =$ | Mittelwert $X_0 =$ | $P(a \le \alpha) = \int_{-\infty}^{\alpha} p(a)da =$ | dass die Amplitude a kleiner gleich α ist | Wahrscheinlichkeit, | p(a) = | Amplitudendichte | | Verteilung | |
| en Verteilung: Im Intervall μ | $m^2 + \frac{A^2}{12}$ | $\frac{A^2}{12}$ | m | $\begin{cases} 0 & \alpha < m - \frac{A}{2}, \\ \frac{\alpha - (m - \frac{A}{2})}{A} & \alpha - m \le \frac{A}{2}, \\ 1 & \alpha \ge m + \frac{A}{2}. \end{cases}$ | | | $\begin{cases} \frac{1}{A} & a-m \le \frac{A}{2}, \\ 0 & a-m > \frac{A}{2}. \end{cases}$ | | $p(a)$ $p(a)$ $p(a < \alpha)$ $m - \frac{A}{2} \qquad m \qquad m + \frac{A}{2}$ | gleichverteilt | Zusammenste |
| Anmerkung zur gaussförmigen Verteilung: Im Intervall $\mu \pm 3\sigma$ sind 99,73% aller Messwerte zu | $\mu^2 + \sigma^2$ | σ^2 | μ | $Q\left(\frac{\mu-\alpha}{\sigma}\right)$ | | | $\frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma}e^{\frac{-(a-\mu)^2}{2\sigma^2}}$ | | $p(a)$ $p(a < \alpha)$ $p(a < \alpha)$ $p(a < \alpha)$ | gaussförmig | Zusammenstellung verschiedener Verteilungen Skript S.39 |
| erte zu finden. In der Zeichung i | $\frac{A^2}{2}$ | $\frac{A^2}{2}$ | 0 | $\begin{cases} 0 & \alpha \leq -A, \\ \frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{2} + \sin^{-1} \left(\frac{a}{A} \right) \right) & \alpha < A, \\ 1 & \alpha \geq A. \end{cases}$ | | | $\begin{cases} \frac{1}{\pi\sqrt{A^2 - a^2}} & a \le A, \\ 0 & a > A. \end{cases}$ | | $P(a < \alpha)$ $\frac{1}{A\pi}$ $-A \qquad 0 \qquad A$ | sinusförmig | lungen Skript S.39 |
| finden. In der Zeichung ist diese Stelle mit b gekennzeichnet. | <u>></u> 2 | $\frac{1}{\lambda^2}$ | <i>></i> 1⊥ | $\begin{cases} 0 & \alpha < 0 \\ 1 - e^{-\lambda \alpha} & \alpha \ge 0 \end{cases}$ | | | $\begin{cases} \lambda e^{-\lambda a} & a \ge 0\\ 0 & a < 0 \end{cases}$ | | $p(a) \qquad P(a < \alpha)$ $\lambda \qquad \qquad \lambda$ $0 \alpha \qquad a$ | exponentiell | |
| eichnet. | | | | , | | | 1 | | | | |

Zentraler Grenzwertsatz

 X_1, X_2, \dots, X_n sind lauter identisch verteilte (nicht notwendig normalverteilt!) unabhängige Zufallsvariablen mit demselben Erwartungswert μ und derselben Varianz σ^2 und mit $Z = \frac{X - \mu}{\sigma}$ Dann hat die Summe

$$S_n = \frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{i=1}^n Z_i$$

den Erwartungswert $n\mu$ und die Varianz $n\sigma^2$.

Die damit verbundene standardisierte (E(X) = 0, var(X) = 1) Variable S_n ist somit wie folgt definiert:

$$S_n = \frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{i=1}^n \frac{X_i - \mu}{\sigma} = \frac{1}{\sqrt{n} \cdot \sigma} \left[\left(\sum_{i=1}^n X_i \right) - n\mu \right] = \frac{\bar{X} - \mu}{\sigma / \sqrt{n}}$$

Für $n \to \infty$ strebt die Verteilung von S_n gegen die Standardnormalverteilung.

Faltung Skript S.35

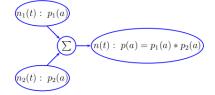
Convolution, "Addition zweier unabhängiger ergodischer Prozesse n_i " (Matlab: conv)

$$p(a) = \int_{-\infty}^{\infty} p_1(\xi) \cdot p_2(a-\xi) d\xi = p_1(a) * p_2(a) = p_2(a) * p_1(a) = \int_{-\infty}^{\infty} p_2(\xi) \cdot p_1(a-\xi) d\xi$$

Die Breite des Faltungsproduktes entspricht der Summe der Breite der einzelnen

Faktoren.

Faltung im Zeitbereich \rightarrow Multiplikation im Frequenzbereich



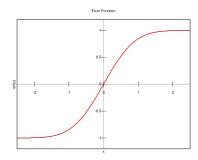
$$f(t) * g(t) \circ - F(s)G(s)$$

Faltung im Frequenzbereich \rightarrow Multiplikation im Zeitbereich

Faltung zweier Normalverteilungen

$$N(\mu_1; \sigma_1) * N(\mu_2; \sigma_2) = N(\mu_1 + \mu_2; \sqrt{\sigma_1^2 + \sigma_2^2})$$

Q-Funktion Skript S.42



"Wahrscheinlichkeit eines Fehlers" (Matlab: erf, erfc)

Wenn die Resultate einer Messserie mit einer Normalverteilung mit Varianz σ und Erwartungswert 0 auftreten, dann ist erf $\left(\frac{a}{\sigma\sqrt{2}}\right)$ die Wahrscheinlichkeit, dass ein einzelner Messwert zwischen -a und a liegt. Tabelle Skript S.53

$$Q(\xi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{\xi}^{\infty} e^{-\frac{y^2}{2}} dy$$

$$Q(\xi) = \frac{1}{2}\operatorname{erfc}\left(\frac{\xi}{\sqrt{2}}\right) = \frac{1}{2}\left(1 - \operatorname{erf}\left(\frac{\xi}{\sqrt{2}}\right)\right)$$

2 Frequenzanalyse $_{Skript}$ $_{S.55}$

2.1 Divere Formeln

| Bessel's Theorem _{Skript} S.72 | $\int_{-\infty}^{\infty} f(t) ^2 dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(j\omega) ^2 d\omega$ |
|---|---|
| Parseval's Theorem _{Skript} S.72 | $\int_{-\infty}^{\infty} f(t) \cdot g^*(t) dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(j\omega) \cdot G^*(j\omega) d\omega$ |
| Gibbschesphänomen | Überschwinger beträgt ca. 18% der Amplitude oder ca. 9% der Sprunghöhe. |
| | $S_{\infty} = \frac{f(x_0^+) + f(x_0^-)}{2}$ (approximient) |
| Autokorrelation _{Skript} S.67 | $\varphi_{xx}(\tau) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k c_{-k} e^{-j\frac{2\pi k}{T_0}\tau} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_k ^2 e^{-j\frac{2\pi k}{T_0}\tau} = c_0 ^2 + 2 \cdot \sum_{k=1}^{\infty} c_k ^2 \cdot \cos(\frac{2\pi k}{T_0}\tau)$ |
| Leistung _{Skript} S.67 | $X^{2} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} c_{k} ^{2} = c_{0} ^{2} + 2 \cdot \sum_{k=1}^{\infty} c_{k} ^{2} = \left(\frac{a_{0}}{2}\right)^{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{a_{k}^{2} + b_{k}^{2}}{2} = \left(\frac{a_{0}}{2}\right)^{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{A_{k}^{2}}{2}$ |
| Bandbreitentheorem _{Skript} S.70 | $\Delta\omega \cdot \Delta t \ge \gamma \qquad \text{mit } \gamma \ge \frac{1}{2}$ |

2.2 Leisungsdichtespektrum_{Skript} s.80

 $\phi(j\omega) = \lim_{T \to \infty} \frac{|F(j\omega)|^2}{T}$

 $\phi(j\omega)$: Leistungsdichtespektrum

 $P_n = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \infty \phi(j\omega) d\omega$

