

$$\Rightarrow x(t) = 6e^{-2t} - 4e^{-3t} + te^{-2t}$$

$$\begin{aligned} x'(t) &= -12e^{-2t} + 12e^{-3t} + e^{-2t} - 2te^{-2t} \\ &= (-11-2t)e^{-2t} + 12e^{-3t} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x''(t) &= -2e^{-2t} - 2(-11-2t)e^{-2t} - 36e^{-3t} \\ &= (20+4t)e^{-2t} - 36e^{-3t} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x'' + 5x' + 6x &= (20+4t-55-10t+36+6t)e^{-2t} + (-36+60-24)e^{-3t} \\ &= e^{-2t} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x(t) &= 4e^{-2t} - 2e^{-3t} + (t-1)e^{-2t} \\ &= (3-t)e^{-2t} - 2e^{-3t} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x'(t) &= (3-t)(-2)e^{-2t} - e^{-2t} + 6e^{-3t} \\ &= (-7+2t)e^{-2t} + 6e^{-3t} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x''(t) &= (14-4t)e^{-2t} + 2e^{-2t} - 12e^{-3t} \\ &= (16-4t)e^{-2t} - 12e^{-3t} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x'' + 5x' + 6x &= (16-4t-35+10t+18-6t)e^{-2t} + (-12+30-12)e^{-3t} \\ &= -1e^{-2t} + 30e^{-3t} \end{aligned}$$

$$\frac{1}{-3e^{-5t} + 2e^{-5t}} \begin{pmatrix} -3e^{-2t} & -e^{-2t} \\ 12e^{-2t} & e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ e^{-2t} \end{pmatrix}$$

② Partikular Lsg

$$x_p(t) = c_1(t)e^{2t} + c_2(t)e^{-2t}$$

$$w(t) \cdot \vec{c}(t) = b(t)$$

$$\begin{pmatrix} e^{2t} & e^{-2t} \\ -2e^{2t} & -2e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ e^{2t} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \end{pmatrix} = \frac{1}{-e^{2t}} \begin{pmatrix} -3e^{2t} & -e^{2t} \\ 2e^{2t} & e^{2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ e^{2t} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -e^t \end{pmatrix}$$

$$c_1(t) = \int c_1'(t) dt = t$$

$$c_2(t) = \int c_2'(t) dt = -e^t$$

$$x_p(t) = c_1(t)e^{2t} + c_2(t)e^{-2t} = te^{2t} - e^{-2t}$$

③ allg. Lsg

④ AWP

$$x(t) = c_1 e^{2t} + c_2 e^{-2t} + (t-1)e^{-2t}$$

$$x'(t) = 2c_1 e^{2t} - 2c_2 e^{-2t} + e^{-2t} - 2(t-1)e^{-2t}$$

$$x(0) = c_1 + c_2 = 2$$

$$x'(0) = 2c_1 - 3c_2 + 1 = 1$$

$$c_2 = -2 \quad c_1 = 4$$

$$\Rightarrow x(t) = 4e^{2t} - 2e^{-2t} + (t-1)e^{-2t}$$

$$x(0) = c_1 + c_2 - 1 = 2 \Rightarrow c_1 + c_2 = 3$$

$$x'(0) = -2c_1 - 3c_2 + 1 + 2 = 1$$

$$\Rightarrow 2c_1 + 3c_2 = 2$$

$$\Rightarrow c_1 = 7 \quad c_2 = -4$$

$$\Rightarrow x(t) = 7e^{2t} - 4e^{-2t} + (t-1)e^{-2t}$$

b) $f(t) = e^{at} \cos(bt)$

es muss nach $-s < b < s$ erfüllt

$$\begin{aligned} \mathcal{L}[f](s) &= \int_0^{\infty} e^{at} \cos(bt) \cdot e^{-st} dt = \int_0^{\infty} e^{(a-s)t} \cos(bt) dt \\ &= \left[\frac{1}{a-s} e^{(a-s)t} \cos(bt) \right]_0^{\infty} + \left[\frac{1}{a-s} e^{(a-s)t} \cdot b \cdot \sin(bt) \right]_0^{\infty} \\ &= \lim_{c \rightarrow \infty} \left[\frac{1}{a-s} e^{(a-s)t} \cos(bt) \right]_0^c + \lim_{c \rightarrow \infty} \left[\frac{1}{a-s} e^{(a-s)t} \cdot b \cdot \sin(bt) \right]_0^c \\ &= \frac{1}{a-s} \end{aligned}$$

