

Trasformazione bilineare

per lo studio di stabilità

per sistemi LTI e tempo discreto

Casi particolari col esempio

Trasformazione bilineare per lo studio di stabilità  
per sistemi LTI a Tempo discreto

$$z = \frac{w+1}{w-1} \quad \begin{array}{l} z \in \mathbb{C} \\ w \in \mathbb{C} \end{array} \quad w=1 \leftrightarrow z=?$$

$$w = \frac{z+1}{z-1} \quad z=1 \leftrightarrow w=?$$

trasf. bilineare su Borne Scatoloni Shieroni

$$z = \frac{1+w}{1-w}$$

$$z = \frac{aw+b}{cw+d} \quad \begin{array}{l} z, w \in \mathbb{C} \\ a, b, c, d \in \mathbb{R} \end{array}$$

trasf. bilineari

$$z = \frac{w+1}{w-1}$$

$$z = \frac{1+w}{1-w} = -\left(\frac{1+w}{w-1}\right) = -\frac{w+1}{w-1}$$

↖ ↗  
differiscono per un segno

tabella di North  
criterio di R-H

il n° di radici e/o  
genere di segno in  $\mathbb{R}^e$   
colonna della tabella costruita  
a partire dal polinomio trasformato  
 $q(w)$  NON CAMBIA

1<sup>er</sup> exemple

$$P(z) = z^2 - z - 1$$

$$P(z) = 0 \iff z_1 = \frac{1-\sqrt{5}}{2} \approx -0,618$$

$$z_2 = \frac{1+\sqrt{5}}{2} \approx 1,618$$

$$|z_2| > 1$$

système instable!

traj. bilinéaire

$$z^2 - z - 1 = 0 \iff z = \frac{w+1}{w-1}$$

$$\left( z = \frac{1+w}{1-w} \right)$$

$$\left( \frac{w+1}{w-1} \right)^2 - \left( \frac{w+1}{w-1} \right) - 1 = 0 \quad / \quad (w-1)^2$$

$$(w+1)^2 - (w+1)/(w-1) - (w-1)^2 = 0$$

$$w^2 - 4w - 1 = 0$$

$$q(w) = w^2 - 4w - 1$$

tabella di Routh

$$\begin{array}{c|cc} 1 & 2 & +1 \\ 1 & 1 & -4 \\ 0 & 0 & -1 \end{array}$$

1  $\leftrightarrow$  esiste

una radice  $\bar{q}$   
di  $q(w)$  che  
ha  $Re > 0$

e  $\bar{q}$  corrisponde

una radice  $\bar{z}$  (di  $p(z)$ ) tale che  $|\bar{z}| > 1$   
SISTEMA INSTABILE!

Trasformazione bilineare

$$z = \frac{\omega + 1}{\omega - 1}$$

Casi particolari

les' particolari (2)  $p(z)$  fornisce una radice in  $z = -1$

$$p(z) = (z+1)^2 (z+10)$$

$\uparrow \rightarrow z_2 = -10 \quad |z_2| > 1 \text{ WST.}$

$$z = \frac{w+1}{w-1}$$

$$\left(\frac{w+1}{w-1} + 1\right)^2 \left(\frac{w+1}{w-1} + 10\right) = 0 \quad / \quad (w-1)^3$$

$$4w^2 (11w-9) = 0 \quad q(w) = 4w^2 (11w-9)$$

radice doppia in  $w=0 \iff$  due radice doppia in  $z = -1$   
per  $p(z)$

$$g(w) = 9w^2 (11w - 9)$$

$$w = \frac{9}{11} > 0$$

$$g(w) \rightarrow \begin{cases} \text{radice doppia in } w=0 \\ \text{radice con } \operatorname{Re} > 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \text{radice doppia in } z = -1 \\ z_3: |z_3| > 1 \end{cases} \quad P(z)$$

Ad ogni radice di  $g(w)$  in  $w=0$   
corrisponde una radice di  $P(z)$  in  
 $z = -1$  (con la stessa molteplicità)