 P_n : normierte Leistung

 $E(j\omega) = |F(j\omega)|^2$

 $E(j\omega)$: Energiedichtespektrum

2.3 Wiener-Chintchine Theorem_{Skript} S.81

$$\varphi_{xx}(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \phi(j\omega) e^{j\omega t} d\omega \circ - \bullet \phi(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \varphi_{xx}(t) e^{-j\omega t} dt$$

$$\varphi_{xx}(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} E(j\omega) e^{j\omega t} d\omega \circ - \bullet E(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \varphi_{xx}(t) e^{-j\omega t} dt$$

$$\varphi_{xy}(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \phi_{xy}(j\omega) e^{j\omega t} d\omega \circ - \bullet \phi_{xy}(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \varphi_{xy}(t) e^{-j\omega t} dt$$

2.4 Eigenschaften von $\phi(j\omega)$

- 1. $\phi(j\omega)$ ist reell
- 2. $\phi(j\omega) \geq 0$
- 3. $\phi(j\omega) = \phi(-j\omega)$

4.
$$P = X^2 = \varphi_{xx}(0) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \phi(j\omega)d\omega$$

5.
$$\phi(0) = \int_{-\infty}^{\infty} \varphi_{xx}(\tau) d\tau$$

3 Systeme Skript S.109

3.1 Begriffe

| Bezeichnung | Beschreibung | Bedingung, Erkennung | | |
|---|---|--|--|--|
| Wirkungsfreiheit Skript S.109 Eingang des System hochohn | | Die Eingänge haben keine Rückwirkung auf die Ausgänge der vorhergehenden Systeme. | | |
| Statische bzw. dynamische Systeme Skript S.110,111 Ohne(statisch, resistiv) bzw. mit Gedächtnis | | Statisch: der Ausgang hängt direkt vom Eingar zur Zeit t_0 ab. $y(t_0) = f(x(t_0)) \ \forall t_0$ Dynamisch: $\int dt; \ \frac{d}{dt}; \ f(t \pm t_0)$ | | |
| Kausale bzw. akausale Systeme Skript S.112 | Keine zukünftigen Werte bzw. nicht in "Echtzeit" | Kausal: hängt <u>nicht</u> von zukünftigen Werten ab. $f(t-t_0)$; $\int_0^t f(\tau)d\tau$ ($t_0 > 0$) Statische Systeme sind immer kausal. Akausal: hängt von zukünftigen Werten ab. $f(-t)$; $f(t+t_0)$; $\int_0^{t+t_0} f(\tau)d\tau$ | | |
| Zeitinvariante bzw. zeitvariante Systeme Skript S.118 | Von der Zeit (un-) abhängig | Zeitvariant: $\cos(t)x(t); t^{\alpha}x(t) \qquad (\alpha \neq 0)$ Zeitinvariant: $x(t) \rightarrow y(t)$, dann gilt $x(t-t_0) \rightarrow y(t-t_0) \ \forall t_0$ | | |
| Lineare bzw. nichtlineare Systeme Skript S.113 | | Nichtlinear: $x(t) = 0 \rightarrow y(t) \neq 0 \Rightarrow$ Ausgangssignal, kann Frequenzkomponenten enthalten, welche beim Eingangssignal <u>nicht</u> enthalten sind. Linear: $S(x1+x2) = S(x1) + S(x2)$ $S(c \cdot x) = c \cdot S(x) \Rightarrow$ enthält <u>keine</u> neuen Frequenzkomponenten im Ausgangssignal. | | |
| Reelle Systeme Skript S.121 ein reelles Eingangssignal bewirkt immer ein reelles Ausgangssignal | | | | |
| Invertierbare Systeme Skript S.121 | bei jedem Ausgangssignal kann eindeutig auf das Eingangssignal geschlossen werden | invertierbar: $y=x^3 \to x=\sqrt[3]{y}$ nicht invertierbar: $y=x^2 \to x=\pm \sqrt{y}$ | | |

3.2 Übertragungsfunktion von LTI-Systemen $_{Skript}$ S.108

$$h(t) \circ --- H(s)$$

$$y(t) = h(t) * f(t) \circ --- Y(s) = H(s)F(s)$$

$$f(t) ---- h(t) \longrightarrow y(t)$$

$$F(s) ---- H(s)$$

$$F(s) ---- H(s)$$

h(t): Impulsantwort

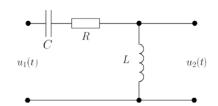
H(s): Übertragungsfunktion

Kaskadierung von wirkungsfreien Systemen: $H_{total}(s) = H_1(s)H_2(s)$ bzw. bei n gleichen Systemen: $H_{total} = (H(s))^n$

Beispiel: Gesucht UTF $H(s) = \frac{Y(s)}{F(s)}$

$$H(s) = \frac{sL}{\frac{1}{sC} + sL + R} = \frac{s^2}{\frac{1}{LC} + s\frac{R}{L} + s^2}$$

$$\implies$$
 Pole bei $s=-rac{R}{2L}\pm j\sqrt{rac{1}{LC}-\left(rac{R}{2L}
ight)^2}\quad;\quad$ Doppelte Nullstelle bei $s=0$



Differential gleichung: $\ddot{y}(t) + \frac{R}{L} \dot{y}(t) + \frac{1}{LC} y = \ddot{x}(t)$

3.2.1 Bestimmung der UTF

Bauteil Ersatz

- \mathbf{R} R
- sLL
- \mathbf{C} $\frac{1}{sC}$
- Berechnung des Amplituden- und Phasengangs aus der Übertragungsfunktion

$$H(j\omega) = \frac{Y(j\omega)}{F(j\omega)} = |H(j\omega)|e^{j\Theta(\omega)} = \frac{|Y(j\omega)|}{|F(j\omega)|}e^{j(\arg(Y(j\omega)) - \arg(F(j\omega)))} = \frac{|Y(j\omega)|}{|F(j\omega)|}e^{j\left[\arctan\left(\frac{\operatorname{Im}\{Y(j\omega)\}}{\operatorname{Re}\{Y(j\omega)\}}\right) - \arctan\left(\frac{\operatorname{Im}\{F(j\omega)\}}{\operatorname{Re}\{F(j\omega)\}}\right)\right]}$$

Phasengang:

$$\Theta(\omega) = \arctan\left(\frac{\operatorname{Im}(H(j\omega))}{\operatorname{Re}(H(j\omega))}\right)$$
$$|H(j\omega)| = \frac{|Y(j\omega)|}{|F(j\omega)|}$$

Amplitudengang:

$$|H(j\omega)| = \frac{|Y(j\dot{\omega})|}{|F(j\omega)|}$$

Zusammenhang zwischen Impuls- & Einheitssprungantwort, Endwerte Skript S.109

Einheitssprungantwort g(t), Impulsantwort h(t)

$$h(t) = \frac{\partial g(t)}{\partial t} \quad \text{bzw.} \quad g(t) = \int_{-\infty}^t h(\tau) d\tau \qquad ; \qquad \lim_{t \to \infty} h(t) = \lim_{s \to 0} sH(s) \qquad ; \qquad \lim_{t \to \infty} g(t) = \lim_{s \to 0} H(s)$$

3.5 Phasen- & Gruppenlaufzeit Skript S.130

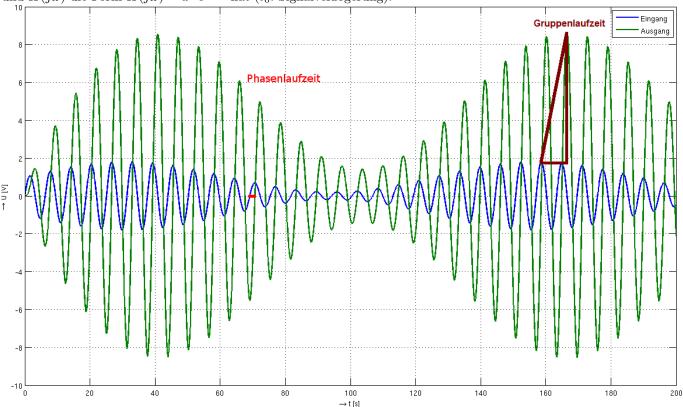
Die Phasenlaufzeit (phase delay) ist nur für reine Sinussignale bestimmbar: $\tau_P(\omega) = \frac{-\theta(\omega)}{\omega}$

Die Gruppenlaufzeit (groupe delay) hingegen ist für sämtliche Signale möglich: $\tau_G(\omega) = \frac{\partial \theta(\omega)}{\partial \omega}$

Die Signalverzögerung, Phasenlaufzeit $\tau_P(\omega)$ und Gruppenlaufzeit $\tau_G(\omega)$ sind gleich wenn,

$$\theta(\omega) = -\omega t_0$$

und $H(j\omega)$ die Form $H(j\omega) = a \cdot e^{j\omega t_0}$ hat $(t_0$: Signalverzögerung).



