



Escola Politécnica
Universidade de São Paulo

PSI3211
Circuitos Elétricos I
Bloco 7

Redes de 2ª Ordem

Prof^a Denise Consonni

Redes de 2ª Ordem

Equação diferencial ordinária, linear,
coeficientes constantes, 2ª ordem

Sistemas de 2 equações de 1ª ordem

Redes $\left\{ \begin{array}{l} R, L, C \quad 1 \text{ malha ou } 1 \text{ par de nós} \\ R + 2C, \quad R + 2L \end{array} \right.$

Duas condições iniciais

v_0 resposta (t_0)

i_0 derivada da resposta (t_0)

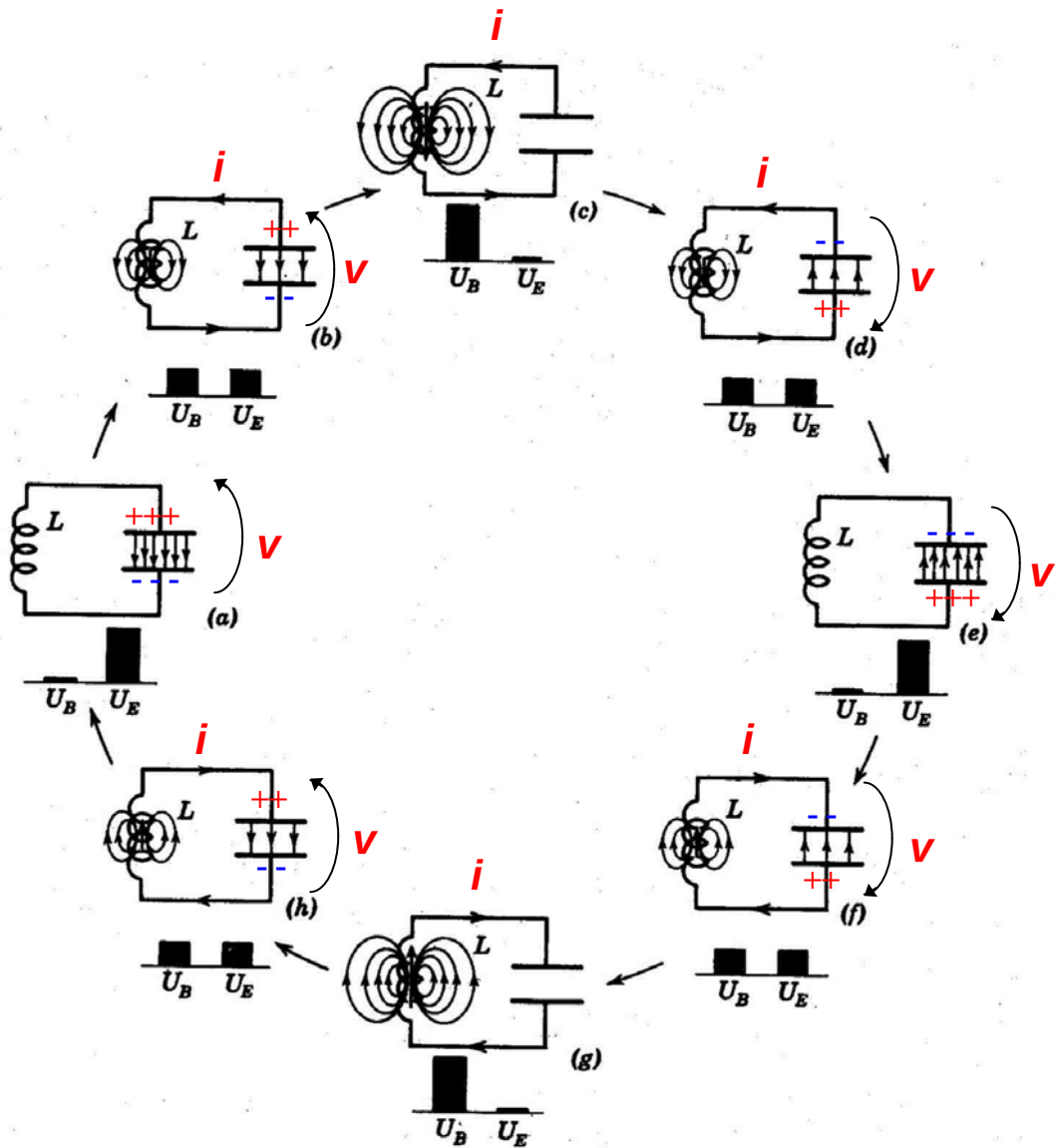
Aplicações :

Circuitos sintonizados

Filtros passa-banda

Modelos de circuitos reais

CIRCUITO LC IDEAL

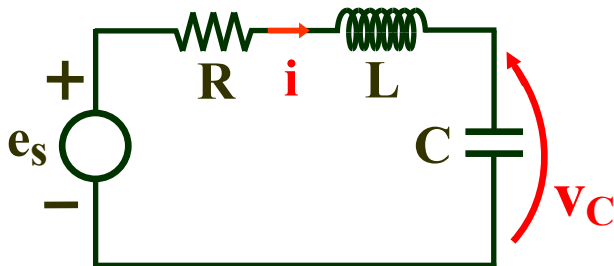


Ciclo de frequência:

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$$

Circuito R L C

Série

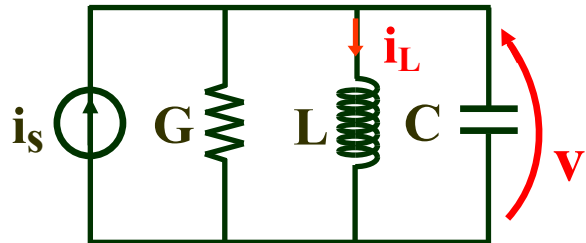


2ª L. K.

$$L \frac{di}{dt} + Ri + \frac{1}{C} \int i dt = e_s$$

$$\frac{d^2 i}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{di}{dt} + \frac{1}{LC} i = \frac{1}{L} \frac{de_s}{dt}$$

Paralelo



1ª L. K.

$$C \frac{dv}{dt} + Gv + \frac{1}{L} \int v dt = i_s$$

$$\frac{d^2 v}{dt^2} + \frac{G}{C} \frac{dv}{dt} + \frac{1}{LC} v = \frac{1}{C} \frac{di_s}{dt}$$

