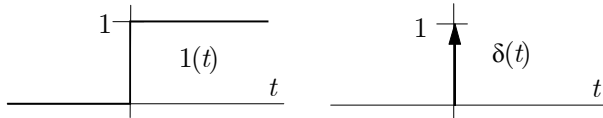


1 Sygnały

Przedmiotem naszego zainteresowania będą sygnały, czyli funkcje czasu oznaczonego symbolem t , określone na całej prostej. Przykładem jest skok jednostkowy $1(t)$, rys. 1.1, czyli funkcja zdefiniowana jak poniżej:

$$1(t) = \begin{cases} 0, & \text{dla } t < 0 \\ 1, & \text{dla } t \geq 0. \end{cases}$$



Rys. 1.1: Skok jednostkowy $1(t)$ i impuls Diraca $\delta(t)$.

Specyficznym i ważnym sygnałem jest $\delta(t)$, czyli tzw. impuls (delta) Diraca, patrz Uwaga 1.1, przedstawiony także na rys. 1.1. Sygnał ten nie jest klasycznie rozumianą funkcją. Ma on bowiem własności jak poniżej:

$$\delta(t) = \begin{cases} 0, & \text{dla } t \neq 0 \\ \infty, & \text{dla } t = 0, \end{cases}$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1. \quad (1.1)$$

Ponadto, dla dowolnej funkcji $f(t)$,

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0) f(t) dt = f(t_0). \quad (1.2) \quad \text{bowiem}$$

Dodajmy na koniec, że

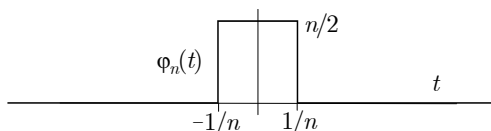
$$\int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau = 1(t)$$

oraz na mocy umowy, bowiem $1(t)$ nie ma klasycznie rozumianej pochodnej w punkcie $t = 0$,

$$\frac{d}{dt} 1(t) = \delta(t).$$

Uwaga 1.1 Impuls Diraca, to specyficznie rozumiana granica ciągu funkcji $\varphi_n(t)$, rys. 1.2, dla których $\int_{-\infty}^{\infty} \varphi_n(t) dt = 1$. Jego klasycznie rozumiana granica $\varphi(x)$ nie zachowuje tej własności, gdyż $\varphi(x) = 0$ dla $x \neq 0$, a zatem $\int_{-\infty}^{\infty} \varphi(x) dx = 0$. Impuls Diraca $\delta(t)$ można jednak uważać za swoiście rozumianą granicę, która tę własność zachowuje, bowiem $\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1$. Granica ta, czyli $\delta(t)$, nie jest bowiem funkcją, lecz tzw. dystrybucją. Na tej zasadzie, wyrażenie po lewej stronie w (1.2) jest równe

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{-\infty}^{\infty} \varphi_n(t - t_0) f(t) dt = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n}{2} \int_{t_0 - 1/n}^{t_0 + 1/n} f(t) dt = f(t_0).$$



Rys. 1.2: Funkcja $\varphi_n(t)$.

2 Transformacja Laplace'a

2.1 Definicja

Definicja 2.1 Funkcję $F(s)$ zdefiniowaną wzorem

$$F(s) = \int_0^{\infty} f(t) e^{-st} dt \quad (2.1)$$

nazywa się transformatą Laplace'a funkcji $f(t)$.

O ile $F(s)$ nazywa się transformatą, to $f(t)$ jej oryginałem. Operacja prowadząca od $f(t)$ do $F(s)$ nazywa się natomiast transformacją Laplace'a.

Często stosuje się zapisy skrócone: $F(s) \hat{=} f(t)$, $\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s)$ lub $f(t) = \mathcal{L}^{-1}\{F(s)\}$. Ogólnie przyjętą konwencją jest, że transformata funkcji oznaczonej małą literą zapisywana jest literą wielką, np. $G(s) \hat{=} g(t)$.

Na rzecz rozważań dotyczących transformacji Laplace'a przyjmujemy, że (porównaj z (1.1))

$$\int_0^{\infty} \delta(t) dt = 1.$$

Odwołując się bezpośrednio do definicji wyznaczmy teraz transformaty kilku funkcji.