Eingangssignal x(t) und Ausgangssignal y(t) des Systems $H(s) = \frac{1}{s^2 + 0.2s + 1}$. Bemerkung: y(t) ist grösser als x(t).

3.6 Stabilität von LTI-Systemen Skript S.125

3.6.1 BIBO-Stabilität Skript S.125

Ein System ist BIBO-stabil (Bounded Input Bounded Output), wenn auf jedes beschränkte Eingangssignal das Ausgangssignal ebenfalls beschränkt ist. $|u_{in}(t)| < A \rightarrow |u_{out}(t)| < B \text{ mit } 0 < A, B \in \mathbb{N} < \infty$

$$\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt < \infty$$

3.6.2 Asymptotische Stabilität Skript S.126

Stabil: $\lim_{t\to\infty} h(t) = 0$ Pole **nur** in der linken s-Halbebene.

Instabil: Mind. ein Pol in der rechten s-Halbebene oder mind. ein mehrfacher Pol auf der j-Achse der

s-Ebene.

Grenzstabil: mindestens ein einfacher Pol, aber kein mehrfach Pol auf der j-Achse und kein Pol auf der

rechten s-Halbebene

3.6.3 Stabilität mit Hurwitz-Polynom Skript S.127

Es wird jeweils das Polynom im **Nenner der Übertragungsfunktion** betrachtet: $P(s) = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \ldots + a_1 s + a_0$ Ist ein solches Polynom ein Hurwitz-Polynom, so ist das System **asymptotisch stabil**. Handelt es sich um ein **modifiziertes Hurwitz-Polynom** so ergibt es ein **grenzstabiles** System.

P(s) ist nur dann ein Hurwitz-Polynom, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind:

- 1. alle Koeffizienten a_i von P(s) sind grösser als Null (und sind vorhanden). (bei einem Polynom 2.Ordnung ist es instabil, wenn min. 1 Koeffizient negativ ist)
- 2. alle Hurwitz-Determinanten D_1 bis D_n sind grösser als Null

$$D_{1} = a_{n-1} > 0$$

$$D_{2} = \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_{n} \\ a_{n-3} & a_{n-2} \end{vmatrix} > 0$$

$$\vdots$$

$$D_{n-1} = \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_{n} & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ a_{n-3} & a_{n-2} & a_{n-1} & a_{n} & 0 & 0 \\ a_{n-5} & a_{n-4} & a_{n-3} & a_{n-2} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \vdots & 0 & a_{1} \end{vmatrix} > 0$$

$$D_{n} = a_{0}D_{n-1} > 0$$

Modifiziertes Hurwitz-Polynom

Nebst allen $a_i \ge 0$ müssen alle Hurwitz-Determinanten $D_1, D_2, \dots, D_{n-2} > 0$ und $D_{n-1} = D_n = 0$ sein.

| N | P(s) ist ein Hurwitz-Polynom (stabil) | P(s) ist ein modifiziertes Hurwitz-Polynom (grenzstabil) |
|---|--|--|
| 1 | gilt für alle $P(s)$ | $a_0 = 0$ |
| 2 | gilt für alle $P(s)$ | $a_1 = 0$ |
| 3 | $a_1 a_2 > a_0 a_3$ | $a_1 a_2 = a_0 a_3$ |
| 4 | $a_3(a_1a_2 - a_0a_3) > a_1^2a_4$ | $a_3(a_1a_2 - a_0a_3) = a_1^2a_4$ |
| 5 | $a_3a_4 > a_2a_5$ und | $a_3a_4 > a_2a_5$ |
| | $(a_1a_2 - a_0a_3)(a_3a_4 - a_2a_5) > (a_1a_4 - a_0a_5)^2$ | $(a_1a_2 - a_0a_3)(a_3a_4 - a_2a_5) = (a_1a_4 - a_0a_5)^2$ |

- Wenn ein Koeffizient negativ ist $(a_x < 0)$, dann ist das System instabil.
- Wenn alle Koeffizienten negativ sind, kann −1 ausgeklammert werden und in den Zähler verschoben werden ⇒ System stabil oder grenzstabil (siehe Punkt 3)
- Wenn ein Koeffizient nicht vorhanden ist $(a_x = 0)$, dann ist das System evtl. grenzstabil, d.h. es ist eine Überprüfung mit modifiziertem Hurwitz-Polynom nötig.

3.7 Klirrfaktor Skript S.137

Als Mass für nichtlineare Verzerrungen gilt der Klirrfaktor. Betrachtet wird jeweils der Effektivwert am Ausgang

$$k = \sqrt{\frac{U_2^2 + U_3^2 + \ldots + U_n^2}{U_1^2 + U_2^2 + \ldots + U_n^2}} \qquad 0 \le k \le 1$$

Teilklirrfaktor (frequenzselektiv) $k_m = \frac{U_m}{\sqrt{U_1^2 + U_2^2 + ... + U_n^2}}$

Klirrdämpfungsmass $a_k = 20 \log \left(\frac{1}{k}\right)$

Teilklirrdämpfungmass $a_k = 20 \log \left(\frac{1}{k_m}\right)$

3.8 Total Harmonic Distortion (THD) Skript S.137

$$\text{THD} = \sqrt{\frac{U_2^2 + U_3^2 + \ldots + U_n^2}{U_1^2}} \qquad \infty > \text{THD} \geq k \geq 0; \quad \text{Für kleine Verzerrungen: THD} \approx k$$

3.9 Verzerrungsfreie Übertragung von Signalen $_{\tt Skript}$ S.138

Bedingungen für eine verzerrungsfreie Übertragung:

1. Amplitude: konstant (unabhängig von der Frequenz) $\leftrightarrow |H(j\omega)| = \text{konstant} = a \neq 0$

2. Phase: proportional zur Frequenz $\leftrightarrow \Theta(\omega) = -\omega t_0$

3.10 Übertragung von stochastischen Signalen Skript S.141

| lineare Mittelwert Y_0 : | $Y(j0) = X(j0) \cdot H(j0) \to Y_0 = X_0 \cdot H(j0)$ |
|----------------------------|---|
| Autokorrelation: | $\varphi_{yy}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} h(\alpha)h(\beta)\varphi_{xx}(\tau + \alpha - \beta)d\alpha d\beta = h(-\tau) * h(\tau) * \varphi_{xx}(\tau)$ |
| | $\varphi_{yy}(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} H(j\omega) ^2 \phi_{xx}(j\omega) e^{j\omega\tau} d\omega$ |
| Leistungsdichtespektrum: | $\phi_{yy}(j\omega) = H(j\omega) ^2 \phi_{xx}(j\omega)$ |
| Leistung: | $Y^{2} = \varphi_{yy}(0) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} H(j\omega) ^{2} \phi_{xx}(j\omega) d\omega$ |
| Kreuzkorrelation: | $\varphi_{xy}(\tau) = h(\tau) * \varphi_{xx}(\tau) \circ - \bullet \phi_{xy} = H(j\omega) \cdot \phi_{xx}(j\omega)$ |
| | $\varphi_{yx}(\tau) = h(-\tau) * \varphi_{xx}(\tau) \circ - \bullet \phi_{yx} = H^*(j\omega) \cdot \phi_{xx}(j\omega)$ |
| | $\varphi_{yx}(\tau) = \varphi_{xy}(-\tau) \circ - \bullet \phi_{yx}(j\omega) = \phi_{xy}(-j\omega) = \phi_{xy}^*(j\omega)$ |

