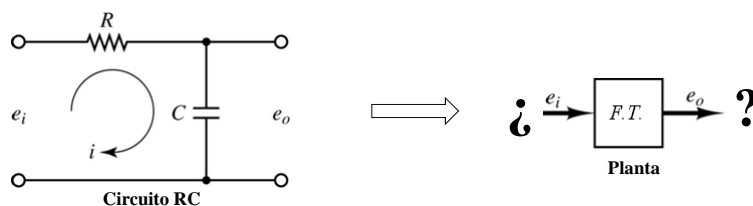


1. Transformada de Laplace: ¿Para qué?
2. Variables y funciones complejas
3. Transformada de Laplace
4. Ejemplos de cálculo de algunas funciones
5. Propiedades de la Transformada de Laplace
6. T. Inversa de Laplace: Expansión en fracciones parciales
7. Resolución ecs. dif. lineales (sistemas LTI)

1. Transformada de Laplace: ¿Para qué?



Mallas (sist. ecs. dif.):

$$e_i(t) = e_o(t) + i(t)R$$

$$e_o(t) = \frac{\int i(t)dt}{C}$$

Necesitamos: $F.T. = \frac{e_o}{e_i}$ Uff!!!

$$\begin{aligned} \xrightarrow{\mathcal{L}} \quad E_i(s) &= E_o(s) + I(s)R \\ E_o(s) &= \frac{I(s)}{Cs} \end{aligned} \quad \begin{array}{l} \text{Sist. ecs.} \\ \text{algebraicas :)} \end{array}$$

$$\downarrow$$

Ventajas de la *Transformada de Laplace*:

- Operaciones tales como diferenciación e integración se sustituyen por operaciones algebraicas en el plano complejo → Fácil resolución de **ecs. diferenciales** lineales que habitualmente modelan sistemas físicos, mediante transformación en **ecs. algebraicas**.
- Permite uso de técnicas gráficas para predecir el funcionamiento del sistema, sin tener que resolver sus ecuaciones diferenciales.
- Al resolver las ecs. del sistema se obtiene la respuesta tanto del régimen transitorio como del estacionario.

2. Variables y funciones complejas

Variable de Laplace: $s = \sigma + j\omega$ (compleja)

Función compleja: $G(s) = G_x + jG_y$

Función compleja **analítica** en una región: Si la función y todas sus derivadas existen en tal región. Se demuestra que $G(s)$ es analítica si satisface las dos condiciones

Cauchy-Riemann: $\frac{dG_x}{d\sigma} = \frac{dG_y}{d\omega}; \quad \frac{dG_y}{d\sigma} = -\frac{dG_x}{d\omega}$

De manera que su derivada: $\frac{d}{ds}G(s) = \frac{d}{d\sigma}G(s) = \frac{d}{d\omega}G(s) = \lim_{\Delta s \rightarrow 0} \frac{G(s + \Delta s) - G(s)}{\Delta s}$ (Ogata)

Puntos **ordinarios**: Aquellos del plano complejo s en los cuales $G(s)$ es analítica.

Puntos **singulares**: Aquellos del plano complejo s en los cuales $G(s)$ no es analítica.

Polos: Puntos singulares en los cuales la función $G(s)$ o sus derivadas tiende a infinito (denom. = 0).

Ceros: Puntos singulares en los cuales la función $G(s) = 0$.

Ejemplo: $G(s) = \frac{K(s+2)(s+10)}{s(s+1)(s+5)(s+15)^2}$

Polos: $s=0, s=-1, s=-5, s=-15$ (doble).

Ceros: $s=-2, s=-10$.

Plano complejo s:

Representación cartesiana: $s = \sigma + j\omega$

Representación polar: $s = r(\cos\theta + j\sin\theta) \underset{(1)}{=} re^{j\theta}$ con $\begin{cases} r = |s| = \sqrt{\sigma^2 + \omega^2} \\ \theta = \arg(s) \end{cases}$

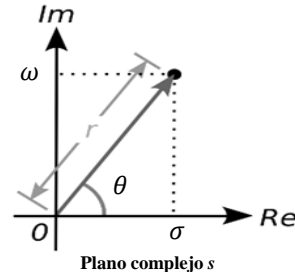
⁽¹⁾ Formula de Euler: $e^{j\theta} = \cos\theta + j\sin\theta$

Demo: Expandiendo en serie de potencias (serie de Taylor alrededor de 0 o serie Maclaurin)

$$e^{j\theta} = 1 + j\theta + \frac{(j\theta)^2}{2!} + \frac{(j\theta)^3}{3!} + \dots = \left(1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} - \frac{\theta^6}{6!} + \dots\right) + j\left(\theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} - \frac{\theta^7}{7!} + \dots\right) = \cos\theta + j\sin\theta$$

Análogamente:

$$\sin\theta = \frac{1}{2j}(e^{j\theta} - e^{-j\theta}) ; \quad \cos\theta = \frac{1}{2}(e^{j\theta} + e^{-j\theta})$$



Plano complejo s

3. Transformada de Laplace

Dada $f(t) \mid f(t)=0$ para $t < 0$, se define su **Transformada de Laplace** como:

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(s) = \int_0^{\infty} f(t)e^{-st} dt$$

donde: s es la variable compleja de Laplace

$F(s)$ es una función compleja que representa la Transformada de Laplace de $f(t)$

\mathcal{L} es un operador que representa la Integral de Laplace

Análogamente se define la **Transformada Inversa de Laplace** como:

$$\mathcal{L}^{-1}[F(s)] = f(t) = \frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\omega}^{c+j\omega} F(s)e^{st} ds$$

donde c (abscisa de convergencia) es una constante real $>$ parte real de todos los puntos

singulares de $F(s)$ y el contorno de integración deja fuera a la izquierda dichas singularidades

3. Transformada de Laplace

Dada $f(t) \mid f(t)=0$ para $t<0$, se define su **Transformada de Laplace** como:

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(s) = \int_0^{\infty} f(t)e^{-st} dt$$

donde: s es la variable compleja de Laplace

$F(s)$ es una función compleja que representa la Transformada de Laplace de $f(t)$

\mathcal{L} es un operador que representa la Integral de Laplace

Nota: La T.L. existe si la integral converge, i.e., si es continua en cada intervalo finito en el rango $t \geq 0$ (al menos continua a trozos) y si es de orden exponencial conforme $t \rightarrow \infty$.
Una función $f(t)$ es de *orden exponencial* si existe una constante real positiva c la función $|f(t)|e^{-ct} \rightarrow 0$ para todo $c_0 < c$ cuando $t \rightarrow \infty$. c se denomina *abscisa de convergencia*.

Análogamente se define la **Transformada Inversa de Laplace** como:

$$\mathcal{L}^{-1}[F(s)] = f(t) = \frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\omega}^{c+j\omega} F(s)e^{st} ds$$

Para funciones que crecen más rápido que la función exponencial, no es posible encontrar valores convenientes de la abscisa de convergencia. Funciones tales como e^{t^2} no poseen T.L. excepto en intervalos de tiempo acotados.

donde c (abscisa de convergencia) es una constante real $>$ parte real de todos los puntos singulares de $F(s)$ y el contorno de integración deja fuera a la izquierda dichas singularidades

4. Ejemplos de cálculo de algunas funciones

- Función exponencial:**

Sea la función $f(t) = Ae^{-at} \ t \geq 0$ y $f(t) = 0, t < 0$, donde a y A son ctes.

Entonces: $L[Ae^{-at}] = \int_0^{\infty} Ae^{-at}e^{-st}dt = A \int_0^{\infty} e^{-(a+s)t}dt =$ **HACER!!!**

- Función escalón:**

Sea la función $f(t) = A, t \geq 0$ y $f(t) = 0, t < 0$, donde $A = \text{cte.}$

- Es un caso particular de función exponencial ($a=0$) $\implies L[Ae^{-0t}] = \frac{A}{s}$
- Físicamente se corresponde a una señal constante aplicada al sistema en $t=0$
- Para $A=1$ se denomina *Escalón Unitario* o *Función de Heaviside*: $1(t)$

- **Función rampa:**

Sea la función $f(t) = At, t \geq 0$ y $f(t) = 0, t < 0$, donde $A = \text{cte.}$

Entonces: $L[At] = A \int_0^{\infty} te^{-st} dt = \text{HACER!!!}$

Recordar integración

por partes: $\int_a^b u dv = uv|_a^b - \int_a^b v du$ "Un Día Vi Una Vaca sin rabo (menos integral) Vestida De Uniforme".

$$\begin{cases} u = t \\ dv = e^{-st} dt \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} du = dt \\ v = -\frac{1}{s} e^{-st} \end{cases}$$

- **Función pulso:**

Sea la función $f(t) = \frac{A}{t_0}, 0 < t < t_0$ y $f(t) = 0, t < 0, t > t_0$, donde A y t_0 son ctes.

Esta función pulso puede descomponerse como una función escalón de altura A/t_0 que comienza en $t=0$, superpuesta con una función escalón negativo de la misma magnitud que comienza $t=t_0$: $f(t) = \frac{A}{t_0} 1(t) - \frac{A}{t_0} 1(t-t_0)$

Entonces: $L[f(t)] = L\left[\frac{A}{t_0} 1(t)\right] - L\left[\frac{A}{t_0} 1(t-t_0)\right] = \text{HACER!!!}$



Prop. T.L.: Desplazamiento temporal (Pto. 5):
 $L[f(t-a)] = e^{-as} F(s)$

Tema 2: Transformada de Laplace



• Función impulso:

Sea la función : $f(t) = \lim_{t_0 \rightarrow 0} \frac{A}{t_0}, 0 < t < t_0$ y $f(t) = 0, t < 0, t > t_0$, donde A y t_0 son ctes.

