

SF1633, #18

(Mer egenskaper för

Laplace-transformen)

Derivator av Laplace-transformen

Låt $F(s) = \mathcal{L}\{f(t)\}(s)$. Då är

$$\frac{d}{ds} F(s) = \frac{d}{ds} \left(\int_0^{\infty} e^{-st} \cdot f(t) dt \right) =$$

$$[\text{försiktig!}] = \int_0^{\infty} \left(\frac{d}{ds} (e^{-st} f(t)) \right) dt$$

$$= \int_0^{\infty} \left(e^{-st} (-t) \cdot f(t) \right) dt =$$
$$= - \int_0^{\infty} e^{-st} (t \cdot f(t)) dt$$

$$= - \mathcal{L}\{t \cdot f(t)\}.$$

Upprepa användning:

u u' / 1

$$\mathcal{L}\{t^n \cdot f(t)\} = (-1)^n \frac{d^n}{ds^n} (F(s))$$

Ex: Berechna $\mathcal{L}\{t \cdot \cos(at)\}$

($n=1$)

Vi der: $\mathcal{L}\{t \cdot \cos(at)\} =$
 $= - \frac{d}{ds} \left(\underbrace{\mathcal{L}\{\cos(at)\}} \right) = - \frac{d}{ds} \left(\frac{s}{s^2+a^2} \right)$

(tabell \Rightarrow $\frac{s}{s^2+a^2}$)

$$= - \left(\frac{1}{s^2+a^2} - \frac{s \cdot (2s)}{(s^2+a^2)^2} \right)$$

$$= - \left(\frac{s^2+a^2 - 2s^2}{(s^2+a^2)^2} \right) = - \frac{a^2 - s^2}{(s^2+a^2)^2}$$

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

Laplace transform as integral

t

\neq

Notera: $\int_0^t f(\tau) d\tau = \int_0^t f(\tau) \cdot 1 d\tau$

$= \int_0^t f(\tau) \mathbb{1}(t-\tau) d\tau$

↑ "ett-funktionen"

$= (f * \mathbb{1})(t)$

$\therefore \mathcal{L}\left\{\int_0^t f(\tau) d\tau\right\} = \mathcal{L}\{f * \mathbb{1}\}$

$= \mathcal{L}\{f\} \cdot \mathcal{L}\{1\} = F(s) \cdot \frac{1}{s}$

$\therefore \mathcal{L}\left\{\int_0^t f(\tau) d\tau\right\} = F(s) \cdot \frac{1}{s}$

Ann: Mycket enkel "formel" för integraler!

Sfr: $\mathcal{L}\{f'(t)\} = s \cdot F(s) - f(0)$

Coolt: \mathcal{L} "gör om" "B.V."
 i.e. multiplik. d.

derivering till multiplikation
med s (samt B.V. $-f(0)$),
integral "gås om" till
division med s .

System av linj. diff. eqv.
med Laplace (7.6)

Laplace-transformen fungerar
även för system.

Ex: Lös BVP

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = -y \\ \frac{dy}{dt} = x \end{cases}$$

$$x(0) = 1, y(0) = 0.$$

Lösning: Laplace

" $+ \delta(t-1)$ "
" $+ \delta(t-2)$ "

Just nu: ignorera
för enkla
relating i
"inhibition"

p: båda eluaktörerna
ger:

J-utgången
kommer
strax
;)

$$\text{(Kom ihåg: } \mathcal{L}\{f'(t)\} = s \cdot F(s) - f(0)\text{)}$$

$$\begin{cases} s \cdot X(s) - \overset{x(0)}{1} = -Y(s) & (1) \\ s \cdot Y(s) - \overset{y(0)}{0} = X(s) & (2) \end{cases}$$

$$\Rightarrow s^2 \cdot Y(s) - 1 = -Y(s)$$

$$\Rightarrow (s^2 + 1) \cdot Y(s) = 1$$

$$\Rightarrow Y(s) = \frac{1}{s^2 + 1}$$

$$(2) \Rightarrow X(s) = s \cdot Y(s) = s \cdot \frac{1}{s^2 + 1} = \frac{s}{s^2 + 1}$$

$$\mathcal{L}\{\sin(at)\} = \frac{a}{s^2 + a^2}$$

$$\mathcal{L}\{\cos(at)\} = \frac{s}{s^2 + a^2}$$

$$x(t) = \mathcal{L}^{-1}\{X(s)\} = \cos(t)$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{Y(s)\} = \sin(t),$$

Huvra!