Wenn $(a-s) < 0$, Konvergenz $\rightarrow 0$
 $a-s < 0, e^{(a-s)t} \rightarrow 0$ Konvergenz
 und erfüllt $s > a$
 Konvergenz für $\operatorname{Re}(s) > 0$

Für $t \geq 1$ $\mathcal{L}[2e^{-(t-1)}](s) = 2e \cdot \frac{1}{s+1}$ $\operatorname{Re}(s) > -1$

$(s^2 + 2s + 1) \mathcal{L}[x(t)](s) = \frac{2e}{s+1} + 1$

$\frac{1}{s+1} = \mathcal{L}[e^{-t}]$
 $= \int_0^{\infty} e^{-t} \cdot e^{-st} dt$

Wolff in

$\mathcal{L}[x(t)](s) = \frac{2e}{(s+1)^2} + \frac{1}{(s+1)^2}$

Widerspruch zu Annahme
 $t \geq 1$

$x(t) = 2e \cdot \frac{1}{2} \cdot e^{-t} \cdot t^2 + e^{-t} t = e^{1-t} \cdot t^2 + e^{-t} t$

und geben Sie die allgemeine Lösung an. Dabei dürfen Sie folgendes Fundamentalsystem
des zugehörigen homogenen Systems verwenden:

$$\vec{x}_1(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \vec{x}_2(t) = \begin{pmatrix} t^2 \\ t^2 + 1 \end{pmatrix}.$$

3. Aufgabe

(10 Punkte)

Ein kausales LTI-System S liefere auf das Eingangssignal $a_{in} = \cos(2t)$ die Systemantwort $a_{out} = t \sin(2t)$.

- a) [6 Punkte] Bestimmen Sie die Übertragungsfunktion und die Impulsantwort des Systems.
b) [4 Punkte] Bestimmen Sie Systemantwort auf das Eingangssignal

$$b_{in}(t) = \delta_3(t),$$

wobei δ_3 die in 3 zentrierte Dirac-Distribution ist.

Hinweis: Eine Laplace-Tabelle finden Sie auf der letzten Seite der Klausur.

Bitte wenden.

$$\begin{aligned} a_{in} &= \cos(2t) & a_{out} &= t \sin(2t) \\ a) \quad A_{in} &= \frac{s}{s^2 + 4} & A_{out} &= \frac{1}{(s-2)^2} \end{aligned}$$

$$\frac{4s - 8 + 8}{(s-2)^2}$$

$$A_{in} \cdot H(s) = A_{out}$$

$$\begin{aligned} H(s) &= \frac{1}{(s-2)^2} \cdot \frac{s^2 + 4}{s} = \frac{\frac{4}{s}}{s} + \frac{-4s}{(s-2)^2} \\ &\uparrow \\ \text{Übergangsfkt} & \\ &= \frac{1}{s} + \frac{4s}{(s-2)^2} = \frac{1}{s} + \frac{4}{s-2} + \frac{8}{(s-2)^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} h(t) &= 1 + 4e^{2t} + 8te^{2t} \\ &\uparrow \\ \text{Impulsantwort} & \end{aligned}$$

$$b) \quad b_{in} = \delta_3(t) \quad B_{in} = e^{-3t}$$

$$B_{out} = B_{in} \cdot H(s) = e^{-3t} \cdot \left(\frac{1}{s} + \frac{4}{s-2} + \frac{8}{(s-2)^2} \right)$$

$$b_{out}(t) = \left(1 + 4e^{2(t-3)} + 8(t-3)e^{2(t-3)} \right) \delta_3$$