



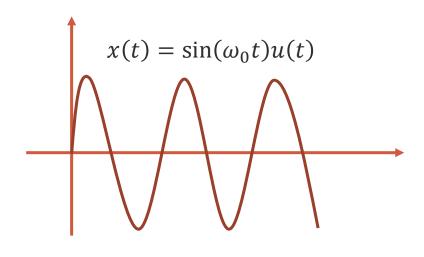
09 拉普拉斯变换及其应用

连续信号的复频域分析



傅里叶变换的计算

计算单边信号 $x(t) = \sin(\omega_0 t) u(t)$ 的傅里叶变换



- 已知

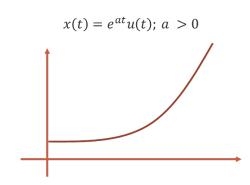
$$u(t) \stackrel{\mathcal{F}}{\longleftrightarrow} \pi \delta(\omega) + \frac{1}{j\omega}$$

$$\sin \omega_0 t = \frac{1}{2j} (e^{j\omega_0 t} - e^{-j\omega_0 t}) \stackrel{\mathcal{F}}{\longleftrightarrow} - j\pi [\delta(\omega - \omega_0) - \delta(\omega + \omega_0)]$$

• 利用频域卷积特性,

$$\mathcal{F}[x(t)] = \frac{\omega_0}{\omega_0^2 - \omega^2} + \frac{j\pi}{2} \left[\delta(\omega + \omega_0) - \delta(\omega - \omega_0) \right]$$

傅里叶变换的缺陷



• 傅里叶变换的缺陷

表达信号受限制

 $x(t) = e^{at}u(t); a > 0,$ $X(j\omega)$ 不存在

变换形式相对复杂

$$x(t) = u(t),$$

$$x(t) = \sin(\omega_0 t) u(t)$$

求解微分方程过程复杂

分析系统有限制

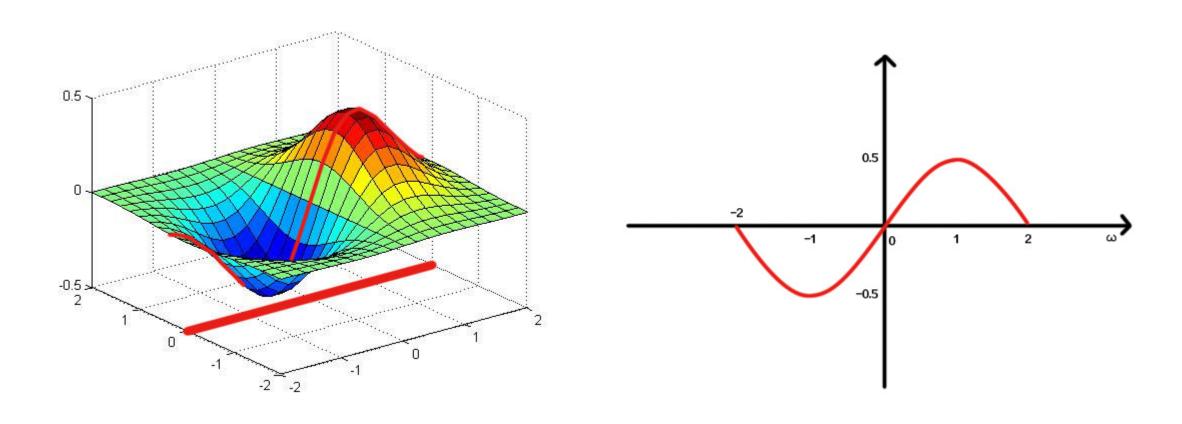
• 拉普拉斯变换的优势

求解微分方程步骤简化

将微分方程 转换为代数方程 指数函数等有**不连续点** 的函数可转换为简单的 初等函数 时域中的卷积变换为 复频域中的乘积,建立 **系统函数**的概念 利用系统函数**零极点分 布**可直观表达系统 很多特性

拉普拉斯变换和傅里叶变换

• 拉普拉斯变换是傅里叶变换的一种扩展



概要

1. 拉普拉斯变换:

对"频率 ω " 含义的扩充

3. (单边)

拉普拉斯变换的性质:

信号的复频域特性

2. (单边)

拉普拉斯变换的计算:

复频域的优势

4.拉普拉斯反变换:

