

Laplace transformen  $x: (-\infty, \infty) \rightarrow \mathbb{C}$   
 $X(s) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-st} dt$ ,  $s \in \mathbb{C}$

$$1) x(t) = e^{at} u(t) \rightsquigarrow X(s) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{at} e^{-st} u(t) dt = \int_0^{\infty} e^{-(s-a)t} dt = \left[ -\frac{e^{-(s-a)t}}{s-a} \right]_0^{\infty} = \frac{1}{s-a}, \operatorname{Re}(s) > a, a \text{ reell}$$

$$2) x(t) = e^{at} u(-t) \rightsquigarrow X(s) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{at} e^{-st} u(-t) dt = \int_{-\infty}^0 e^{-(s-a)t} dt = \left[ -\frac{e^{-(s-a)t}}{s-a} \right]_{-\infty}^0 = -\frac{1}{s-a}, \operatorname{Re}(s) < a$$

$x \leftrightarrow X(s)$ , ROC (Region of Convergence)

$Z(t) = x(t-t_0) \leftrightarrow Z(s) = e^{-st_0} X(s)$  Om  $X(s)$  har ett visst ROC kommer  $Z(s)$  ha samma ROC.

$Z(t) = e^{st_0} x(t) \leftrightarrow Z(s) = X(s-s_0)$  Om  $\operatorname{Re}(s) > \operatorname{Re}(s_0) + \operatorname{ROC}(x)$

$Z(t) = x'(t) \leftrightarrow Z(s) = sX(s)$  Samma ROC som  $X(s)$

$x''(t) \leftrightarrow Z(s) = s^2 X(s)$

$Z(t) = x'(t) \leftrightarrow Z(s) = sX(s) - x(0)$

$x''(t) \leftrightarrow Z(s) = s^2 X(s) - sx(0) - x'(0)$

$Z = h * x \leftrightarrow Z(s) = H(s)X(s)$

**DUBBELSIDIG**: Krävs även att  $\operatorname{ROC}(H) \cap \operatorname{ROC}(x) \neq \emptyset$

Dubbelsidiga Laplace

Enkelsidiga Laplace

När kör man vilken?

Om vi har ett LTI-system och vill lösa  $y = h * x$  utan beg. villkor: **Dubbelsidig**

Om vi vill lösa ODE med konst. koefficienter, med beg. villkor: **Enkelsidig**

Exc. Modelltentamen

Givet

LTI-system  $y = h * x$

$y'(t) - 2y(t) = x(t-1)$

Sökt

$h$

Lösning

$$Y(s) = H(s)X(s) \Rightarrow H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)}$$

$$y'(t) - 2y(t) = x(t-1) \Leftrightarrow sY(s) - 2Y(s) = e^{-s}X(s) \Rightarrow \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{e^{-s}}{s-2} = H(s)$$

$$H(s) = e^{-s} H_0(s) = e^{-s} \frac{1}{s-2}, H_0(s) = \frac{1}{s-2} \rightsquigarrow h(t) = e^{2t} u(t) \quad \text{Vi vet inte vilken så vi tar båda.}$$

$$1) h(t) = h_0(t-1) \rightsquigarrow e^{2(t-1)} u(t-1) \rightsquigarrow -e^{2(t-1)} u(-(t-1)) = -e^{2(t-1)} u(1-t)$$

Om vi antar att systemet är kausalt  $\Rightarrow h(t) = e^{2(t-1)} u(t-1)$ ,  $h(t) = 0$ ,  $t < 0$   
 Kausalitet =  $\operatorname{ROC}(H)$  höger halvplan

Rep. Fourierserie

Fungerar bara för periodiska signaler

$x: (-\infty, \infty) \rightarrow \mathbb{C}$

Det existerar ett  $T > 0$  s.a.  $x(t+T) = x(t)$  för alla  $t$ .

$$C_k = C_k(x) = \frac{1}{T} \int_0^T x(t) e^{-j\omega_k t} dt, \omega_k = \frac{2\pi k}{T}, k \in \mathbb{Z}$$

$$x(t) \sim \sum_{k=-\infty}^{\infty} C_k e^{j\omega_k t}$$

Om  $x$  är två gånger deriverbar  $\Rightarrow x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} C_k(x) e^{j\omega_k t}$  för alla  $t$ .

