

# Esercizi risposta libera

1. Calcolare la risposta libera del sistema a tempo continuo (LTI) descritto come:

$$\frac{d^2 v(t)}{dt^2} + \frac{dv(t)}{dt} + v(t) = \frac{du(t)}{dt},$$

considerando le seguenti condizioni iniziali:

$$v(0^-) = 2 \quad \frac{dv(0^-)}{dt} = 0.$$

Equazione del sistema:

$$v''(t) + v'(t) + v(t) = v'(t)$$

Condizioni iniziali:

$$\begin{cases} v(0^-) = 2 \\ v'(0^-) = 0 \end{cases}$$

Equazione omogenea del polinomio caratteristico

$$P(s) = s^2 + s + 1 = 0$$

Soluzioni:

$$\lambda_{1,2} = \frac{-1 \pm \sqrt{1-4}}{2} = \frac{-1 \pm \sqrt{-3}}{2} = -\frac{1}{2} \pm \frac{\sqrt{3}}{2}i;$$

$$\lambda_1 = -\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i; \quad r = 2 \quad (\text{num. soluzioni})$$

$$\lambda_2 = -\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i; \quad \mu_{1,2} = 1 \quad (\text{multiplicità})$$

Risposta libera generica

$$v_L(t) = \sum_{i=1}^r \sum_{l=0}^{\mu_i-1} c_{i,l} \cdot e^{\lambda_i t} \cdot \frac{t^l}{l!}$$

$$= \left( c_{1,0} \cdot e^{(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)t} \cdot \frac{t^0}{0!} \right) + \left( c_{2,0} \cdot e^{(-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)t} \cdot \frac{t^0}{0!} \right)$$

$$= c_{1,0} \cdot e^{(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)t} + c_{2,0} \cdot e^{(-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)t}$$

Derivata della risposta libera.

$$v_L(t) = c_1 \cdot e^{(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)t} + c_2 \cdot e^{(-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)t}$$

$$v_L'(t) = c_1 \cdot e^{(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)t} \cdot (-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i) + c_2 \cdot e^{(-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)t} \cdot (-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)$$

## Calcolo dei coefficienti $c_1$ e $c_2$

$$\begin{cases} v(0^-) = c_1 \cdot e^{(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)0^-} + c_2 \cdot e^{(-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)0^-} \\ v'(0^-) = c_1 \cdot e^{(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)0^-} \cdot (-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i) + c_2 \cdot e^{(-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)0^-} \cdot (-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i) \end{cases}$$

$$\begin{cases} v(0^-) = c_1 \cdot e^0 + c_2 \cdot e^0 \\ v'(0^-) = (-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_1 \cdot e^0 + (-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_2 \cdot e^0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} v(0^-) = c_1 + c_2 \\ v'(0^-) = (-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_1 + (-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} v(0^-) = 2 \\ v'(0^-) = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} c_1 + c_2 = 2 \\ (-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_1 + (-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 2 - c_2 \\ (-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)(2 - c_2) + (-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 2 - c_2 \\ (-1 + \sqrt{3}i) - (-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_2 + (-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i)c_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 2 - c_2 \\ c_2 \left( \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i - \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i \right) = 1 - \sqrt{3}i \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 2 - c_2 \\ -\sqrt{3}i c_2 = 1 - \sqrt{3}i \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 2 - c_2 \\ c_2 = \frac{1 - \sqrt{3}i}{-\sqrt{3}i} = -\frac{1}{\sqrt{3}i} + \frac{\sqrt{3}i}{\sqrt{3}i} = 1 - \frac{\sqrt{3}i}{-3} \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 2 - 1 + \frac{\sqrt{3}i}{-3} = 1 + \frac{\sqrt{3}i}{-3} \\ c_2 = 1 - \frac{\sqrt{3}i}{-3} \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 1 + \frac{\sqrt{3}i}{-3} \\ c_2 = 1 - \frac{\sqrt{3}i}{-3} \end{cases}$$

