

B 1

a)

$$\ddot{y}(t) - 8\dot{y}(t) + 16y(t) = 3u(t) + 16u(t)$$

$$\left| \begin{array}{l} y(t) \rightarrow Y(s) \\ u(t) \rightarrow U(s) \end{array} \right. \text{ und } u(t) = 0 \rightarrow U(s) = \frac{1}{s}$$

$$s^2 Y(s) - 8s Y(s) + 16 Y(s) = 3s U(s) + 16 U(s) \quad (\text{allr. Anfangswerte} = 0)$$

$$\Rightarrow (s^2 - 8s + 16) Y(s) = (3s + 16) U(s)$$

$$\Rightarrow Y(s) = \frac{3s+16}{s^2 - 8s + 16} U(s)$$

$$= \frac{3s+16}{(s-4)^2} \cdot \frac{1}{s}$$

(Binomische Formel
Alternative p-q-Formel)

4 P

Rücktransformation über PBZ:

$$Y(s) = \frac{3s+16}{(s-4)^2} \cdot \frac{1}{s} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s-4} + \frac{C}{(s-4)^2}$$

$$\Rightarrow 3s+16 = A(s-4)^2 + Bs(s-4) + Cs$$

$$\underline{s \rightarrow 0}: 16 = A \cdot 16 \Rightarrow \underline{A=1}$$

$$\underline{s \rightarrow 4}: 28 = C \cdot 4 \Rightarrow \underline{C=7}$$

$$\underline{s=3}: 25 = 1 \cdot 1 - 3B + 7 \cdot 3 \Rightarrow 3 = -3B \Rightarrow \underline{B=-1}$$

$$Y(s) = \frac{1}{s} - \frac{1}{s-4} + 7 \frac{1}{(s-4)^2}$$

4 P

$\left| \begin{array}{l} (2), (5), (6) \\ \text{mit } n=2 \end{array} \right.$

$$y(t) = (1 - e^{4t} + 7t e^{4t}) \cdot 0(t)$$

3 P

$\sum 11 P$

$$\text{b)} \quad f(t) = (t+2)^2 \cdot \sigma(t)$$

$$= (t^2 + 4t + 4) \sigma(t)$$

|

$$F(s) = \frac{2}{s^3} + 4 \frac{1}{s^2} + 4 \frac{1}{s}$$

2P

Alternative: $f(t) = (t+2)^2 \sigma(t)$

Mit $t\sigma(t) \xrightarrow{s} \frac{2}{s^3}$ und dem Verschiebungssatz folgt:

$$F(s) = e^{+2s} \left(\frac{2}{s^3} - \int_0^s t^2 e^{-st} dt \right)$$

$$\begin{aligned} \int_0^s t^2 e^{-st} dt &= u = t^2 \rightsquigarrow u' = 2t \\ &v' = e^{-st} \rightsquigarrow v = \frac{e^{-st}}{-s} \\ &= \left[-\frac{t^2 e^{-st}}{s} \right]_0^s + \frac{2}{s} \int_0^s t e^{-st} dt \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= -\frac{4}{s} e^{-2s} + \frac{2}{s} \left[-\frac{t e^{-st}}{s} \right]_0^s + \frac{2}{s^2} \int_0^s e^{-st} dt \\ &= -\frac{4}{s} e^{-2s} - \frac{4}{s^2} e^{-2s} + \frac{2}{s^2} \left[\frac{e^{-st}}{-s} \right]_0^s \\ &= -\frac{4}{s} e^{-2s} - \frac{4}{s^2} e^{-2s} - \frac{2}{s^3} e^{-2s} + \frac{2}{s^3} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} F(s) &= e^{+2s} \left(\frac{2}{s^3} + \frac{4}{s^2} e^{-2s} + \frac{4}{s^2} e^{-2s} + \frac{2}{s^3} e^{-2s} - \frac{2}{s^3} \right) \\ &= \frac{4}{s} + \frac{4}{s^2} + \frac{2}{s^3} \end{aligned}$$

c)

$$(1) \quad F(s) = \frac{1}{s+9} \xrightarrow{(s)} e^{-9t} \circ f(t) = f(t) \quad 1P$$

$$(2) \quad F(s) = \frac{1}{s^2+9} = \frac{1}{3} \frac{3}{s^2+9} \xrightarrow{(8) \omega=3} f(t) = \frac{1}{3} \sin(3t) \quad 2P$$

