
Examen de Admisión a Maestría en Control Automático

Sea un sistema lineal invariante en el tiempo descrito por la siguiente EDO $\left(\frac{d^2}{dt^2} + \frac{d}{dt}\right)y(t) = \left(\frac{d}{dt} - 1\right)u(t)$

$$x^2 + e^{3t}$$

Published with MATLAB® R2013a