

Calcolo di  $A^k$

Utilizzo delle  
formule ricorrenti di  
calcolo delle potenze A

Sistemi Dinamici

a.a. 2013/14

Es.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

già' in forma di Jordan

$$A = \begin{bmatrix} J_1 & 0 \\ 0 & J_2 \end{bmatrix}$$

$$A^k = ? \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

$$J_1 = [1]$$

$$J_2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

notare che

$$A^k = \begin{bmatrix} J_1^k & 0 \\ 0 & J_2^k \end{bmatrix}$$

$$A^k = \begin{bmatrix} J_1^k & 0 \\ 0 & J_2^k \end{bmatrix}$$

$$J_1^k = 1 \quad \# k$$

$$J_2^k = ?$$

viele die  $J_2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} = 2 \cdot I_{2 \times 2} + \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

$$= 2 \cdot I_{2 \times 2} + N_2$$

$$\begin{aligned} J_2^k &= (2 \cdot I_{2 \times 2} + N_2)^k = 2^k \cdot I_{2 \times 2}^k + k \cdot 2^{k-1} \cdot I_{2 \times 2}^{k-1} \cdot N_2 + \dots \\ &\quad + \frac{k(k-1)}{2} 2^{k-2} I_{2 \times 2}^{k-2} N_2^2 + \dots \\ &\quad + k^2 2^k I_{2 \times 2} N_2^{k-1} + N_2^k \end{aligned}$$

$$13 \quad N_2^2 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

quindi  $N_2^k = O_{2 \times 2}$   $k \geq 2$

In definitiva

$$J_2^k = 2^k \cdot I_{2 \times 2} + k \cdot 2^{k-1} \cdot N_2 \quad k=1, 2, \dots$$

$$A^k = \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & & & 0 \\ 0 & 2^k & & 0 \\ 0 & & 2^k & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2^{k-1} \end{array} \right] \quad k=1, 2, \dots$$

Es.

$J_1$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$A^k = ?$$

$J_2$

$$\begin{aligned} J_2^k &= (2 \cdot I_{3 \times 3} + N_3)^k = 2^k \cdot I_{3 \times 3} + k 2^{k-1} \cdot N_3 + \\ &\quad + \frac{k(k-1)}{2} 2^{k-2} N_3^2 + \dots \\ &\quad \dots + k 2 \cdot N_3^{k-1} + N_3^k \end{aligned}$$

Vole che

$$N_3 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow N_3^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow N_3^3 = 0_{3 \times 3}$$

quindi

$$J_2^k = 2^k I_{3 \times 3} + k 2^{k-1} N_3 + \frac{k(k-1)}{2} 2^{k-2} N_3^2$$

|  
= ...

$$\bar{J}^k =$$

$$= \begin{bmatrix} 2^k & k2^{k-1} & \frac{k(k-1)}{2}2^{k-2} \\ 0 & 2^k & k2^{k-1} \\ 0 & 0 & 2^k \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 2^k & \binom{k}{1}2^{k-1} & \binom{k}{2}2^{k-2} \\ 0 & 2^k & \binom{k}{1}2^{k-1} \\ 0 & 0 & 2^k \end{bmatrix}$$

Per la matrice  $A^k$  quindi vale che

$$A^k = \begin{bmatrix} 2^k & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2^k & \binom{k}{1} 2^{k-1} & \binom{k}{2} 2^{k-2} \\ 0 & 0 & 2^k & \binom{k}{1} 2^{k-1} \\ 0 & 0 & 0 & 2^k \end{bmatrix}$$

$J_1^k$

$J_2^k$

Esercizi "per casa"

Trovare le espressioni di  $f^k$   
degli coefficienti precedenti facendo  
uso della Z - trasformata

$$f^k = \mathcal{Z}^{-1} \left\{ z \frac{1}{zI - A} \right\}$$

Calcolo di  $A^k$

Modi di risolvere

Sistemi Dinamici

a.a. 2013/2014

Es.