Ide: lös ut uttrycket $X(s)$
eller $Y(s)$ och transformera
till baks.

Ex (mer komplicerat, med δ)

Lös BVP

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = -y + \delta(t-1) \\ \frac{dy}{dt} = x \end{cases}$$

$$\underline{x(0) = 0, \quad y(0) = 0.}$$

Lösning: Laplace på båda
ekvationerna \Rightarrow

$$\begin{cases} s \cdot X(s) = -Y(s) + 1 \cdot e^{-s} \\ Y(s) = X(s) \end{cases}$$

$$s \cdot Y(s) = X(s)$$

lgem: $s^2 \cdot Y(s) = -Y(s) + e^{-s}$

$$\Rightarrow Y(s)(s^2 + 1) = e^{-s}$$

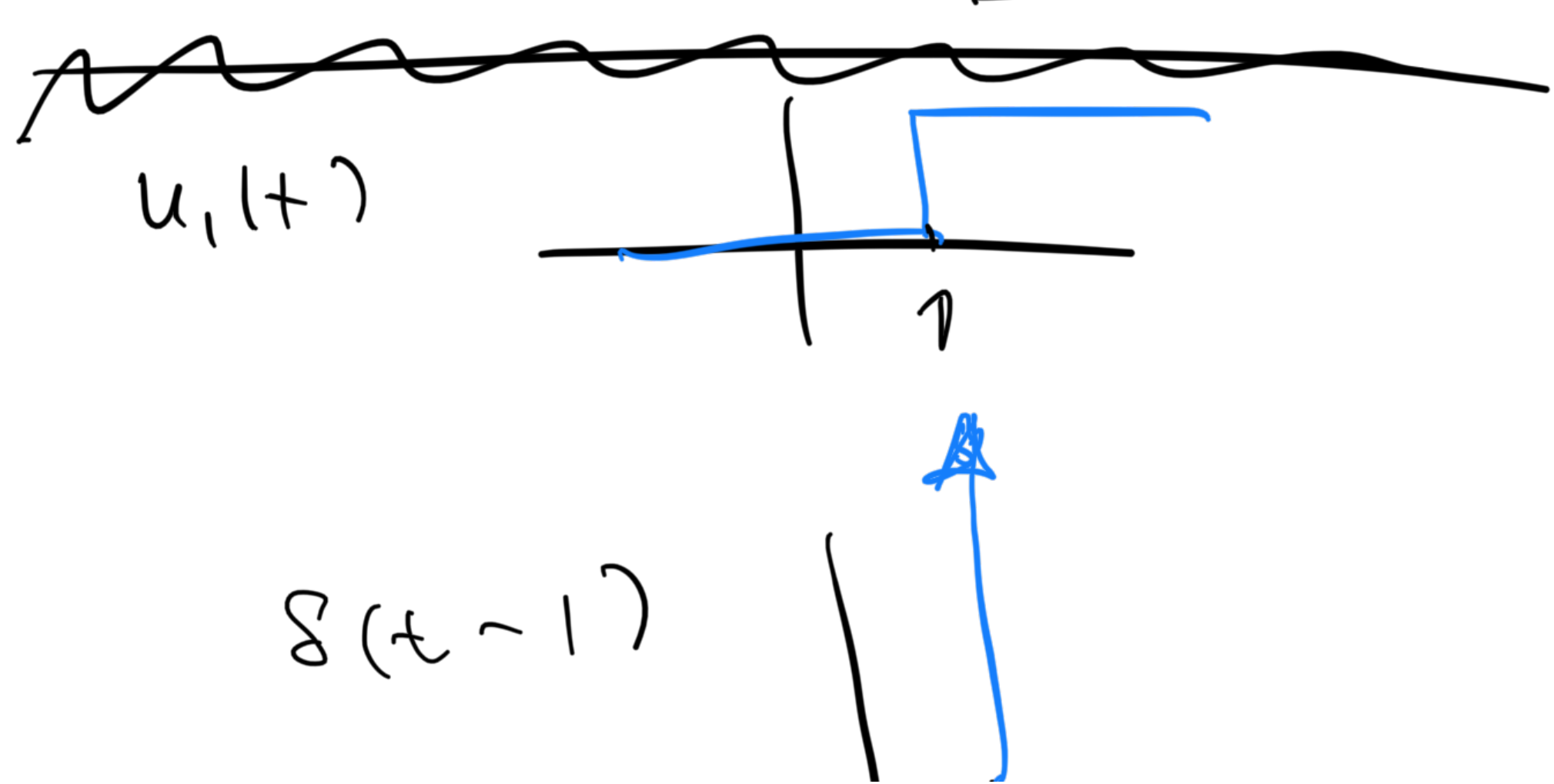
$$\Rightarrow Y(s) = \frac{e^{-s}}{s^2 + 1}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{Y(s)\} = \mathcal{L}^{-1}\left\{e^{-s} \cdot \frac{1}{s^2 + 1}\right\}$$

