

# 微分方程及拉普拉斯变换推导

## 1、线性定常微分方程

线性微分方程符合**叠加和比例**的特性：

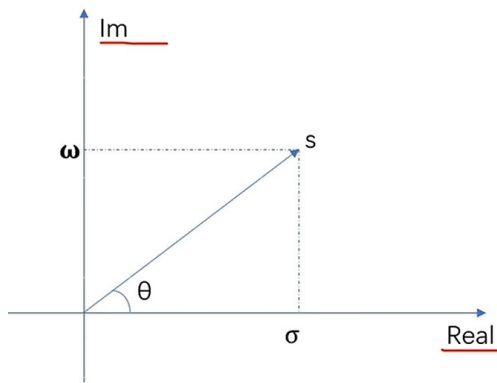
**叠加：**  $f(ax) = af(x)$

**比例：**  $f(ax + by) = af(x) + bf(y)$

**定常：** 微分项前面的系数是常数：

$$a_n \frac{d^n c(t)}{dt^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} c(t)}{dt^{n-1}} + \dots + a_1 \frac{dc(t)}{dt} + a_0 c(t) = b_m \frac{d^m r(t)}{dt^m} + b_{m-1} \frac{d^{m-1} r(t)}{dt^{m-1}} + \dots + b_1 \frac{d^1 r(t)}{dt^1} + b_0 r(t)$$

## 2、复数



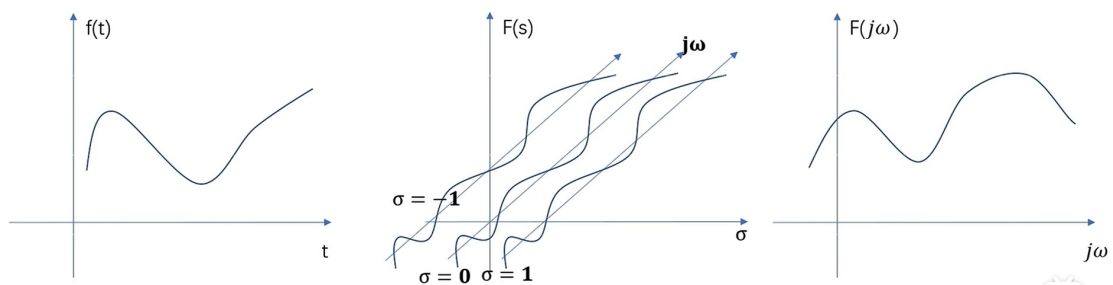
$$s = \sigma + j\omega, j = \sqrt{-1}, \theta = \arctan \frac{\omega}{\sigma}$$

$$s = |s| \cos \theta + j|s| \sin \theta = |s|(\cos \theta + j \sin \theta), \\ = |s|e^{j\theta}$$

当 $|s|$ 等于 1,  $\theta = \pi$  时,  $s = -1$ ,  $e^{j\pi} + 1 = 0$

## 3、拉普拉斯变换

拉氏变换的定义:  $L[f(t)] = F(s) = \int_0^\infty f(t)e^{-st} dt$ ,  $F(s)$  称为像,  $f(t)$  称为原像。



$$f(t); \quad F(s) = F(\sigma + j\omega) = \int_0^\infty f(t)e^{-\sigma t - j\omega t} dt; \quad F(s) = F(j\omega) = \int_0^\infty f(t)e^{-j\omega t} dt$$

常见函数拉氏变换：

	$f(t)$	$F(s)$
单位脉冲	$\delta(t)$	1
单位阶跃	$1(t)$	$\frac{1}{s}$
单位斜坡	$t$	$\frac{1}{s^2}$
单位加速度	$\frac{t^2}{2}$	$\frac{1}{s^3}$
指数函数	$e^{-at}$	$\frac{1}{s+a}$
正弦函数	$\sin wt$	$\frac{w}{s^2 + w^2}$
余弦函数	$\cos wt$	$\frac{s}{s^2 + w^2}$