# Proprietà della trasformazione bilineare

$$z = \frac{w+1}{w-1}$$

$$P(z) \longleftrightarrow Q(w)$$

Ad ogni radice di  $Q(w)$  in  $w=0$   
corrisponde una radice di  $P(z)$  in  
 $z=-1$  (con la stessa molteplicità)

Caso particolare

(b)

$P(z)$  possiede una radice  
in  $z = +1$

$$P(z) = (z-1)^2 \left(z + \frac{1}{2}\right) \rightarrow \text{radice doppia in } z = +1$$

$$z = \frac{w+1}{w-1}$$

$$\left(\frac{w+1}{w-1} - 1\right)^2 \left(\frac{w+1}{w-1} + \frac{1}{2}\right) = 0 \quad / \quad (w-1)^3$$

$$3w+1 = 0$$

$$\rightarrow g(w) = 3w+1$$

grado 1

il polinomio  $g(w)$  non ha il grado del polinomio  $p(z) \Rightarrow g(w)$  si' abbia di grado. la gerarchia coincide con la molteplicita' delle radice  $z=+1$  di  $p(z)$ .

$$z = \frac{w+1}{w-1}$$

$P(z)$

$g(w)$

$P(z)$  ha radice  
con molteplicita' 2  
in  $z=+1$

$$3w+1$$

$$(z-1)^2 \left(z + \frac{1}{2}\right)$$

grado 3



$$3-1=2$$



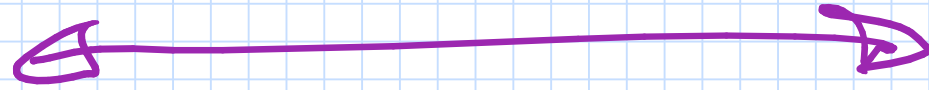
grado 1

# Proprietà della trasformazione bilineare

$$z = \frac{w+1}{w-1}$$

$P(z)$

polinomio di  
grado  $M_P$



$q(w)$

polinomio di  
grado  $M_q$

- se  $M_P = M_q$  allora  $P(z)$  non ha alcuna radice in  $z = \pm 1$

- se  $M_q < M_P$  allora  $P(z)$  ha radice in  $z = \pm 1$  con molteplicità  $M_P - M_q$

Esempio:

studio di stabilità di  
un sistema LTI a tempo discreto  
al reverse di un parametro

Dato il sistema

$$\begin{cases} x_1(k+1) = 2x_1(k) - 2x_2(k) + u(k) \\ x_2(k+1) = 2x_1(k) - jx_2(k) \\ x_3(k+1) = -2x_1(k) + jx_2(k) \\ y(k) = x_3(k) \end{cases} \quad j \in \mathbb{R}$$

Come viene la stabilità ed inverse di  $f$ ?

- determinare la matrice  $A$  delle eq di stato
- determinare  $p(z) = \det(zI - A)$
- studiare  $p(z)$   
trasf. bilineare + criterio R.H.

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -2 & 0 \\ 2 & -\gamma & 0 \\ -2 & +\gamma & 0 \end{bmatrix}$$

$\lambda$  ?  
 $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$  ?  
 $\det A = ?$

colonna tutta  
 nulla

$\det A = 0$

$\lambda_1 = 0$  c'è  
 autovettore  
 nullo

$P(\lambda) = \det(\lambda I - A)$

$$= \begin{vmatrix} \lambda - 2 & 2 & 0 \\ -2 & \lambda + \gamma & 0 \\ 2 & -\gamma & \lambda \end{vmatrix}$$

el rango dif  
 viene solo  
 2 autovetori

$$= \lambda \cdot (-1)^{3+3} \cdot \begin{vmatrix} \lambda - 2 & 2 \\ -2 & \lambda + \gamma \end{vmatrix} = \lambda \left[ \lambda^2 + (\gamma - 2)\lambda + 2(\lambda - \gamma) \right]$$