– Es un caso particular de la función pulso

Recordar: *Regla de L'Hôpital* (indet. $0/0$ ó ∞/∞)
 Sean f y g funciones definidas en $[a, b]$ y derivables en ese intervalo, y $f(c) = g(c) = 0$ con $c \in (a, b)$ y $g'(x) \neq 0$ si $x \neq c$. Entonces, si existe el límite f'/g' en c , el límite de f/g en c existe y es igual al anterior:

$$\lim_{x \rightarrow c} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \rightarrow c} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

$$L[f(t)] = \lim_{t_0 \rightarrow 0} \frac{A}{t_0 s} (1 - e^{-st_0}) = \lim_{t_0 \rightarrow 0} \frac{\frac{d}{dt_0} [A(1 - e^{-st_0})]}{\frac{d}{dt_0} (t_0 s)} = \frac{As}{s} = A$$

(L'Hôpital)

– La magnitud del impulso se mide por su área A (altura A/t_0 , duración t_0)

– Si el área $A=1$ se denomina *función impulso unitario* o *delta de Dirac*:

$$\delta(t - t_0) = \begin{cases} 0 & t \neq t_0 \\ \infty & t = t_0 \end{cases}; \quad \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0) dt = 1 \quad \Rightarrow \quad L[\delta(t - t_0)] = 1$$




Muy útil para diferenciar funciones discontinuas: Representa la derivada de la función escalón unitario en el punto de discontinuidad: $\delta(t - t_0) = \frac{d}{dt} 1(t - t_0)$




Tema 2: Transformada de Laplace



Transformadas de Laplace más comunes

	$f(t)$	$F(s)$
1	Unit impulse $\delta(t)$	1
2	Unit step $1(t)$	$\frac{1}{s}$
3	t	$\frac{1}{s^2}$
4	$\frac{t^{n-1}}{(n-1)!} \quad (n = 1, 2, 3, \dots)$	$\frac{1}{s^n}$
5	$t^n \quad (n = 1, 2, 3, \dots)$	$\frac{n!}{s^{n+1}}$
6	e^{-at}	$\frac{1}{s + a}$
7	te^{-at}	$\frac{1}{(s + a)^2}$
8	$\frac{1}{(n-1)!} t^{n-1} e^{-at} \quad (n = 1, 2, 3, \dots)$	$\frac{1}{(s + a)^n}$
9	$t^n e^{-at} \quad (n = 1, 2, 3, \dots)$	$\frac{n!}{(s + a)^{n+1}}$
10	$\sin \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$
11	$\cos \omega t$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$

<div> <div> <div>emana la zabalaz</div> <div>  </div> </div> <div> <div>euskal herriko unibertsitatea</div> <div>universidad del país vasco</div> </div> </div> <div> <div>Tema 2: Transformada de Laplace</div> <div>  </div> </div>		
Transformadas de Laplace más comunes		
12	$\sinh \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 - \omega^2}$
13	$\cosh \omega t$	$\frac{s}{s^2 - \omega^2}$
14	$\frac{1}{a}(1 - e^{-at})$	$\frac{1}{s(s + a)}$
15	$\frac{1}{b - a}(e^{-at} - e^{-bt})$	$\frac{1}{(s + a)(s + b)}$
16	$\frac{1}{b - a}(be^{-bt} - ae^{-at})$	$\frac{s}{(s + a)(s + b)}$
17	$\frac{1}{ab} \left[1 + \frac{1}{a - b}(be^{-at} - ae^{-bt}) \right]$	$\frac{1}{s(s + a)(s + b)}$
18	$\frac{1}{a^2}(1 - e^{-at} - ate^{-at})$	$\frac{1}{s(s + a)^2}$
19	$\frac{1}{a^2}(at - 1 + e^{-at})$	$\frac{1}{s^2(s + a)}$
20	$e^{-at} \sin \omega t$	$\frac{\omega}{(s + a)^2 + \omega^2}$
21	$e^{-at} \cos \omega t$	$\frac{s + a}{(s + a)^2 + \omega^2}$
22	$\frac{\omega_n}{\sqrt{1 - \zeta^2}} e^{-\zeta \omega_n t} \sin \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t \quad (0 < \zeta < 1)$	$\frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta \omega_n s + \omega_n^2}$
Regulación Automática		Aitor J. Garrido / Jon Legarreta  13

<div> <div> <div>emana la zabalaz</div> <div>  </div> </div> <div> <div>euskal herriko unibertsitatea</div> <div>universidad del país vasco</div> </div> </div> <div> <div>Tema 2: Transformada de Laplace</div> <div>  </div> </div>		
Transformadas de Laplace más comunes		
23	$-\frac{1}{\sqrt{1 - \zeta^2}} e^{-\zeta \omega_n t} \sin(\omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t - \phi)$ $\phi = \tan^{-1} \frac{\sqrt{1 - \zeta^2}}{\zeta}$ $(0 < \zeta < 1, \quad 0 < \phi < \pi/2)$	$\frac{s}{s^2 + 2\zeta \omega_n s + \omega_n^2}$
24	$1 - \frac{1}{\sqrt{1 - \zeta^2}} e^{-\zeta \omega_n t} \sin(\omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t + \phi)$ $\phi = \tan^{-1} \frac{\sqrt{1 - \zeta^2}}{\zeta}$ $(0 < \zeta < 1, \quad 0 < \phi < \pi/2)$	$\frac{\omega_n^2}{s(s^2 + 2\zeta \omega_n s + \omega_n^2)}$
25	$1 - \cos \omega t$	$\frac{\omega^2}{s(s^2 + \omega^2)}$
26	$\omega t - \sin \omega t$	$\frac{\omega^3}{s^2(s^2 + \omega^2)}$
27	$\sin \omega t - \omega t \cos \omega t$	$\frac{2\omega^3}{(s^2 + \omega^2)^2}$
28	$\frac{1}{2\omega} t \sin \omega t$	$\frac{s}{(s^2 + \omega^2)^2}$
29	$t \cos \omega t$	$\frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$
30	$\frac{1}{\omega_2^2 - \omega_1^2} (\cos \omega_1 t - \cos \omega_2 t) \quad (\omega_1^2 \neq \omega_2^2)$	$\frac{s}{(s^2 + \omega_1^2)(s^2 + \omega_2^2)}$
Regulación Automática		Aitor J. Garrido / Jon Legarreta  14