Przykład 2.1 (impuls Diraca) Na mocy definicji

$$\delta(t) \hat{=} 1,$$

$$\mathcal{L}\{\delta(t)\} = \int_0^{\infty} \delta(t) e^{-st} dt = e^{-st} \Big|_{t=0} = 1.$$

Przykład 2.2 (skok jednostkowy) Aby wykazać, że

$$1(t) \hat{=} \frac{1}{s},$$

korzystamy z definicji i otrzymujemy

$$1(t) \hat{=} \int_0^{\infty} e^{-st} dt = \left(-\frac{1}{s} e^{-st} \right) \Big|_{t=0}^{t=\infty} = \frac{1}{s}.$$

Przykład 2.3 (funkcja wykładnicza) Wykażemy, że

$$e^{-at} \hat{=} \frac{1}{s + a}.$$

Na mocy definicji, bowiem

$$\begin{aligned} e^{-at} &\hat{=} \int_0^{\infty} e^{-at} e^{-st} dt = \int_0^{\infty} e^{-(s+a)t} dt \\ &= \left(-\frac{1}{s+a} e^{-(s+a)t} \right) \Big|_{t=0}^{t=\infty} = \frac{1}{s+a}. \end{aligned}$$

Przykład 2.4 (sinusoida) Sprawdzimy, że

$$\sin \omega t \hat{=} \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}.$$

Zaczynamy od równości

$$\sin \omega t = -\frac{1}{2} j (e^{j\omega t} - e^{-j\omega t}),$$

którą można otrzymać odejmując stronami co poniżej

$$\begin{aligned} e^{j\omega t} &= \cos \omega t + j \sin \omega t, \\ e^{-j\omega t} &= \cos \omega t - j \sin \omega t. \end{aligned}$$

Korzystając następnie z Przykładu 2.3, otrzymujemy

$$\begin{aligned} \mathfrak{L}\{\sin \omega t\} &= -\frac{1}{2}j (\mathfrak{L}\{e^{j\omega t}\} - \mathfrak{L}\{e^{-j\omega t}\}) \\ &= -\frac{1}{2}j \left(\frac{1}{s - j\omega} - \frac{1}{s + j\omega} \right) = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}. \end{aligned}$$

Przykład 2.5 Postępując jak w Przykładzie 2.4, można wykazać, że

$$\cos \omega t = \frac{s}{s^2 + \omega^2}.$$

Przykład 2.6 Relacje

$$\sin(\omega t + \varphi) \hat{=} \frac{s \sin \varphi + \omega \cos \varphi}{s^2 + \omega^2},$$

$$\cos(\omega t + \varphi) \hat{=} \frac{s \cos \varphi - \omega \sin \varphi}{s^2 + \omega^2},$$

wynikają z Przykładów 2.4 i 2.5 oraz równości

$$\begin{aligned} \sin(\omega t + \varphi) &= \sin \omega t \cos \varphi + \cos \omega t \sin \varphi, \\ \cos(\omega t + \varphi) &= \cos \omega t \cos \varphi - \sin \omega t \sin \varphi. \end{aligned}$$

Przykład 2.7 (opóźnienie o τ) Jeśli $f(t) = 0$ dla $t < 0$, to

$$f(t - \tau) \hat{=} e^{-s\tau} F(s),$$

ponieważ

$$\begin{aligned} \int_0^\infty f(t - \tau) e^{-st} dt &= e^{-s\tau} \int_\tau^\infty f(t - \tau) e^{-s(t-\tau)} dt \\ &= e^{-s\tau} \int_0^\infty f(t) e^{-st} dt = e^{-s\tau} F(s). \end{aligned}$$

Przykład 2.8 (splot) Wykażemy teraz, że jeśli $f(t) = 0$ i $g(t) = 0$ dla $t < 0$, to

$$\int_0^t f(t - \tau) g(\tau) d\tau \hat{=} F(s) G(s).$$

Wyrażenie po lewej stronie nazywa się *splotem funkcji* $f(\cdot)$ i $g(\cdot)$. Ze względu na założenie, splot jest równy $\int_{-\infty}^\infty f(t - \tau) g(\tau) d\tau$, bowiem $g(\tau) = 0$ dla $\tau \in (-\infty, 0)$ i $f(t - \tau) = 0$ dla $\tau \in (t, \infty)$. Ponadto splot jest równy 0 dla $t < 0$, bowiem $g(\tau) = 0$ na obszarze całkowania, który jest odcinkiem na ujemnej półprostej. Jego transformata jest zatem równa

$$\begin{aligned} &\int_{-\infty}^\infty \left[\int_{-\infty}^\infty f(t - \tau) g(\tau) d\tau \right] e^{-st} dt \\ &= \int_{-\infty}^\infty \left[\int_{-\infty}^\infty f(t - \tau) e^{-s(t-\tau)} dt \right] g(\tau) e^{-s\tau} d\tau \\ &= \int_{-\infty}^\infty f(t) e^{-st} dt \int_{-\infty}^\infty g(\tau) e^{-s\tau} d\tau = F(s) G(s). \end{aligned}$$

2.2 Własności

Przejdziemy teraz do omówienia własności transformacji. Jest ona operacją liniową, ponieważ

$$af(t) \pm bg(t) \hat{=} aF(s) \pm bG(s), \quad (2.2)$$

co wynika z tego, że polega ona na całkowaniu. Ponadto, Ćwiczenia 2.1 i 2.2:

$$e^{-at} f(t) \hat{=} F(s + a), \quad (2.3)$$

$$tf(t) \hat{=} -\frac{d}{ds} F(s). \quad (2.4)$$

Dzięki (2.3) i (2.4) można łatwo wyznaczyć transformaty bardziej skomplikowanych funkcji, co czynimy w § 3.

