

Contoh =

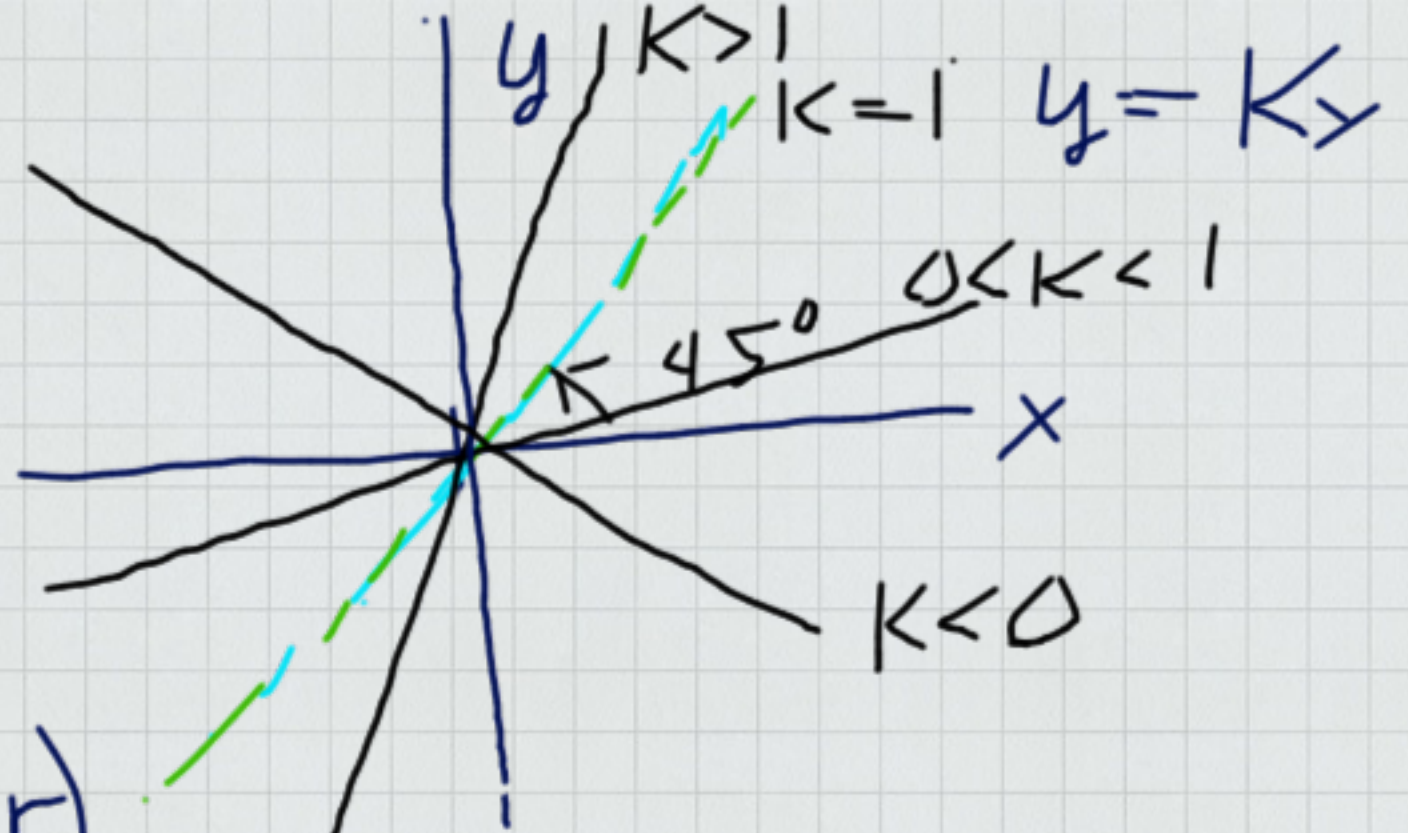
* Penguat Linier.

$$y(t) = Kx(t)$$

$K > 1$ Penguat
(Amplifier)

$0 < K < 1$ Redaman
(Attenuator)

$K < 0$ Penguat Membalik Inverting Am



Model Watak Alih kurang "bermanfaat"
untuk menggambarkan "watak/perilaku"
dari Sistem Linier. Model ini akan sangat
bermanfaat untuk menggambarkan
"watak/perilaku" Sistem Tak Linier.