Tema 2: Transformada de Laplace



Transformadas de Laplace más comunes

31	$\frac{1}{2\omega} (\sin \omega t + \omega t \cos \omega t)$	$\frac{s^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$
Pulse function $f(t) = \frac{A}{t_0} 1(t) - \frac{A}{t_0} 1(t - t_0)$		$\mathcal{L}[f(t)] = \frac{A}{t_0 s} - \frac{A}{t_0 s} e^{-st_0}$
Impulse function $g(t) = \lim_{t_0 \rightarrow 0} \frac{A}{t_0}, \quad \text{for } 0 < t < t_0$ $= 0, \quad \text{for } t < 0, t_0 < t$		$\mathcal{L}[g(t)] = \lim_{t_0 \rightarrow 0} \left[\frac{A}{t_0 s} (1 - e^{-st_0}) \right]$ $= \lim_{t_0 \rightarrow 0} \frac{\frac{d}{dt_0} [A(1 - e^{-st_0})]}{\frac{d}{dt_0} (t_0 s)}$ $= \frac{As}{s} = A$

Tema 2: Transformada de Laplace



5. Propiedades de la Transformada de Laplace

- Linealidad:**

$$\mathcal{L}[Af(t)] = A\mathcal{L}[f(t)], \quad \text{donde } A = \text{cte y si } F(s) \exists$$

$$\mathcal{L}[f_1(t) + f_2(t)] = \mathcal{L}[f_1(t)] + \mathcal{L}[f_2(t)], \quad \text{si } F_1(s) \text{ y } F_2(s) \exists$$

- Diferenciación**

Si $F(s) \exists$ y $f(0+) = f(0-) = f(0)$:

$$\mathcal{L}\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] = sF(s) - f(0)$$

$$\mathcal{L}\left[\frac{d^2}{dt^2} f(t)\right] = s\mathcal{L}\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] - \dot{f}(0) = s^2 F(s) - sf(0) - \dot{f}(0)$$

$$\mathcal{L}\left[\frac{d^n}{dt^n} f(t)\right] = s^n F(s) - s^{n-1} f(0) - s^{n-2} \dot{f}(0) - \dots - sf^{(n-2)}(0) - f^{(n-1)}(0)$$

Si $f(t)$ es discontinua en $t=0$, deben calcularse por separado:

$$\mathcal{L}_+\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] = sF(s) - f(0+) \quad \mathcal{L}_-\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] = sF(s) - f(0-)$$

Ejemplo: Obtención de $L[\cos(\omega t)]$ mediante derivación

Sea la función $f(t) = \cos(\omega t)$, $t \geq 0$ (y tal que $f(t) = 0$, $t < 0$).

$$\text{Entonces } L[\cos(\omega t)] = L\left[\frac{1}{\omega} \left(\frac{d}{dt} \sin(\omega t) \right)\right] = \frac{1}{\omega} (sL[\sin(\omega t)] - \sin(0)) = \frac{s}{s^2 + \omega^2}$$

$$\uparrow$$

$$L\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] = sF(s) - f(0)$$

- Integración:**

Si $f(t)$ es de orden exponencial y $f(0+) = f(0-) = f(0)$:

$$L\left[\int_0^\infty f(t) dt\right] = \int_0^\infty \left[\int_0^\infty f(t) dt\right] e^{-st} dt = \left[\int_0^\infty f(t) dt\right] \frac{e^{-st}}{-s} \Big|_0^\infty - \int_0^\infty f(t) \frac{e^{-st}}{-s} dt = \frac{1}{s} \int_0^\infty f(t) dt \Big|_{t=0} + \frac{1}{s} \int_0^\infty f(t) e^{-st} dt = \frac{f^{-1}(0)}{s} + \frac{F(s)}{s}$$

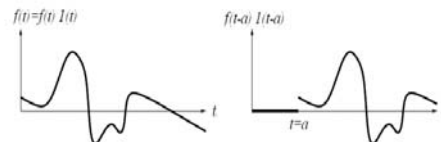
Integral es definida:

$$L\left[\int_0^t f(t) dt\right] = L\left[\int_0^\infty f(t) dt\right] - L[f^{-1}(0)] = \frac{f^{-1}(0)}{s} + \frac{F(s)}{s} - \frac{f^{-1}(0)}{s} = \frac{F(s)}{s}$$