Per studiare le stabilità è sufficiente studiare

$$\tilde{p}(z) = z^2 + (\gamma - 2)z + 2(2 - \gamma)$$

L'ultimo autovalore ( $z_3 = 0$ ) resta FISSO al variare di  $\gamma$ .

$$z^2 + (\gamma - 2)z + 2(2 - \gamma) = 0 \quad \Leftrightarrow z = \frac{w+1}{w-1}$$

$$\left(\frac{w+1}{w-1}\right)^2 + (\gamma - 2)\left(\frac{w+1}{w-1}\right) + 2(2 - \gamma) = 0 \quad / (w-1)^2$$

Si trova e si semplifica

$$(3 - \gamma)w^2 + 2(2\gamma - 3)w + (\gamma - 3\gamma) = 0$$



$$(3-\gamma)w^2 + 2(2\gamma-3)w + (\gamma-3\gamma) = 0$$

$$\gamma=3 \Rightarrow ?$$

$$\gamma=3/2 ?$$

$$\gamma=7/3 ?$$

come cambia  
il polinomio  
per questi valori  
di  $\gamma$ ?

②

$$(3-\gamma)$$

$$(\gamma-3\gamma)$$

①

$$2(2\gamma-3)$$

$$\gamma \neq 3/2$$

il n° di  
razioni  
dipende  
da  $\gamma$

①

$$(\gamma-3\gamma)$$

altrimenti  
si annulla tutte una riga  
della tabella  $\rightarrow$  per  $\gamma=3/2$  studio a parte

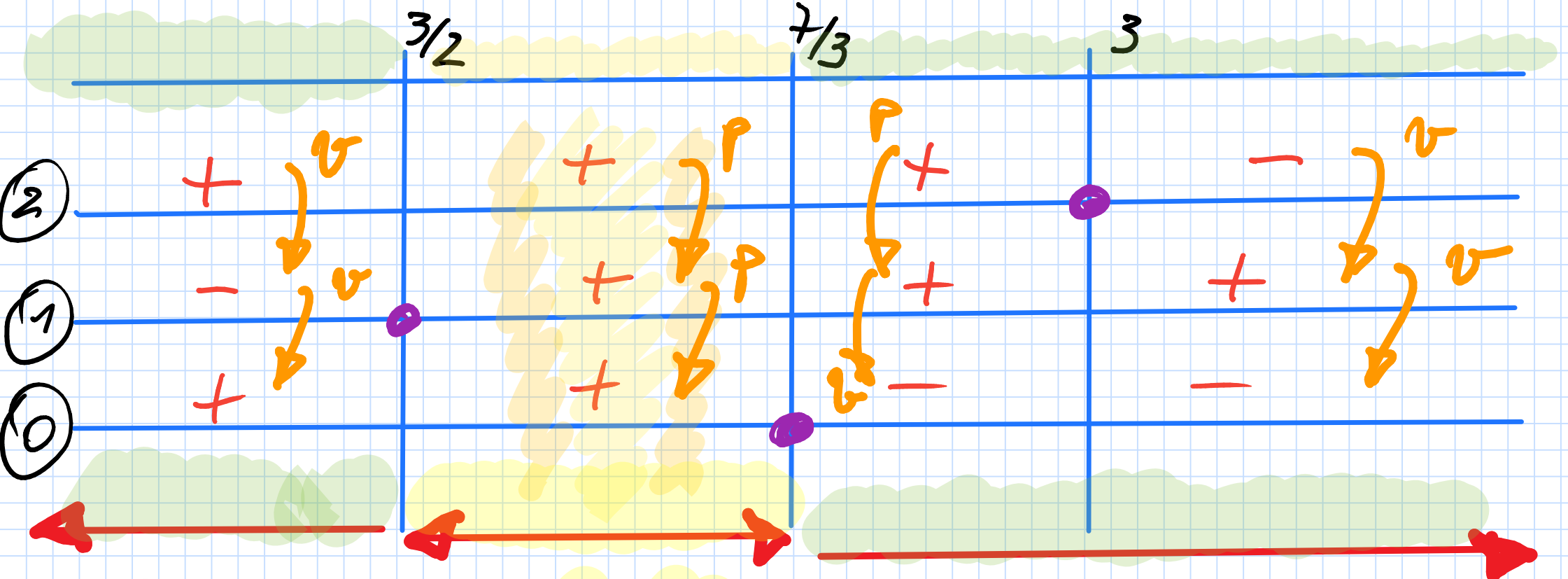
Studio del segno dei coeff. in 1<sup>a</sup> colonna delle  
tabelle di Routh