部分分式展开

从傅里叶变换到拉普拉斯变换

- 针对指数信号 $x(t) = e^{at}u(t)$; a > 0; 不存在傅里叶变换
 - 将x(t)乘以**衰减因子** $e^{-\sigma t}$,满足绝对可积条件

$$\mathcal{F}[x(t)e^{-\sigma t}] = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-\sigma t}e^{-j\omega t}dt = \int_{-\infty}^{\infty} e^{at}e^{-\sigma t}e^{-j\omega t}dt = \int_{0}^{\infty} e^{-(s-a)t}dt = \frac{1}{s-a}$$
 若 $\sigma > a$

 $\Rightarrow s = \sigma + i\omega$

$$\mathcal{F}[x(t)e^{-\sigma t}] = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-\sigma t}e^{-j\omega t}dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-(\sigma+j\omega)t}dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-st}dt = X(s) = \mathcal{L}[x(t)]$$

• 由 $x(t)e^{-\sigma t}$ 的傅里叶反变换可推出

$$x(t) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\sigma - i\infty}^{\sigma + i\infty} X(s) e^{st} ds$$

拉普拉斯变换

• 拉普拉斯变换 (LT)

$$X(s) = \mathcal{L}[x(t)] = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-st}dt$$

• 拉普拉斯反变换(逆变换)

$$x(t) = \mathcal{L}^{-1}[X(s)] = \frac{1}{2\pi i} \int_{\sigma - i\infty}^{\sigma + j\infty} X(s)e^{st} ds$$

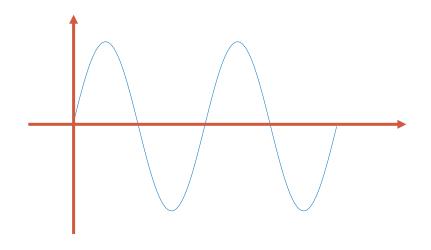
$$x(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} X(s)$$

• 信号x(t)可分解成复指数 e^{st} 的线性组合,不同信号只是复指数 e^{st} 前的系数X(s)不同。 X(s)是复 频率s的函数,称**复频谱**。

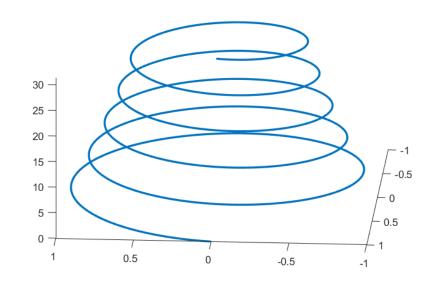
从傅里叶变换到拉普拉斯变换

- FT为**实频域**,将信号分解为等幅振荡的频率分量
- LT将信号分解成幅度可变的复指数分量,针对**复频域**,物理含义不如FT,对信号的频谱分析还是要通过FT

实频域 $e^{j\omega t} = \cos \omega t + j \sin \omega t$



复频域



单边拉普拉斯变换

• 单边拉普拉斯正变换

$$X(s) = \int_{0_{-}}^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

• 单边拉普拉斯反变换

$$x(t) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\sigma - i\infty}^{\sigma + j\infty} X(s) e^{st} ds$$

• 积分下限定义为零的左极限**0**_ ,目的在于s域分析时能够有效地处理**出现在0时刻的冲激信号**。

单边拉普拉斯变换存在的条件

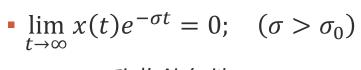
- 充分条件为:
 - •绝对可积

$$X(s) = \int_{0_{-}}^{\infty} |x(t)|e^{-\sigma t} dt = C < \infty$$

•对任意信号x(t),若满足上式,则 x(t)应满足

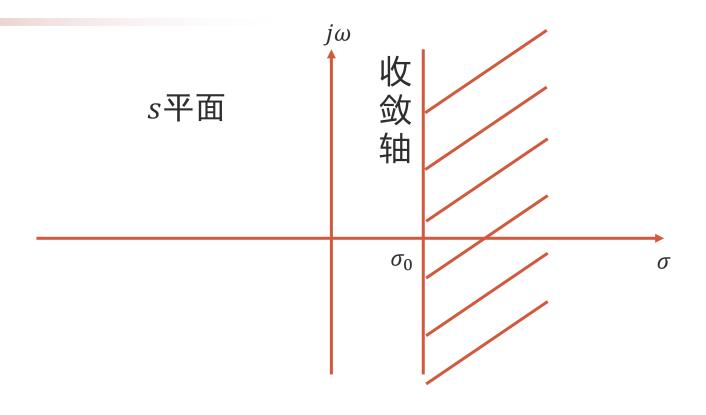
$$\lim_{t \to \infty} x(t)e^{-\sigma t} = 0; \quad (\sigma > \sigma_0)$$