Om  $x$  är två gånger deriverbar förutom i hopp-diskont. S.a. både höger/vänsterderivator existerar:

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} C_k(x) e^{j\omega_k t} \text{ för alla } t \text{ vilka ej är hoppunkt!}$$

$$\text{Om } t \text{ är en hoppunkt, } \sum_{k=-\infty}^{\infty} C_k(x) e^{j\omega_k t} = \frac{1}{2} (x(t_0^+) + x(t_0^-)) \quad (\text{höger-/vänstergränsvärden})$$

$$C_k = \frac{1}{T} \int_0^T x(t) e^{-j\omega_k t} dt = \frac{1}{T} \left( \int_0^T x(t) \cos(\omega_k t) dt - j \int_0^T x(t) \sin(\omega_k t) dt \right) = A_k - jB_k$$

$\cos(\omega_k t) = \frac{e^{j\omega_k t} + e^{-j\omega_k t}}{2}$

Om  $x$  T-periodisk:  $\int_0^T x(t) dt = \int_{-T/2}^{T/2} x(t) dt = \int_{-T/4}^{T/4} x(t) dt = \dots$

Om  $x$  jämn:  $\int_{-T/2}^{T/2} x(t) dt = 2 \int_0^{T/2} x(t) dt$

Om  $x$  udda:  $\int_{-T/2}^{T/2} x(t) dt = 0$

$$x(t) = x_{\text{even}}(t) + x_{\text{odd}}(t) = \frac{1}{2}(x(t) + x(-t)) + \frac{1}{2}(x(t) - x(-t))$$

Om  $x(t)$  T-periodisk  $\Rightarrow x_{\text{even}}$  &  $x_{\text{odd}}$  T-periodisk

$$\begin{aligned} x_{\text{even}} \cdot \cos(\omega_k t) \quad \text{jämn} &\Rightarrow \begin{cases} \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{even}}(t) \cos(\omega_k t) dt = 2 \int_0^{T/2} x_{\text{even}}(t) \cos(\omega_k t) dt \\ \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{even}} \sin(\omega_k t) dt = 0 \end{cases} \\ x_{\text{even}} \cdot \sin(\omega_k t) \quad \text{Udda} & \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x_{\text{odd}} \cdot \cos(\omega_k t) \quad \text{Udda} &\Rightarrow \begin{cases} \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{odd}}(t) \sin(\omega_k t) dt = 2 \int_0^{T/2} x_{\text{odd}}(t) \sin(\omega_k t) dt \\ \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{odd}} \cos(\omega_k t) dt = 0 \end{cases} \\ x_{\text{odd}} \cdot \sin(\omega_k t) \quad \text{jämn} & \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} C_k(x) = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{even}} \cos(\omega_k t) dt - \frac{j}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{even}} \sin(\omega_k t) dt + \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{odd}} \cos(\omega_k t) dt - \frac{j}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x_{\text{odd}} \sin(\omega_k t) dt = \\ \underbrace{\frac{2}{T} \int_0^{T/2} x_{\text{even}}(t) \cos(\omega_k t) dt}_{A_k} - j \underbrace{\frac{2}{T} \int_0^{T/2} x_{\text{odd}} \sin(\omega_k t) dt}_{B_k} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} C_k &= A_k - jB_k \\ C_{-k} &= A_k + jB_k \end{aligned}$$

Notes!

$$\omega_k = -\frac{2\pi k}{T} = -\omega_k \quad \begin{cases} A_k = \frac{2}{T} \int_0^{T/2} x_{\text{even}}(t) \cos(\omega_k t) dt = A_k \\ B_{-k} = \frac{2}{T} \int_0^{T/2} x_{\text{odd}}(t) \sin(\omega_k t) dt = -B_k \end{cases}$$