Comportamento Livre

$$e_s = 0$$

$$i_s = 0$$

Condições iniciais

$$i(t_0), v_C(t_0)$$

$$v(t_0), i_L(t_0)$$

Equação característica

$$s^2 + \frac{R}{L} s + \frac{1}{LC} = 0$$

$$\alpha \triangleq R/2L$$

$$\omega_0^2 \triangleq 1/LC$$

$$s^2 + \frac{G}{C} s + \frac{1}{LC} = 0$$

$$\alpha \triangleq G/2C$$

$$\omega_0^2 \triangleq 1/LC$$

Equação Característica

$$s^2 + 2\alpha s + \omega_0^2 = 0$$

$$s_{1,2} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - \omega_0^2}$$

**raízes ou autovalores ou
frequências complexas próprias**

- $s_1 \neq s_2$ **Distintos**

$$A_1 e^{s_1 t}, \quad A_2 e^{s_2 t}$$

Solução geral : $A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t}$

- $s_1 = s_2$ **Duplos**

$$A_1 e^{s_1 t}, \quad A_2 t e^{s_1 t}$$

Solução geral : $A_1 e^{s_1 t} + A_2 t e^{s_1 t}$

Circuito R L C série

Comportamento Livre

$$\left\{ \begin{array}{l} i(t) = I_1 e^{s_1 t} + I_2 e^{s_2 t} \\ \text{ou} \\ i(t) = I_1 e^{s_1 t} + I_2 t e^{s_1 t} \end{array} \right.$$

Constantes de integração : para $s_1 \neq s_2$

① $i(0) = I_1 + I_2$

2ª Lei K :

$$L \frac{di(0)}{dt} + R i(0) + v(0) = 0$$

$$\Rightarrow \frac{di(0)}{dt} = \frac{-R}{L} i(0) - \frac{v(0)}{L}$$

② $\frac{-R}{L} i(0) - \frac{v(0)}{L} = s_1 I_1 + s_2 I_2$

2 equações

2 incógnitas

Circuito R L C série

cont.

Constantes de integração : para $s_1 = s_2$

$$\begin{cases} i(0) = I_1 & \textcircled{1} \\ -\frac{R}{L} i(0) - \frac{v(0)}{L} = s_1 I_1 + I_2 & \textcircled{2} \end{cases}$$

2 equações

2 incógnitas

Soluções RLC Série

$$s^2 + 2\alpha s + \omega_0^2 = 0$$

$$s_{1,2} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - \omega_0^2}$$

1 – Circuito Superamortecido

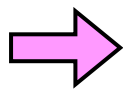
$$\alpha^2 > \omega_0^2$$

$$R > 2\sqrt{\frac{L}{C}}$$

$$s_{1,2} = -\alpha \pm \beta$$

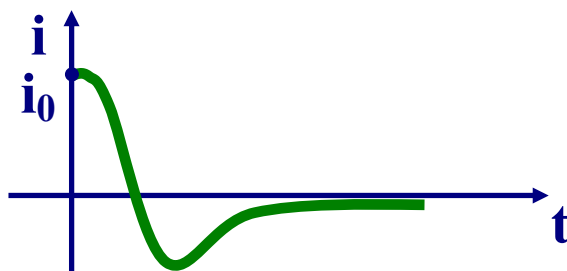
$$\beta = \sqrt{\alpha^2 - \omega_0^2}$$

Solução: Σ 2 exponenciais decrescentes



$$i(t) = I_1 e^{s_1 t} + I_2 e^{s_2 t}$$

$$i(t) = e^{-\alpha t} \left[i_0 \left(\cosh(\beta t) - \frac{\alpha}{\beta} \sinh(\beta t) \right) - \frac{v_0}{\beta L} \sinh(\beta t) \right]$$



Soluções RLC Série

$$s^2 + 2\alpha s + \omega_0^2 = 0$$

cont.

$$s_{1,2} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - \omega_0^2}$$

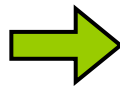
2 – Circuito Oscilatório

$$\alpha^2 < \omega_0^2$$

ou

$$R < 2 \sqrt{\frac{L}{C}}$$

$$s_{1,2} = -\alpha \pm j\omega_d$$



$$\omega_d = \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2}$$

(complexos conjugados)

$$i(t) = I_1 e^{-\alpha t} e^{j\omega_d t} + I_2 e^{-\alpha t} e^{-j\omega_d t}$$

$$I_1 = I_2^*$$

$$i(t) = 2 \operatorname{Re} \left[I_1 e^{-\alpha t} e^{j\omega_d t} \right]$$

a) $i(t) = I_m e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \psi)$

$$I_m = \sqrt{i_0^2 + \left(\frac{\alpha}{\omega_d} i_0 + \frac{1}{L\omega_d} v_0 \right)^2}$$

$$\psi = \operatorname{arctg} \left(\frac{v_0}{L\omega_d i_0} + \frac{\alpha}{\omega_d} \right)$$

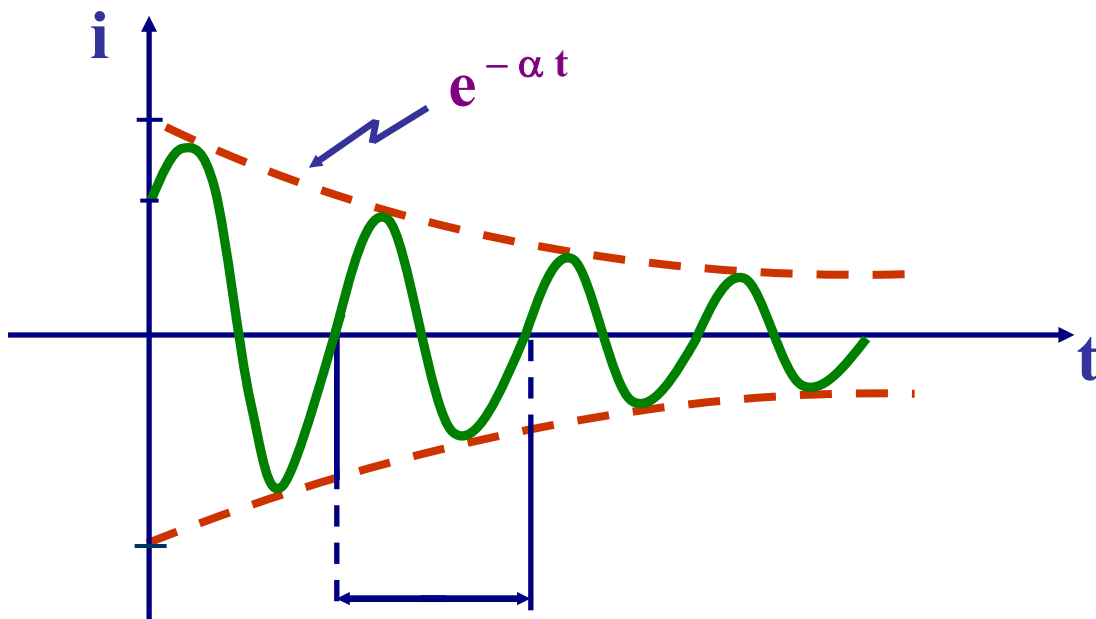
Soluções RLC Série

cont.