Ćwiczenie 2.1 (mnożenie przez e^{-at}) Aby wykazać (2.3) wystarczy skorzystać z definicji, bowiem

$$e^{-at} f(t) \hat{=} \int_0^\infty f(t) e^{-(s+a)t} dt = F(s + a).$$

Ćwiczenie 2.2 (mnożenie przez t) Relacja (2.4) dotycząca mnożenia przez t wynika z poniższego:

$$\begin{aligned} -\frac{d}{ds} F(s) &= -\frac{d}{ds} \left(\int_0^\infty f(t) e^{-st} dt \right) \\ &= -\int_0^\infty f(t) \left(\frac{d}{ds} e^{-st} \right) dt \\ &= \int_0^\infty tf(t) e^{-st} dt \hat{=} tf(t). \end{aligned}$$

2.3 Transformaty pochodnej i całki

Przejdziemy teraz do transformat pochodnej i całki. Jeśli funkcja $f(\cdot)$ jest ciągła w punkcie $t = 0$, to

$$f'(t) \hat{=} sF(s) - f(0), \quad (2.5)$$

patrz Ćwiczenie 2.3. Jeśli jednak funkcja ta nie jest ciągła w tym punkcie, tzn. jeśli $f(0_-) \neq f(0)$, gdzie $f(0_-)$ oznacza jej granicę lewostronną w punkcie $t = 0$, to obowiązuje reguła jak poniżej, patrz Ćwiczenie 2.4:

$$f'(t) \hat{=} sF(s) - f(0_-), \quad (2.6)$$

którą przyjmujemy jako podstawową, i która będzie nas obowiązywać. Mówimy, że wyraz $f(0_-)$ uwzględnia tzw. warunek początkowy.

Z (2.6) wynika (Ćwiczenie 2.5), że

$$f''(t) \hat{=} s^2 F(s) - sf(0_-) - f'(0_-). \quad (2.7)$$

Dla trzeciej pochodnej

$$f^{(3)}(t) \hat{=} s^3 F(s) - s^2 f(0_-) - sf'(0_-) - f''(0_-)$$

oraz, ogólnie,

$$f^{(n)}(t) \hat{=} s^n F(s) - P_{n-1}(s),$$

gdzie

$$\begin{aligned} P_{n-1}(s) &= s^{n-1} f(0_-) + s^{n-2} f'(0_-) \\ &\quad + \dots + s f^{(n-2)}(0_-) + f^{(n-1)}(0_-) \end{aligned}$$

jest wielomianem stopnia $n-1$. Gdy rząd pochodnej rośnie, wielomian warunku początkowego rozrasta się, jego stopień jest o 1 mniejszy od rzędu pochodnej.

Jeśli chodzi o transformatę całki, to (patrz Ćwiczenie 2.6)

$$\int_0^t f(\tau) d\tau \hat{=} \frac{1}{s} F(s). \quad (2.8)$$

Z uwagi na (2.6) i (2.8), można powiedzieć, że różniczkowaniu w dziedzinie t odpowiada mnożenie w dziedzinie s (z dokładnością do warunku początkowego $f(0_-)$), natomiast całkowaniu odpowiada dzielenie przez s . Z tego też względu s nazywa się operatorem różniczkowania, a $1/s$ operatorem całkowania.

Ćwiczenie 2.3 (pochodna funkcji ciągłej) Na mocy definicji $f'(t) \hat{=} \int_0^\infty f'(t)e^{-st} dt$. Całkując przez części i przyjmując $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t)e^{-st} = 0$, stwierdzamy, że wyrażenie po prawej stronie jest równe

$$\begin{aligned} f(t)e^{-st} \Big|_{t=0}^{t=\infty} - \int_0^\infty f(t) \left(\frac{d}{dt} e^{-st} \right) dt \\ = \left(\lim_{t \rightarrow \infty} f(t)e^{-st} - f(t)e^{-st} \Big|_{t=0} \right) - \int_0^\infty f(t) (-se^{-st}) dt \\ = -f(0) + s \int_0^\infty f(t)e^{-st} dt. \end{aligned}$$

Ćwiczenie 2.4 (pochodna dowolnej funkcji) Skok jednostkowy nie jest ciągły w punkcie $t = 0$ i dlatego wzór (2.5) nie ma zastosowania, bowiem według niego, np.

$$\mathfrak{L} \left\{ \frac{d}{dt} 1(t) \right\} = s \mathfrak{L}\{1(t)\} - 1(0) = s \frac{1}{s} - 1 = 0,$$

co nie jest prawdą z tej racji, że

$$\mathfrak{L} \left\{ \frac{d}{dt} 1(t) \right\} = \mathfrak{L}\{\delta(t)\} = 1.$$