单边拉普拉斯变换及其存在的条件



• $\sigma > \sigma_0$ 称收敛条件

• σ_0 称绝对收敛坐标



• 有始有终、能量有限的信号(如冲激信号),收敛区为整个s平面。**有界非周期**信号LT一定存在

单边拉普拉斯变换及其存在的条件

$$\lim_{t \to \infty} t^n e^{-\sigma t} = 0; \quad (\sigma > 0)$$

• 随时间的幂成正比增长的信号, 收敛坐标落于原点

$$\lim_{t \to \infty} e^{at} e^{-\sigma t} = 0; \quad (\sigma > a)$$

■ 指数增长的信号,收敛坐标与a有关

• 比指数增长的更快的函数,无法进行LT,如 e^{t^2} 或 te^{t^2} ,仅在**有限时间**为范围内LT存在。

拉普拉斯变换收敛域

计算下列信号拉普拉斯变换的收敛域

$$(1) u(t) - u(t - \tau)$$

收敛域为全s平面

$$(2) u(t)$$

$$\sigma > 0$$

$$(3) e^{3t}u(t)$$

$$\sigma > 3$$

$$(4) t^n u(t)$$

$$\sigma > 0$$

(5)
$$t^t$$
, e^{t^2}

拉普拉斯变换与傅里叶变换的发展

1822 年在代表作《热的分析理论》中解决了 热在非均匀加热的 固体中分布传播问题,成 为分析学在物理中应用的最早例证之一,对19 世纪数学和理论物理学的发展产生深远影响。



Joseph Fourier





Gaspard Monge Pierre-Simon Laplace



Joseph-Louis Lagrange



Sylvestre François Lacroix

法国数学家、 物理学家

1807年向巴黎科学院呈交《热的传播》论文,推导 出著名的热传导方程,并在求解该方程时发现解函 数可以由三角函数构成的级数形式表示,从而提出 任一函数都可以展成三角函数的无穷级数。



拉普拉斯, 1749 -1827、法国数学家、 天文学家

拉普拉斯变换的发展历程



Leonhard Euler



Joseph-Louis Lagrange



Pierre-Simon Laplace



Oliver Heaviside



Gustav Doetsch

瑞士数学家欧拉, 1744 年 研 究 $\int X(x)e^{ax}dx$ 形式 的积分,用于求 解微分方程 拉格朗日1773年对 PDF做积分时研究 $\int X(x)e^{-ax}a^x dx$ 形式的积分

拉普拉斯1785年使 用形如

 $\int x^s \varphi(x) dx$ 的变换对整个微分 方程进行转换和求解,并研究其性质。 1809年使用该变换 求解空间任意形式的热扩散求解问题。 1850-1925, 英国 数学家。19世纪末, 发明"运算法(算 子法)"解决电工 程计算的基本问题。 方法被广泛采用, 但缺乏数学依据。 1892-1977, 德国 数学家,强调拉普 拉斯变换的优势。

概要

1. 拉普拉斯变换:

对"频率 ω " 含义的扩充

3. (单边)

拉普拉斯变换的性质:

信号的复频域特性

2. (单边)

拉普拉斯变换的计算:

复频域的优势

4.拉普拉斯反变换: 部分分式展开

常用信号的拉普拉斯变换

• 指数型函数 $e^{\lambda t}u(t)$

$$\mathcal{L}[e^{\lambda t}u(t)] = \int_{0_{-}}^{\infty} e^{\lambda t}e^{-st} dt = \frac{1}{s-\lambda}, \qquad \sigma > \lambda$$

• 同理:

$$e^{-\lambda t}u(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{1}{s+\lambda}, \qquad \sigma > -\lambda$$

$$e^{-j\omega_0 t}u(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{1}{s - j\omega_0}, \qquad \sigma > 0$$

$$e^{(\sigma_0+j\omega_0)t}u(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{1}{s-(\sigma_0+j\omega_0)}, \qquad \sigma > \sigma_0$$

