

Per la seguente  $Y_{\text{free}}(\omega)$ ,

$$Y_{\text{free}}(\omega) = \mathcal{C} \cdot \phi(\omega) \cdot x_0 = \frac{\omega + 3}{\omega^2 + 4\omega + 13},$$

calcolare  $y_{\text{free}}(t)$ .

- eq. car.:  $\omega^2 + 4\omega + 13 = (\omega^2 + 4\omega + 4) + 9 = 0$   
 $(\omega - \alpha)^2 + \omega^2$

$$\omega_{1,2} = \alpha \pm j\omega = -2 \pm 3j$$

$$\Rightarrow \omega^2 + 4\omega + 13 = (\omega + 2)^2 + 3^2$$

Note per una funzione razionale  $q(x) = \frac{f(x)}{g(x)}$

per un fattore  $g(x) = ax^2 + bx + c$  corrisponde  
una decomposizione  $\rightarrow \frac{Ax+b}{ax^2+bx+c}$

Può il caso in esame,

$$Y_{\text{free}}(\omega) = \frac{\omega + 3}{(\omega + 2)^2 + 3^2}$$

Ricordo che

$$\mathcal{L}(\sin(\omega t) \cdot u(t)) = \frac{\omega}{\omega^2 + \omega^2}$$

$$\mathcal{L}(\cos(\omega t) \cdot u(t)) = \frac{1}{\omega^2 + \omega^2}$$

$$\mathcal{L}(e^{at} \sin(\omega t) \cdot u(t)) = \frac{\omega}{(\omega - a)^2 + \omega^2}$$

$$\mathcal{L}(e^{at} \cos(\omega t) \cdot u(t)) = \frac{1-a}{(\omega - a)^2 + \omega^2}$$

per cui ricavo

$$Y_{\text{free}}(\omega) = \frac{\omega + 3}{(\omega + 2)^2 + 3^2} = \frac{\omega + 2 - 2 + 3}{(\omega + 2)^2 + 3^2} =$$

$$\frac{\omega + 2}{(\omega + 2)^2 + 3^2} + \frac{1}{3} \frac{-2 + 3}{(\omega + 2)^2 + 3^2} =$$

$$y(t) = e^{-2t} \cos(3t) + \frac{1}{3} e^{-2t} \sin(3t)$$

### Esercizio

Per il sistema LTI con f.t.  $G(s)$ ,

$$G(s) = \frac{6}{s^2 + 4s + 13},$$

calcolare le risposte per 2 casi al segnale  $u(t) = u(t)$ .

$$Y(s) = G(s) U(s) = \frac{6}{s^2 + 4s + 13} \cdot \frac{1}{s} =$$

$$= \frac{A}{s} + \frac{Bs + C}{s^2 + 4s + 13}$$