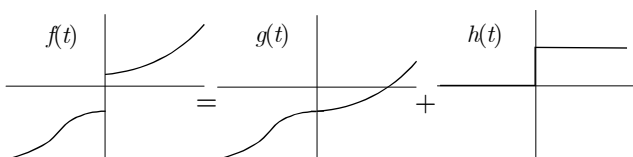
Według (2.6), zgodnie z prawdą,

$$\mathfrak{L} \left\{ \frac{d}{dt} 1(t) \right\} = s \mathfrak{L}\{1(t)\} - 1(0_-) = s \frac{1}{s} - 0 = 1.$$

Jeśli natomiast funkcja $f(t)$, podobnie jak skok jednostkowy, nie jest lewostronnie ciągła w punkcie $t = 0$, to można ją przedstawić w postaci $g(t) + h(t)$, gdzie

$$g(t) = \begin{cases} f(t), & \text{dla } t < 0 \\ f(t) - f(0_-), & \text{dla } t \geq 0, \end{cases}$$

jest funkcją ciągłą, a $h(t) = (f(0) - f(0_-))1(t)$ nieciągłą, rys. 2.1. Wobec $g(t)$ jako funkcji ciągłej mają więc zastosowanie obydwa wzory, tzn. (2.5) i (2.6), wobec $f(t)$ i $h(t)$ jedynie ten drugi.



Rys. 2.1: Funkcja nieciągła $f(t)$ jako suma funkcji ciągłej $g(t)$ i skoku $h(t)$.

Ćwiczenie 2.5 (pochodna drugiego rzędu) W celu sprawdzenia (2.7), przepiszemy (2.6) w postaci

$$\mathfrak{L} \left\{ \frac{d}{dt} g(t) \right\} = s \mathfrak{L}\{g(t)\} - g(0_-),$$

skąd wynika, że

$$\mathfrak{L}\{f''(t)\} = \mathfrak{L} \left\{ \frac{d}{dt} f'(t) \right\} = s \mathfrak{L}\{f'(t)\} - f'(0_-)$$

które to wyrażenie jest równe

$$s[sF(s) - f(0_-)] - f'(0_-) = s^2 F(s) - sf(0_-) - f'(0_-).$$

Ćwiczenie 2.6 (całka) Wykazanie (2.8) nie jest trudne. Całkując bowiem przez części i zakładając, że $\int_0^\infty |f(t)| dt < \infty$, otrzymujemy

$$\begin{aligned} \mathfrak{L} \left\{ \int_0^t f(\tau) d\tau \right\} &= \int_0^\infty \left(\int_0^t f(\tau) d\tau \right) e^{-st} dt \\ &= \left[\int_0^t f(\tau) d\tau \left(-\frac{1}{s} e^{-st} \right) \right] \Big|_{t=0}^{t=\infty} + s \int_0^\infty f(t) e^{-st} dt \\ &= sF(s). \end{aligned}$$

2.4 Twierdzenia graniczne

Twierdzenia graniczne podają związki pomiędzy granicami funkcji $f(t)$, tzn. $\lim_{t \rightarrow 0} f(t)$ oraz $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t)$, czyli granicami funkcji w dziedzinie czasu, a jej transformatą $F(s)$.

Twierdzenie 2.1 Jeśli granica $\lim_{t \rightarrow 0} f(t)$ istnieje, to

$$\lim_{t \rightarrow 0} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} sF(s).$$

Twierdzenie 2.2 Jeśli granica $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t)$ istnieje, to

$$\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s).$$

Założenie o tym, że granice w dziedzinie czasu istnieją jest istotne. Zauważmy bowiem np., że $\mathfrak{L}\{\sin(\omega t)\} = s/(s^2 + \omega^2)$, skąd wynika $\lim_{s \rightarrow 0} s \mathfrak{L}\{\sin \omega t\} = 0$. Nie upoważnia to jednak do wyciągnięcia wniosku, że granica $\lim_{t \rightarrow \infty} \sin \omega t$ jest równa zero.

3 Transformaty wybranych funkcji

Wykorzystując podane wcześniej własności (2.3) i (2.4), wyznaczmy teraz transformaty Laplace'a kilku ważnych funkcji.

