

# 1 Funktionen

## 1.1 Rect

$$a \cdot \text{rect}\left(\frac{t-t_0}{2T}\right) = \begin{cases} a & |t-t_0| < T \\ \frac{a}{2} & |t-t_0| = T \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

## 1.2 step

$$b \cdot \epsilon(a \cdot (t-t_0)) = b \cdot \epsilon(t-t_0) = \begin{cases} 0 & t < t_0 \\ \frac{b}{2} & t = t_0 \\ b & t > t_0 \end{cases}$$

## 1.3 tri

$$\Lambda(t) = \begin{cases} 0 & |t| > 1 \\ 1-t & 0 \leq t \leq 1 \\ 1+t & -1 \leq t \leq 0 \end{cases}$$

## 1.4 dirac Impuls

### 1.4.1 Normal

$$\delta(a \cdot (t-t_0)) = \frac{1}{|a|} \delta(t-t_0) = \begin{cases} \neq 0 & t = t_0 \\ 0 & t \neq t_0 \end{cases}, \quad \delta(-t) = \delta(t), \quad \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1$$

$$\text{Sifting bzw. Siebung: } \delta(t-t_0) \cdot f(t) = f(t_0) \cdot \delta(t-t_0), \quad \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t-t_0) \cdot f(t) dt = \begin{cases} f(t) & t = t_0 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

### 1.4.2 Impulssequenz

$$w_T(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t-kT)$$

## 1.5 si

$$\text{si}(t) = \frac{\sin(t)}{t}, \quad \text{si}(0) = 1, \quad \int_{-\infty}^{\infty} \text{si}(t) dt = \int_{-\infty}^{\infty} \text{si}^2(t) dt = \pi$$

## 1.6 ramp

$$\rho(t) = \epsilon(t) \cdot t$$

## 1.7 sgn

$$\text{sgn}(x) = \frac{x}{|x|} = 2\epsilon(t) - 1, \quad |x(t)| = \text{sgn}(x(t)) \cdot x(t)$$

# 2 Symmetrien

$$x(t) = x_e(t) + x_o(t)$$

## 2.1 Gerade

$$x_e(t) = x_e(-t) = \frac{x(t) + x(-t)}{2}$$

## 2.2 Ungerade

$$x_o(t) = -x_o(-t) = \frac{x(t) - x(-t)}{2}$$

## 2.3 Komplex

$x_R$  sei der Realteil,  $x_I$  sei der Imaginarteil.

Konjugiert gerades Signal:  $x(t) = x^*(-t) \Rightarrow x_R(t) = x_e(t)$  und  $j \cdot x_I(t) = x_o(t)$

Konjugiert ungerades Signal:  $x(t) = -x^*(-t) \Rightarrow x_R(t) = x_o(t)$  und  $j \cdot x_I(t) = x_e(t)$

## 3 Leistung und Energie von Signalen

Fuer eine Funktion  $x(t)$ .

### 3.1 Energie

Energiesignale haben keine (0) Leistung.

$$E_x = \int_{-\infty}^{\infty} |x(t)|^2 dt = r_{xx}^E(0)$$

### 3.2 Leistung

Leistungssignale haben unendliche Energie.

$$P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |x(t)|^2 dt = r_{xx}^P(0)$$

## 4 Abtastung

### 4.1 Abtastbarkeit

Ein Signal kann nur perfekt abtastbar sein wenn die Funktion im Frequenzbereich bandbegrenzt ist.

perfekt abtastbar  $\Leftrightarrow f_s = \frac{1}{T_s} \geq 2B$

### 4.2 Nu aber zur Sache

Abtastfrequenz  $f_s$ . Dann low-pass filter vorweg:  $\text{rect}\left(\frac{f}{f_s}\right) \left(\frac{f_g - f_s}{2}\right)$ .

## 5 Laplace

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)}$$

## 6 Korrelation

$$r_{xy}^E(\tau) = \langle x(t), y(t + \tau) \rangle$$

$$r_{xy}^P(\tau) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T x^*(t) y(t + \tau) dt$$

### 6.1 Autocorrelation

$r_{xx}$ .

## 7 Verschiedenes

### 7.1 Trigonometrie

$$\sin(-t) = -\sin(t) \quad , \quad \cos(-t) = \cos(t) \quad , \quad \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} \sin^2(t) dt = \frac{1}{2} \quad , \quad 2\sin(x)\cos(x) = \sin(2x) \quad , \quad 2\sin^2(x) = 1 - \cos(2x)$$

## 7.2 Orthogonalitaet

Zwei Signale  $x(t)$  und  $y(t)$  sind genau dann Orthogonal wenn:  $\langle x(t), y(t) \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} x^*(t)y(t)dt = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x^*(k)y(k) = 0$

## 7.3 LTI System

Linear Time Invariant

1. Ist linear
2. Konstant ueber Zeitachse

Output ist faltung von input und impulsantwort.h