$$3 - y \geq 0 \iff y \leq 3 \quad \textcircled{2}$$

$$2y - 3 \geq 0 \iff y \geq \frac{3}{2} \quad \textcircled{1}$$

$$7 - 3y \geq 0 \iff y \leq \frac{7}{3} \quad \textcircled{0}$$

Adesso bisogna determinare il no di  
zeri e poli in 1<sup>a</sup> colonna  
delle tabelle di Routh



$$\gamma < \frac{3}{2}$$

2 reieții!



Instabil!

$$\frac{3}{2} < \gamma < \frac{7}{3}$$

2 permanente



stabilă  
asimptotică

$$\gamma > \frac{7}{3}$$

doar 1 reieție!



Instabil!

$$y = \frac{5}{3} \rightarrow q(w) \begin{cases} \rightarrow w=0 \\ \rightarrow w=5 \end{cases} \Rightarrow P(z) \rightarrow \begin{cases} z_1 = -1 \\ z_2: |z_2| < 1 \end{cases}$$

sostituisci  
y e calcola  
le radici  
di q(w)

$$P(z) \Rightarrow \begin{cases} z_0 = 0 \\ z_1 = -1 \\ z_2: |z_2| < 1 \end{cases}$$

SEMPL. STAB.

$$y = \frac{3}{2} \Rightarrow q(w) \text{ 2 radici immag. pure}$$

sostituisci  
y e calcola  
le radici  
di q(w)

$$\frac{3}{2}w^2 + \frac{5}{2} = 0 \Rightarrow w_2 = \pm j \frac{\sqrt{5}}{3}$$

$$\text{2 radici con } \operatorname{Re} = 0 \text{ in } w \Rightarrow \text{SEMPL. STAB.}$$

semplici

$$\uparrow \rightarrow \text{2 radici in } z \text{ t.c. } |z| = 1$$

Per completezza (anche se già si può concludere che il sistema è instabile)

per  $\nu=3 \rightarrow q(\omega)$  in base di grado!

$\downarrow$   
 $\hat{p}^2(z)$  ha una radice in  $z = +1$   
con molteplicità 2

$q(\omega)$   
 $\nu=3 \Rightarrow$  radice  $\bar{\omega} : \bar{\omega} > 0$

$\hookrightarrow$  l'altra radice di  $\hat{p}^2(z)$   
ha modulo  $> 1 \Rightarrow$  INST.

Calcolo di  $e^{At}$

utilizzando la

trasformata di Laplace

Dato il sistema [T] descritto da:

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu \\ y = Cx \end{cases} \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$e^{At} = ?$$

$$e^{At} = \mathcal{L}^{-1} \left[ (sI - A)^{-1} \right]$$

---

$$\text{tr}(A) = 1 + 0 + 1 = 2 > 0 \Rightarrow \text{SISTEMA INSTABILE}$$

Tra i termini di  $e^{At}$  alcuni vanno a  $\infty$   
quando  $t \rightarrow +\infty$

$$(sI - A) = \begin{bmatrix} (s-1) & -1 & 0 \\ 0 & s & -2 \\ -1 & 0 & (s-1) \end{bmatrix}$$

