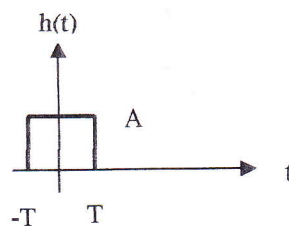
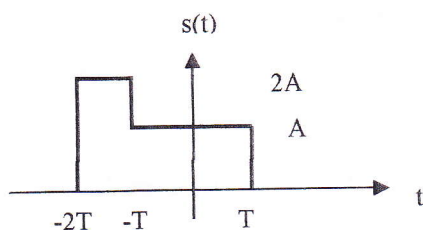


50
①

1. (50%) Ermittle graphisch das Ausgangssignal $g(t)$ mittels Faltung!
Erkläre die Vorgehensweise mittels zusätzlicher Skizzen!



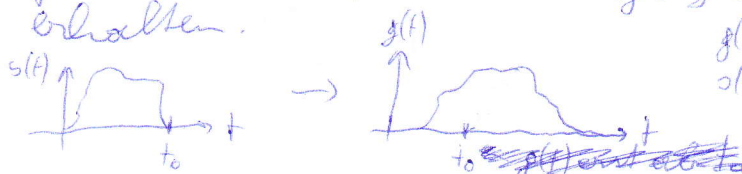
2. (20%) Was versteht man unter einem linearen und zeitinvarianten Übertragungssystem?

Eigenschaften:

1) *Linear:* Jede bel. Kombination des Eingangssignals führt zu der entsprechenden Kombi des Ausgangssignals.
 $s(t) = \alpha_1 \cdot s_1(t) + \alpha_2 \cdot s_2(t) \rightarrow g(t) = A_1 \cdot g_1(t) + A_2 \cdot g_2(t)$ ✓

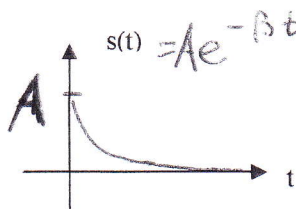
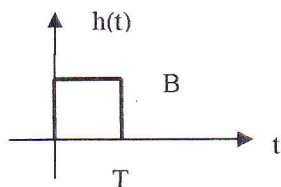
2) *Kausalität:* Ein Signal muss zuerst ein Eingangssignal ($s(t)$) ins System geschickt werden, um ein Ausgangssignal ($g(t)$) zu erhalten.

nicht gefragt!?



$g(t)$ hängt nur von $s(t)$ bis t_0 ab.

3. (30%) Berechne und skizziere das Ausgangssignal $g(t)$ für $t = 0$ bis T , wenn ein Signal $s(t)$ ein LTI-System mit $h(t)$ durchläuft.
Skizziere für $t > T$ den weiteren Verlauf von $g(t)$ (ohne Berechnung)!

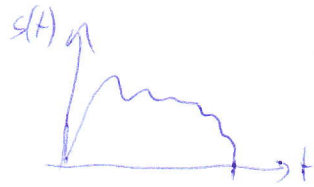


Viel Erfolg!

NOTE:

92%
①

2) Stabilität: Es treten nur endlich große Signale auf
 $|s(t)| < M < \infty$ $|g(t)| \leq N < \infty$



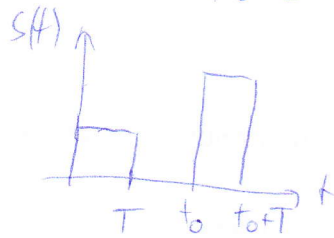
$s(t)$ ist zeitlich beschränkt



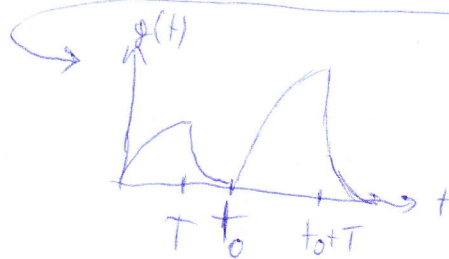
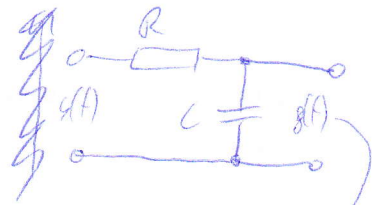
für $t \rightarrow \infty$: $g(t) = 0$

$\Rightarrow g(t)$ hat endl. Energie

Zeitinvarianz: Die Form von $g(t)$ ist unabhängig davon, wann $s(t)$ einsetzt.