Risposta libera specifica:

$$v_c(t) = \left(1 + \frac{\sqrt{3}i}{-3}\right) \cdot e^{\left(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i\right)t} + \left(1 - \frac{\sqrt{3}i}{-3}\right) \cdot e^{\left(-\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i\right)t}$$

2. Dato il seguente sistema a tempo continuo (LTI)

$$\begin{cases} \frac{d^2 v(t)}{dt^2} + 3 \frac{dv(t)}{dt} + 2v(t) = \frac{1}{3}u(t), \\ \frac{dv(0^-)}{dt} = 2 \\ v(0^-) = 1 \end{cases}$$

(a) Se ne discuta la stabilità

(b) si calcoli la risposta libera nel tempo.

b) Risposta libera

Equazione del sistema

$$v''(t) + 3v'(t) + 2v(t) = \frac{1}{3}u(t)$$

Condizioni iniziali:

$$\begin{cases} v'(0^-) = 2 \\ v(0^-) = 1 \end{cases}$$

Equazione omogenea del polinomio caratteristico

$$P(s) = s^2 + 3s + 2 = 0$$

Soluzioni:

$$s_{1,2} = \frac{-3 \pm \sqrt{9-8}}{2} = \frac{-3 \pm 1}{2} = \begin{cases} -\frac{4}{2} = -2 \\ -\frac{2}{2} = -1 \end{cases}$$

$$\lambda_1 = -2 \quad r=2 \quad (\text{numero soluzioni})$$

$$\lambda_2 = -1 \quad \mu_{1,2}=1 \quad (\text{moltiplicità})$$

Risposta libera generica:

$$\begin{aligned} v_c(t) &= \sum_{i=1}^r \sum_{l=0}^{\mu_i-1} c_{i,l} \cdot e^{\lambda_i t} \cdot \frac{t^l}{l!} \\ &= c_1 \cdot e^{-2t} \cdot \frac{t^0}{0!} + c_2 \cdot e^{-t} + \frac{t^0}{0!} \\ &= c_1 \cdot e^{-2t} + c_2 \cdot e^{-t} \end{aligned}$$

Derivate della risposta

$$v(t) = c_1 \cdot e^{-2t} + c_2 \cdot e^{-t}$$

$$v'(t) = c_1 \cdot e^{-2t} \cdot (-2) + c_2 \cdot e^{-t} \cdot (-1)$$

$$= -2c_1 \cdot e^{-2t} - c_2 \cdot e^{-t}$$

Calcolo dei coefficienti  $c_1$  e  $c_2$

$$\begin{cases} v(0^-) = c_1 \cdot e^{-2 \cdot 0^-} + c_2 \cdot e^{0^+} \\ v'(0^-) = -2c_1 \cdot e^{-2 \cdot 0^-} - c_2 \cdot e^{0^+} \end{cases}$$

$$\begin{cases} v(0^-) = c_1 + c_2 \\ v'(0^-) = -2c_1 - c_2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} v(0^-) = 1 \\ v'(0^-) = 2 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} c_1 + c_2 = 1 \\ -2c_1 - c_2 = 2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 1 - c_2 \\ -2(1 - c_2) - c_2 = 2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = 1 - c_2 \\ -2 + 2c_2 - c_2 = 2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_1 = -3 \\ c_2 = 4 \end{cases}$$

Risposta libera specifica

$$v_L(t) = -3e^{-2t} + 4e^{-t}$$

a) Stabilità

Per verificare se il sistema è asintoticamente stabile bisogna vedere se il limite di  $t$  che tende ad infinito dei modi elementari di ogni soluzione fa 0

$\forall i: \lim_{t \rightarrow \infty} m_i(t) = 0$  Questo è verificato se e solo se  $\forall i: \operatorname{Re}(\lambda_i) < 0$

Nel nostro caso tutte le soluzioni sono minori di 0 e il sistema è stabile.

