

Errata zum Skript

- Seite 11:

Dazu nimmt man an, dass das System in der Nähe eines Zustandes (z_0, v_0, w_0) arbeitet. Man führt die neue $x(t), u(t), y(t)$ entsprechend ein:

$$z_i(t) = z_{i,0} \cdot x_{\textcolor{red}{i}}(t), \quad v(t) = v_0 \cdot u(t), \quad w(t) = w_0 \cdot y(t).$$

- Seite 51:

Das System $\Sigma(s)$ aus Aufgabe 3 wird nun mit folgenden Inputs angeregt:

1. $u(t) = 2 \cdot \cos(\textcolor{red}{10} \cdot t);$
2. $u(t) = 2 \cdot \cos(0.1 \cdot t).$

Man bestimme die Antwort y_∞ des Systems.

- Seite 78:

Gegeben ist die folgende Strecke:

$$P(s) = \frac{1}{(s + 0.5) \cdot (s + 2)} \cdot e^{-T_d \cdot s}, \quad T_d = \frac{\pi}{8} \text{ s}.$$