4 Idiotenseite

4.2 Ableitungen elementarer Funktionen_{S436}

| Funktion | Ableitung | Funktion | Ableitung |
|--|---|--|-------------------------------------|
| C (Konstante) | 0 | $\sec x$ | $\frac{\sin x}{\cos^2 x}$ |
| x | 1 | $\sec^{-1} x$ | $\frac{-\cos x}{\sin^2 x}$ |
| $x^n \ (n \in \mathbb{R})$ | nx^{n-1} | $\arcsin x (x < 1)$ | $\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$ |
| $\frac{1}{x}$ | $-\frac{1}{x^2}$ | $\left \arccos x (x < 1) \right $ | $-\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$ |
| $\frac{1}{x^n}$ | $-\frac{n}{x^{n+1}}$ | $\arctan x$ | $\frac{1}{1+x^2}$ |
| \sqrt{x} | $\frac{1}{2\sqrt{x}}$ | $\operatorname{arccot} x$ | $-\frac{1}{1+x^2}$ |
| $\sqrt[n]{x} (n \in \mathbb{R}, n \neq 0, x > 0)$ | $\frac{1}{n\sqrt[n]{x^{n-1}}}$ | $\operatorname{arcsec} x$ | $\frac{1}{x\sqrt{x^2-1}}$ |
| e^x | e^x | arcossec x | $-\frac{1}{x\sqrt{x^2-1}}$ |
| $e^{bx} (b \in \mathbb{R})$ | $b\mathrm{e}^{bx}$ | $\sinh x$ | $\cosh x$ |
| $\begin{vmatrix} a^x & (a > 0) \end{vmatrix}$ | $a^x \ln a$ | $\cosh x$ | $\sinh x$ |
| $a^{bx} (b \in \mathbb{R}, a > 0)$ | $ba^{bx} \ln a$ | $\tanh x$ | $\frac{1}{\cosh^2 x}$ |
| $\ln x$ | $\frac{1}{x}$ | $ coth x (x \neq 0) $ | $-\frac{1}{\sinh^2 x}$ |
| $\log_a x (a > 0, a \neq 1, x > 0)$ | $\frac{1}{x}\log_a e = \frac{1}{x\ln a}$ | Arsinh x | $\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$ |
| gx (x > 0) | $\frac{1}{x}\lg e \approx \frac{0.4343}{x}$ | Arcosh $x (x > 1)$ | $\frac{1}{\sqrt{x^2 - 1}}$ |
| $\sin x$ | $\cos x$ | Artanh $x (x < 1)$ | $ \frac{1}{1-x^2} $ |
| $\cos x$ | $-\sin x$ | Arcosh x $(x > 1)$ Artanh x $(x < 1)$ Arcoth x $(x > 1)$ | $-\frac{1}{x^2-1}$ |
| $\tan x (x \neq (2k+1)\frac{\pi}{2}, k \in \mathbb{Z})$ $\cot x (x \neq k\pi, k \in \mathbb{Z})$ | $\frac{1}{\cos^2 x} = \sec^2 x$ | $[f(x)]^n (n \in \mathbb{R})$ | $\left n[f(x)]^{n-1}f'(x) \right $ |
| $\cot x (x \neq k\pi, k \in \mathbb{Z})$ | $\frac{-1}{\sin^2 x} = -\csc^2 x$ | | $\frac{f'(x)}{f(x)}$ |

4.1 Einige unbestimmte Integrale_{S1074}

| $\int dx = x + C$ | $\int x^{\alpha} dx = \frac{x^{\alpha+1}}{\alpha+1} + C, \ x \in \mathbb{R}^+, \ \alpha \in \mathbb{R} \setminus \{-1\}$ |
|---|--|
| $\int \frac{1}{x} dx = \ln x + C, \ x \neq 0$ | $\int e^x dx = e^x + C$ |
| $\int a^x dx = \frac{a^x}{\ln a} + C, \ a \in \mathbb{R}^+ \setminus \{1\}$ | $\int \sin x dx = -\cos x + C$ |
| $\int \cos x dx = \sin x + C$ | $\int \frac{dx}{\sin^2 x} = -\cot x + C, \ x \neq k\pi \text{ mit } k \in \mathbb{Z}$ |
| $\int \frac{dx}{\cos^2 x} = \tan x + C, \ x \neq \frac{\pi}{2} + k\pi \text{ mit} k \in \mathbb{Z}$ | $\int \sinh x dx = \cosh x + C$ |
| $\int \cosh x dx = \sinh x + C$ | $\int \frac{dx}{\sinh^2 x} = -\coth x + C, \ x \neq 0$ |
| $\int \frac{dx}{\cosh^2 x} = \tanh x + C$ | $\int \frac{dx}{ax+b} = \frac{1}{a} \ln ax+b + C, \ a \neq 0, x \neq -\frac{b}{a}$ |
| $\int \frac{dx}{a^2 x^2 + b^2} = \frac{1}{ab} \arctan \frac{a}{b} x + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0$ | $\int \frac{dx}{a^2 x^2 - b^2} = \frac{1}{2ab} \ln \left \frac{ax - b}{ax + b} \right + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0, \ x \neq \frac{b}{a}, \ x \neq -\frac{b}{a}$ |
| $\int \sqrt{a^2 x^2 + b^2} dx = \frac{x}{2} \sqrt{a^2 x^2 + b^2} + \frac{b^2}{2a} \ln(ax + \sqrt{a^2 x^2 + b^2}) + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0$ | $\int \sqrt{a^2x^2-b^2}dx = \tfrac{x}{2}\sqrt{a^2x^2-b^2}-\tfrac{b^2}{2a}\ln\left ax+\sqrt{a^2x^2-b^2}\right + C, \ a\neq 0, \ b\neq 0, a^2x^2 \geqq b^2$ |
| $\int \sqrt{b^2 - a^2 x^2} dx = \frac{x}{2} \sqrt{b^2 - a^2 x^2} + \frac{b^2}{2a} \arcsin \frac{a}{b} x + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0, \ a^2 x^2 \leq b^2$ | $\int \frac{dx}{\sqrt{a^2x^2 - b^2}} = \frac{1}{a} \ln(ax + \sqrt{a^2x^2 + b^2}) + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0$ |
| $\int \frac{dx}{\sqrt{a^2 x^2 - b^2}} = \frac{1}{a} \ln ax + \sqrt{a^2 x^2 - b^2} + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0, \ a^2 x^2 > b^2$ | $\int \frac{dx}{\sqrt{b^2 - a^2 x^2}} = \frac{1}{a} \arcsin \frac{a}{b} x + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0, \ a^2 x^2 < b^2$ |
| Die Integrale $\int \frac{dx}{X}$, $\int \sqrt{X} dx$, $\int \frac{dx}{\sqrt{X}}$ mit $X = ax^2 + 2bx + c$, $a \neq 0$ werden durch die Umformung $X = a(x + \frac{b}{2})^2 + (c - \frac{b^2}{2})$ und die Substitution $t = x + \frac{b}{2}$ in die | $\int \frac{x dx}{X} = \frac{1}{2a} \ln X - \frac{b}{a} \int \frac{dx}{X}, \ a \neq 0, \ X = ax^2 + 2bx + c$ |
| $\int \sin^2 \alpha r d\alpha - \frac{x}{x} - \frac{1}{x} \cdot \sin^2 \alpha r + C \alpha \neq 0$ | $\int \cos^2 a x dx = \frac{x}{2} + \frac{1}{2} \cdot \sin^2 a x + C \cdot a \neq 0$ |
| si. | |
| $\int \frac{dx}{\sin ax} = \frac{1}{a} \ln \left \tan \frac{ax}{2} \right + C, \ a \neq 0, \ x \neq k \frac{\pi}{a} \text{ mit } k \in \mathbb{Z}$ | $\int \frac{dx}{\cos ax} = \frac{1}{a} \ln \left \tan \left(\frac{ax}{2} + \frac{\pi}{4} \right) \right + C, \ a \neq 0, \ x \neq \frac{\pi}{2a} + k \frac{\pi}{a} \text{ mit } k \in \mathbb{Z}$ |
| $\int \tan ax dx = -\frac{1}{a} \ln \cos ax + C, \ a \neq 0, \ x \neq \frac{\pi}{2a} + k \frac{\pi}{a} \text{mit } k \in \mathbb{Z}$ | $\int \cot ax dx = \frac{1}{a} \ln \sin ax + C, \ a \neq 0, \ x \neq k^{\frac{\pi}{a}} \text{mit} k \in \mathbb{Z}$ |
| $\int x^n \sin ax dx = -\frac{x^n}{a} \cos ax + \frac{n}{a} \int x^{n-1} \cos ax dx, \ n \in \mathbb{N}, \ a \neq 0$ | $\int x^n \cos ax dx = \frac{x^n}{a} \sin ax - \frac{n}{a} \int x^{n-1} \sin ax dx, \ n \in \mathbb{N}, \ a \neq 0$ |
| $\int x^n e^{ax} dx = \frac{1}{a} x^n e^{ax} - \frac{n}{a} \int x^{n-1} e^{ax} dx, \ n \in \mathbb{N}, \ a \neq 0$ | $\int e^{ax} \sin bx dx = \frac{e^{ax}}{a^2 + b^2} (a \sin bx - b \cos bx) + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0$ |
| $\int e^{ax} \cos bx dx = \frac{e^{ax}}{a^2 + b^2} (a \cos bx + b \sin bx) + C, \ a \neq 0, \ b \neq 0$ | $\int \ln x dx = x(\ln x - 1) + C, \ x \in \mathbb{R}^+$ |
| $\int x^{\alpha} \cdot \ln x dx = \frac{x^{\alpha+1}}{(\alpha+1)^2} [(\alpha+1)\ln x - 1] + C, \ x \in \mathbb{R}^+, \ \alpha \in \mathbb{R} \setminus \{-1\}$ | |
| | |