常用信号的拉普拉斯变换

- 冲激信号

$$\mathcal{L}[\delta(t)] = \int_{0_{-}}^{\infty} \delta(t)e^{-st} dt = 1, \quad \sigma > -\infty$$

• 冲激信号出现在 $t = t_0 (t_0 > 0)$ 处

$$\mathcal{L}[\delta(t-t_0)] = \int_{0_-}^{\infty} \delta(t-t_0)e^{-st} dt = e^{-st_0}, \quad \sigma > -\infty$$

常用信号的拉普拉斯变换

阶跃函数u(t)

$$\mathcal{L}[u(t)] = \lim_{\lambda \to 0} \mathcal{L}[e^{\lambda t}u(t)] = \lim_{\lambda \to 0} \frac{1}{s - \lambda} = \frac{1}{s}, \qquad \sigma > 0$$

或

$$\mathcal{L}[u(t)] = \int_{0_{-}}^{\infty} e^{-st} dt = \frac{1}{s}, \qquad \sigma > 0$$

单边拉普拉斯变换的计算

已知 $x(t) = e^{-a(t+1)}u(t+1)$, 计算其LT

• 利用定义

$$X(s) = \int_{0_{-}}^{\infty} e^{-a(t+1)} u(t+1)e^{-st} dt$$

$$= \int_0^\infty e^{-a} e^{-t(s+a)} dt = \frac{e^{-a}}{s+a}, \qquad \sigma > -a$$

概要

1. 拉普拉斯变换:

对"频率ω" 含义的扩充

3. (单边) 拉普拉斯变换的性质 2. (单边) 拉普拉斯变换的计算:

信号的时域、频域抽样, 抽样定理

4. 拉普拉斯反变换: 部分分式展开

$$a_1 x_1(t) + a_2 x_2(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} a_1 X_1(s) + a_2 X_2(s)$$

$$\sigma > \max(\sigma_1, \sigma_2)$$

• 单边拉普拉斯变换性质中收敛域的变化仅反映一般情况,信号变换后,对应的收敛域可能会变大

已知 $x(t) = \delta(t) + e^t u(t)$, 计算其LT

• 注意单边LT积分区域

$$X(s) = 1 + \frac{1}{s-1} = \frac{s}{s-1}, \qquad \sigma > 1$$

• 正弦信号

$$\cos \omega_0 t \, u(t) = \frac{e^{j\omega_0 t} + e^{-j\omega_0 t}}{2} u(t)$$

$$\stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{1}{2} \left(\frac{1}{s - j\omega_0} + \frac{1}{s + j\omega_0} \right) = \frac{s}{s^2 + \omega_0^2}, \qquad \sigma > 0$$

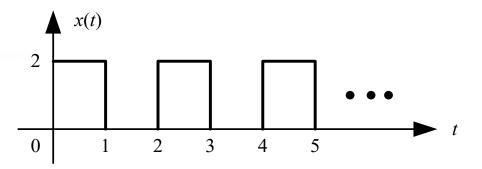
$$\sin \omega_0 t \, u(t) = \frac{e^{j\omega_0 t} - e^{-j\omega_0 t}}{2j} u(t)$$

$$\stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{1}{2j} \left(\frac{1}{s - j\omega_0} - \frac{1}{s + j\omega_0} \right) = \frac{\omega_0}{s^2 + \omega_0^2}, \qquad \sigma > 0$$

$$x(at) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{1}{a} X\left(\frac{s}{a}\right), \qquad \sigma > a\sigma_0, \qquad a > 0$$

$$x(t-t_0)u(t-t_0) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} e^{-st_0}X(s), \qquad \sigma > \sigma_0, \qquad t_0 > 0$$

求如图所示周期信号的单边LT

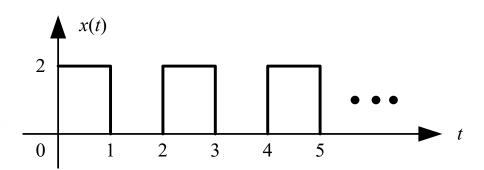


■ 周期为T的单边周期信号x(t)可以表示为第一个周期信号 $x_1(t)$ 及其时移 $x_1(t-kT)$ 的线性组合,即

$$x(t) = \sum_{k=0}^{\infty} x_1(t - kT)$$

• 若计算出 $x_1(t)$ 的拉普拉斯变换 $X_1(s)$,利用LT的**时移**特性和**线性**特性,即可求得单边周期信号的LT为

$$L[x(t)] = \sum_{k=0}^{\infty} e^{-skT} X_1(s) = \frac{X_1(s)}{1 - e^{-sT}}, \sigma > 0$$