Assegnata la matrice A

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

già in forma di Jordan

$$A = \begin{bmatrix} J_1 & & 0 \\ 0 & & J_2 \end{bmatrix}$$

$$J_1 = \begin{bmatrix} 1 \end{bmatrix} \quad J_2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

determinare i modi di moto previsti in A

Sappiamo già che vale l'espressione seguente

$$A^k = \begin{bmatrix} 1^k & 0 & 0 \\ 0 & 2^k & k 2^{k-1} \\ 0 & 0 & 2^k \end{bmatrix} \quad k=1, 2, \dots$$

Quelli sono allora "modi di infarto"?

## Modi di riposa

$$A^k = A_1 d_1^k \cdot I(k) +$$
$$+ A_{20} k! \binom{k}{0} d_2^k \cdot I(k) +$$
$$+ A_{21} k! \binom{k}{1} d_2^{k-1} I(k-1)$$

(modo di riposo  
associato ad un solo  
scudito)

Modi di riposo associati ad  
un solo scudito con moltiplicità 2  
e blocco di Jordan di dimensione 2

Come determinare i modi di rigida?

2 possibile

utilizzo di  
 $\mathcal{Z} \{ f^k \} = z (zI - A)^{-1}$

e le formule presentate  
in L2 - P21 e segg.

→ Sfruttare la conoscenza  
di  $f^k$  e della sua forma  
di Jordan

→ uscendo  
eppoco

B

il metodo proposto  
risulta conveniente

a sono già note

la forma di  $\text{Jordan } J_t$

la matrice di trasformazione  $T$   
e l'espressione di  $A^k$

Altimenti siamo utilizzate la  
 $\mathcal{Z}$ -trasformata e le formule in L2 p21

Sappiamo che

$$A = \begin{bmatrix} J_1 & 0 & 0 \\ 0 & J_2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \xrightarrow{\text{come risultato della somma di 2 matrici}}$$

$$= \begin{bmatrix} J_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & J_2 \end{bmatrix}$$

Come ricavare  $A^k$ ?

$$A^k = \begin{bmatrix} J_1^k & 0 & 0 \\ 0 & J_2^k & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} J_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}}_{M_1} + \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & J_2^k \end{bmatrix}}_{M_2}$$

$$= M_1^k + M_2^k + k M_1^{k-1} M_2 + \binom{k}{2} M_1^{k-2} M_2^2 + \dots + \binom{k}{k-2} M_1^2 M_2^{k-2} + k M_1 M_2^{k-1}$$

NB i prodotti sono tutti multi!

In definizione

$$A_1^k = M_1^k + M_2^k = \begin{bmatrix} J_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}^k + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & J_2 \\ 0 & J_2 & 0 \end{bmatrix}^k$$

In dettaglio

$$A_1^k \sim I^k \cdot I(k) \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot I^k \cdot I(k)$$

A<sub>1</sub>

Al secondo subvalore sono associati 2 modi di risposta (è subvalore con molteflessa effettua 2 e con associato un blocco di Jordan o di dimensione  $2 \times 2$ )

$$A_{20} \downarrow_2^k \cdot f(k) + A_{21} \binom{k}{1} \downarrow_2^{k-1} \cdot f(k-1)$$



$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}^k = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2^k & 0 \\ 0 & 0 & 2^k \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k2^{k-1} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$A_{20} \cdot 2^k \cdot f(k) + A_{21} \binom{k}{1} \cdot 2^{k-1} \cdot f(k-1)$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}^k = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot 2^k \cdot f(k) +$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \binom{k}{1} 2^{k-1} \cdot f(k-1)$$

$A_{21}$

2<sup>o</sup> modo  $\rightarrow$  determinare i modi di risposta  
usando la  $\mathcal{Z}$ -trasformazione

modo di risposta  $A_1 \downarrow_{d_1}^k \cdot z(k)$

$$A_1 = \lim_{z \rightarrow d_1} \left[ (z - d_1) (zI - A)^{-1} \right]$$

Va determinar  $(2I-A)^{-1}$

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

quindi

$$(2I-A)^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{z-1} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{z-2} & \frac{1}{(z-2)^2} \\ 0 & 0 & \frac{1}{z-2} \end{bmatrix}$$