4.3 Eigenschaften unterschiedlicher Schwingungsformen

| 1 | DC | | | | | | Formel | Schwingungsform |
|---------------------------------------|----------|--|------------------------------------|--|--------------------------------------|--------------------------------------|---|-----------------|
| | 1 | $\begin{cases} A & 0 < x < t \\ 0 & \text{True} \end{cases}$ | $A\cdot \Lambda(t)$ | $\begin{cases} A \cdot \sin(t) & 0 < t < \pi \\ 0 & \text{True} \end{cases}$ | $A\cdot \sin(t) $ | $A\cdot\sin(t)$ | | Funktion |
| T L | 1 | ш | $\frac{1}{2} = 0.5$ | $\frac{1}{\pi} \approx 0.318$ | $\frac{2}{\pi} \approx 0.637$ | $\frac{2}{\pi} \approx 0.637$ | $\overline{ x } = \frac{1}{T} \int_0^T x(t) dt$ | Gleichrichtwert |
| $\sqrt{rac{T}{t_1}}$ | <u> </u> | П | $\frac{2}{\sqrt{3}} \approx 1.155$ | $\frac{\pi}{2} \approx 1.571$ | $\frac{\pi}{2\sqrt{2}} \approx 1.11$ | $\frac{\pi}{2\sqrt{2}} \approx 1.11$ | X | Formfaktor |
| $\sqrt{rac{t_1}{T}}$ | 1 | 1 | $\frac{1}{\sqrt{3}} pprox 0.557$ | $\frac{1}{2}=0.5$ | $\frac{1}{\sqrt{2}} pprox 0.707$ | $\frac{1}{\sqrt{2}} pprox 0.707$ | $X = \sqrt{X^2} = \sqrt{\frac{1}{T}} \int_{t_0}^{t_0+T} x^2(t)dt$ | Effektivwert |
| $\sqrt{\frac{T}{t_1}}$ | <u> </u> | П | $\sqrt{3} \approx 1.732$ | 2 | $\sqrt{2} \approx 1.414$ | $\sqrt{2} \approx 1.414$ | $k_s = rac{X_{ m max}}{X_{ m eff}}$ | Scheitelfaktor |
| $Arac{t}{T}$ | ı | 0 | 0 | η A | $\frac{2A}{\pi}$ | 0 | | X_0 |
| $A^2 rac{t}{T}$ | 1 | A^2 | $\frac{A^2}{3}$ | 4 42 | $\frac{A^2}{2}$ | $\frac{A^2}{2}$ | | X^2 |
| $\frac{A^2t}{T} - \frac{A^2t^2}{T^2}$ | 1 | A^2 | $\frac{A^2}{3}$ | $\frac{A^2}{4} - \frac{A^2}{\pi^2}$ | $\frac{A^2}{2} - \frac{4A^2}{\pi^2}$ | $\frac{A^2}{2}$ | | var(X) |

Anhang zum Kapitel 2

2.A Tabelle von Fourier-Transformationspaaren

Die Fourier-Transformationspaare sind zum Teil von [6, 47, 69] entnommen. Es gilt jeweils: $0 < (\alpha, \beta, t_0, \omega_0, A) \in \mathbb{R}, n \in \mathbb{N}$.