← per calcolare  
il determinante  
può essere sviluppato  
lungo prima  
riga

per caso  $\Rightarrow$  scegliere altra riga o  
colonna per il calcolo  
del determinante

$$(sI - A)^{-1} = \frac{1}{\det(sI - A)} [c_{ij}]^T$$

$$c_{ij} \leftrightarrow (-1)^{i+j} \det[A_{ij}]$$

comp. algebrici



Stabilität des Systems hängt von den Nullstellen

$$\det(sI - A) = (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} s & -2 \\ 0 & s-1 \end{vmatrix} +$$

$$+ (-1)^{1+2} (-1) \begin{vmatrix} 0 & -2 \\ -1 & s-1 \end{vmatrix} +$$

$$+ (-1)^{1+3} \cdot 0 \cdot \begin{vmatrix} 0 & s \\ -1 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= s^3 - 2s^2 + s - 2 = (s-2)(s+1)(s-1)$$

System  
instabil



$$C_{11} = (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} s & -2 \\ 0 & (s-1) \end{vmatrix} = s(s-1)$$

$$C_{12} = (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} 0 & -2 \\ -1 & s-1 \end{vmatrix} = +2$$

$$C_{13} = (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} 0 & s \\ -1 & 0 \end{vmatrix} = s$$

$$C_{21} = s-1 \quad C_{22} = (s-1)^2 \quad C_{23} = +1$$

$$C_{31} = +2 \quad C_{32} = 2/(s-1) \quad C_{33} = s(s-1)$$

elemento della  
matrice dei  
cofactors  
algebraici

$$(sI - A)^{-1} = \frac{1}{\Delta(s)} \begin{bmatrix} s(s-1) & +2 & s \\ (s-1) & (s-1)^2 & 1 \\ 2 & 2(s-1) & s/(s-1) \end{bmatrix} \quad T$$

$$= \frac{1}{(s-2)(s-j)(s+j)} \begin{bmatrix} s(s-1) & (s-1) & +2 \\ +2 & (s-1)^2 & 2(s-1) \\ s & +1 & s(s-1) \end{bmatrix}$$

Ora si tratta di estrarre i termini

Ad esempio

$$\left[ \right]_{1,2} = \frac{s-1}{(s-2)(s^2+1)}$$

→ Sviluppo in fattori  
complessi

$$\frac{C_1}{s-2} + \frac{C_2}{s-j} + \frac{C_2^*}{s+j}$$

completamento  
dei prodotti

$$\frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

per caso: trovare  
entrambe le  
tecniche

Soluzione completa

di

$$e^{At} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ (sI - A)^{-1} \right\}$$

$f(t)$	$F(s)$
$\delta(t)$	1
$1(t)$	$\frac{1}{s}$
$t \cdot 1(t)$	$\frac{1}{s^2}$
$t^2 \cdot 1(t)$	$\frac{2}{s^3}$
$e^{\alpha t} \cdot 1(t)$	$\frac{1}{s - \alpha}$
$t \cdot e^{\alpha t} \cdot 1(t)$	$\frac{1}{(s - \alpha)^2}$
$\sin(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$
$\cos(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$
$t \cdot \sin(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2}$
$t \cdot \cos(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$
$e^{\sigma t} \cdot \sin(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{\omega}{(s - \sigma)^2 + \omega^2}$
$e^{\sigma t} \cdot \cos(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{s - \sigma}{(s - \sigma)^2 + \omega^2}$
$t \cdot e^{\sigma t} \cdot \sin(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{2\omega(s - \sigma)}{[(s - \sigma)^2 + \omega^2]^2}$
$t \cdot e^{\sigma t} \cdot \cos(\omega t) \cdot 1(t)$	$\frac{(s - \sigma)^2 - \omega^2}{[(s - \sigma)^2 + \omega^2]^2}$

Tabella 1: Segnali e corrispondenti trasformate di Laplace

$$(sI - A)^{-1} = \frac{1}{(s-2)(s-j)(s+j)} \begin{bmatrix} s(s-1) & (s-1) & +2 \\ +2 & (s-1)^2 & 2(s-1) \\ s & +1 & s(s-1) \end{bmatrix}$$

elemento  $(1,1)$

$$\left[ e^{At} \right]_{(1,1)} = \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{s(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} \right]$$

↙  
↘  
Sviluppo in  
fatti semplici

$$\frac{s(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{B}{s-j} + \frac{B^*}{s+j}$$

