





























:Roy





一、微分方程变换解

三、（11 分）系统的微分方程为 $y''(t)+5y'(t)+6y(t)=2f'(t)+10f(t)$ ，已知 $f(t)=e^{-t}\varepsilon(t)$ ，初始状态为 $y(0_-)=1$ ， $y'(0_-)=1$ ，试用 s 域方法求系统的零状态响应，零输入响应以及全响应。 用 s 域分析方法

解：微分方程两边取拉氏变换，可得：

$$(s^2 + 5s + 6)Y(s) - sy(0_-) - y'(0_-) - 5y(0_-) = (2s + 10)F(s)$$

整理：

$$Y(s) = \frac{s + 6}{s^2 + 5s + 6} + \frac{2s + 10}{s^2 + 5s + 6} \cdot F(s)$$

故：

$$Y_X(s) = \frac{s + 6}{s^2 + 5s + 6} = \frac{4}{s + 2} + \frac{-3}{s + 3}, Y_f(s) = \frac{2s + 10}{s^2 + 5s + 6} = \frac{-6}{s + 2} + \frac{2}{s + 3} + \frac{4}{s + 1}$$

零状态响应：

$$y_f(t) = (2e^{-3t} + 4e^{-t} - 6e^{-2t})\epsilon(t)$$

零输入响应：

$$y_X(t) = (4e^{-2t} - 3e^{-3t})\epsilon(t)$$

全响应：

$$y(t) = (-e^{-3t} + 4e^{-t} - 2e^{-2t})\epsilon(t)$$

二、系统函数

系统函数定义为：

$$H(s) = \frac{Y_f(s)}{F(s)} = \frac{B(s)}{A(s)}$$

它只与系统的结构、元件的参数有关，而与激励、初始状态无关。

$$y_f(t) = h(t) * f(t) \longrightarrow Y_f(s) = \mathcal{L}[h(t)]F(s)$$

例 已知输入 $f(t) = e^{-t}\varepsilon(t)$ 时, 某LTI因果系统的零状态响应 $y_{zs}(t) = (3e^{-t} - 4e^{-2t} + e^{-3t})\varepsilon(t)$, 求该系统的冲激响应和描述该系统的微分方程。

解: $H(s) = \frac{Y_{zs}(s)}{F(s)} = \frac{2(s+4)}{(s+2)(s+3)} = \frac{4}{s+2} + \frac{-2}{s+3} = \frac{2s+8}{s^2+5s+6}$

$$h(t) = (4e^{-2t} - 2e^{-3t})\varepsilon(t)$$

$$s^2 Y_{zs}(s) + 5s Y_{zs}(s) + 6 Y_{zs}(s) = 2s F(s) + 8 F(s)$$

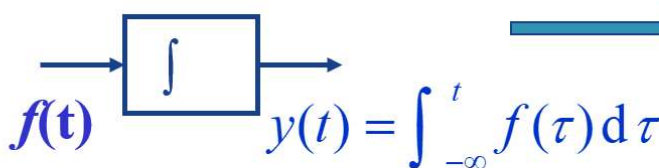
取逆变换: $y_{zs}''(t) + 5y_{zs}'(t) + 6y_{zs}(t) = 2f'(t) + 8f(t)$

微分方程为: $y''(t) + 5y'(t) + 6y(t) = 2f'(t) + 8f(t)$

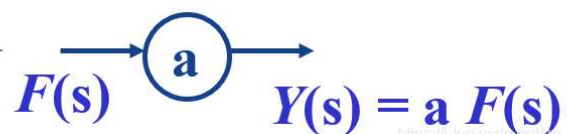
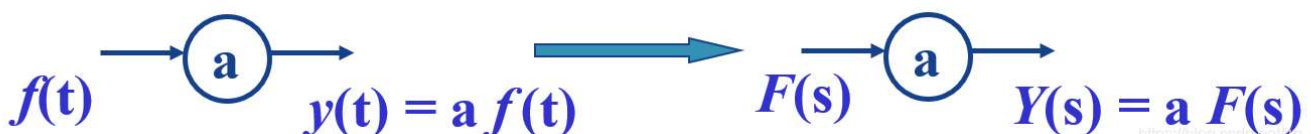
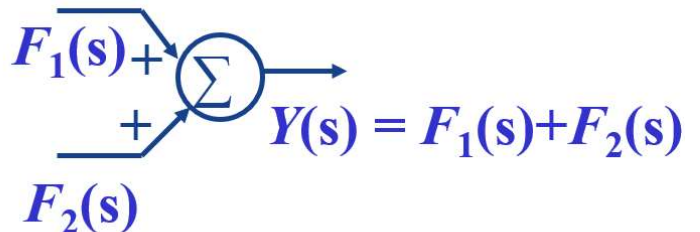
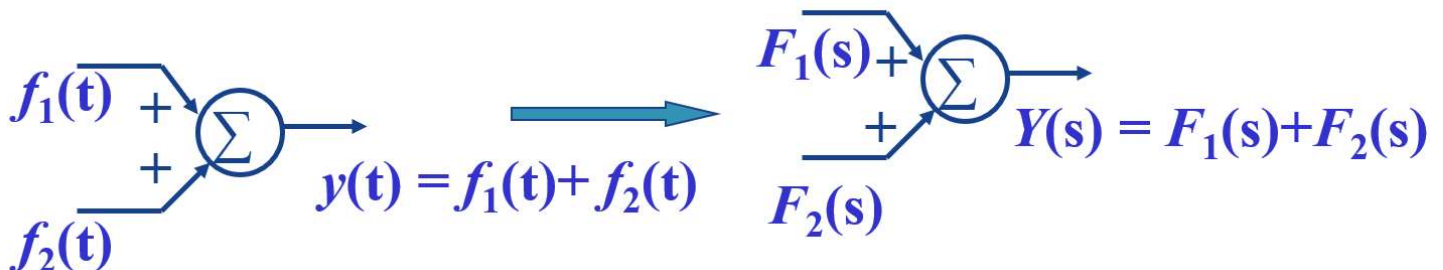
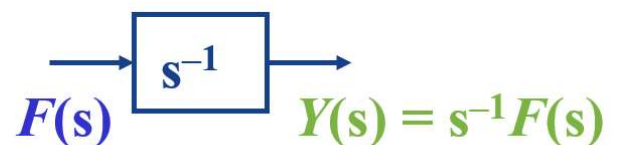
https://blog.csdn.net/qq_43328313