b) $i(t) = B_1 e^{-\alpha t} \cos \omega_d t + B_2 e^{-\alpha t} \sin \omega_d t$

$$B_1 = i_0$$

$$B_2 = -\frac{\alpha}{\omega_d} i_0 - \frac{V_0}{L \omega_d}$$



$$T_d = \frac{2\pi}{\omega_d}$$

$$\omega_d = \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2}$$

Circuito Oscilatório

Casos Particulares

a) $\alpha = 0$ $\omega_d = \omega_0$ LC ideal

$$i(t) = \sqrt{i_0^2 + \frac{C}{L} v_0^2} \cos(\omega_0 t + \psi)$$

$$\psi = \arctg \left(\sqrt{\frac{C}{L}} \frac{v_0}{i_0} \right)$$

b) $\alpha \ll \omega_0 \rightarrow \omega_d \approx \omega_0$
circuito altamente oscilatório

$$i(t) \cong \sqrt{i_0^2 + \frac{C}{L} v_0^2} e^{-\alpha t} \cos(\omega_0 t + \psi)$$

Índice de Mérito : $Q_0 \triangleq \omega_0 L / R$

$$\alpha = \frac{R}{2L} \Rightarrow Q_0 = \frac{\omega_0}{2\alpha}$$

$Q \rightarrow \frac{\text{energia armazenada}}{\text{energia dissipada}}$

Soluções RLC Série

$$s^2 + 2\alpha s + \omega_0^2 = 0$$

cont.

$$s_{1,2} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - \omega_0^2}$$

3 – Amortecimento crítico

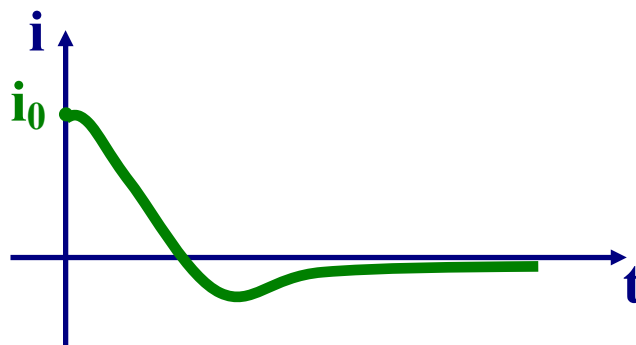
$$\alpha = \omega_0 \Rightarrow s_1 = s_2 = -\alpha$$

$$R_c = 2 \sqrt{\frac{L}{C}}$$

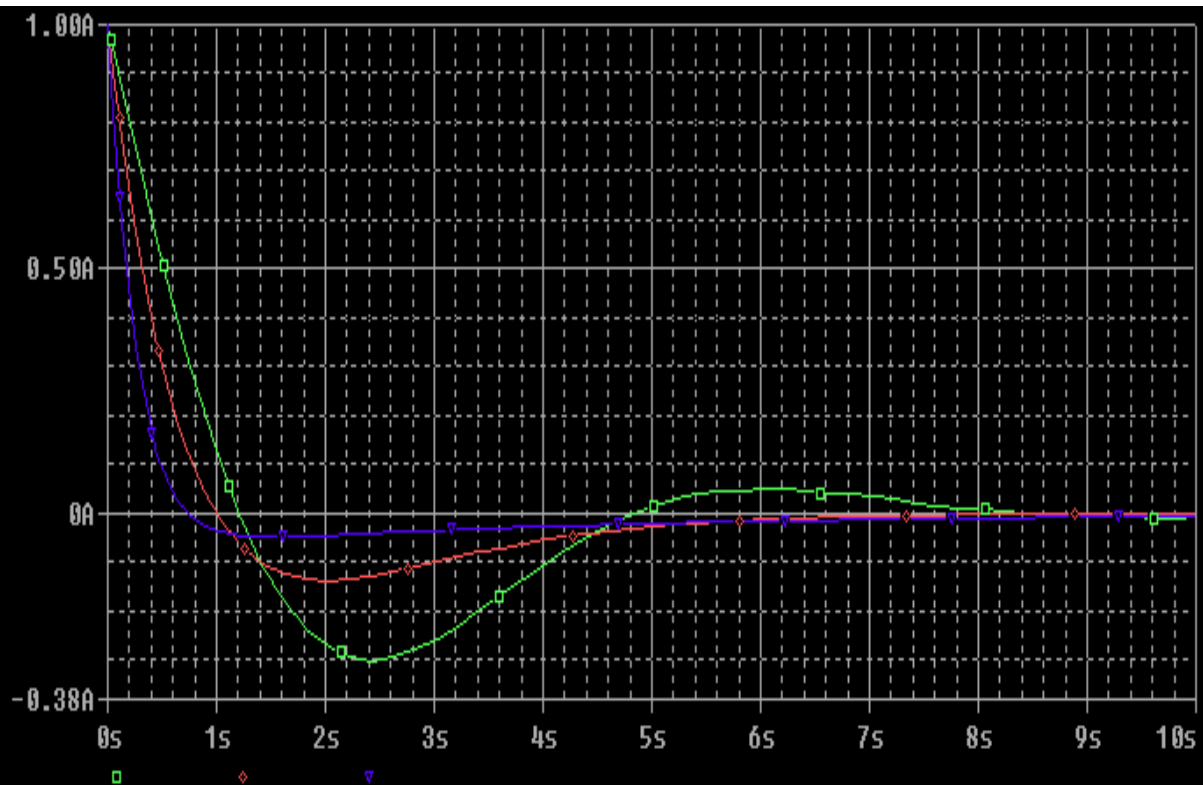
$$\text{Solução : } i(t) = I_1 e^{-\alpha t} + I_2 t e^{-\alpha t}$$

Impondo as condições iniciais :

$$i(t) = \left[(1 - \alpha t) i_0 - \frac{1}{L} v_0 t \right] e^{-\alpha t}$$



Comparação das respostas livres dos Circuitos de 2ª ordem



□ Oscilatório ou subamortecido

○ Amortecimento crítico

▽ Superamortecido

Circuito RLC - Comportamento Livre

- Resposta livre $\rightarrow$ F C P s_1, s_2

- s_1, s_2 reais $\rightarrow$ Pulso Bidirecional

Tempo de amortecimento: t_s

Superamortecido $\rightarrow t_s$ grande

- s_1, s_2 complexos

Resposta oscilatória amortecida

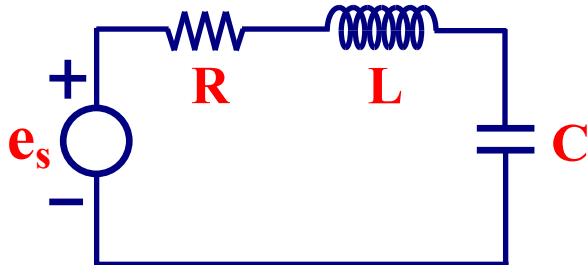
$\alpha \rightarrow$ coeficiente de amortecimento

