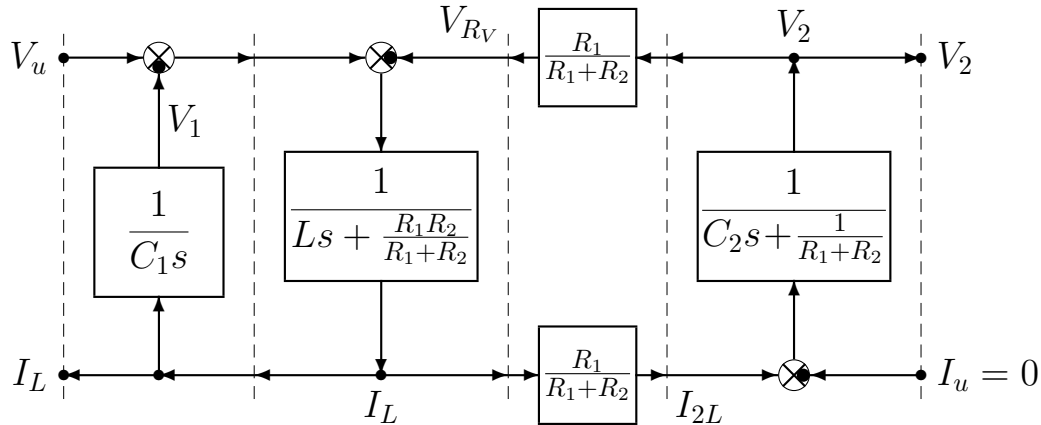


Rappresentazione grafica semplificata:



Una descrizione dello sistema nello spazio degli stati si ottiene facilmente utilizzando il vettore di stato $\mathbf{x} = [V_1 \ I_L \ V_2]^T$.

$$\left\{ \begin{array}{l} \begin{bmatrix} C_1 & 0 & 0 \\ 0 & L & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{V}_1 \\ \dot{I}_L \\ \dot{V}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & \frac{-R_1 R_2}{(R_1 + R_2)} & \frac{-R_1}{(R_1 + R_2)} \\ 0 & \frac{R_1}{(R_1 + R_2)} & \frac{-1}{(R_1 + R_2)} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ I_L \\ V_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} V_u \\ V_y = \begin{bmatrix} 0 & \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2} & \frac{-R_2}{R_1 + R_2} \end{bmatrix} \mathbf{x} \end{array} \right.$$

La matrice di raggiungibilità del sistema è

$$\mathcal{R}^+ = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{C_1 L} & \frac{-R_1 R_2}{C_1 L^2 (R_1 + R_2)} \\ \frac{1}{L} & \frac{-R_1 R_2}{L^2 (R_1 + R_2)} & \frac{-(C_2 L (R_1 + R_2)^2) + C_1 R_1^2 (-L + C_2 R_2^2)}{C_1 C_2 L^3 (R_1 + R_2)^2} \\ 0 & \frac{R_1}{C_2 L (R_1 + R_2)} & \frac{-R_1 (L + C_2 R_1 R_2)}{C_2^2 L^2 (R_1 + R_2)^2} \end{bmatrix}$$

Il determinante della matrice \mathcal{R}^+ è sempre diverso da zero

$$\det \mathcal{R}^+ = \frac{R_1}{C_1 C_2^2 L^3 (R_1 + R_2)^2}$$

per cui il sistema è completamente raggiungibile. Il sistema non è raggiungibile solo se $R_1 = 0$.