$$= u_1(t) \cdot \sin(t-1)$$

$$\mathcal{L}\{u_c(t) f(t-c)\} = e^{-cs} F(s)$$

"Regel"





Desubstanz: $X(s) = s \cdot Y(s)$

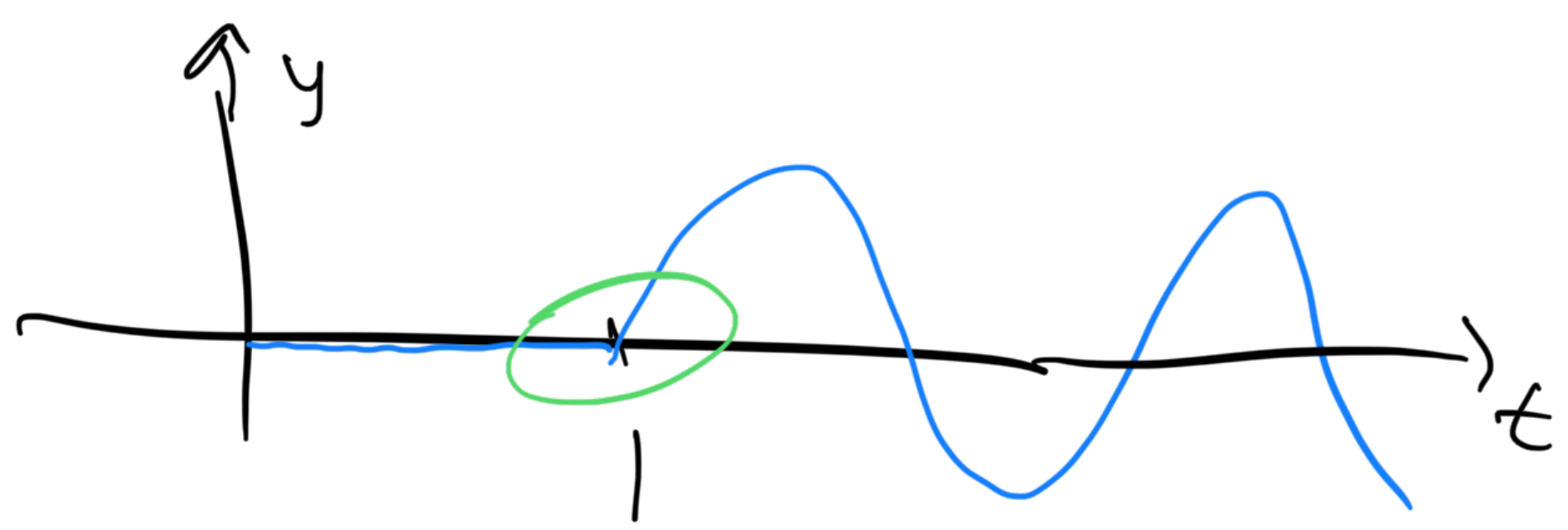
$$= \frac{s \cdot e^{-s}}{s^2 + 1} \quad \text{cos}(t)$$