$\omega_d \rightarrow$ frequência angular amortecida

$\omega_0 \rightarrow$ frequência angular não amortecida

Circuito RLC

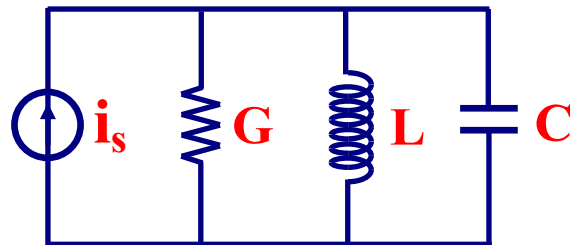
RLC Série



$$\alpha \triangleq R/2L$$

$$\omega_0^2 \triangleq 1/LC$$

RLC Paralelo



$$\alpha \triangleq G/2C$$

$$\omega_0^2 \triangleq 1/LC$$

$$\omega_d = \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2}$$

$$Q_0 = \omega_0 / 2\alpha$$

$$Q_0 = \omega_0 L / R$$

$$Q_0 = \omega_0 C / G$$

$$Q_0 = \omega_0 RC$$

$$Q_0 = R / \omega_0 L$$

1 – Superamortecido

$$R > 2 \sqrt{L/C}$$

$$R < \frac{1}{2} \sqrt{L/C}$$

2 – Amortecimento crítico

$$R = R_c = 2 \sqrt{L/C}$$

$$R = R_c = \frac{1}{2} \sqrt{L/C}$$

3 – Oscilatório ou Subamortecido

$$R < R_c$$

$$R > R_c$$

Circuito RLC

Resposta Natural

1 – $f(t) = A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t}$

superamortecido

2 – $f(t) = B_m e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \psi)$
ou
 $(B_1 \cos \omega_d t + B_2 \sin \omega_d t) e^{-\alpha t}$

subamortecido / oscilatório

3 – $f(t) = (D_1 t + D_2) e^{-\alpha t}$

amortecimento crítico

$f(t) \rightarrow$ tensão ou corrente

Circuito RLC - Série

Resposta ao degrau $e_s(t) = E H(t)$

$$\frac{di}{dt} + \frac{R}{L} i + \frac{1}{LC} \int i dt + \frac{1}{L} v_0 = \frac{E}{L}$$

ou

$$\frac{di}{dt} + \frac{R}{L} i + \frac{1}{LC} \int i dt + \frac{1}{L} (v_0 - E) = 0$$

$t > 0$

Como o circuito livre mas com
condição inicial = $(v_0 - E)$

a) Superamortecido

$$i(t) = e^{-\alpha t} \left[i_0 \left(\cosh \beta t - \frac{\alpha}{\beta} \sinh \beta t \right) - \frac{(v_0 - E)}{\beta L} \sinh \beta t \right]$$

Se $i_0 = v_0 = 0$

$$i(t) = \frac{E}{\beta L} e^{-\alpha t} \sinh \beta t$$

b) Oscilatório $i_0 = v_0 = 0$

$$i(t) = \frac{E}{L\omega_d} e^{-\alpha t} \sin(\omega_d t)$$

c) Amortecimento crítico $i_0 = v_0 = 0$

$$i(t) = \frac{E}{L} t e^{-\alpha t}$$

Circuito RLC

Resposta ao Degrau

1 –

$$f(t) = f_p + A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t}$$

superamortecimento

2 –

$$f(t) = f_p + B_m e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \psi) e^{-\alpha t}$$