$\sum 3P$

B2

a) Zum Zeitpunkt 0 wird die Funktion "eingeschaltet"
 zum Zeitpunkt T wird die Funktion "ausgeschaltet"
 Die Funktion ist eine Gerade und eine Gerade wird durch
 2 Punkte bestimmt:

$$y(t) = at + b \rightarrow b = y(0) = b$$

$$\rightarrow 1 = a \cdot T \rightarrow a = \frac{1}{T}$$

Insgesamt:

$$u(t) = \frac{1}{T} \cdot t (G(t) - G(t-T))$$

3 P

$$\begin{aligned} b) \int_{-\infty}^{\infty} g(t-\pi) \cos(t) e^{t-\pi} dt &= \\ t = \pi &\in (-\infty, \infty) &= \cos(\pi) e^0 \\ &= -1 \end{aligned}$$

3 P

c)

$$f(0) = 0$$

1/2 P

$$\begin{aligned} f'(x) &= 3e^{2x} + 3 \cdot 2e^{2x} \\ &= 3(1+2x)e^{2x} \end{aligned}$$

$$\rightarrow f'(0) = 3 \quad 1 \frac{1}{2} \text{ P}$$

$$\begin{aligned} f''(x) &= 3e^{2x} \cdot 2 + 3 \cdot 2e^{2x} + 3 \cdot 2 \cdot 2e^{2x} \\ &= 3(2+2x)e^{2x} \\ &= 3(2+2x)2e^{2x} \end{aligned}$$

$$\rightarrow f''(0) = 12 \quad 1 \frac{1}{2} \text{ P}$$

$$\begin{aligned} f'''(x) &= 3 \cdot 2^2 \cdot 2e^{2x} + 3 \cdot 2^2 e^{2x} + 3 \cdot 2 \cdot 2 \cdot 2e^{2x} \\ &= 3 \cdot 2^2 (2+1+2x)e^{2x} \\ &= 3(3+2x)2^2 e^{2x} \end{aligned}$$

$$\rightarrow f'''(0) = 36 \quad 1 \frac{1}{2} \text{ P}$$

$$\begin{aligned} p_3(x) &= 0 + 3x + \frac{12}{2}x^2 + \frac{36}{6}x^3 \\ &= 3x + 6x^2 + 6x^3 \end{aligned}$$

1 P

Σ 6 P

$$\underline{\text{d)})} \quad \sum_{k=1}^{\infty} \frac{3^k + (-2)^k}{k} (x+1)^k \quad x_0 = -1 \quad a_k = \frac{3^k + (-2)^k}{k}$$

$$R = R_Q = \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{3^k + (-2)^k}{k} \cdot \frac{k+1}{3^{k+1} + (-2)^{k+1}}$$
$$= \lim_{k \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{k}\right) \cdot \frac{3^k \left(1 + \left(-\frac{2}{3}\right)^k\right)}{3^{k+1} \left(1 + \left(-\frac{2}{3}\right)^{k+1}\right)} = \frac{1}{3}$$

2 P

B3

(1) Verschiebungssatz + Linearitätssatz

$$G_1(\omega) = 2 e^{-2j\omega} F(\omega) = 4 e^{-2j\omega} \sin(\omega) \quad 2P$$

(2) z.B. Ableitungssatz für die Bildfunktion

$$g_2(t) = t \cdot f(t)$$

↓

$$G_2(\omega) = j F'(\omega) = j 2 \cdot \frac{\cos(\omega) \cdot \omega - \sin(\omega)}{\omega^2} \quad 2P$$

(3) Ähnlich Koeffizientensatz:

$$g_3(t) = f\left(\frac{1}{2}t\right) = \begin{cases} 1 & -1 \leq \frac{1}{2}t \leq 1 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} = \begin{cases} 1 & -2 \leq t \leq 2 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} G_3(\omega) &= \frac{1}{2} \cdot F\left(\frac{\omega}{2}\right) = 2 \cdot 2 \cdot \sin(2\omega) \\ &= 4 \sin(2\omega) \quad 2P \end{aligned}$$

(4) Linearitätssatz: $g_4(t)$

$$\begin{aligned} G_4(j\omega) &= 1 e^{-j\omega} F(\omega) + (-1) e^{j\omega} F(\omega) \\ &= (e^{-j\omega} - e^{j\omega}) \cdot 2 \cdot \sin(\omega) \\ &= (\cos(\omega) - j \sin(\omega) - (\cos(\omega) + j \sin(\omega))) \cdot 2 \cdot \sin(\omega) \\ &= -4 j \sin(\omega) \frac{\sin(\omega)}{\omega} = -4 j \frac{\sin^2(\omega)}{\omega} \\ &= -4 j \omega \sin^2(\omega) \quad 4P \end{aligned}$$