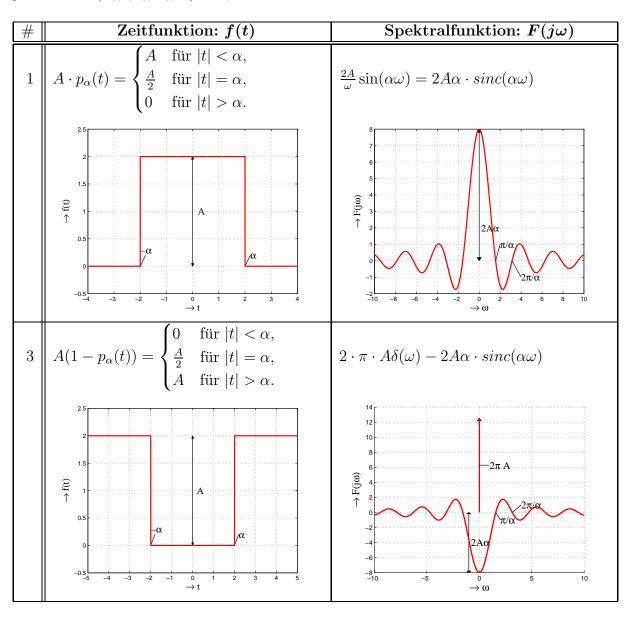


Tabelle 2.3: Fourier-Transformationspaare

100 Frequenzanalyse

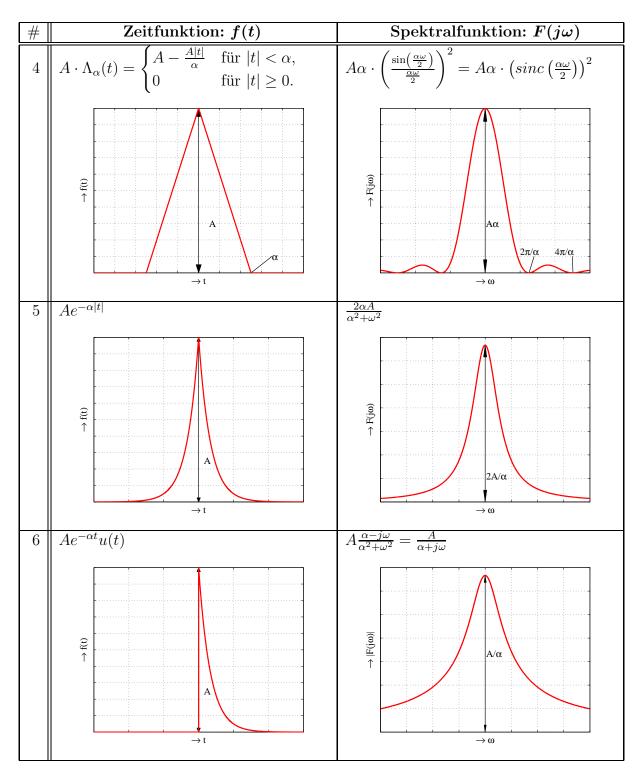


Tabelle 2.4: Fourier-Transformationspaare

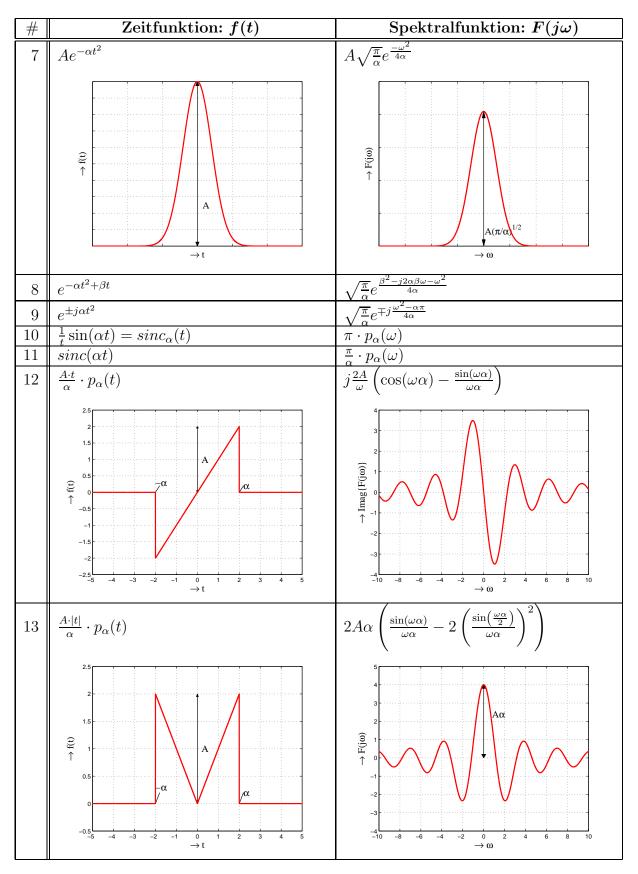


Tabelle 2.5: Fourier-Transformationspaare

102 Frequenzanalyse

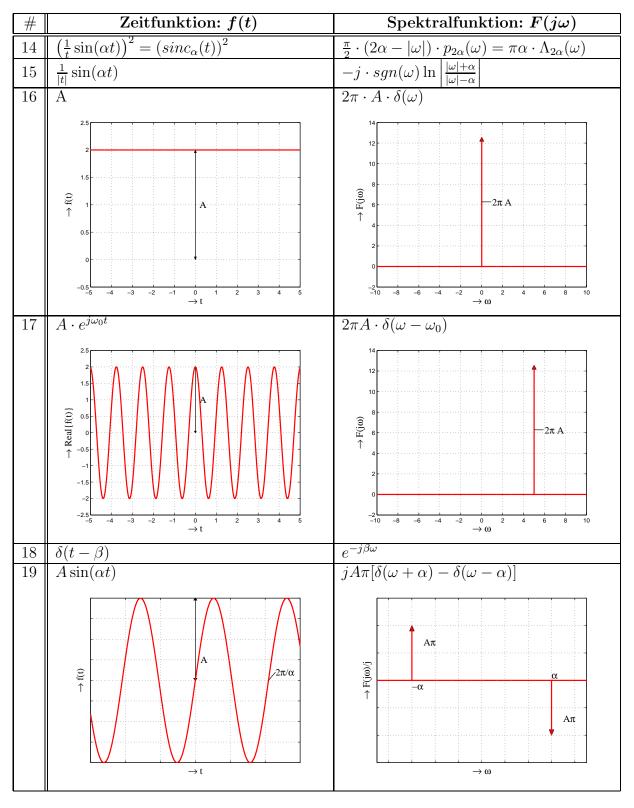
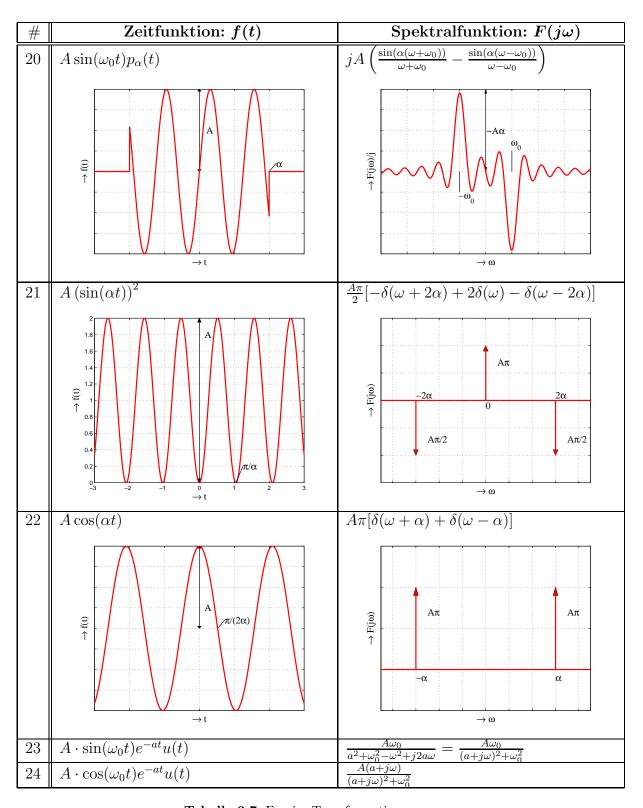
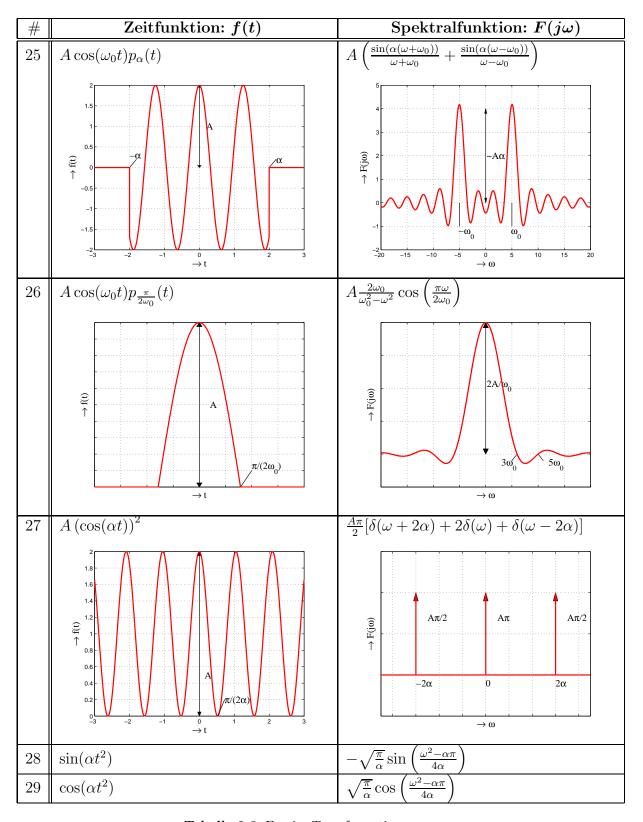