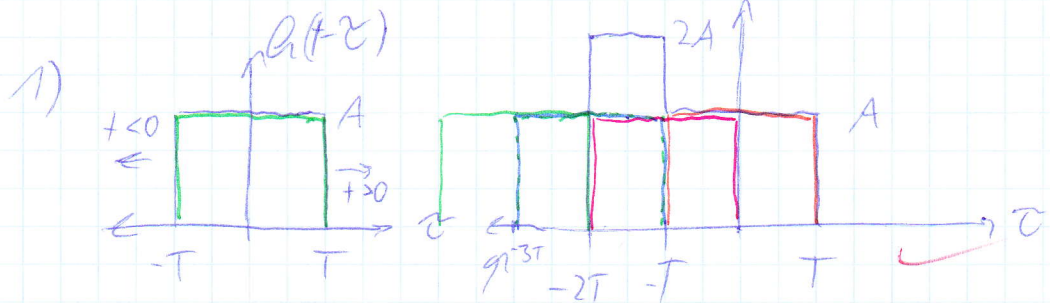
\rightarrow



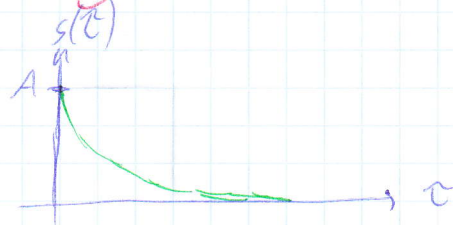
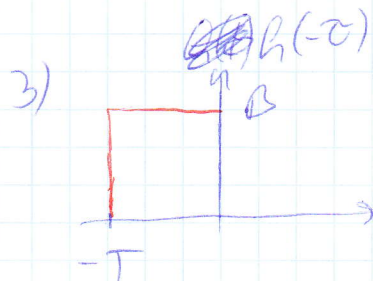
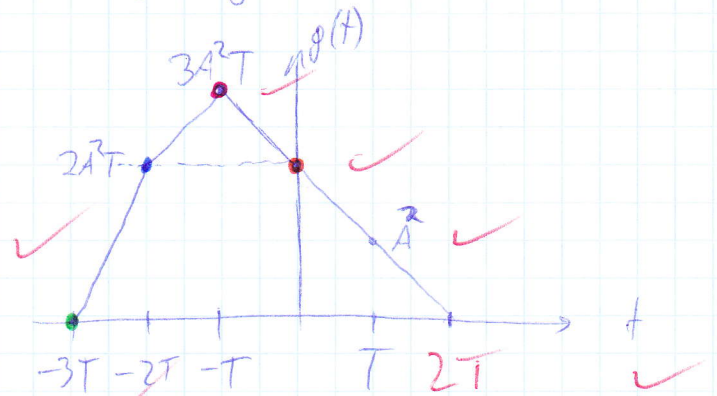
$$s(t) = a_1 s_1(t) + a_2 s_2(t - t_0)$$

$$g(t) = b_1 g_1(t) + b_2 g_2(t - t_0)$$

Wahl Clever



keine Überlappung bis $t = -3T$



$$\begin{aligned}
 g(t) &= \int_0^t s(\tau) \cdot h(T-\tau) d\tau = \int_0^t A \cdot e^{-\lambda \tau} \cdot B d\tau \\
 &= A \cdot B \cdot \int_0^t e^{-\lambda \tau} d\tau = A \cdot B \cdot \left(\frac{e^{-\lambda \tau}}{-\lambda} \right) \Big|_0^t \\
 &= A \cdot B \cdot \left(\frac{e^{-\lambda t} - e^{-\lambda \cdot 0}}{-\lambda} \right) = -A \cdot B \cdot \left(\frac{e^{-\lambda t} - 1}{-\lambda} \right) \\
 &= A \cdot B \cdot \left(\frac{e^{-\lambda t} - 1}{-\lambda} \right) = -A \cdot B \cdot \left(\frac{e^{-\lambda t} - 1}{-\lambda} \right) \\
 &= A \cdot B \cdot \left(\frac{1 - e^{-\lambda t}}{\lambda} \right) = \frac{A \cdot B}{\lambda} (1 - e^{-\lambda t})
 \end{aligned}$$