Przykład 3.1 Dzięki (2.4),

$$\mathfrak{L}\{t\} = \mathfrak{L}\{t \times 1(t)\} = -\frac{d}{ds} \mathfrak{L}\{1(t)\} = -\frac{d}{ds} \left(\frac{1}{s} \right) = \frac{1}{s^2}.$$

Przykład 3.2 Korzystając z (2.3), otrzymujemy

$$\mathfrak{L}\{te^{-at}\} = \mathfrak{L}\{t\}_{s=s+a} = \frac{1}{s^2} \Big|_{s=s+a} = \frac{1}{(s+a)^2}.$$

Przykład 3.3 Z (2.3) i Przykładów 2.4 i 2.5 wynika, że

$$e^{-\sigma t} \sin \omega t \hat{=} \mathfrak{L}\{\sin \omega t\}|_{s=s+\sigma} = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \Big|_{s=s+\sigma} \\ = \frac{\omega}{(s + \sigma)^2 + \omega^2}$$

jak również

$$e^{-\sigma t} \cos \omega t \hat{=} \frac{s + \sigma}{(s + \sigma)^2 + \omega^2}.$$

Przykład 3.4 Z (2.4) i Przykładów 2.4 i 2.5 wynika

$$t \sin \omega t \hat{=} -\frac{d}{ds} \mathfrak{L}\{\sin \omega t\} = -\frac{d}{ds} \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} = \frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2}$$

oraz

$$t \cos \omega t \hat{=} \frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}.$$

Przykład 3.5 Korzystając z (2.3) i Przykładu 3.4, wnioskujemy, że

$$te^{-\sigma t} \sin \omega t \hat{=} \mathfrak{L}\{t \sin \omega t\}|_{s=s+\sigma} = \frac{2\omega(s + \sigma)}{((s + \sigma)^2 + \omega^2)^2}$$

oraz

$$te^{-\sigma t} \cos \omega t \hat{=} \frac{(s + \sigma)^2 - \omega^2}{((s + \sigma)^2 + \omega^2)^2}.$$

W kolejnych przykładach korzystamy z zasady liniowości (2.2).

Przykład 3.6 Aby wyznaczyć transformatę funkcji $3\delta(t) + 5te^{-4t}$, zauważamy, że $\delta(t) \hat{=} 1$, $te^{-4t} \hat{=} 1/(s + 4)^2$, a następnie korzystamy z (2.2), aby napisać:

$$3\delta(t) + te^{-4t} \hat{=} 3 + 5 \frac{1}{(s + 4)^2} = \frac{3s^2 + 24s + 53}{(s + 4)^2}.$$

Przykład 3.7 Niech $x(t) = 2e^{3t} + 4e^{-5t}$. Zatem, dzięki (2.2),

$$\mathfrak{L}\{x(t)\} = 2\mathfrak{L}\{e^{3t}\} + 4\mathfrak{L}\{e^{-5t}\} \\ = 2 \frac{1}{s - 3} + 4 \frac{1}{s + 5} = \frac{6s - 2}{(s - 3)(s + 5)}.$$

4 Rozkład na ułamki proste

Transformaty Laplace'a funkcji, które nas interesują mają postać

$$\frac{L(s)}{M(s)},$$

gdzie $L(s)$ i $M(s)$ są wielomianami o stopniach l oraz m . Są to zatem funkcje wymierne. Omówimy teraz problem znalezienia oryginału, czyli

$$\mathfrak{L}^{-1} \left\{ \frac{L(s)}{M(s)} \right\}.$$

Istotny dla naszych rozważań jest mianownik

$$M(s) = a_m s^m + a_{m-1} s^{m-1} + \dots + a_1 s + a_0 \\ = a_m (s - s_1)(s - s_2) \dots (s - s_m),$$

gdzie $s_1, s_2, \dots, s_{m-1}, s_m$ są jego pierwiastkami. Mogą być one rzeczywiste lub zespolone. Zespolone występują parami, każdemu zespolonemu towarzyszy bowiem drugi, sprzężony z nim. Zarówno pierwiastki rzeczywiste jak i pary zespolone mogą być pojedyncze lub wielokrotne.

Założmy teraz, że wszystkie pierwiastki są pojedyncze. Jeśli ponadto $l < m$, to istnieją liczby A_1, A_2, \dots, A_m takie, że

$$\frac{L(s)}{M(s)} = \frac{A_1}{s - s_1} + \frac{A_2}{s - s_2} + \dots + \frac{A_m}{s - s_m} \quad (4.1)$$

dla wszystkich $s \in (-\infty, \infty)$. Wynika stąd, że

$$\frac{L(s)}{M(s)} \hat{=} A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t} + \dots + A_m e^{s_m t}.$$

Jeśli natomiast $l = m$, to istnieją liczby B_0, B_1, \dots, B_m , takie, że

$$\frac{L(s)}{M(s)} = B_0 + \frac{B_1}{s - s_1} + \frac{B_2}{s - s_2} + \dots + \frac{B_m}{s - s_m} \quad (4.2)$$

dla wszystkich $s \in (-\infty, \infty)$, co oznacza, że w sytuacji takiej w rozkładzie pojawia się dodatkowy składnik B_0 . Zatem

$$\frac{L(s)}{M(s)} \hat{=} B_0 \delta(t) + B_1 e^{s_1 t} + B_2 e^{s_2 t} + \dots + B_m e^{s_m t}.$$