Tabelle 2.6: Fourier-Transformationspaare



 ${\bf Tabelle~2.7:}~ {\bf Fourier\text{-}Transformations paare}$

104 Frequenzanalyse



 ${\bf Tabelle~2.8:}~ {\bf Fourier\text{-}Transformations paare}$

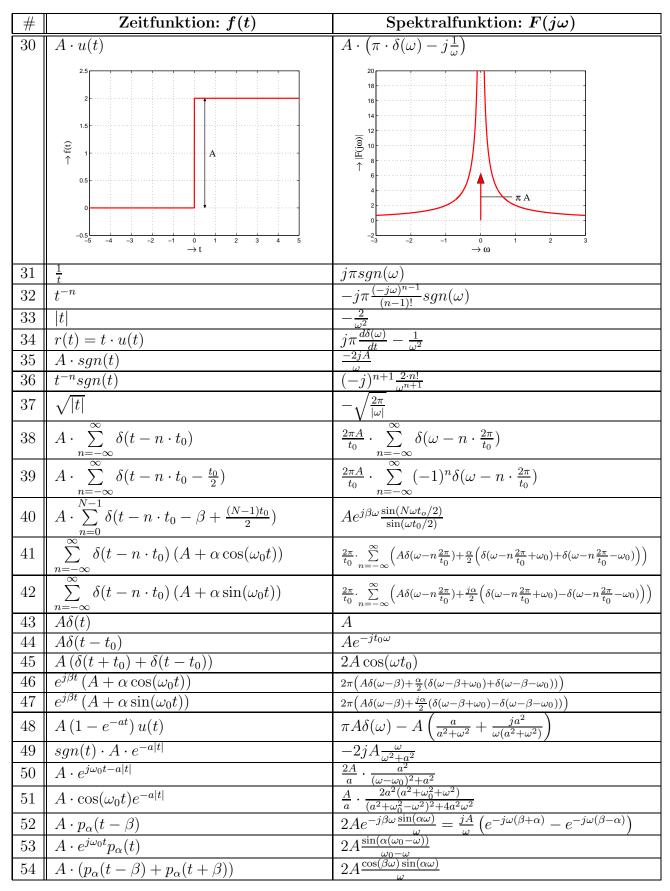


Tabelle 2.9: Fourier-Transformationspaare

2.B Tabelle von Laplace-Transformationspaaren

Die Transformationspaare sind mehrheitlich [6, 7, 21, 47, 69] entnommen. Es gilt: $0 < \alpha \in \mathbb{R}, n \in \mathbb{N}, a, \nu \in \mathbb{C}, s = \sigma + j\omega$ und somit $\Re\{s\} = \sigma$ und $\Im\{s\} = \omega$.

| # | f(t), wobei $f(t) = 0$ für $t < 0$ | F(s) mit Konvergenzbereich |
|----|---|--|
| 1 | $\frac{d^n f(t)}{dt^n}$ | $s^n F(s) - s^{n-1} f(0) - s^{n-2} \frac{df(0)}{dt} - \dots - \frac{d^{n-1} f(0)}{d^{n-1} t}$ |
| 2 | $\int_{0}^{t} f(x)dx$ | $\frac{F(s)}{s}$ |
| 3 | $\frac{f(t)}{t}$ | $\int_{0}^{\infty} F(s)ds$ |
| 4 | $f(t-\alpha)u(t-\alpha)$ | $e^{-s\alpha}F(s)$ |
| 5 | $f(t+\alpha)u(t+\alpha)$ | $e^{+s\alpha}\left(F(s) - \int_{0}^{a} e^{-st} f(t)dt\right)$ |
| 6 | $f_1(t) * f_2(t) * f_3(t)$ | $F_1(s) \cdot F_2(s) \cdot F_3(s)$ |
| 7 | $f_1(t) \cdot f_2(t)$ | $\frac{1}{2\pi j}(F_1(s)*F_2(s))$ |
| 8 | $\lim_{t \to 0^+} f(t)$ | $\lim_{s \to \infty} sF(s)$ |
| 9 | $\lim_{t \to \infty} f(t)$ | $\lim_{s \to \infty} sF(s)$ $\lim_{s \to 0} sF(s)$ |
| 10 | u(t) | $\frac{1}{s}$ mit $\sigma > 0$ |
| 11 | $\delta(t)$ | $1 \text{ mit } \sigma \in \mathbb{R}$ |
| 12 | $\frac{d\delta(t)}{dt}$ | s |
| 13 | $\frac{t^{n-1}}{(n-1)!}$ | $\frac{1}{s^n}$ |
| 14 | $\frac{d\delta(t)}{dt}$ $\frac{t^{n-1}}{(n-1)!}$ $\frac{t^{n-1}e^{-at}}{(n-1)!}$ $\frac{1}{\sqrt{\pi t}}$ | $\frac{1}{(s-a)^n}$ |
| 15 | $\frac{1}{\sqrt{\pi t}}$ | $\frac{\frac{1}{(s-a)^n}}{\frac{1}{\sqrt{s}}}$ |
| 16 | $\frac{n!4^nt^{n-\frac{1}{2}}}{(2n)!\sqrt{\pi}}$ | $\frac{1}{s^n\sqrt{s}}$ |
| 17 | $J_{\nu}(at) \text{ mit } \Re\{\nu\} > -1$ | $\frac{\frac{1}{s^n \sqrt{s}}}{\frac{(\sqrt{s^2 + a^2} - s)^{\nu}}{a^{\nu} \sqrt{s^2 + a^2}}} \text{ mit } \sigma > \Im\{a\} $ $\frac{(s - \sqrt{s^2 - a^2})^{\nu}}{a^{\nu} \sqrt{s^2 - a^2}} \text{ mit } \sigma > \Re\{a\} $ |
| 18 | $I_{\nu}(at) \text{ mit } \Re\{\nu\} > -1$ | $\frac{\left(s - \sqrt{s^2 - a^2}\right)}{a^{\nu} \sqrt{s^2 - a^2}} \text{ mit } \sigma > \Re\{a\} $ |
| 19 | $\frac{\sin(\alpha t)}{t}$ | $\arctan\left(\frac{\alpha}{s}\right) \text{ mit } \sigma > 0$ |
| | | \tan^{-1} |

Tabelle 2.10: Laplace-Transformationspaare

 $J_{\nu}(at)$ ist die Bessel- oder Zylinderfunktion ν . Ordnung 1. Gattung und $I_{\nu}(at)$ ist die modifizierte Bessel-Funktion ν . Ordnung [7].

Die folgende Tabelle ist nach dem Grad des Nenners geordnet. Die Tabelle ist bis zum Nennergrad 3 vollständig und stammt von [6, 21].