$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{s(s-1)}{\cancel{(s-2)}(s^2+1)} \cancel{(s-2)} = \frac{2}{5}$$

$$B = \lim_{s \rightarrow j} \frac{s(s-1)}{(s-2)\cancel{(s-j)}(s+j)} \cancel{(s-j)} = \frac{1}{10} (3-j)$$

$$B^* = \frac{1}{10} (3+j)$$

$$\begin{cases} \frac{e^{jt} + e^{-jt}}{2} = \cos t \\ \frac{e^{jt} - e^{-jt}}{2j} = \sin t \end{cases}$$

$$\mathcal{L}^{-1}\left\{ \dots \right\} = \left[ \frac{2}{5} e^{2t} + \frac{1}{10} (3-j) e^{jt} + \frac{1}{10} (3+j) e^{-jt} \right] \cdot \mathbb{1}(t)$$

$$= \frac{2 \cdot 3}{10} \frac{(e^{jt} + e^{-jt})}{2} - \frac{j}{10} \frac{(e^{jt} - e^{-jt})}{2j} \cdot \frac{2}{2}$$



$$[e^{At}]_{(1,1)} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} \right\} =$$

$$= \left[ \frac{2}{5} e^{2t} + \frac{3}{5} \cos t + \frac{1}{5} \sin t \right] \cdot 1(t)$$

derivato (1,2)

$$[e^{At}]_{(1,2)} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s-1}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

← utilizzo il  
"completamento dei  
quadrati"

$$\frac{s-1}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

$$\frac{s-1}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{(s-1)}{\cancel{(s-2)}(s^2+1)} \cdot \cancel{(s-2)} = \frac{1}{5}$$

sostituire e cercare gli altri coeff. col principio di identità dei polinomi

$$(s-1) = \frac{1}{5}(s^2+1) + (s-2)(Bs+C)$$

$$s-1 = \left(\frac{1}{5} + B\right)s^2 + (C - 2B)s + \left(\frac{1}{5} - 2C\right)$$

$$\begin{cases} \frac{1}{5} + B = 0 \\ C - 2B = 1 \\ \frac{1}{5} - 2C = -1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} B = -\frac{1}{5} \\ C = 1 + 2B = \frac{3}{5} \\ \frac{1}{5} - \frac{6}{5} = -1 \end{cases}$$

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{(s-1)}{(s-2)(s^2+1)}\right] = \frac{1}{5}\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{1}{s-2}\right] - \frac{1}{5}\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{s-3}{s^2+1}\right]$$

per la linearità di  $\mathcal{L}\{\cdot\}$

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{1}{s-2}\right] = e^{2t} \cdot 1(t)$$

$\cos t \cdot 1(t)$

$\sin t \cdot 1(t)$

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{s-3}{s^2+1}\right] = \mathcal{L}^{-1}\left[\frac{s}{s^2+1^2}\right] - 3\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{1}{s^2+1^2}\right]$$

$$= [\cos t - 3 \sin t] \cdot 1(t)$$

$$\left[ e^{At} \right]_{(1,2)} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s-1}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

$$= \left[ \frac{1}{5} e^{2t} - \frac{1}{5} \cos t + \frac{3}{5} \sin t \right] \cdot 1(t)$$

elemento (1,3)

$$\left[ e^{At} \right]_{(1,3)} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{2}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{2}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

È l'approccio  
più conveniente  
in questo caso!



$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{2}{(s-2)(s^2+1)} \stackrel{(s-2) \cancel{!}}{=} \frac{2}{5}$$

aplico il principio di identità dei polinomi  
e i polinomi a numeratore  
nell'espressione \*

$$2 = \frac{2}{5}s^2 + \frac{2}{5} + Bs^2 + Cs - 2Bs - 2C$$

$$1 = \left(\frac{2}{5} + B\right)s^2 + (C - 2B)s + \left(\frac{2}{5} - 2C\right)$$