求如图所示周期信号的单边LT

$$x_1(t) = 2[u(t) - u(t-1)]$$

$$x(t) = x_1(t) + x_1(t-2) + x_1(t-4) + \cdots$$

● 所以T = 2, 且

$$X_1(s) = L\{x_1(t)\} = \frac{2}{s}(1 - e^{-s}), \sigma > -\infty$$

• 代入

$$X(s) = X_1(s)(1 + e^{-2s} + e^{-4s} + \cdots) = \frac{X_1(s)}{1 - e^{-2s}}, \sigma > 0$$

已知 $\mathcal{L}[x(t)] = X(s)$, 若a > 0, b > 0, 求 $\mathcal{L}[x(at - b)u(at - b)]$

- 先进行时移

$$\mathcal{L}[x(t-b)u(t-b)] = X(s)e^{-bs}$$

后进行尺度变换

$$\mathcal{L}[x(at-b)u(at-b)] = \frac{1}{a}X\left(\frac{s}{a}\right)e^{-\frac{bs}{a}}$$

已知 $\mathcal{L}[x(t)] = X(s)$, 若a > 0, b > 0, 求 $\mathcal{L}[x(at - b)u(at - b)]$

- 先尺度变换

$$\mathcal{L}[x(at)u(at)] = \frac{1}{a}X\left(\frac{s}{a}\right)$$

再时移

$$\mathcal{L}[x(at-b)u(at-b)] = \mathcal{L}\left[x\left(a\left(t-\frac{b}{a}\right)\right)u\left(a\left(t-\frac{b}{a}\right)\right)\right] = \frac{1}{a}X\left(\frac{s}{a}\right)e^{-\frac{bs}{a}}$$

$$x_1(t) * x_2(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} X_1(s) X_2(s)$$

$$\sigma > \max(\sigma_1, \sigma_2)$$

$$x_1(t)x_2(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{1}{2\pi j} [X_1(s) * X_2(s)]$$

$$\sigma > \sigma_1 + \sigma_2$$

- 乘积特性的特殊形式:
- 指数加权 (s域平移) : 若 $x(t) \overset{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} X(s), \sigma > \sigma_0$, 则

$$e^{-\lambda t}x(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} X(s+\lambda), \sigma > \sigma_0 - \lambda, \qquad \lambda > 0$$

• 线性加权 (s域微分) : 若 $x(t) \overset{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} X(s), \sigma > \sigma_0$, 则

$$-tx(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{\mathrm{d}X(s)}{\mathrm{d}s}, \sigma > \sigma_0$$

$$\frac{\mathrm{d}x(t)}{\mathrm{d}t} \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} sX(s) - x(0_{-}), \sigma > \sigma_0$$

若
$$x(0_{-}) = 0$$
,则 $\frac{\mathrm{d}x(t)}{\mathrm{d}t} \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} sX(s)$

• 高阶扩展

$$\frac{\mathrm{d}^n x(t)}{\mathrm{d}^n t} \stackrel{\mathcal{L}}{\longleftrightarrow} s^n X(s) - \sum_{r=0}^{n-1} s^{n-r-1} x^{(r)}(0_{_}), \sigma > \sigma_0$$

$$x^{-1}(0_{-}) = \int_{-\infty}^{0_{-}} x(\tau) d\tau$$

$$\int_{-\infty}^{t} x(\tau) d\tau \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{X(s)}{s} + \frac{x^{-1}(0)}{s}, \sigma > \max(\sigma_0, 0)$$

若 $x^{-1}(0_{-})=0$,则

$$\int_{-\infty}^{t} x(\tau) d\tau \stackrel{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} \frac{X(s)}{s}$$