| F(s), | Konvergenzbereich | $f(t)$, wobei $f(t) = 0$ für $t < 0$ mit $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{C}$. |
|---|--|---|
| 1, | $\sigma\in\mathbb{R}$ | $\delta(t)$ |
| $\frac{1}{s}$, | $\sigma > 0$ | $1 (\equiv u(t))$ |
| $\frac{\frac{1}{s}}{\frac{1}{s+\alpha}}$, | $\sigma > -\Re\{\alpha\}$ | $e^{-\alpha t}$ |
| $\frac{1}{s^2}$, | $\sigma > 0$ | t |
| $\frac{1}{s(s+\alpha)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},0\}$ | $\frac{1-e^{-\alpha t}}{\alpha}$ |
| $\frac{1}{(s+\alpha)(s+\beta)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\}\}$ | $\frac{e^{-\alpha t} - e^{-\beta t}}{\beta - \alpha}$ |
| $\frac{s}{(s+\alpha)(s+\beta)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\}\}$ | $\frac{\alpha e^{-\alpha t} - \beta e^{-\beta t}}{\alpha - \beta}$ |
| $\frac{1}{(s+\alpha)^2}$, | $\sigma > -\Re\{\alpha\}$ | $te^{-\alpha t}$ |
| $\frac{s}{(s+\alpha)^2}$, | $\sigma > -\Re\{\alpha\}$ | $e^{-\alpha t}(1-\alpha t)$ |
| $\frac{1}{s^2-\alpha^2}$, | $\sigma > \Re\{\alpha\} $ | $\frac{\sinh(\alpha t)}{\alpha}$ |
| $\frac{s}{s^2-\alpha^2}$, | $\sigma > \Re\{\alpha\} $ | $\cosh(\alpha t)$ |
| $\frac{1}{s^2+\alpha^2}$, | $\sigma > \Im\{\alpha\} $ | $\frac{\sin(\alpha t)}{\alpha}$ |
| $\frac{s}{s^2+\alpha^2}$, | $\sigma > \Im{\{\alpha\}} $ | $\cos(\alpha t)$ |
| $\frac{1}{(s+\beta)^2+\alpha^2}$, | $\sigma > \Im\{\alpha\} - \Re\{\beta\}$ | $\frac{e^{-\beta t}\sin(\alpha t)}{\alpha}$ |
| $\frac{s}{(s+\beta)^2+\alpha^2}$, | $\sigma > \Im\{\alpha\} - \Re\{\beta\}$ | $\frac{e^{-\beta t}(\alpha\cos(\alpha t) - \beta\sin(\alpha t))}{\alpha}$ |
| $\frac{1}{s^3}$, | $\sigma > 0$ | $\frac{t^2}{2}$ |
| $\frac{1}{s^2(s+\alpha)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},0\}$ | $\frac{e^{-\alpha t} + \alpha t - 1}{\alpha^2}$ |
| $\frac{1}{s(s+\alpha)(s+\beta)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\},0\}$ | $\frac{(\alpha - \beta) + \beta e^{-\alpha t} - \alpha e^{-\beta t}}{\alpha \beta (\alpha - \beta)}$ $\frac{1 - e^{-\alpha t} - \alpha t e^{-\alpha t}}{1 - \alpha t}$ |
| $\frac{1}{s(s+\alpha)^2}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},0\}$ | α^2 |
| $\frac{1}{(s+\alpha)(s+\beta)(s+\gamma)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\},\Re\{\gamma\}\}$ | $\frac{(\gamma - \beta)e^{-\alpha t} + (\alpha - \gamma)e^{-\beta t} + (\beta - \alpha)e^{-\gamma t}}{(\alpha - \beta)(\beta - \gamma)(\gamma - \alpha)}$ $\alpha(\beta - \gamma)e^{-\alpha t} + \beta(\gamma - \alpha)e^{-\beta t} + \gamma(\alpha - \beta)e^{-\gamma t}$ |
| $\frac{s}{(s+\alpha)(s+\beta)(s+\gamma)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\},\Re\{\gamma\}\}$ | $(\alpha-\beta)(\beta-\gamma)(\gamma-\alpha)$ |
| $\frac{s^2}{(s+\alpha)(s+\beta)(s+\gamma)}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\},\Re\{\gamma\}\}$ | $\frac{-\alpha^2(\beta - \gamma)e^{-\alpha t} - \beta^2(\gamma - \alpha)e^{-\beta t} - \gamma^2(\alpha - \beta)e^{-\gamma t}}{(\alpha - \beta)(\beta - \gamma)(\gamma - \alpha)}$ |
| $\frac{1}{(s+\alpha)(s+\beta)^2}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\}\}$ | $\frac{e^{-\alpha t} - [1 + (\beta - \alpha)t]e^{-\beta t}}{(\beta - \alpha)^2}$ |
| $\frac{s}{(s+\alpha)(s+\beta)^2}$, | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\}\}$ | $\frac{-\alpha e^{-\alpha t} + [\alpha + t\beta(\beta - \alpha)]e^{-\beta t}}{(\beta - \alpha)^2}$ |
| $\frac{s^2}{(s+\alpha)(s+\beta)^2},$ | $\sigma > -\min\{\Re\{\alpha\},\Re\{\beta\}\}$ | $\frac{\alpha^2 e^{-\alpha t} + \beta(\beta - 2\alpha - t\beta^2 + \alpha\beta t)e^{-\beta t}}{(\beta - \alpha)^2}$ |
| $\frac{1}{(s+\alpha)^3}$, | $\sigma > -\Re\{\alpha\}$ | $\frac{t^2e^{-\alpha t}}{2}$ |
| $\frac{s}{(s+\alpha)^3}$, | $\sigma > -\Re\{\alpha\}$ | $\frac{(2-\alpha t)te^{-\alpha t}}{2}$ |
| $\frac{s^2}{(s+\alpha)^3}$, | $\sigma > -\Re\{\alpha\}$ | $\frac{(2-4\alpha t + \alpha^2 t^2)e^{-\alpha t}}{2}$ |
| $\frac{1}{s[(s+\beta)^2+\alpha^2]},$ | $\sigma > -\min\{\Re\{\beta\} - \Im\{\alpha\} , 0\}$ | $\frac{\alpha - e^{-\beta t} [\alpha \cos(\alpha t) + \beta \sin(\alpha t)]}{\alpha (\alpha^2 + \beta^2)}$ |
| $\frac{1}{s(s^2+\alpha^2)}$, | $\sigma > \Im\{\alpha\} $ | $\frac{1-\cos(\alpha t)}{\alpha^2}$ |
| $\frac{1}{(s+\alpha)(s^2+\beta^2)}$, | $\sigma > -\min\{- \Im\{\beta\} , \Re\{\alpha\}\}$ | $\frac{\beta e^{-\alpha t} + \alpha \sin(\beta t) - \beta \cos(\beta t)}{\beta (\alpha^2 + \beta^2)}$ |
| $\frac{s}{(s+\alpha)(s^2+\beta^2)},$ | $\sigma > -\min\{- \Im\{\beta\} ,\Re\{\alpha\}\}$ | $-\alpha e^{-\alpha t} + \alpha \cos(\beta t) + \beta \sin(\beta t)$ |
| $\frac{s^2}{(s+\alpha)(s^2+\beta^2)},$ | $\sigma > -\min\{- \Im\{\beta\} ,\Re\{\alpha\}\}$ | $\frac{\alpha^2 + \beta^2}{\alpha^2 e^{-\alpha t} - \alpha \beta \sin(\beta t) + \beta^2 \cos(\beta t)}$ $\frac{\alpha^2 + \beta^2}{\alpha^2 + \beta^2}$ |
| | $> -\min\{\Re\{\alpha\}, \Re\{\beta\} - \Im\{\gamma\} \}$ | $\frac{e^{-\alpha t} - e^{-\beta t}\cos(\gamma t) + \frac{\alpha - \beta}{\gamma}e^{-\beta t}\sin(\gamma t)}{(\beta - \alpha)^2 + \gamma^2}$ |
| | $> -\min\{\Re\{\alpha\}, \Re\{\beta\} - \Im\{\gamma\} \}$ | $-\alpha e^{-\alpha t} + \alpha e^{-\beta t} \cos(\gamma t) - \frac{\alpha \beta - \beta - \gamma}{\gamma} e^{-\beta t} \sin(\gamma t)$ |
| 0 | $> -\min\{\Re\{\alpha\}, \Re\{\beta\} - \Im\{\gamma\} \}$ | $\frac{(\beta - \alpha)^2 + \gamma^2}{\alpha^2 e^{-\alpha t} + [(\alpha - \beta)^2 + \gamma^2 - \alpha^2] e^{-\beta t} \cos(\gamma t) - (\alpha \gamma + \beta \left(\gamma - \frac{\beta(\alpha - \beta)}{\gamma}\right)) e^{-\beta t} \sin(\gamma t)}{(\beta - \alpha)^2 + \gamma^2}$ |
| $\frac{1}{s^4}$ | $\sigma > 0$ | $\frac{t^3}{6}$ |
| - | | · · |

 ${\bf Tabelle~2.11:}~ {\bf Laplace\text{-}Transformations paare}$