$$\begin{cases} \frac{2}{5} + B = 0 \\ C - 2B = 0 \\ \frac{2}{5} - 2C = 2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} B = -\frac{2}{5} \\ C = 2B = -\frac{4}{5} \\ \frac{2}{5} + \frac{8}{5} = 2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} B = -\frac{2}{5} \\ C = -\frac{4}{5} \end{cases}$$

$$\mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{2}{(s-2)(s^2+1)}\right\} = \frac{1}{5}\mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s-2}\right\} - \frac{2}{5}\mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{s}{s^2+1^2}\right\} +$$

für lineare:

$$- \frac{4}{5}\mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s^2+1^2}\right\}$$

$$\left[e^{At}\right]_{(1,3)} = \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{2}{(s-2)(s^2+1)}\right\}$$

$$= \left[\frac{2}{5}e^{2t} - \frac{2}{5}\cos t - \frac{4}{5}\sin t\right] \cdot \mathbf{1}(t)$$

elemento (2,1)

$$\left[ e^{At} \right]_{(2,1)} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{2}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

come elemento  
(1,3)

$$= \left[ \frac{2}{5} e^{2t} - \frac{2}{5} \cos t - \frac{4}{5} \sin t \right] \cdot 1(t)$$

elemento (2,2)

$$[c^{At}]_{2,2} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{(s-1)^2}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

$$\frac{(s-1)^2}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{(s-1)^2}{\cancel{(s-2)}(s^2+1)} \cdot \cancel{(s-2)} = \frac{1}{5}$$

ma  
ancora lo devo  
approvare!

$$(s-1)^2 = \frac{1}{5}(s^2+1) + (Bs+C)(s-2)$$

$$s^2 - 2s + 1 = \left(\frac{1}{5} + B\right)s^2 + (C - 2B)s + \left(\frac{1}{5} - 2C\right)$$

$$\begin{cases} B + \frac{1}{5} = 1 \\ C - 2B = -2 \\ \frac{1}{5} - 2C = 4 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} B = 4/5 \\ C = -2/5 \\ \frac{1}{5} + 4/5 = 1 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} B &= 4/5 \\ C &= -2/5 \end{aligned}$$



$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{(s-1)^2}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \frac{1}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s-2} \right\} + \frac{4}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{s^2+1^2} \right\} +$$

$$- \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s^2+1^2} \right\}$$

für Linearität!

$$\left[ e^{At} \right]_{1,2} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{(s-1)^2}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

$$= \left[ \frac{1}{5} e^{2t} + \frac{4}{5} \cos t - \frac{2}{5} \sin t \right] \cdot \mathbf{1}(t)$$

Elemento (2,3)

$$\left[ e^{At} \right]_{2,3} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{2(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

$$\frac{2(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

come negli  
altri casi

$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{2(s-1)}{\cancel{(s-2)}(s^2+1)} \cancel{(s-2)} = \frac{2}{5}$$

$$2s-2 = \frac{2}{5}(s^2+1) + (Bs+C)(s-2)$$

$$2s-2 = \left(\frac{2}{5}+B\right)s^2 + (-2B+C)s + \left(\frac{2}{5}-2C\right)$$

Confronto i polinomi  
e moltiplico ad algebr  
il principio di identità  
dei polinomi fu determinare  
i coefficienti B, C

$$\begin{cases} B + \frac{2}{5} = 0 \\ C - 2B = 2 \\ \frac{2}{5} - 2C = -2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} B = -\frac{2}{5} \\ C = 2 + 2B = \frac{6}{5} \\ \frac{1}{5} - \frac{6}{5} = -1 \end{cases}$$

quindi per linearità

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{2(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s-2} \right\} - \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{s^2+1^2} \right\} + \frac{6}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s^2+1^2} \right\}$$

$$\begin{aligned} [e^{At}]_{2,3} &= \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{2(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} \right\} \\ &= \left[ \frac{2}{5} e^{2t} - \frac{2}{5} \cos t + \frac{6}{5} \sin t \right] \cdot \mathbb{1}(t) \end{aligned}$$

elemento (3,1)

$$[e^{At}]_{3,1} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{(s-2)(s^2+1)} \right\} \leftarrow \text{devo applicare degli altri corsi}$$