Przykład 4.1 ($l < m$) Przykładem rozkładu dla sytuacji $l < m$, np. $l = 1, m = 2$, jest

$$\frac{2s + 3}{(s + 4)(s + 5)} = \frac{A_1}{s + 4} + \frac{A_2}{s + 5}.$$

Przykład 4.2 ($l = m$) Jako przykład rozkładu dla sytuacji $l = m = 2$, może służyć

$$\frac{s^2 + s + 1}{(2s + 3)(5s + 4)} = B_0 + \frac{B_1}{2s + 3} + \frac{B_2}{5s + 4}.$$

Uwaga 4.1 ($l = m$) Rozkład

$$\frac{s^2 + 2s + 3}{(s + 1)(s + 2)} = \frac{A}{s + 1} + \frac{B}{s + 2}$$

nie jest poprawny, ponieważ wyrażenie w liczniku ułamka po prawej stronie poniżej

$$\frac{A}{s + 1} + \frac{B}{s + 2} = \frac{(A + B)s + (2A + B)}{(s + 1)(s + 2)}$$

nie jest wielomianem stopnia 2.

Funkcja wymierna $L(s)/M(s)$ została zatem rozłożona na ułamki proste, czyli ułamki o postaci

$$\frac{1}{s - s_i}.$$

Jeśli s_i jest rzeczywiste, to A_i i B_i są rzeczywiste. Jeśli s_i jest zespolone, to współczynniki te są zespolone. Jeśli natomiast pierwiastki równania $M(s) = 0$ są wielokrotne, to rozkład wymaga modyfikacji, co pokazuje Przykład 4.9.

Jedynym problemem jest zatem wyznaczenie współczynników omówionych rozkładów. Metody ich wyznaczania przedstawimy na przykładach.

Przykład 4.3 ($l < m$) Na podstawie (4.1) możemy napisać

$$\frac{5s+11}{(s+2)(s+3)} = \frac{\alpha}{s+2} + \frac{\beta}{s+3}.$$

Mnożąc obie strony przez $(s+4)(s+5)$, pozbywamy się ułamków i otrzymujemy

$$5s+11 = \alpha(s+3) + \beta(s+2), \quad (4.3)$$

czyli

$$5s+11 = (\alpha+\beta)s + (3\alpha+2\beta).$$

Porównanie współczynników przy jednakowych potęgach zmiennej s stojących po obu stronach równości prowadzi do układu równań

$$\left. \begin{aligned} 5 &= \alpha + \beta \\ 11 &= 3\alpha + 2\beta \end{aligned} \right\} \quad (4.4)$$

który rozwiązujemy, otrzymując $\alpha = 1$ oraz $\beta = 4$. Zatem

$$\frac{5s+11}{(s+2)(s+3)} = \frac{1}{s+2} + \frac{4}{s+3} \hat{=} e^{-2t} + 4e^{-3t}.$$

Przykład 4.4 Zadanie jak w poprzednim przykładzie rozwiążemy w prosty sposób. Ponieważ funkcje po obu stronach (4.3) są identyczne, zatem w szczególności są sobie równe dla $s = -2$ i $s = -3$. Wartości te kolejno podstawiamy do obydwu stron i otrzymujemy $1 = \alpha$ i $-4 = -\beta$. Dzięki zręcznym podstawieniom uniknęliśmy w ten sposób rozwiązywania układu (4.4) dwóch równań o dwóch niewiadomych.

Przykład 4.5 ($l = m$) W tym przykładzie stopnie wielomianów w liczniku i mianowniku są jednakowe:

$$\frac{s^2+s+1}{(s+3)(s+4)} = \beta_0 + \frac{\beta_1}{s+3} + \frac{\beta_2}{s+4},$$

skąd wynika $s^2+s+1 = \beta_0(s+3)(s+4) + \beta_1(s+4) + \beta_2(s+3)$. Podstawiając kolejno $s = -3$ oraz $s = -4$, znajdujemy $\beta_1 = 7$ oraz $\beta_2 = -13$. Aby wyznaczyć β_0 , można teraz podstawić np. $s = 0$, skąd wynika, że $\beta_0 = 1$. Zatem oryginałem jest $\delta(t) + 7e^{-3t} - 13e^{-4t}$.