ou

$$f(t) = f_p + (B_1 \cos \omega_d t + B_2 \sin \omega_d t) e^{-\alpha t}$$

oscilatório

3 –

$$f(t) = f_p + (D_1 t + D_2) e^{-\alpha t}$$

amortecimento crítico

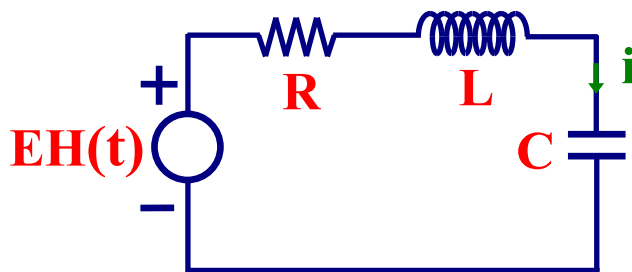
$f(t) \rightarrow$ tensão ou corrente

$f_p \rightarrow$ valor final da resposta desejada

Circuito RLC

Resposta ao Degrau Resposta Permanente

RLC Série



$$t \rightarrow \infty$$

$$v_C \rightarrow E$$

$$v_R \rightarrow 0$$

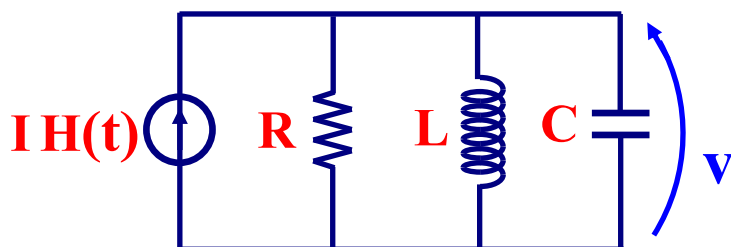
$$v_L \rightarrow 0$$

L curto

C aberto

$$i \rightarrow 0$$

RLC Paralelo



$$t \rightarrow \infty$$

$$i_C \rightarrow 0$$

$$i_R \rightarrow 0$$

$$i_L \rightarrow I$$

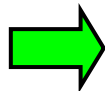
$$v \rightarrow 0$$

Circuito RLC

Resposta ao Impulso

RLC série

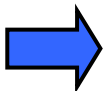
$$e_s(t) = \psi \delta(t)$$



**Degrau de corrente no
indutor = ψ/L**

RLC paralelo

$$i_s(t) = Q \delta(t)$$

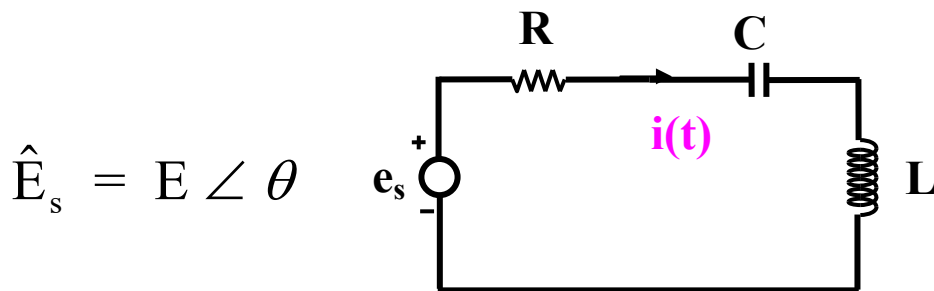


**Degrau de tensão no
capacitor = Q/C**

$t > 0 \rightarrow$ Comportamento livre

CIRCUITO RLC SÉRIE

Excitação Senoidal



Resposta Completa : **Transitória** + **Permanente**



depende das
FCP



Fasores,
Impedâncias

$$Z(j\omega) = \frac{\hat{E}_s}{\hat{I}} = R + j\omega L + \frac{1}{j\omega C}$$

$$i_p(t) = \text{Re} (\hat{I} e^{j\omega t})$$

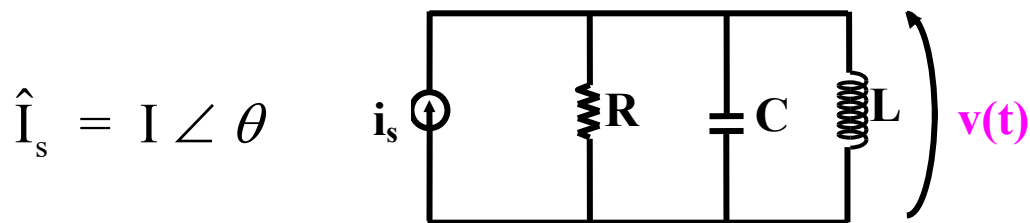
$$i(t) = A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t} + |\hat{I}| \cos(\omega t + \theta - \phi)$$

Oscilatórios :

$$i(t) = I_1 e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \theta_1) + |\hat{I}| \cos(\omega t + \theta - \phi)$$

CIRCUITO RLC PARALELO

Excitação Senoidal



Resposta Completa : **Transitória** + **Permanente**



depende das
FCP



Fasores,
Admitâncias

$$Y(j\omega) = \frac{\hat{I}_s}{\hat{V}} = G + j\omega C + \frac{1}{j\omega L}$$

$$v_p(t) = \text{Re} (\hat{V} e^{j\omega t})$$

$$v(t) = A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t} + |\hat{V}| \cos(\omega t + \theta - \phi)$$

Oscilatórios :

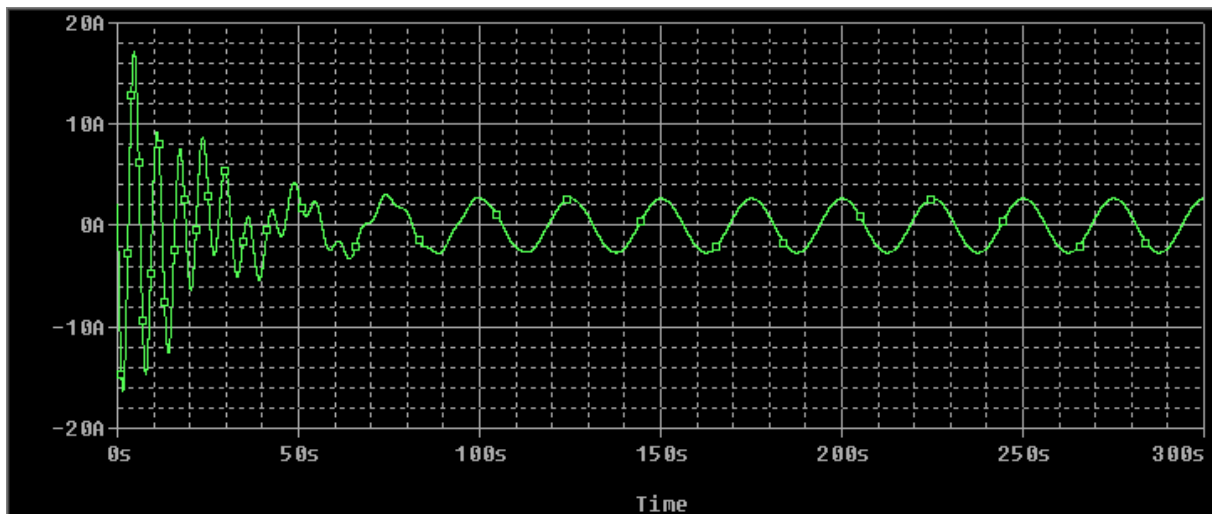
$$v(t) = V_1 e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \theta_1) + |\hat{V}| \cos(\omega t + \theta - \phi)$$

Circuito RLC

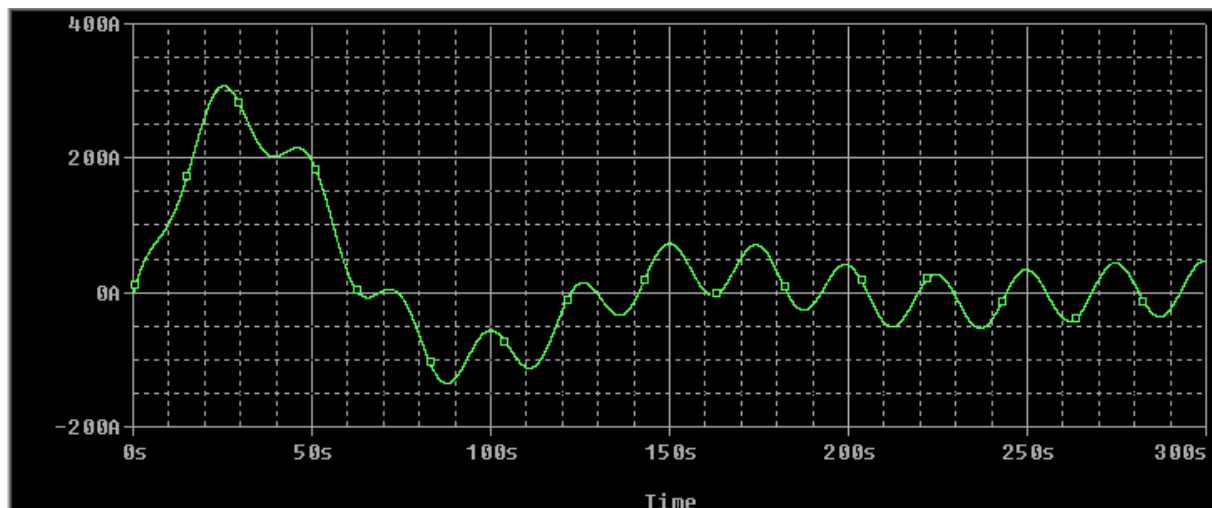
Transitório com excitação senoidal

Oscilatórios :

$$v(t) = V_1 e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \theta_1) + |\hat{V}| \cos(\omega t + \theta - \phi)$$



