

$u = R \cdot i \quad i = g \cdot u \quad R = \frac{1}{g} \quad g = \frac{1}{R} \quad p = R \cdot i^2 \geq 0 \quad p = g \cdot u^2 \leq 0$
 $u, i = L \quad \phi u = 0 = K_S \quad \phi i = 0 = L_L$
 Konv. - & Konv. wid.

α-frei = (0,0)

Dualwandlung

$i^d = \frac{u}{R_d} \quad u^d = i \cdot R_d$

Schalter

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

Umpolung

$g_F(\bar{u}) = -g_F(-\bar{u}) \quad v_F(\bar{i}) = -v_F(-\bar{i})$

Konv.

$\begin{matrix} \nearrow \\ \searrow \end{matrix}$

Diode

$u < 0, i = 0$
 $u = 0, i > 0$

Parallel

$i_1 + i_2 \quad u_1 = u_2$
 $R_1 || R_2 \quad g_1 + g_2$

Serie

$i_1 = i_2 \quad u_1 + u_2$
 $R_1 + R_2 \quad g_1 || g_2$

Konv.

$\begin{matrix} \nearrow \\ \searrow \end{matrix}$

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: • großsig. 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

str. lin. & Q-frei

• 2 lin. um. Messungen

• Kernbeschr. gibt es immer

• Bildbeschr. (→ 2 Mess.)

nicht α-freier lin. 2-Tor

• str. lin. 2-Tor + lin. α

$F = [N_1 \ N_2] \cdot \begin{bmatrix} u_1 - u_0 \\ u_2 - u_0 \end{bmatrix}$ 3 Messungen

$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \cdot C + \begin{bmatrix} u_0 \\ u_0 \end{bmatrix}$

Matrix

$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \rightarrow \text{eine Zeile}$

$\frac{1}{\det A} \rightarrow \text{Matrix existiert}$

$\det A = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$

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

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

NK

$R_1 = -R_2$

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

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

Übertragen Rez. & Verlustlos

$U^T \cdot I = 0 \quad H = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ \mu & 0 \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$

Lin. 2-Tore

$Y = \begin{bmatrix} \frac{\partial h_1(u_1, u_2)}{\partial u_1} & \frac{\partial h_1(u_1, u_2)}{\partial u_2} \\ \frac{\partial h_2(u_1, u_2)}{\partial u_1} & \frac{\partial h_2(u_1, u_2)}{\partial u_2} \end{bmatrix}$

Symmetrie

$P = [g_{ij}]$

Symm. $g_{ij} = g_{ji}$

$A = P \cdot M \cdot P$

Rez.

$R \& g \Rightarrow b=c$

$H \Rightarrow b=c$

$A \Rightarrow \det = 1$

2-Tor lin

Lin. nicht α-frei 2-Tor

Gyrator nicht Rez. & verlustlos

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

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

Quellenwandlung

$u_0 \cdot \begin{bmatrix} R \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} R \\ 1 \end{bmatrix} \cdot u_0$

*	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
1	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
2	2	4	6	8	10	12	14	16	18	20
3	3	6	9	12	15	18	21	24	27	30
4	4	8	12	16	20	24	28	32	36	40
5	5	10	15	20	25	30	35	40	45	50
6	6	12	18	24	30	36	42	48	54	60
7	7	14	21	28	35	42	49	56	63	70
8	8	16	24	32	40	48	56	64	72	80
9	9	18	27	36	45	54	63	72	81	90
10	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100