

Sammanfattning 16

Lösning av differentialekvationer via Laplacetransform:

$a_n y^{(n)} + \dots + a_1 y' + a_0 y = f(t)$, $-\infty < t < \infty$ ger $(a_n s^{(n)} + \dots + a_1 s + a_0) \mathcal{L}y = \mathcal{L}f$,
dvs $\mathcal{L}y = \frac{\mathcal{L}f}{a_n s^{(n)} + \dots + a_1 s + a_0}$. Konvergensstrimlan bestäms av de krav man får på lösningen y .

Ex 1: Bestäm en kausal lösning till $y' + y = \theta(t) - \theta(t - 1)$, $-\infty < t < \infty$. **Lösning:**

$(s+1)Y(s) = \frac{1 - e^{-s}}{s}$, dvs $Y(s) = \frac{1 - e^{-s}}{s(s+1)} = \frac{1}{s} - \frac{1}{s+1} - e^{-s}(\frac{1}{s} - \frac{1}{s+1})$; där $\sigma = \Re(s) > 0$

ty lösningen är kausal. Inverse Laplace, använd (26), (27) och (33):

$$y(t) = \theta(t) - e^{-t}\theta(t) - \theta(t - 1) + e^{-(t-1)}\theta(t - 1).$$

Övn 14.24 Bestäm en begränsad lösning till $u^{(4)} + 4u = \delta'$. **Lösning:** $(s^4 + 4)U(s) = s$,
dvs $U(s) = \frac{s}{s^4 + 4}$. U har poler i $s = \pm 1 \pm i$. Inverse Laplace via residykalkyl. Olika poler omringas beroende på om $x > 0$ eller $x < 0$:

$$x > 0: u(x) = \sum_{s=-1 \pm i} \text{Res} \frac{e^{sx} s}{s^4 + 4} = [\text{Regel 4}] = \frac{e^{(-1+i)x}}{4(-1+i)^2} + \frac{e^{(-1-i)x}}{4(-1-i)^2} = -\frac{1}{4} e^{-x} \sin x.$$

$$x < 0: u(x) = - \sum_{s=1 \pm i} \text{Res} \frac{e^{sx} s}{s^4 + 4} = [\text{Regel 4}] = -\frac{e^{(1+i)x}}{4(1+i)^2} - \frac{e^{(1-i)x}}{4(1-i)^2} = -\frac{1}{4} e^x \sin x.$$

$$\text{dvs } u(x) = -\frac{1}{4} e^{-|x|} \sin x.$$

Sats 14.12 (Faltningssatsen) Om f , g och $f \otimes g$ kan Laplacetransformeras, $\mathcal{L}(f \otimes g) = \mathcal{L}f \cdot \mathcal{L}g$. Beviset bygger på det nära sambandet Fourier - Laplace.

Sats 14.14 Låt \mathcal{S} vara linjärt och tidsinvariant. Om $w(t) \xrightarrow{\mathcal{S}} y(t)$, så är $H(s) = \frac{\mathcal{L}y}{\mathcal{L}w}$.

Bevis: $y = h \otimes w \Rightarrow \mathcal{L}y = \mathcal{L}h \cdot \mathcal{L}w = H(s) \cdot \mathcal{L}w$.

Ex 2: \mathcal{S} linjärt, tidsinvariant och kausalt: $y^{(4)} + y'' = w$. Bestäm $h(t)$ och $H(s)$. Är \mathcal{S} stabilt? **Lösning:** $(s^4 + s^2)Y(s) = W(s)$, dvs $H(s) = \frac{1}{s^4 + s^2} = \frac{1}{s^2} - \frac{1}{1 + s^2}$, $\sigma > 0$ ty \mathcal{S} kausalt. Inverse Laplace ger $h(t) = (t - \sin t)\theta(t)$. Enl **Sats 9.1** är systemet inte stabilt ty $\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt = \infty$.

Övn 14.31 \mathcal{S} linjärt, tidsinvariant och kausalt: $y^{(4)} + 4y = w'$. Bestäm $h(t)$, $H(s)$ och avgör om stabiliteten. **Lösning:** $(s^4 + 4)Y(s) = sW(s)$, dvs $H(s) = \frac{s}{s^4 + 4}$. Konvergens

i högra halvplanet pga kausalitet. $h(t) = \sum_{\pm 1 \pm i} \text{Res} \frac{e^{st} s}{s^4 + 4} = \frac{1}{2} \sinh t \sin t \theta(t)$. Ej stabil.

Sats 14.17 \mathcal{S} linjärt, tidsinvariant, kausalt och av *ändlig ordning* (dvs $H(s) = \frac{Q(s)}{P(s)}$ en

rational funktion). \mathcal{S} stabilt $\Leftrightarrow \begin{cases} \text{a) } \text{grad} P \geq \text{grad} Q \\ \text{b) } \text{Poler till } H(s) \text{ ligger i } \Re(s) < 0. \end{cases}$

Bevis: a) Utför divisionen: $H(s) = P_1(s) + \frac{Q_1(s)}{P(s)}$. Inverse transform av $P_1(s)$ ger

$h_1(t) = a_n \delta^{(n)} + \dots + a_1 \delta' + a_0 \delta$. Om systemet är stabilt så måste $P_1(s)$ vara konstant. Annars, kan en begränsad insignal som $w(t) = \cos(t^2)$ ge obegränsade ut signaler som $w'(t) = -2t \sin(t^2)$. Omvänt gäller också.

b) Via partialbråk uppdelning kan $\frac{Q_1(s)}{P(s)}$ skrivas som en summa av bidrag av typen $\frac{c_n}{(s-a)^{n+1}}$, och inverse Laplace ger att $h(t)$ har bidrag av typen $c_n t^n e^{at} \theta(t)$. Systemet är stabilt om $\int |h| dt < \infty$, vilket kräver att $\Re(a) < 0$, och då ligger alla poler av $H(s)$ på $\Re(s) < 0$.

Ex 3: (a) I **Ex 2** är $H(s) = \frac{1}{s^2(1+s^2)}$ med poler i $s = 0, \pm i$. Systemet är inte stabilt.

(b) I **Övn 14.31** är $H(s) = \frac{s}{s^4+4}$, med poler i $s = \pm 1 \pm i$, systemet är inte stabilt.

Övn 14.35 \mathcal{S} linjärt och tidsinvariant med stegsvar $\mathcal{S}\theta = (1 - e^{-t})\theta(t)$. Insignalen $w(t)$ ger utsignalen $y(t) = e^{-t} \cos t \theta(t)$. Bestäm $w(t)$.

Lösning: $h(t) = \frac{d\mathcal{S}\theta}{dt} = e^{-t}\theta(t) + (1 - e^{-t})\delta(t) = e^{-t}\theta(t)$. Dessutom gäller att

$(e^{-t} \cos t)\theta(t) = (e^{-t}\theta(t)) \circledast w(t)$. Faltningsatsen ger $\mathcal{L}w = \frac{\mathcal{L}(e^{-t} \cos t \theta(t))}{\mathcal{L}(e^{-t}\theta(t))}$, dvs

$\mathcal{L}w = \frac{s+1}{1+(s+1)^2} \cdot (s+1) = 1 - \frac{1}{1+(s+1)^2}$, med konvergens i högre halvplan. Inverse

Laplace ger $w(t) = \delta - e^{-t} \sin t \theta(t)$.