$$\omega_d \approx 4\omega$$

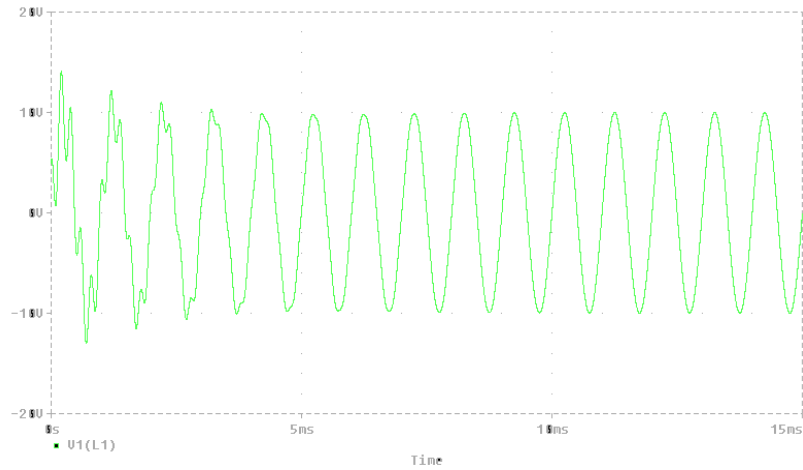


$$\omega_d \approx 0,2\omega$$

Circuito RLC

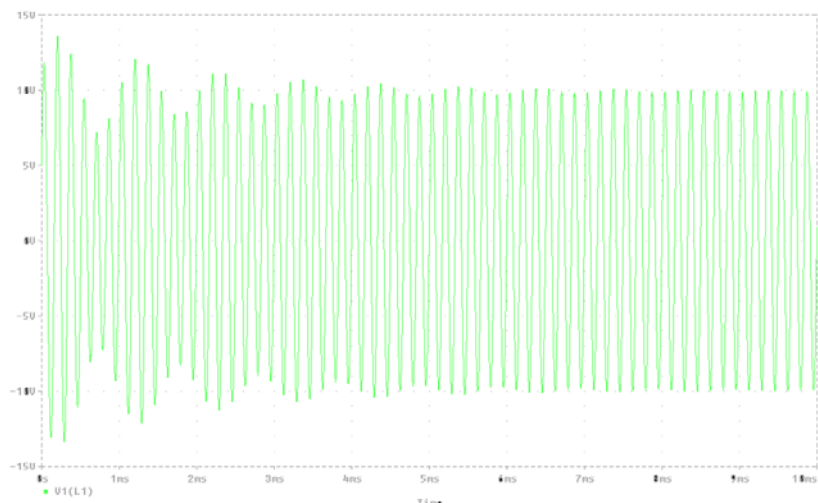
Transitório com Excitação Senoidal

$$\omega < \omega_d$$

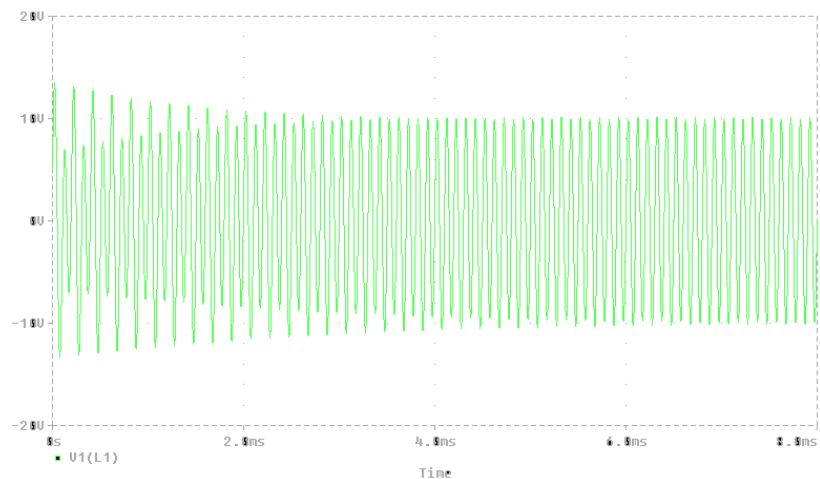


$$\omega \approx \omega_d$$

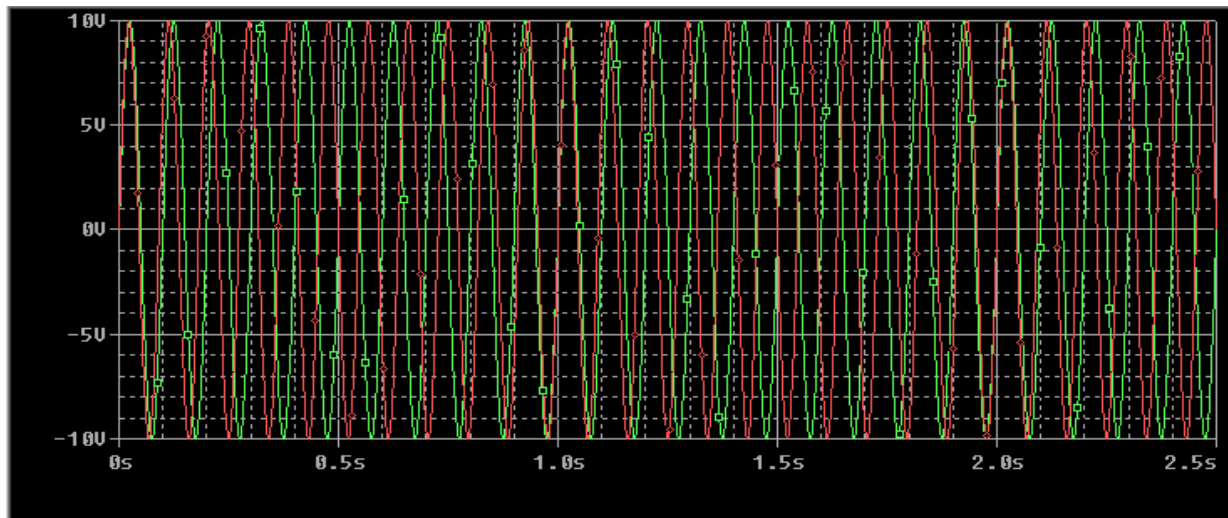
(batimento)