Przykład 4.6 W przykładzie tym

$$\frac{1}{(s+a)(s+b)} = \frac{A}{s+a} + \frac{B}{s+b},$$

skąd wynika, że $1 = A(s+b) + B(s+a)$. Podstawiając kolejno $s = -b$ oraz $s = -a$, otrzymujemy $1 = B(-b+a)$ oraz $1 = A(-a+b)$. W rezultacie

$$\begin{aligned} \frac{1}{(s+a)(s+b)} &= \frac{1}{b-a} \left(\frac{1}{s+a} - \frac{1}{s+b} \right) \\ &\hat{=} \frac{1}{a-b} (-e^{-at} + e^{-bt}). \end{aligned}$$

Przykład 4.7 Teraz

$$\frac{s}{(s+a)(s+b)} = \frac{C}{s+a} + \frac{D}{s+b},$$

skąd wynika, że $s = C(s+b) + D(s+a)$. Podstawiając kolejno $s = -b$ oraz $s = -a$, otrzymujemy $-b = D(-b+a)$

oraz $-a = C(-a+b)$, skąd wynika $C = a/(a-b)$ oraz $D = -b/(a-b)$. Zatem

$$\begin{aligned} \frac{s}{(s+a)(s+b)} &= \frac{1}{a-b} \left(\frac{a}{s+a} - \frac{b}{s+b} \right) \\ &\hat{=} \frac{1}{a-b} (ae^{-at} - be^{-bt}). \end{aligned}$$

Przykład 4.8 (pierwiastki zespolone) Jeśli mianownik funkcji wymiernej ma parę pierwiastków zespolonych, powiedzmy $s_1 = \sigma + j\omega$ i $s_2 = \bar{s}_1 = \sigma - j\omega$, to w jej rozkładzie pojawia się wyrażenie

$$\frac{A}{s-s_1} + \frac{B}{s-s_2},$$

w którym A i B są liczbami zespolonymi. Jest ono równe

$$\begin{aligned} &\frac{A}{(s-\sigma)-j\omega} + \frac{B}{(s-\sigma)+j\omega} \\ &= \frac{(A+B)(s-\sigma)}{(s-\sigma)^2 + \omega^2} + j \frac{(A-B)\omega}{(s-\sigma)^2 + \omega^2}. \end{aligned}$$

Ponieważ dla rzeczywistych s przyjmuje ono wartości rzeczywiste (jego oryginał jest bowiem rzeczywistą funkcją czasu), zatem $j(A-B)$ jest liczbą rzeczywistą, skąd wynika, że $B = \bar{A}$. Oznaczając $A = \alpha + j\beta$, dochodzimy w ten sposób do wniosku, że $B = \alpha - j\beta$. Badane wyrażenie jest więc równe

$$\frac{2\alpha(s-\sigma)}{(s-\sigma)^2 + \omega^2} + \frac{2\beta\omega}{(s-\sigma)^2 + \omega^2}, \quad (4.5)$$

czego oryginałem jest

$$\begin{aligned} &2\alpha e^{\sigma t} \cos \omega t + 2\beta e^{\sigma t} \sin \omega t \\ &= 2\sqrt{\alpha^2 + \beta^2} e^{\sigma t} \left[\frac{\alpha}{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}} \cos \omega t + \frac{\beta}{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}} \sin \omega t \right] \\ &= 2\sqrt{\alpha^2 + \beta^2} e^{\sigma t} \sin(\omega t + \varphi), \end{aligned}$$

gdzie $\sin \varphi = \alpha/\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}$. W rezultacie

$$\frac{A}{s-s_1} + \frac{B}{s-s_2} \hat{=} 2|A|e^{\sigma t} \sin(\omega t + \varphi),$$

gdzie $\sin \varphi = \operatorname{Re} A/|A|$, co oznacza, że $\varphi = \arg A$. Oryginał jest zatem funkcją periodyczną. Kończąc, zauważmy ponadto, że

$$\frac{A}{s-s_1} + \frac{B}{s-s_2} = \frac{as+b}{(s-s_1)(s-s_2)} = \frac{as+b}{(s-\sigma)^2 + \omega^2}$$

gdzie $a = 2\alpha$, $b = 2(-\alpha\sigma + \beta\omega)$.

Przykład 4.9 (pierwiastek wielokrotny) Ponieważ jeden z pierwiastków mianownika jest dwukrotny, zatem rozkład na ułamki proste jest następujący:

$$\frac{1}{s(s-1)^2} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s-1} + \frac{C}{(s-1)^2},$$

czyli nieco inny niż dotychczasowe. Zatem

$$1 = A(s-1)^2 + Bs(s-1) + Cs.$$

Podstawiając $s = 0$ i $s = 1$, wyliczamy $A = 1$ oraz $C = 1$.
Zatem $1 = (s-1)^2 + Bs(s-1) + s$, skąd wynika, że $B = -1$.
Ostatecznie

$$\frac{1}{s(s-1)^2} = \frac{1}{s} - \frac{1}{s-1} + \frac{1}{(s-1)^2}.$$

Ponieważ

$$\frac{B}{s-1} + \frac{C}{(s-1)^2} = \frac{bs+c}{(s-1)^2},$$

gdzie $b = B$, $c = C - B$, zatem rozkład

$$\frac{1}{s(s-1)^2} = \frac{\alpha}{s} + \frac{\beta s + \gamma}{(s-1)^2}$$

jest także poprawny.

