1)
$$f(\dot{h}, h, u) = \underline{A} \cdot \dot{\underline{h}} - \underline{u(t)} + \underline{\alpha} \cdot \sqrt{2g} \underline{h} = 0$$

$$f_{in} = A$$

$$f_{in} = A$$

$$f_{in} = -1$$

$$f_{in} = a \cdot \sqrt{a_0} \cdot \frac{n}{2\sqrt{n}} = a \cdot \sqrt{\frac{a_0}{2n_0}}$$

Lugo:
$$f(k,h,u) = f(h_0,h_0,u_0) + f_h |_{k_0,h_0,u_0} \cdot \Delta h + f_h |_{k_0,h_0,u_0} \cdot \Delta h + f_u |_{h_0,h_0,u_0} \cdot \Delta u$$

$$0 = A \cdot h + \alpha \cdot \sqrt{3} h_0 \cdot (h - h_0) - 3(u - u_0)$$

$$\hat{V} = A \cdot \hat{h} + \sqrt{2/2h_0} \cdot \hat{h}$$

$$F.T. = \frac{1}{A_{s+\alpha}} = \frac{H(s)}{U(s)} = \frac{1}{A \cdot s + \alpha \sqrt{\frac{2}{3}h_{\alpha}}}$$

$$U_1 = \ddot{y}_1 + 300^2 \sin t \cdot \dot{y}_2$$
+ $U_2 = \ddot{y}_2 + 300^2 \sin t \cdot \dot{y}_2$

$$\hat{S} = \hat{M}_4 + \hat{M}_2$$

$$\hat{U} = \hat{M}_3 + 300^2 \text{ sint } \hat{G}$$

$$\hat{Q} = \hat{M}_3 + 300^2 \text{ sint } \hat{G}$$

$$\hat{U} = \alpha U_4 = \alpha \left(\ddot{\omega}_{3+} 300^2 \sin t \dot{\omega}_1 \right)$$

 $\hat{J} = \ddot{\hat{N}} + 300^2 \sin(k) \dot{\hat{N}} \implies \cancel{\sim} (\ddot{N}_{\Delta} + 300^2 \sin k \dot{N}_{\Delta}) \stackrel{?}{=} \cancel{\sim} \cancel{N}_{\Delta} + 300^2 \sin k \cancel{N}_{\Delta}$ Es lineal

 $\hat{\mathcal{G}} = \mathcal{G}(t+t_0)$ $\hat{\mathcal{G}} = \mathcal{G}(t+t_0)$

T= toto

 $J = \ddot{N} + 300^2 \sin t \dot{\hat{N}} \Rightarrow U(T) = \ddot{N}(T) + 300^2 \sin (T - t_0) \dot{N}(T)$ No es invariante en el tiempo

.. Es lineal pero no invoriante en el tiempo por lo que mo es LTI

Dado que y(t), v(t) y sin(t) dependen solo de valores anterières o iguales a t (no hay t+1) podemos decir que es causay