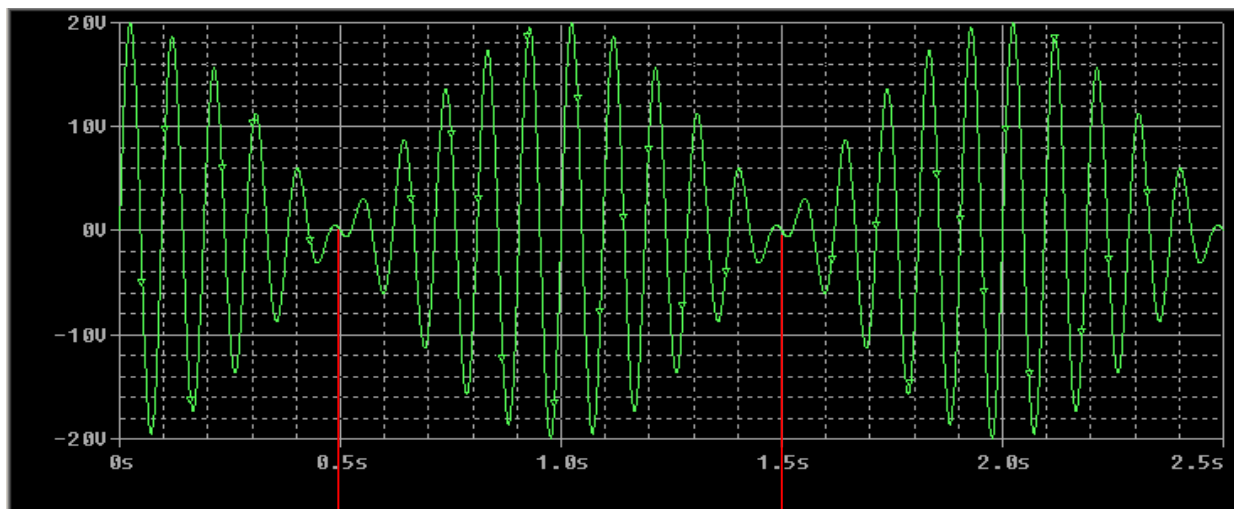
$$\omega > \omega_d$$



Batimento



soma de 2 senoides de frequências
próximas: $\omega_1 \approx \omega_2$



Período do Batimento

Resultado: Senoide de frequência $\frac{\omega_1 + \omega_2}{2}$
com **Envoltória:** Senoide de frequência $\frac{\omega_1 - \omega_2}{2}$

Frequência de Batimento: $\omega_1 - \omega_2$

Ressonância

$$Z(j\omega) = R + j\omega L + \frac{1}{j\omega C}$$

$$|Z| = \sqrt{R^2 + (\omega L - 1/\omega C)^2}$$

$$\phi = \arctg [(\omega L - 1/\omega C) / R]$$

Para $\omega = \omega_0 = 1/\sqrt{LC}$

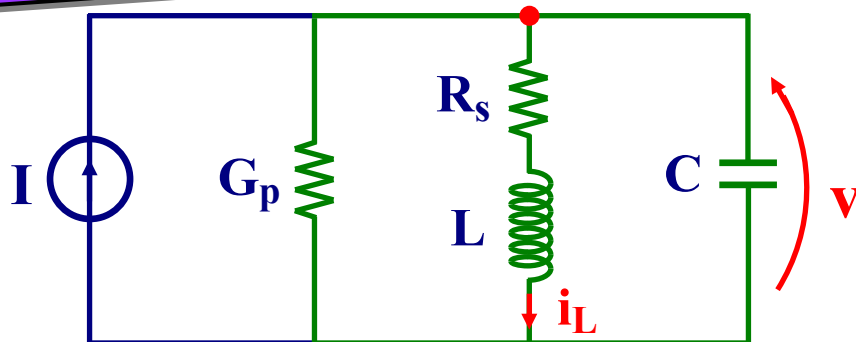
$\phi = 0 \rightarrow \hat{\mathbf{I}}$ e $\hat{\mathbf{V}}$ em fase

$Z = R \rightarrow$ impedância puramente resistiva

$|\hat{\mathbf{I}}|_{\max} \rightarrow$ resposta máxima permanente

$$|\hat{\mathbf{I}}| = \frac{|\hat{\mathbf{E}}_s|}{|Z|}$$

Outros Circuitos de 2ª Ordem



Circuito Livre:

$$\left\{ \begin{array}{l} 1^{\text{a}} \text{ LK : } C \frac{dv}{dt} + G_p v + i_L = 0 \\ 2^{\text{a}} \text{ LK : } L \frac{di_L}{dt} + R_s i_L = v \end{array} \right.$$

Equação Resultante :

$$\frac{d^2 v}{dt^2} + \underbrace{\frac{L G_p + R_s C}{LC}}_{2\alpha} \frac{dv}{dt} + \underbrace{\frac{R_s G_p + 1}{LC}}_{\omega_0^2} v = 0$$

Condições iniciais :

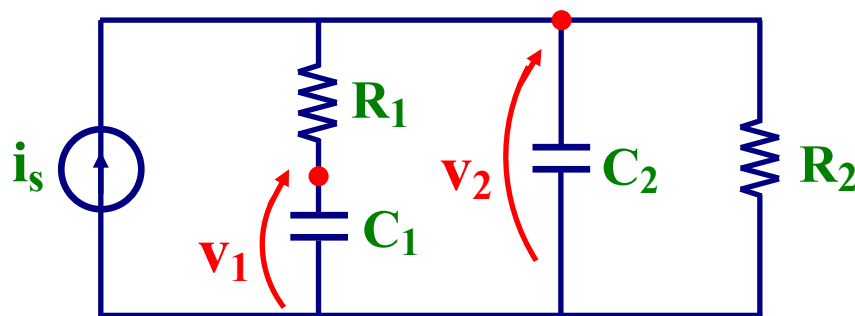
$$v(t_0) = v_0 \quad \left. \frac{dv}{dt} \right|_{t_0} = \frac{-1}{C} (i_{L0} + G_p v_0)$$

Resposta Permanente : $v_p(t) = \frac{I R_p}{R_s + R_p} R_s$

Resposta Completa :

$$v(t) = A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t} + v_p(t)$$

Outros Circuitos de 2ª Ordem



Circuito Livre:

$$\left\{ \begin{array}{l} 1^{\text{a}} \text{ LK} : C_1 \frac{dv_1}{dt} = \frac{v_2 - v_1}{R_1} \\ 1^{\text{a}} \text{ LK} : C_2 \frac{dv_2}{dt} = \frac{v_1 - v_2}{R_1} - \frac{v_2}{R_2} \end{array} \right.$$

$$\frac{d^2 v_1}{dt^2} + 2\alpha \frac{dv_1}{dt} + \omega_0^2 v_1 = 0$$

FCP reais negativas !