$$\Rightarrow x(t) = \mathcal{L}^{-1}\{X(s)\} = \mathcal{L}^{-1}\left\{ \frac{s}{s^2 + 1} \cdot e^{-s} \right\}$$

$$= u_1(t) \cdot \cos(t-1)$$

$$\therefore y(t) = u_1(t) \cdot \sin(t-1)$$

$$x(t) = u_1(t) \cdot \cos(t-1)$$




$$x' = -y + \delta(t-1)$$

$$y' = x$$

$$x(0) = y(0) = 0$$

Q: Vad för uppenbart att

$$x(t) = y(t) = 0 \text{ för } 0 \leq t < 1?$$

So: "innan" $t=1$ har vi

$$\text{trivialt system: } \begin{cases} x' = -y \\ y' = x \end{cases}$$

och $x(0) = y(0) = 0 \Rightarrow$

trivial funktion från
till $t=1$.

Mer komplicerat system:

Ex: Lös

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dx}{dt} = 4x - 2y + 2u_1(t) \\ du \end{array} \right.$$

$$\begin{cases} \frac{d^2 u}{dt^2} = 5x - y + u_1(t) \end{cases}$$

med R.V. $x(0) = 0$, $y(0) = \frac{1}{2}$.

Laplace transform \Rightarrow

$$\begin{cases} s \cdot X(s) = 4 \cdot X(s) - 2Y(s) + 2 \cdot \frac{1}{s} \cdot e^{-s} \\ sY(s) - \frac{1}{2} = 3X(s) - Y(s) + \frac{1}{s} \cdot e^{-s} \end{cases}$$

\Rightarrow

$$(*) \begin{cases} \underline{(s-4)} \cdot X(s) + \underline{2Y(s)} = \frac{2}{s} \cdot e^{-s} \\ \underline{-3X(s)} + \underline{(s+1)Y(s)} = \frac{1}{s} e^{-s} + \frac{1}{2} \end{cases}$$

Kramers regel:
$$\begin{cases} ax + by = e \\ cx + dy = f \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow x = \frac{\begin{vmatrix} e & b \\ f & d \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}}$$

$$\text{och } y = \frac{\begin{vmatrix} a & e \\ c & f \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}}$$

För (*) för vi: $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \underline{s-4} & \underline{2} \\ \underline{-3} & \underline{s+1} \end{vmatrix}$

$$= (s-4)(s+1) + 6 = s^2 - 3s + 2 = (s-1)(s-2)$$

och:

$$\begin{vmatrix} e & b \\ f & d \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{2}{s} e^{-s} & 2 \\ \frac{1}{2} + \frac{1}{s} e^{-s} & s+1 \end{vmatrix} =$$

$$\frac{2}{s} (s+1) e^{-s} - 2 \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{s} e^{-s} \right) =$$

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

$$= 2e^{-s} - 1$$

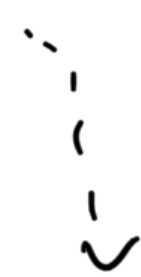
$$\therefore X = \frac{-1 + 2e^{-s}}{(s-1)(s-2)} =$$

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

Notera: $\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{+1}{(s-1)(s-2)} \right\} =$ snabb. part. överl. upp.

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s-1} - \frac{1}{s-2} \right\} = e^{2t} - e^t$$

$$\sigma \left(\underbrace{(s-2)}_{\substack{\uparrow \\ \text{tabell!}}} \underbrace{(s-1)}_{\substack{\uparrow \\ \text{tabell!}}} \right)$$



$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{e^{-s}}{(s-1)(s-2)} \right\} = u_1(t) \cdot \begin{pmatrix} 2(t-1) & t-1 \\ e & -e^{t-1} \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \therefore x(t) &= - \left(e^{2t} - e^t \right) + 2u_1(t) \begin{pmatrix} 2(t-1) & t-1 \\ e & -e^{t-1} \end{pmatrix} \\ &= e^t - e^{2t} + 2u_1(t) \begin{pmatrix} 2(t-1) & t-1 \\ e & -e^{t-1} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

(Forts. folgen...)