三、系统的s域框图

时域框图基本单元

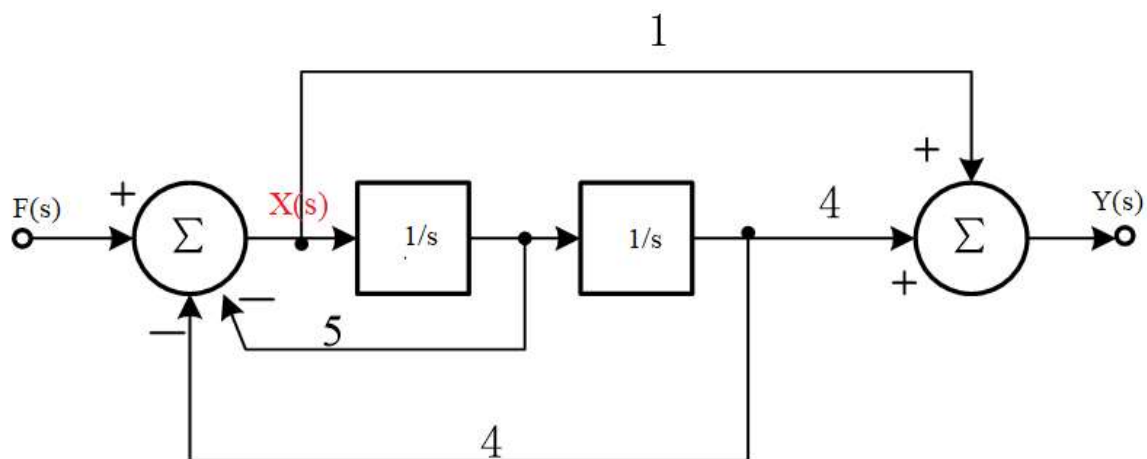


s域框图基本单元



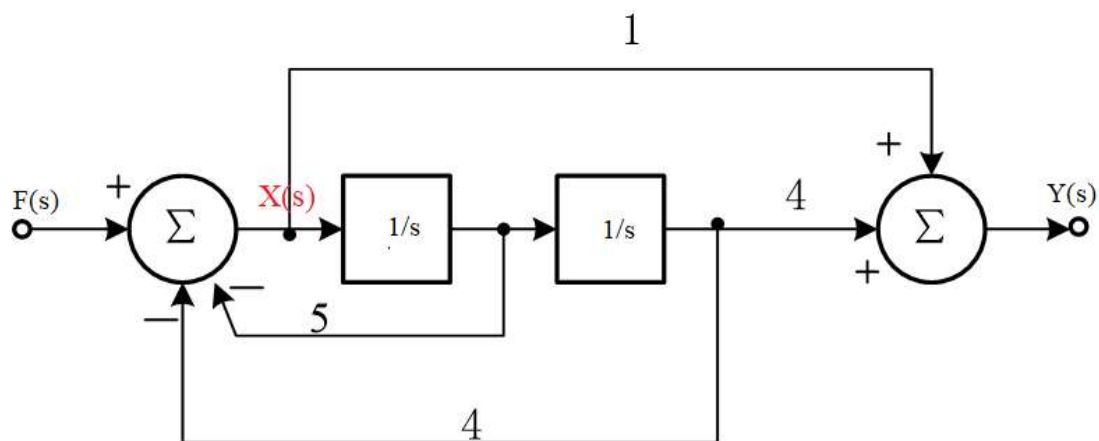
https://blog.csdn.net/qq_43328313

例:



https://blog.csdn.net/qq_43328313

解：设左边加法器输出为： $X(s)$



https://blog.csdn.net/qq_43328313

则：

$$X(s) = F(s) - 5s^{-1}X(s) - 4s^{-2}X(s)$$

$$Y(s) = X(s) + 4s^{-2}X(s)$$

可得：

$$X(s) = \frac{s^2}{s^2 + 5s + 4} F(s)$$

$$Y(s) = \frac{s^2 + 4}{s^2 + 5s + 4} F(s), \text{ 即: } (s^2 + 5s + 4)Y(s) = (s^2 + 4)F(s)$$

(1) 微分方程： $y''(t) + 5y'(t) + 4y(t) = f''(t) + 4f(t)$

(2) 系统函数：

$$H(s) = \frac{s^2 + 4}{s^2 + 5s + 4}$$

(3)

$$H(s) = \frac{s^2 + 4}{s^2 + 5s + 4} = 1 + \frac{5}{3(s + 1)} - \frac{20}{3(s + 4)}$$

$$h(t) = \mathcal{L}^{-1}[H(s)] = \delta(t) + (\frac{5}{3}e^{-t} - \frac{20}{3}e^{-4t})\epsilon(t)$$