Para $i_s(t) = I H(t)$: resposta permanente:
 $v_{p1}(t) = I R_2$

Resposta completa :

$$v_1(t) = A_1 e^{-\alpha_1 t} + A_2 e^{-\alpha_2 t} + v_{p1}(t)$$

CIRCUITOS DE 2ª ORDEM – TRATAMENTO GENERALIZADO

(Prof. Flávio A. M. Cipparrone)

Equação Diferencial Linear de Segunda Ordem

$$x''(t) + 2\alpha x'(t) + \omega_0^2 x(t) = x_s(t)$$

Equação característica: $s^2 + 2\alpha s + \omega_0^2 = 0$

FCPs: $s_{1,2} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - \omega_0^2}$ (1)

Dois casos

1. $s_1 \neq s_2 \Rightarrow x(t) = X_1 e^{s_1 t} + X_2 e^{s_2 t} + x_p(t)$
2. $s_1 = s_2 \Rightarrow x(t) = X_1 e^{s_1 t} + X_2 t e^{s_1 t} + x_p(t)$

Solução no caso de $s_1 \neq s_2$:

$$x(t) = X_1 e^{s_1 t} + X_2 e^{s_2 t} + x_p(t) \quad (2)$$

$$x'(t) = s_1 X_1 e^{s_1 t} + s_2 X_2 e^{s_2 t} + x'_p(t) \quad (3)$$

Ideia: Achar X_1 e X_2 a partir das condições iniciais
(em $t = 0_+$)

$$X_1 + X_2 + x_p(0) = x(0) \quad (4)$$

$$s_1 X_1 + s_2 X_2 + x'_p(0) = x'(0)$$

Forma matricial:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ s_1 & s_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x(0) - x_p(0) \\ x'(0) - x'_p(0) \end{bmatrix} \quad (5)$$

Definindo:

$$\begin{cases} a \equiv x(0) - x_p(0) \\ b \equiv x'(0) - x'_p(0) \end{cases} \quad (6)$$

Lembrando:

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix} \quad (7)$$

Resolvendo o sistema (5):

$$\begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{s_2 - s_1} \begin{bmatrix} s_2 & -1 \\ -s_1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{s_2 - s_1} \begin{bmatrix} s_2 a - b \\ -s_1 a + b \end{bmatrix} \quad (8)$$

$$x(t) = \frac{s_2 a - b}{s_2 - s_1} e^{s_1 t} + \frac{-s_1 a + b}{s_2 - s_1} e^{s_2 t} + x_p(t) \quad (9)$$

Caso $s_{1,2}$ reais (superamortecimento) $\Rightarrow$ resolvido

Solução no caso complexo:

$s_{1,2}$ complexos conjugados (subamortecimento)

Definindo:

$$\omega_d \equiv \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2}$$

Fica: $s_1 = -\alpha + j\omega_d$ $s_2 = -\alpha - j\omega_d$ (10)

Calculando X_1 e X_2 por (8) com os $s_{1,2}$ dados por (10)

$\Rightarrow X_1$ e X_2 são complexos conjugados.

Ainda: $(e^{zt})' = e^{z't}$ e $(z_1 z_2)' = z_1' z_2'$

Resulta: $X_1 e^{s_1 t}$ e $X_2 e^{s_2 t}$ são conjugados $\Rightarrow$ (9) fica:

$$x(t) = 2 \operatorname{Re} \left\{ \left[\frac{(-\alpha - j\omega_d)a - b}{-2j\omega_d} \right] e^{(-\alpha + j\omega_d)t} \right\} + x_p(t)$$

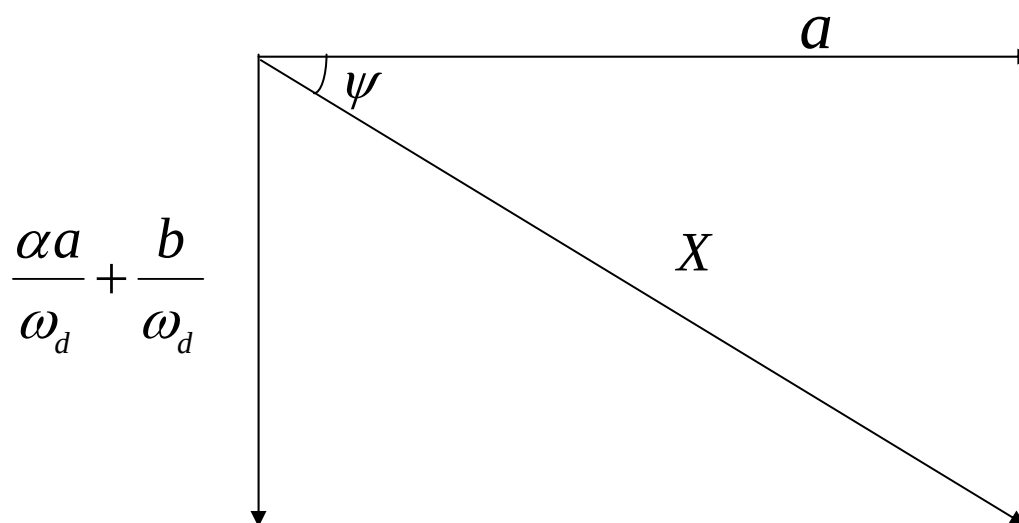
$$x(t) = \text{Re} \left\{ \left[a - j \left(\frac{\alpha a}{\omega_d} + \frac{b}{\omega_d} \right) \right] e^{-\alpha t} (\cos \omega_d t + j \sin \omega_d t) \right\} + x_p(t)$$

$$x(t) = e^{-\alpha t} \left[a \cos \omega_d t + \left(\frac{\alpha a}{\omega_d} + \frac{b}{\omega_d} \right) \sin \omega_d t \right] + x_p(t) \quad (11)$$

Lembrando que $\sin \omega_d t = \cos(\omega_d t - 90^\circ)$ e que podemos somar duas cossenoides de mesma frequência empregando fasores:

$$x(t) = X e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \psi) + x_p(t) \quad (12)$$

Pelo diagrama abaixo:



$$X = \sqrt{a^2 + \left(\frac{\alpha a}{\omega_d} + \frac{b}{\omega_d} \right)^2}$$

$$\psi = \text{atan2} \left(- \left(\frac{\alpha a}{\omega_d} + \frac{b}{\omega_d} \right), a \right) \quad (13)$$

**Solução no caso de $s_1 = s_2$:
amortecimento crítico**

$$x(t) = X_1 e^{-\alpha t} + X_2 t e^{-\alpha t} + x_p(t) \quad (14)$$

$$x'(t) = -\alpha X_1 e^{-\alpha t} + X_2 e^{-\alpha t} - \alpha X_2 t e^{-\alpha t} + x'_p(t) \quad (15)$$

Impondo $t=0$, vem:

$$X_1 + x_p(0) = x(0) \quad (16)$$

$$-\alpha X_1 + X_2 + x'_p(0) = x'(0)$$

Portanto:

$$X_1 = x(0) - x_p(0) = a \quad (17)$$

$$X_2 = x'(0) - x'_p(0) + \alpha X_1 = b + \alpha a$$

$$\begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a \\ b + \alpha a \end{bmatrix}$$

$$x(t) = a e^{-\alpha t} + (b + \alpha a) t e^{-\alpha t} + x_p(t) \quad (18)$$