5 Równanie różniczkowe

Liniowe równanie różniczkowe rzędu n ma postać

$$a_n y^{(n)}(t) + a_{n-1} y^{(n-1)}(t) + \dots + a_1 y^{(1)}(t) + a_0 y(t) = u(t),$$

gdzie $u(t)$ jest znaną funkcją, przy czym $t \in [0, \infty)$.
Towarzyszy mu tzw. warunek początkowy, czyli zestaw n liczb

$$y^{(n-1)}(0_-), y^{(n-2)}(0_-), \dots, y^{(1)}(0_-), y(0_-).$$

Korzystając z narzędzia jakim jest transformacja Laplace'a, możemy rozwiązywać równania tego typu, tzn. potrafimy wyznaczyć funkcję $y(t)$, $t \in [0, \infty)$, która je spełnia.

Przykład 5.1 Rozwiążemy teraz równanie różniczkowe pierwszego rzędu

$$y'(t) + ay(t) = 0,$$

przy warunku początkowym $y'(0_-)$. Dokonując przekształceń Laplace'a wobec obydwu jego stron otrzymujemy

$$sY(s) - y'(0_-) + aY(s) = 0,$$

patrz (2.6), skąd wynika, że

$$Y(s) = \frac{y'(0_-)}{s+a}.$$

Zatem

$$y(t) = y'(0_-)e^{-at}.$$

Przykład 5.2 Równaniu różniczkowemu drugiego rzędu

$$y''(t) + 3y'(t) + 2y(t) = \delta(t)$$

towarzyszy warunek początkowy $y'(0_-), y(0_-)$. Transformacja Laplace'a prowadzi do równania

$$s^2 [Y(s) - sy(0_-) - y'(0_-)] + 3[sY(s) - y'(0_-)] + 2Y(s) = 1,$$

patrz (2.6), (2.7) i Przykład 2.1, skąd wynika, że

$$(s^2 + 3s + 2)Y(s) = [sy(0_-) + 4y'(0_-)] + 1.$$

Zatem

$$\begin{aligned} Y(s) &= \frac{sy(0_-) + 4y'(0_-) + 1}{s^2 + 3s + 2} = \frac{sy(0_-) + 4y'(0_-) + 1}{(s+1)(s+2)} \\ &= \frac{a}{s+1} + \frac{b}{s+2}, \end{aligned}$$

gdzie $a = 4y'(0_-) - y(0_-) + 1$, $b = -4y'(0_-) + 2y(0_-) - 1$.

W rezultacie

$$y(t) = ae^{-t} + be^{-2t}.$$

Przykład 5.3 Rozwiążemy teraz równanie

$$y'' + y = 0,$$

przy warunku początkowym $y'(0_-), y(0_-)$. Stosując transformację Laplace'a, otrzymujemy

$$(s^2 + 1)Y(s) - sy(0_-) - y'(0_-) - y(0_-) = 0,$$

skąd wynika

$$Y(s) = \frac{As+B}{s^2+1} = \frac{As}{s^2+1} + \frac{B}{s^2+1},$$

gdzie $A = y(0_-)$, $B = -y'(0_-) - y(0_-)$. Zatem

$$\begin{aligned} y(t) &= A \cos t + B \sin t \\ &= \sqrt{A^2 + B^2} \left(\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} \cos t + \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} \sin t \right) \\ &= \sqrt{A^2 + B^2} (\sin \varphi \cos t + \cos \varphi \sin t) \\ &= \sqrt{A^2 + B^2} \sin(t + \varphi), \end{aligned}$$

przy czym $\sin \varphi = A/\sqrt{A^2 + B^2}$.

6 Tablica transformat

$\delta(t)$	1
$1(t)$	$\frac{1}{s}$
t	$\frac{1}{s^2}$
$\frac{1}{2}t^2$	$\frac{1}{s^3}$
e^{-at}	$\frac{1}{s+a}$
te^{-at}	$\frac{1}{(s+a)^2}$
$\frac{1}{2}t^2e^{-at}$	$\frac{1}{(s+a)^3}$
$\sin \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$
$\cos \omega t$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$
$\sin(\omega t + \varphi)$	$\frac{s \sin \varphi + \omega \cos \varphi}{s^2 + \omega^2}$
$\cos(\omega t + \varphi)$	$\frac{s \cos \varphi - \omega \sin \varphi}{s^2 + \omega^2}$
$e^{-\sigma t} \sin \omega t$	$\frac{\omega}{(s+\sigma)^2 + \omega^2}$
$e^{-\sigma t} \cos \omega t$	$\frac{s+\sigma}{(s+\sigma)^2 + \omega^2}$
$t \sin \omega t$	$\frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2}$
$t \cos \omega t$	$\frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$
$te^{-\sigma t} \sin \omega t$	$\frac{2\omega(s+\sigma)}{((s+\sigma)^2 + \omega^2)^2}$
$te^{-\sigma t} \cos \omega t$	$\frac{(s+\sigma)^2 - \omega^2}{((s+\sigma)^2 + \omega^2)^2}$