求如图所示信号的单边拉普拉斯变换

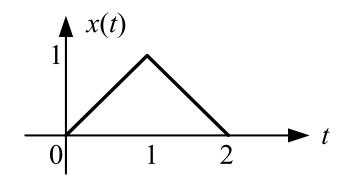
• 对x(t)求导,利用LT的微分特性,可得

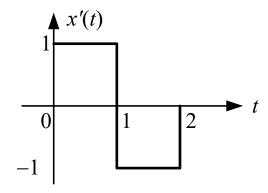
$$\xrightarrow{\mathrm{d}^2 x(t)} \xrightarrow{L} S^2 X(s) - s x(0_{-}) - x'(0_{-})$$

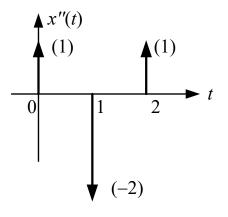
因此

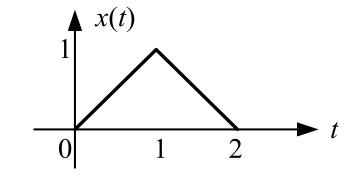
$$s^2X(s) = 1 - 2e^{-s} + e^{-2s}$$

$$X(s) = \frac{1-2e^{-s}+e^{-2s}}{s^2}, \sigma > -\infty$$









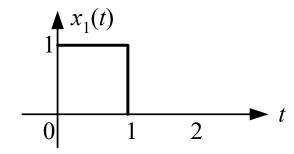
求如图所示信号的单边拉普拉斯变换

• 对x(t)表达为 $x(t) = x_1(t) * x_1(t)$

$$x_1(t) = u(t) - u(t-1)$$

- 已知 $\mathcal{L}[u(t)] = 1/s$
- LT位移特性

$$X_1(s) = \frac{1 - e^{-s}}{s}, \quad \sigma > -\infty$$



• 利用LT的卷积特性, 可得

$$X(s) = X_1(s) \cdot X_1(s) = (\frac{1 - e^{-s}}{s})^2, \sigma > -\infty$$

求如图所示信号的单边拉普拉斯变换

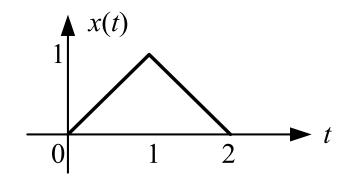
■ 将x(t)用基本信号表达为

$$x(t) = r(t) - 2r(t-1) + r(t-2)$$

$$r(t) = tu(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\longleftrightarrow} \frac{1}{s^2}$$

• 利用拉氏变换的位移特性和线性特性,可得

$$X(s) = \frac{1-2e^{-s}+e^{-2s}}{s^2}, \sigma > -\infty$$



- 初值定理和终值定理:对**因果序列**,若 $x(t) \overset{\mathcal{L}}{\leftrightarrow} X(s), \sigma > \sigma_0$,且其导数可进行LT;

$$\lim_{t\to 0} x(t) = x(0_+) = \lim_{s\to \infty} sX(s)$$

初值定理只适用于有理真分式的情况;

• 若SX(s)的收敛域包含 $j\omega$ 轴

$$\lim_{t \to \infty} x(t) = x(\infty) = \lim_{s \to 0} sX(s)$$

拉普拉斯变换与傅里叶变换的关系

- 当收敛域包含jω轴时, 拉普拉斯变换和傅里叶变换均存在

$$X(j\omega) = X(s)\Big|_{s=j\omega}$$

- 当收敛域不包含jω轴时, 拉普拉斯变换存在而傅里叶变换均不存在

• 当收敛域的收敛边界位于 $j\omega$ 轴时,拉普拉斯变换和傅里叶变换均存在 $(K_n$ 为系数)

$$X(j\omega) = X(s)\Big|_{s=j\omega} + \pi \sum_{n} K_n \delta(\omega - \omega_n)$$

计算拉普拉斯变换和傅里叶变换

时域信号

傅里叶变换

拉普拉斯变换

$$e^{-3t}u(t)$$

$$\frac{1}{\mathrm{j}\omega+3}$$

$$\frac{1}{s+3}$$
 $\sigma > -3$

$$e^{3t}u(t)$$

$$\frac{1}{s-3}$$
 $\sigma > 3$

$$\cos 2 t u(t)$$

$$\frac{\mathrm{j}\omega}{(\mathrm{j}\omega)^2+4}+\frac{\pi}{2}[\delta(\omega-2)+\delta(\omega-2)]$$

$$\frac{s}{s^2 + 4} \qquad \sigma > 0$$