3. Dato il seguente sistema a tempo continuo (LTI)

$$\begin{cases} \frac{d^2 v(t)}{dt^2} + 5 \frac{dv(t)}{dt} + 4v(t) = \frac{du(t)}{dt} - bu(t), \\ \frac{dv(0^-)}{dt} = 0 \\ v(0^-) = 1 \end{cases}$$

e le seguenti condizioni iniziali:

- (a) Discutere la stabilità al variare di  $b$ ,
- (b) si calcoli la risposta libera nel tempo.

b) Risposta libera.

Equazione del sistema

$$v''(t) + 5v'(t) + 4v(t) = v'(t) - bv(t)$$

Condizioni iniziali:

$$\begin{cases} v(0^-) = 1 \\ v'(0^-) = 0 \end{cases}$$

Equazione omogenea del polinomio caratteristico

$$P(s) = s^2 + 5s + 4 = 0$$

Soluzioni

$$s_{1,2} = \frac{-5 \pm \sqrt{25 - 16}}{2} = \frac{-5 \pm 3}{2} = \begin{cases} -\frac{2}{2} = -1 \\ -\frac{8}{2} = -4 \end{cases}$$

$$\lambda_1 = -4 \quad r=2 \text{ (numero di soluzioni)}$$

$$\lambda_2 = -1 \quad \mu_{1,2} = 1 \text{ (moltiplicità)}$$

Risposta libera generica

$$\begin{aligned} v_L(t) &= \sum_{i=1}^r \sum_{l=0}^{\mu_i-1} c_{il} \cdot e^{\lambda_i t} \cdot \frac{t^l}{l!} \\ &= c_1 \cdot e^{-4t} \cdot \frac{t^0}{0!} + c_2 \cdot e^{-t} \cdot \frac{t^0}{0!} \\ &= c_1 \cdot e^{-4t} + c_2 \cdot e^{-t} \end{aligned}$$

Derivata della risposta

$$v(t) = c_1 \cdot e^{-4t} + c_2 \cdot e^{-t}$$

$$V'(t) = C_1 \cdot e^{-4t} \cdot (-4) + C_2 \cdot e^{-t} \cdot (-1)$$

$$= -4C_1 \cdot e^{-4t} - C_2 \cdot e^{-t}$$

Calcolo dei coefficienti  $C_1$  e  $C_2$

$$\begin{cases} V(0^-) = C_1 \cdot e^{-4 \cdot 0^-} + C_2 \cdot e^{-0^-} \\ V'(0^-) = -4C_1 \cdot e^{-4 \cdot 0^-} - C_2 \cdot e^{-0^-} \end{cases}$$

$$\begin{cases} V(0^-) = C_1 + C_2 \\ V'(0^-) = -4C_1 - C_2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} V(0^-) = 1 \\ V'(0^-) = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} C_1 + C_2 = 1 \\ -4C_1 - C_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} C_1 = 1 - C_2 \\ -4(1 - C_2) - C_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} C_1 = 1 - C_2 \\ -4 + 4C_2 - C_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} C_1 = -\frac{1}{3} \\ C_2 = \frac{4}{3} \end{cases}$$

Risposta libera specifica

$$V(t) = -\frac{1}{3} e^{-4t} + \frac{4}{3} e^{-t}$$

a) Stabilità

Per verificare se il sistema è asintoticamente stabile bisogna vedere se il limite di  $t$  che tende ad infinito dei modi elementari di ogni soluzione fa 0

$\forall i: \lim_{t \rightarrow \infty} m_i(t) = 0$  Questo è verificato se e solo se  $\forall i: \operatorname{Re}(\lambda_i) < 0$

Nel nostro caso tutte le soluzioni sono minori di 0 e il sistema è stabile.

Al variare di  $b$  il sistema rimane stabile perché da  $b$  dipende solo