- Desplazamiento temporal:**

Si $f(t) = 0$ para $t < 0$, o lo que es lo mismo: $f(t)1(t) \forall t$,

la T.L. de la función retrasada un tiempo $a \geq 0$:



$$L[f(t-a)1(t-a)] = \int_0^\infty f(t-a)1(t-a) e^{-st} dt = \int_{-a}^\infty f(\tau)1(\tau) e^{-s(\tau+a)} d\tau = e^{-as} \int_0^\infty f(\tau) e^{-s\tau} d\tau = e^{-as} F(s)$$

- **Desplazamiento complejo (o frecuencial):**

$$L[e^{-at} f(t)] = \int_0^{\infty} e^{-at} f(t) e^{-st} dt = F(s+a)$$

[Obs. simetría desplaz. temporal vs. complejo:
 $L[f(t-a)] = e^{-as} F(s)$ vs $L[e^{at} f(t)] = F(s-a)$

Ej.: $L[e^{-at} \sin(\omega t)] = \frac{\omega}{(s+a)^2 + \omega^2}$

- **Diferenciación compleja (o frecuencial):**

[Obs. similitud dif. temporal vs. compleja:
 $L\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] = sF(s) - f(0)$ vs $L[tf(t)] = -\frac{d}{ds} F(s)$

$$L[tf(t)] = \int_0^{\infty} tf(t) e^{-st} dt = -\int_0^{\infty} f(t) \frac{de^{-st}}{ds} dt = -\frac{d}{ds} \int_0^{\infty} f(t) e^{-st} dt = -\frac{d}{ds} F(s)$$

$$L[t^n f(t)] = (-1)^n \frac{d^n}{ds^n} F(s), n = 1, 2, \dots \quad \text{Excepto en los polos de } F(s) \\ \text{(recordar definición polo)}$$

- **Integración compleja (o frecuencial):**

$$L\left[\frac{1}{t} f(t)\right] = \int_s^{\infty} F(s) ds \quad \text{sii} \quad \lim_{t \rightarrow 0} \left[\frac{1}{t} f(t)\right] \ni$$

[Obs. similitud int. temporal vs. compleja:
 $L\left[\int_0^t f(t) dt\right] = \frac{F(s)}{s}$ vs $L\left[\frac{1}{t} f(t)\right] = \int_s^{\infty} F(s) ds$

- **Escalado temporal:**

$$L\left[f\left(\frac{t}{a}\right)\right] = \int_0^{\infty} f\left(\frac{t}{a}\right) e^{-s_1 t_1} d(at_1) = a \int_0^{\infty} f(t_1) e^{-s_1 t_1} dt_1 = aF(s_1) = aF(as)$$

donde $t_1 = t/a$ y $s_1 = as$.

Ej.: $L[e^{-t/5}] = \frac{5}{5s+1}$

- Convolución:**

Def. *Convolución*: $f_1(t) * f_2(t) = \int_0^t f_1(t-\tau)f_2(\tau)d\tau$

Prop.: Para $t-\tau=\lambda$, se tiene que $f_1(t) * f_2(t) = \int_0^t f_1(t-\tau)f_2(\tau)d\tau = -\int_t^0 f_2(\lambda)f_1(t-\lambda)d\lambda = f_2(t) * f_1(t)$

Entonces, si $f_1(t)$ y $f_2(t)$ son al menos continuas a trozos y de orden exponencial (condic. $\exists F_1(s)$ y $F_2(s)$):

$$\begin{aligned} L\left[\int_0^t f_1(t-\tau)f_2(\tau)d\tau\right] &= L\left[\int_0^\infty f_1(t-\tau)\mathbb{I}(t-\tau)f_2(\tau)d\tau\right] = \int_0^\infty e^{-st}\left[\int_0^\infty f_1(t-\tau)\mathbb{I}(t-\tau)f_2(\tau)d\tau\right]dt \\ &= \int_0^\infty \int_0^\infty e^{-s(\lambda+\tau)}f_1(\lambda)\mathbb{I}(\lambda)f_2(\tau)d\tau d\lambda = \int_0^\infty e^{-s\tau}f_2(\tau)d\tau \int_0^\infty e^{-s\lambda}f_1(\lambda)d\lambda = F_1(s)F_2(s) \end{aligned}$$

- Producto (Convolución compleja):**

[Obs. simetría convolucion. temporal vs. compleja:
 $f_1(t) * f_2(t) = F_1(s)F_2(s)$ vs. $f_1(t)f_2(t) = F_1(s) * F_2(s)$]

$$\begin{aligned} L[f(t)g(t)] &= \int_0^\infty e^{-st}f(t)g(t)dt = \int_0^\infty e^{-st}g(t)\left[\frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\infty}^{c+j\infty} e^{pt}F(p)dp\right]dt = \frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\infty}^{c+j\infty} F(p) \int_0^\infty e^{-(s-p)t}g(t)dt dp \\ &= \frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\infty}^{c+j\infty} F(p)G(s-p)dp = F(s) * G(s) \end{aligned}$$

donde c es la abscisa de convergencia de $f(t)$.

