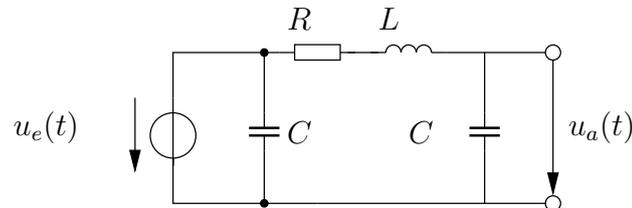


## Aufgabe 1



Zunächst werde die Schaltung mit der Eingangsspannung  $u_e(t) = \hat{U}_e \cos(\omega t)$  betrachtet.

1. Gib eine Formel zur Berechnung des Gesamtwiderstands  $X$  der Schaltung an, wenn ausgangsseitig kein Verbraucher angeschlossen ist.
2. Berechne Betrag und Phase des komplexen Zeigers  $U_a$  allgemein und für den speziellen Fall  $L = 2H$ ,  $R = 1\Omega$ ,  $\hat{U}_e = 1V$ ,  $C = 1F$  und  $\omega = 1Hz$ .
3. Was ergibt sich für die Phase von  $U_a$  für  $\omega \rightarrow 0$  bzw.  $\omega \rightarrow \infty$ ?
4. Gib den zeitlichen Verlauf von  $u_a(t)$  für die Zahlenwerte von 2. an!

Nun wird die Schaltung mit der Eingangsspannung  $u_e(t) = \hat{U}_e \sin(\omega t + \frac{\pi}{3})$  erregt.

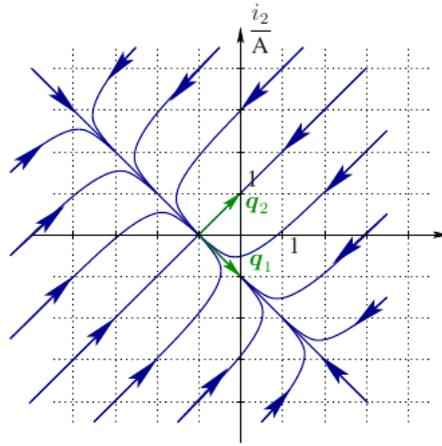
5. Was ergibt sich nun für den komplexen Zeiger  $U_e$ ?
6. Gib dafür den zeitlichen Verlauf von  $u_a(t)$  für die Zahlenwerte von b) an!
7. Für die Schaltung liege nun die Zustandsbeschreibung

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{b}u_e(t)$$

vor. Zeige wie man daraus den komplexen Zustandsvektor  $\mathbf{X}$  berechnen kann!

## Aufgabe 2 – Stimmts oder stimmts nicht?

1. Ein autonomes Differentialgleichungssystem ist gleichzeitig immer homogen.
2. Bei einem Sattelpunkt unterscheiden sich Realteile der komplexen Eigenwerte in ihren Vorzeichen, d.h. es gilt  $Re(\lambda_1) < 0$  und  $Re(\lambda_2) > 0$ .
3. Die Drehrichtung eines Strudels in der  $x_1 - x_2$  Ebene ist immer im Gegenuhrzeigersinn.
4. Bei dem folgenden Phasendiagramm handelt es sich um das eines Sattelpunkts.



5. Bei einem konservativen System sind lediglich stabile Knoten und Wirbel möglich.