

Transformation de Laplace

On appelle transformée de Laplace du signal $s(t)$, le signal $S(p)$ défini sur \mathbb{C} à valeurs dans \mathbb{C} tel que :

$$\mathcal{L}(s(t)) = S(p) = \int_0^{+\infty} s(t).e^{-pt}.dt$$

1 - Linéarité

$$\mathcal{L}(\lambda s_1(t) + \mu s_2(t)) = \lambda S_1(p) + \mu S_2(p) \text{ pour } \lambda, \mu \in \mathbb{C}$$

Attention :

$$\mathcal{L}(s_1(t) \times s_2(t)) \neq \mathcal{L}(s_1(t)) \times \mathcal{L}(s_2(t)) \text{ et } \mathcal{L}^I(S_1(p) \times S_2(p)) \neq \mathcal{L}^I(S_1(p)) \times \mathcal{L}^I(S_2(p))$$

2 - Théorème du retard

$$\mathcal{L}(s(t-\tau)) = e^{-\tau p}.S(p) \text{ où } S(p) = \mathcal{L}(s(t))$$

3 - Transformée de Laplace d'un signal périodique

Soit $s(t)$ un signal, périodique de période T , de motif $s_0(t)$:

$$\mathcal{L}(s(t)) = \frac{S_0(p)}{1 - e^{-Tp}} \text{ où } S_0(p) = \mathcal{L}(s_0(t))$$

4 - Transformée de la dérivée

$$\mathcal{L}\left(\frac{ds(t)}{dt}\right) = p.S(p) - s(0^-) \text{ où } S(p) = \mathcal{L}(s(t))$$

5 - Transformée de la primitive

$$\mathcal{L}\left(\int_0^t s(x)dx\right) = \frac{S(p)}{p} \text{ où } S(p) = \mathcal{L}(s(t))$$

d'où :

$$\int_0^{+\infty} s(x)dx = \lim_{p \rightarrow 0} S(p)$$

6 - Transformée de $s(at)$ où $a \in \mathbb{R}_+^*$

$$\mathcal{L}(s(at)) = \frac{1}{a} S\left(\frac{p}{a}\right) \text{ où } S(p) = \mathcal{L}(s(t))$$

7 - Transformée de $e^{-at}s(t)$

$$\mathcal{L}(e^{-at}s(t)) = S(p+a)$$

8 - Transformée de $t.s(t)$

$$\mathcal{L}(t.s(t)) = -\frac{d}{dp} S(p) \text{ où } S(p) = \mathcal{L}(s(t))$$

9 - Transformée de $\frac{s(t)}{t}$

$$\mathcal{L}\left(\frac{s(t)}{t}\right) = \int_p^{+\infty} S(u).du \text{ où } S(p) = \mathcal{L}(s(t))$$

10 - Théorème de la valeur initiale

$$s(0^+) = \lim_{p \rightarrow +\infty} (p.S(p))$$

11 - Théorème de la valeur finale

$$s(+\infty) = \lim_{p \rightarrow 0} (p.S(p))$$

(valable si $p.S(p)$ a tous ses pôles à parties réelles strictement négatives)

12 - Convolution

$$\mathcal{L}((s_1 * s_2)(t)) = S_1(p).S_2(p)$$

$$\mathcal{L}^1((S_1 * S_2)(p)) = s_1(t).s_2(t)$$