- Teorema del valor final:**

Si $L[f(t)]$ y $L\left[\frac{df(t)}{dt}\right] \exists$ y $\exists \lim_{t \rightarrow \infty} f(t)$, entonces $f(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s)$

- Relaciona el comportamiento de $f(t)$ en ss con el de $sF(s)$ en el entorno de $s=0$.
- La \exists del $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t)$ implica que $f(t)$ converge a un valor definido para $t \rightarrow \infty$
 $\Leftrightarrow sF(s)$ tiene todos los polos en el semiplano izquierdo del plano complejo s .

$$\begin{aligned} \text{Dem.: } \lim_{s \rightarrow 0} [sF(s)] &= \lim_{s \rightarrow 0} [sF(s)] - f(0) + f(0) = \lim_{s \rightarrow 0} [sF(s) - f(0)] + f(0) = \lim_{s \rightarrow 0} \left[L\left[\frac{d}{dt}f(t)\right] \right] + f(0) \\ &= \lim_{s \rightarrow 0} \int_0^\infty \left[\frac{d}{dt}f(t)\right] e^{-st} dt + f(0) = \int_0^\infty \left[\frac{d}{dt}f(t)\right] dt + f(0) = f(t)\Big|_0^\infty + f(0) = f(\infty) - f(0) + f(0) = f(\infty) \end{aligned}$$

Ej.: Obtención del valor en ss de $f(t)$ a partir de $F(s) = \frac{1}{s(s+1)}$

Polo de $sF(s) = \frac{1}{(s+1)}$ en el semiplano izquierdo \Rightarrow Th. valor final

es aplicable: $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s) = 1$

- Teorema del valor inicial:**

Si $L[f(t)]$ y $L\left[\frac{df(t)}{dt}\right] \exists$ y $\exists \lim_{s \rightarrow \infty} sF(s)$, entonces $f(0^+) = \lim_{t \rightarrow 0^+} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} sF(s)$

– Relaciona el comportamiento de $f(t)$ en $t = 0^+$ con el de $sF(s)$ para $s \rightarrow \infty$.

Dem.: Directamente de la propiedad de diferenciación:

$$\lim_{s \rightarrow \infty} [sF(s) - f(0^+)] = \lim_{s \rightarrow \infty} \left[L\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] \right] = \lim_{s \rightarrow \infty} \int_0^{\infty} \left[\frac{d}{dt} f(t)\right] e^{-st} dt = \int_0^{\infty} \left[\frac{d}{dt} f(t)\right] \frac{1}{e^{\infty}} dt = f(t)_0^{\infty} \frac{1}{e^{\infty}} = 0$$

Recordar que para $\exists L[f(t)]$, $f(t)$ debe ser de orden exponencial

Los Ths. del valor final e inicial permiten predecir el *comportamiento del sistema en el dominio temporal sin tener que antitransformar*. Útil, e.g., para verificar la solución.

Resumen de Propiedades de Laplace

1	$\mathcal{L}[Af(t)] = AF(s)$
2	$\mathcal{L}[f_1(t) \pm f_2(t)] = F_1(s) \pm F_2(s)$
3	$\mathcal{L}_\pm\left[\frac{d}{dt} f(t)\right] = sF(s) - f(0_\pm)$
4	$\mathcal{L}_\pm\left[\frac{d^2}{dt^2} f(t)\right] = s^2F(s) - sf(0_\pm) - \dot{f}(0_\pm)$
5	$\mathcal{L}_\pm\left[\frac{d^n}{dt^n} f(t)\right] = s^nF(s) - \sum_{k=1}^n s^{n-k} f^{(k-1)}(0_\pm)$ where $f^{(k-1)}(t) = \frac{d^{k-1}}{dt^{k-1}} f(t)$
6	$\mathcal{L}_\pm\left[\int f(t) dt\right] = \frac{F(s)}{s} + \frac{1}{s} \left[\int f(t) dt\right]_{t=0_\pm}$
7	$\mathcal{L}_\pm\left[\int \dots \int f(t) (dt)^n\right] = \frac{F(s)}{s^n} + \sum_{k=1}^n \frac{1}{s^{n-k+1}} \left[\int \dots \int f(t) (dt)^k\right]_{t=0_\pm}$
8	$\mathcal{L}\left[\int_0^t f(t) dt\right] = \frac{F(s)}{s}$
9	$\int_0^\infty f(t) dt = \lim_{s \rightarrow 0} F(s)$ if $\int_0^\infty f(t) dt$ exists