$$\frac{s}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{s}{\cancel{(s-2)}(s^2+1)} \cdot \cancel{(s-2)} = \frac{2}{5} \rightarrow$$

$$s = \frac{2}{5}(s^2+1) + (Bs+C)(s-2) \leftarrow$$

$$s = \left( \frac{2}{5} + B \right) s^2 + (C - 2B) s + \left( \frac{2}{5} - 2C \right)$$

applico il principio di identità dei polinomi e i polinomi a numeratore

$$\begin{cases} B + \frac{2}{5} = 0 \\ C - 2B = 1 \\ \frac{2}{5} - 2C = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} B = -\frac{2}{5} \\ C = 1 + 2B = \frac{1}{5} \\ \frac{2}{5} - \frac{2}{5} = 0 \end{cases}$$

primo in su lineare:

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s-2} \right\} - \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{s^2+1} \right\} + \frac{1}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s^2+1} \right\}$$

$$\left[ e^{At} \right]_{3,1} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \left[ \frac{2}{5} e^{2t} - \frac{2}{5} \cos t + \frac{1}{5} \sin t \right] \cdot I(t)$$

elemento  $(3,2)$

$$[e^{At}]_{3,2} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

procedere ad utilizzare l'altro approccio, usando lo sviluppo in fratti semplici

$$\frac{1}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{1}{\cancel{(s-2)}(s^2+1)} \cdot \cancel{(s-2)} = \frac{1}{5}$$

applicare il principio di identità dei polinomi

$$1 = \frac{1}{5}(s^2+1) + (Bs+C)(s-2)$$

$$1 = \left(\frac{1}{5} + B\right)s^2 + (C - 2B)s + \left(\frac{1}{5} - 2C\right)$$

$$\begin{cases} B + \frac{1}{5} = 0 \\ C - 2B = 0 \\ \frac{1}{5} - 2C = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} B = -\frac{1}{5} \\ C = -\frac{2}{5} \\ \frac{1}{5} + \frac{4}{5} = 1 \end{cases}$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \frac{1}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s-2} \right\} - \frac{1}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{s^2+1} \right\} + \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s^2+1} \right\}$$

$$\begin{bmatrix} A \\ C \end{bmatrix}_{3 \times 2} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \left[ \frac{1}{5} e^{2t} - \frac{1}{5} \cos t - \frac{2}{5} \sin t \right] \cdot \mathbf{1}(t)$$

elemento(3,3)

$$[e^{At}]_{3,3} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} \right\}$$

$$\frac{s(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} = \frac{A}{s-2} + \frac{Bs+C}{s^2+1}$$

$$A = \lim_{s \rightarrow 2} \frac{s(s-1)}{\cancel{(s-2)}(s^2+1)} \cdot \cancel{(s-2)} = \frac{2}{5}$$

$$s^2 - s = \frac{2}{5}(s^2+1) + (Bs+C)(s-2)$$

Conc negli  
altri casi  
trovare A con la formula  
dei residui, B e C  
con il principio di  
identità dei  
polinomi



$$s^2 - 5 = \left(\frac{2}{5} + B\right) s^2 + (C - 2B) s + \left(\frac{2}{5} - 2C\right)$$

$$\begin{cases} \frac{2}{5} + B = +1 \\ C - 2B = -1 \\ \frac{2}{5} - 2C = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} B = 3/5 \\ C = 1/5 \\ \frac{2}{5} - 2/5 = 0 \end{cases}$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s(s-1)}{(s-2)(s^2+1)} \right\} = \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s-2} \right\} + \frac{3}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s}{s^2+1^2} \right\} + \frac{1}{5} \mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s^2+1^2} \right\}$$

$$\left[ e^{At} \right]_{3,3} = \mathcal{L}^{-1} \left\{ \cdot \right\} = \left[ \frac{2}{5} e^{2t} + \frac{3}{5} \cos t + \frac{1}{5} \sin t \right] \cdot \mathbf{1}(t)$$