**L 变换重要定理：**

(1) 线性性质： $L[af_1(t) \pm bf_2(t)] = aF_1(s) \pm bF_2(s)$

(2) 微分定理： $L[f'(t)] = sF(s) - f(0)$

(3) 积分定理： $L[\int_0^t f(t)dt] = \frac{1}{s}F(s) + \frac{1}{s}f^{(-1)}(0)$

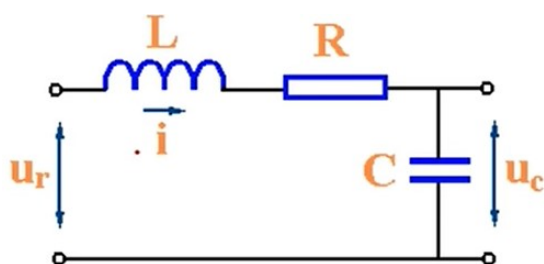
(4) 实位移定理： $L[f(t-\tau)] = e^{-s\tau}F(s)$

(5) 复位移定理： $L[e^{At}f(t)] = F(s-A)$

(6) 初值定理： $\lim_{t \rightarrow 0} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} sF(s)$

(7) 微分定理： $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s)$

**RLC 电路分析：**



$$u_r(t) = L \frac{di(t)}{dt} + Ri + u_c(t), i(t) = C \frac{du_c(t)}{dt}$$

$$u_r(t) = LC \frac{d^2 u_c(t)}{dt^2} + RC \frac{du_c(t)}{dt} + u_c(t)$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 u_c(t)}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{du_c(t)}{dt} + \frac{1}{LC} u_c(t) = \frac{1}{LC} u_r(t)$$

根据变换公式：

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

$$L[f'(t)] = sF(s) - f(0)$$

得到：

$$U_c(s)s^2 + \frac{R}{L}U_c(s)s + \frac{1}{LC}U_c(s) = \frac{1}{LC}U_r(s)$$

$$\Rightarrow G(s) = \frac{U_c(s)}{U_r(s)} = \frac{1}{LCs^2 + RCs + 1}$$

**传递函数：** 在零初始条件下，线性定常系统输出量拉氏变换与输入量拉氏变换之比。

#### 4、传递函数分析

有传递函数：

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + 2s + 5}$$

求得极点：  $s = -1 \pm j2$

$$G(s) = \frac{-1}{s+1+j2} + \frac{1}{s+1-j2}$$

拉氏反变换：

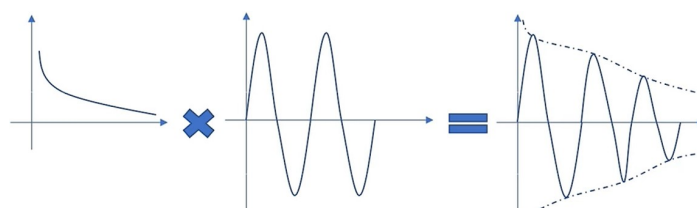
$$L^{-1}[G(s)] = L^{-1} \left[ \frac{-1}{s+1+j2} + \frac{1}{s+1-j2} \right] = \frac{1}{4i} e^{(-1+i2)t} - \frac{1}{4i} e^{(-1-i2)t}$$

$$= \frac{1}{4i} e^{-t} (e^{2it} - e^{-2it}) = \frac{1}{4i} e^{-t} (\cos 2t + i \sin 2t - (\cos(2t) - i \sin(2t)))$$

$$= \frac{1}{4i} e^{-t} (2i \sin(2t))$$

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

$e^{-t}$  和  $\sin(2t)$  的图像如下图所示：



可知  $e^a$  时,  $a < 0$  时, 极点为实部是负数, 系统收敛, 稳定;

$a > 0$  时, 极点为实部是正数, 系统不收敛, 不稳定;

$a = 0$  时, 极点为实部是 0, 系统临界稳定;