Tema 2: Transformada de Laplace



Resumen de Propiedades de Laplace

10	$\mathcal{L}[e^{-at}f(t)] = F(s+a)$
11	$\mathcal{L}[f(t-\alpha)1(t-\alpha)] = e^{-as}F(s) \quad \alpha \geq 0$
12	$\mathcal{L}[tf(t)] = -\frac{dF(s)}{ds}$
13	$\mathcal{L}[t^2f(t)] = \frac{d^2}{ds^2}F(s)$
14	$\mathcal{L}[t^n f(t)] = (-1)^n \frac{d^n}{ds^n}F(s) \quad (n = 1, 2, 3, \dots)$
15	$\mathcal{L}\left[\frac{1}{t}f(t)\right] = \int_s^\infty F(s) ds \quad \text{if } \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t}f(t) \text{ exists}$
16	$\mathcal{L}\left[f\left(\frac{1}{a}\right)\right] = aF(as)$
17	$\mathcal{L}\left[\int_0^t f_1(t-\tau)f_2(\tau) d\tau\right] = F_1(s)F_2(s)$
18	$\mathcal{L}[f(t)g(t)] = \frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\infty}^{c+j\infty} F(p)G(s-p) dp$
Initial value theorem	
$f(0+) = \lim_{t \rightarrow 0+} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} sF(s)$	
Final value theorem	
$f(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s)$	

Tema 2: Transformada de Laplace



6. T. inversa de Laplace: Expansión en fracciones parciales

Habitualmente la T. Laplace se obtiene directamente de las ecs. del sistema y la T. inv. Laplace se calcula mediante tablas \Rightarrow Se necesitan expresiones sencillas que aparezcan en las tablas

$$F(s) = F_1(s) + F_2(s) + \dots + F_n(s) \quad | \quad \text{las T. inv. L. de } F_1(s), F_2(s), \dots, F_n(s) \text{ son conocidas}$$

$$\text{Entonces: } L^{-1}[F(s)] = L^{-1}[F_1(s)] + L^{-1}[F_2(s)] + \dots + L^{-1}[F_n(s)] = f_1(t) + f_2(t) + \dots + f_n(t)$$

En sistemas de control la T.L. suelen tomar la forma: $F(s) = B(s)/A(s)$ donde $A(s), B(s)$ son polinomios en s de orden n y m respectivamente, y $| n \geq m$ (Ppio. de Causalidad⁽¹⁾)

(1) Para que un sistema sea físicamente realizable o causal, el número de polos n debe ser mayor o igual que el número de ceros m : ($n \geq m$).

$$\text{Demostración (reducción al absurdo): } G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = s \Rightarrow Y(s) = sU(s) \Rightarrow y(t) = \frac{du(t)}{dt}$$

Esto implica que la salida es derivada de la entrada, lo que está en contradicción con el Principio de Causalidad, puesto que la salida del sistema en un instante no puede depender de entradas futuras.

E.g.: Para $u(t)=t$ y condiciones iniciales nulas, se tiene que $y(t)=1$. En el instante inicial la salida toma un valor $\neq 0$ mientras la entrada aún es nula. Es decir, el sistema proporciona salida sin existir todavía excitación.

- **Expansión en fracciones parciales con polos diferentes:**

Dada la forma factorizada de $F(s)$:

$$F(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{K(s+z_1)(s+z_2)\dots(s+z_m)}{(s+p_1)(s+p_2)\dots(s+p_n)}, \quad m < n, \text{ con } s = -p_1, -p_2, \dots, -p_n \text{ y}$$

$s = -z_1, -z_2, \dots, -z_m$ polos y ceros respectivamente, reales o complejos.

Si $F(s)$ solo involucra polos distintos, puede expandirse en suma de fracciones parciales simples de la forma:

$$F(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{a_1}{(s+p_1)} + \frac{a_2}{(s+p_2)} + \dots + \frac{a_n}{(s+p_n)}, \text{ donde } a_k = \text{cte con } k=1, \dots, n, \text{ se denomina residuo del polo } s=-p_k \text{ y se calcula de la forma: } a_k = \left[(s+p_k) \frac{B(s)}{A(s)} \right]_{s=-p_k}$$

Obs.: Si p_k y p_{k+l} son conjugados, los residuos a_k y a_{k+l} también lo son \Rightarrow Solo es necesario calcular uno de ellos.

$$\text{Entonces: } f(t) = L^{-1}[F(s)] = a_1 e^{-p_1 t} + a_2 e^{-p_2 t} + \dots + a_n e^{-p_n t} \text{ para } t \geq 0.$$

Ejemplo: Obtención de $f(t) = L^{-1}[F(s)]$ para $F(s) = \frac{(s+3)}{(s+1)(s+2)}$

Expansión en fracciones parciales: $F(s) = \frac{a_1}{(s+1)} + \frac{a_2}{(s+2)}$

donde $a_1 = (s+1) \frac{(s+3)}{(s+1)(s+2)} \Big|_{s=-1} = \text{HACER!!!}$; $a_2 = \text{HACER!!!}$

Por tanto: $f(t) = L^{-1}[F(s)] = \text{HACER!!!}$

- Expansión en fracciones parciales con polos múltiples:**

Se utilizará el siguiente caso a modo de *ejemplo*: $F(s) = \frac{s^2 + 2s + 3}{(s+1)^3}$,
que presenta un polo triple en $s = -1$, pero que puede expandirse en fracciones

parciales tabuladas de la forma: $\frac{B(s)}{A(s)} = \frac{s^2 + 2s + 3}{(s+1)^3} = \frac{b_1}{(s+1)} + \frac{b_2}{(s+1)^2} + \frac{b_3}{(s+1)^3}$

