

$u = R \cdot i \quad i = g \cdot u \quad R = \frac{1}{g} \quad g = \frac{1}{R}$
 $\underbrace{p = R \cdot i^2}_{\geq 0} \quad \underbrace{p = g \cdot u^2}_{\leq 0}$
 $u, i = L \quad \phi u = 0 = K_S \quad \phi i = 0 = L_L$

α -frei = (0,0)

$i_d = \frac{u}{R_d} \quad u_d = i \cdot R_d$

$L_L \uparrow i \quad K_S \uparrow u$

Schalter $\begin{cases} 1, \text{Zu, } K_S \\ 0, \text{offen, } L_L \end{cases}$

Diode $\begin{cases} u < 0, i = 0 \\ u = 0, i > 0 \end{cases}$

Umpolung $\begin{cases} g_F(\bar{u}) = -g_F(-\bar{u}) \\ v_F(\bar{i}) = -v_F(-\bar{i}) \end{cases}$

Parallel $\begin{cases} i_1 + i_2 \quad u_1 = u_2 \\ R_1 || R_2 \quad g_1 + g_2 \end{cases}$

Serie $\begin{cases} i_1 = i_2 \quad u_1 + u_2 \\ R_1 + R_2 \quad g_1 || g_2 \end{cases}$

$allb = \frac{a \cdot b}{a + b}$

Konv. & Konv. wid.

Konv.

Konv.

Lin Quellen

$y = m \cdot x$

$i' = g \cdot (u' - u_0) = g \cdot u' - i_0$

$i = \sum \text{str.} = \text{par. str.} \alpha$

$u = \sum \text{sp.} = \text{ser. sp.} \alpha$

$Q^x = Q(u, -i)$

Ap finden

Fehlt: • Größsig. Ana.

• Kleinsignalanalyse

• Lin impl. Beschr.

Lin. $\beta(a) \approx \beta(A) + \kappa \cdot (a - A)$

$u_{lin} \approx \frac{d v_F(i)}{d i} \Big|_{i=I} \cdot (i - I) + v_F(I)$

$(\sin(x))' = \cos(x) \mid \cos(x)' = -\sin(x)$

$(f(x) \cdot g(x))' = f(x)' \cdot g(x) + f(x) \cdot g(x)'$

$(f(x) \pm g(x))' = f(x)' \pm g(x)'$ | $(c \cdot f(x))' = c \cdot f(x)'$

$\left(\frac{f(x)}{g(x)}\right)' = \frac{f(x)' \cdot g(x) - f(x) \cdot g(x)'}{g(x)^2}$

$(e^x)' = e^x$

$x' = 1$

$k^x = \ln(k) \cdot k^x$

$k' = 0$

$(x^n)' = n \cdot x^{n-1}$

$\ln(x)' = \frac{1}{x}$

Abbildung 3.33: Linearisierung eines nichtlinearen Elementes \mathcal{F}

2-Tore

st.v. lin. & Q-frei

• 2 lin. un. Messungen

• Kernbeschr. gibt es immer

• Bildbeschr. (→ 2 Mess.)

$\begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix} = G \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix}$

$\begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix} = R \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix}$

$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = H \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix}$

$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = H' \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix}$

$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix}$

$\begin{bmatrix} u_2 \\ -i_1 \end{bmatrix} = A' \begin{bmatrix} u_1 \\ -i_2 \end{bmatrix}$

Matrix $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$ $\det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$

$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} a_{22} & -a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{pmatrix}$

nicht α -freier lin. 2-Tor

• st.v. lin. 2-Tor & lin. α

$F = \begin{bmatrix} M & N \\ L & P \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 - u_0 \\ i_1 - i_0 \end{bmatrix}$ 3 Messungen

$\begin{bmatrix} u_1 \\ i_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} M \\ L \end{bmatrix} \cdot c + \begin{bmatrix} u_0 \\ i_0 \end{bmatrix}$

VCCS $g = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ g & 0 \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

VCVS $H = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ \mu & 0 \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

CCCS $H = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ \beta & 0 \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$

CCVS $R = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & v \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$

NIK

$R_1 = -R_2$

$A = \begin{bmatrix} -K & 0 \\ 0 & \frac{1}{K} \end{bmatrix}$

Lin. 2-Tore

$\mathcal{Y} = \begin{bmatrix} \frac{\partial h_1(u_1, u_2)}{\partial u_1} & \frac{\partial h_1(u_1, u_2)}{\partial u_2} \\ \frac{\partial h_2(u_1, u_2)}{\partial u_1} & \frac{\partial h_2(u_1, u_2)}{\partial u_2} \end{bmatrix}$ Verlustlos $\tilde{U}^T \cdot \tilde{I} + \tilde{I}^T \cdot \tilde{U} = 0$

Symmetrie $P = \begin{bmatrix} g & 0 \\ 0 & g \end{bmatrix}$ $R \& g \Rightarrow b=c$ $u^T \cdot \tilde{I} - \tilde{I}^T \cdot u = 0$

$L = P \cdot M \cdot P$ $H \Rightarrow b=-c$ $A \Rightarrow \det = 1$

Nulltor $\beta \mathcal{E} = \text{gesd. } \alpha$

Übertragen. Rez. & Verlustlos

$\tilde{U}^T \cdot \tilde{I} = 0 \quad H = \begin{bmatrix} 0 & \ddot{u} \\ \ddot{u} & 0 \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} \ddot{u} & 0 \\ 0 & -\ddot{u} \end{bmatrix}$

Gyrator nicht Rez. & verlustlos

$R = -R^T \quad R = \begin{bmatrix} 0 & -R_d \\ R_d & 0 \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} 0 & +R_d \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$

$\cdot \text{Tor}_1 = \text{Tor}_2^d$

Sp. Teilerv

$u_1 = \frac{R_1}{R_g} \cdot u_g$

$u_1 = \frac{g_2}{g_1 + g_2} \cdot u_g$

Str. Teilerv

$i_1 = \frac{g_1}{g_g} \cdot i_g$

Quellenwandlung

$u_0 \downarrow \quad R \quad I = \frac{u}{R} \rightarrow \quad u_0 \downarrow \quad R \quad I = \frac{u}{R}$

$\mathcal{G}_g = \begin{bmatrix} \frac{\partial g_1(u_1)}{\partial u_1} & \frac{\partial g_1(u_1)}{\partial u_2} \\ \frac{\partial g_2(u_2)}{\partial u_1} & \frac{\partial g_2(u_2)}{\partial u_2} \end{bmatrix}$

2-Tor lin

Lin. nicht α -frei 2-Tor

Δ_{11}

Δ_{12}

Δ_{21}

Δ_{22}

Δ_{11}

Δ_{12}

Δ_{21}

Δ_{22}