Finisci l'equazione del modo di uscita associato a  $d_1 = +1$

$$A_{11} = \lim_{z \rightarrow 1} \left[ (z-1) (zI-A)^{-1} \right] =$$

$$= \lim_{z \rightarrow 1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{z-1}{z-2} & \frac{z-1}{(z-2)^2} \\ 0 & 0 & \left(\frac{z-1}{z-2}\right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Per gli altri modi di risolvere

$$A_{20} = \lim_{z \rightarrow 2} \frac{d}{dz} \left[ (z-2)^2 (z\Gamma - A)^{-1} \right] =$$

$$= \lim_{z \rightarrow 2} \frac{d}{dz} \begin{bmatrix} (z-2)^2 & 0 & 0 \\ 0 & (z-2) & 1 \\ 0 & 0 & (z-2) \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$A_{21} = \lim_{z \rightarrow 2} \left[ (z-2)^2 (zI - A)^{-1} \right]$$

$$= \lim_{z \rightarrow 2} \begin{bmatrix} \frac{(z-2)^2}{z-1} & 0 & 0 \\ 0 & (z-2) & 1 \\ 0 & 0 & (z-2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

**Ese** | data la matrice  
e sepeudo che

$$P_A(d) = d^3$$

$$J_A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$T = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 4 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$T^{-1} = \left(-\frac{1}{16}\right) \begin{bmatrix} -2 & 0 & -2 \\ 0 & -8 & 0 \\ -8 & 0 & 8 \end{bmatrix}$$

determinare i modi di riferimento di  $A^k$

1º modo: uso  $J_A$  e  $J_A^k$

$$J_A^k = (0 \cdot I_{3 \times 3} + N_3)^k = \begin{bmatrix} 0^k & \binom{k}{1} 0^{k-1} & \binom{k}{2} 0^{k-2} \\ 0 & 0^k & \binom{k}{1} 0^{k-1} \\ 0 & 0 & 0^k \end{bmatrix} =$$

Separo i contributi

$$= \begin{bmatrix} 0^k & 0 & 0 \\ 0 & 0^k & 0 \\ 0 & 0 & 0^k \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & k 0^{k-1} & 0 \\ 0 & 0 & k 0^{k-1} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & (\binom{k}{2}) 0^{k-2} \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Ora ricordando che  $A^k = T J_+^k T^{-1}$   
possiamo ottenere i modi di uscita development cost

$$A_{10}^k \cdot O^k \cdot I(k) \Leftrightarrow T \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} T^{-1} \cdot O^k \cdot I(k) =$$
$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot O^k \cdot I(k)$$

$$A_{11} = T \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} T^{-1} \left( \frac{k}{1} \right) 0^{k-1} \cdot I(k-1)$$

↓

$$T \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} T^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

Tufme

A<sub>2</sub>

$$A_2 = T \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} T^{-1} \binom{k}{2} 0^{k-2} + (k-2)$$



$$T \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} T^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 2 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$

Secondo uso della Z-Transformata

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

perciò  $(zI - A)^{-1} = \frac{1}{z^3} \begin{bmatrix} z^2 + 2 & 2z & -2 \\ 2 & z^2 & -z \\ 2 & 2z & z^2 - 2 \end{bmatrix}$

e per i modi di risposta sono

$$A_{10} = \lim_{z \rightarrow 0}$$

$$\frac{1}{2!} \frac{d^2}{dz^2} \left[ z^3 (zI - A)^{-1} \right]$$

$$= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$A_{11} = \lim_{z \rightarrow 0} \frac{d}{dz} \left[ z^3 (zI - A)^{-1} \right] = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

$$A_{12} = \lim_{z \rightarrow 0} \left[ z^3 (zI - A)^{-1} \right] = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 2 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$