Donde b_3 se puede hallar por el método de los residuos como en el caso de polos diferentes, y b_1 y b_2 por identificación de coeficientes⁽¹⁾ (o los tres por ident. de coef.):

$$\frac{s^2 + 2s + 3}{(s+1)^3} = \frac{b_1(s+1)^2 + b_2(s+1) + b_3}{(s+1)^3} = \frac{b_1s^2 + (2b_1 + b_2)s + b_1 + b_2 + b_3}{(s+1)^3} \implies \begin{cases} b_1 = 1 \\ 2b_1 + b_2 = 2 \\ b_1 + b_2 + b_3 = 3 \end{cases}$$

CALCULAR!!!
(1 min)

(1) Obs.: b_1 y b_2 no se pueden hallar calculando su residuo, puesto que al corresponder a parte de un polo múltiple de orden superior, éste va a dar siempre ∞ .

Expansiones en fracciones parciales más comunes

(i) Factored roots

$$\frac{K}{s(s+a)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{(s+a)}$$

(ii) Repeated roots

$$\frac{K}{s^2(s+a)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s^2} + \frac{C}{(s+a)}$$

(iii) Second-order real roots ($b^2 > 4ac$)

$$\frac{K}{s(as^2 + bs + c)} = \frac{K}{s(s+d)(s+e)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{(s+d)} + \frac{C}{(s+e)}$$

(iv) Second-order complex roots ($b^2 < 4ac$)

$$\frac{K}{s(as^2 + bs + c)} = \frac{A}{s} + \frac{Bs + C}{as^2 + bs + c}$$

Completing the square gives

$$\frac{A}{s} + \frac{Bs + C}{(s + \alpha)^2 + \omega^2}; \text{ being } s_{1,2} = -\alpha \pm j\omega$$

Note: In (iii) and (iv) the coefficient a is usually factored to a unity value.

- Expansión en fracciones parciales utilizando Matlab:**

Dada la F.T.: $\frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_0 s^m + b_1 s^{m-1} + \dots + b_m}{s^n + a_1 s^{n-1} + \dots + a_n}$, los coef. del numerador y denominador se representan en forma de vectores: $num = [b_0 \ b_1 \dots b_m]$, de manera que los residuos, polos y términos directos de la expansión se pueden obtener directamente mediante el comando: $[r, p, k] = \text{residue}(num, den)$

El comando $[num, den] = \text{residue}(r, p, k)$ produce la operación inversa.

Ejemplo: Dada $F(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{2s^3 + 5s^2 + 3s + 6}{s^3 + 6s^2 + 11s + 6}$

la expansión en fracciones parciales correspondiente se obtiene mediante los comandos:

$$num = [2 \ 5 \ 3 \ 6]; \quad den = [1 \ 6 \ 11 \ 6]; \quad [r, p, k] = \text{residue}(num, den),$$

resultando: $\frac{B(s)}{A(s)} = \frac{2s^3 + 5s^2 + 3s + 6}{s^3 + 6s^2 + 11s + 6} = \frac{-6}{s+3} + \frac{-4}{s+2} + \frac{3}{s+1} + 2$

7. Resolución ecs. dif. lineales (sistemas LTI)

Mediante el método de la transformada de Laplace se puede hallar la solución completa de ecuaciones diferenciales lineales invariantes en el tiempo.

Pasos:

- 1- Se toma la T.L. de la ec. dif. término a término
- 2- Se resuelve la ec. algebraica resultante
- 3- Se halla la T. Inversa de Laplace de la solución



Ejemplo: Resolver la ecuación $\frac{d^2x}{dt^2} + 3\frac{dx}{dt} + 2x = 5$

con condiciones iniciales: $\dot{x}(0) = 2$ y $x(0) = -1$

HACER!!!



This work is licensed under a [Creative Commons Attribution-NonCommercial-NoDerivs 3.0 Unported License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/3.0/).

You are free:

To Share — to copy, distribute and transmit the work

Under the following conditions:

Attribution — You must attribute the work in the manner specified by the author or licensor (but not in any way that suggests that they endorse you or your use of the work).

Noncommercial — You may not use this work for commercial purposes.

No Derivative Works — You may not alter, transform, or build upon this work.

With the understanding that:

Waiver — Any of the above conditions can be waived if you get permission from the copyright holder.

Public Domain — Where the work or any of its elements is in the public domain under applicable law, that status is in no way affected by the license.

Other Rights — In no way are any of the following rights affected by the license:

- Your fair dealing or fair use rights, or other applicable copyright exceptions and limitations;
- The author's moral rights;
- Rights other persons may have either in the work itself or in how the work is used, such as publicity or privacy rights;

Some of the figures used in this work has been obtained from the Instructor Resources of *Modern Control Engineering*, Fifth Edition, Katsuhiko Ogata, copyrighted ©2010, ©2002, ©1997 by Pearson Education, Inc.

Notice — For any reuse or distribution, you must make clear to others the license terms of this work.