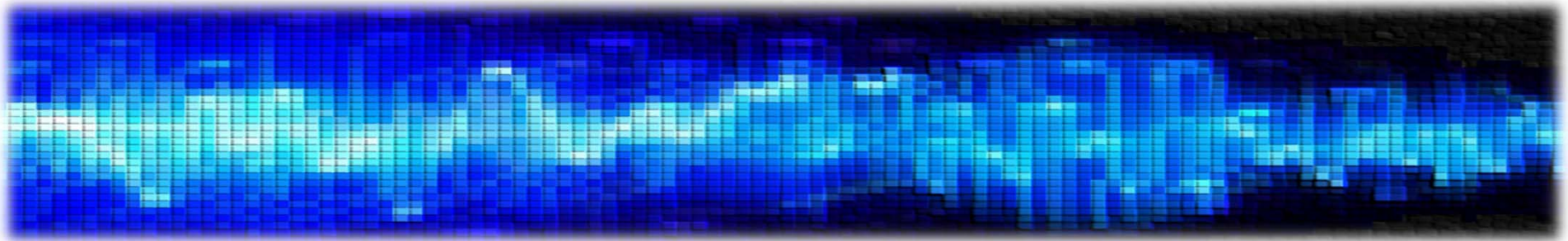

HY215 - Εφαρμοσμένα Μαθηματικά για Μηχανικούς

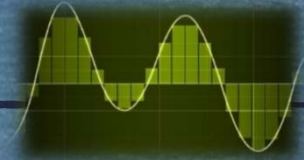
ΔΙΑΛΕΞΗ 12^Η



- Μετασχηματισμός Laplace



Τι περιέχει το ΗΥ215?



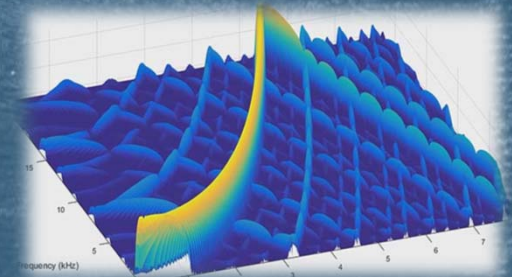
1^ο Κομμάτι

- ▶ Μιγαδικοί αριθμοί
- ▶ Σήματα - Συστήματα
- ▶ Διαφορικές Εξισώσεις ως Συστήματα
- ▶ Σειρές Fourier
- ▶ Μετασχηματισμός Fourier

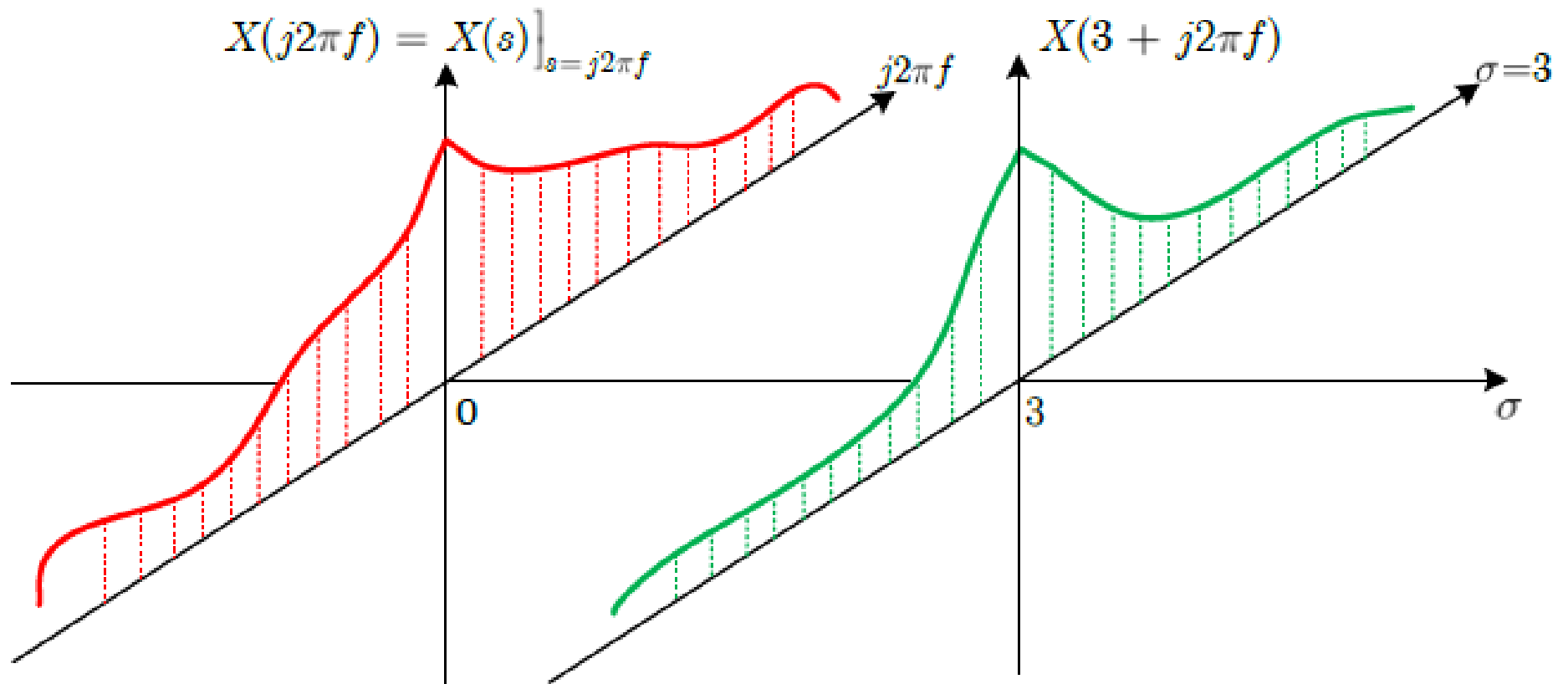


2^ο Κομμάτι

- ▶ Μετασχηματισμός Laplace
- ▶ Συσχετίσεις και Φασματικές Πυκνότητες
- ▶ Τυχαία Σήματα
- ▶ Δειγματοληψία
- ▶ Συστήματα Διακριτού χρόνου & ιδιότητες



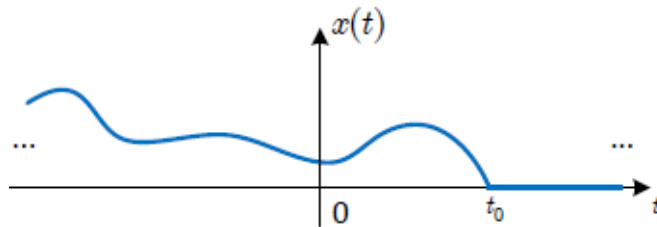
• Ο Μετασχηματισμός Laplace (review)



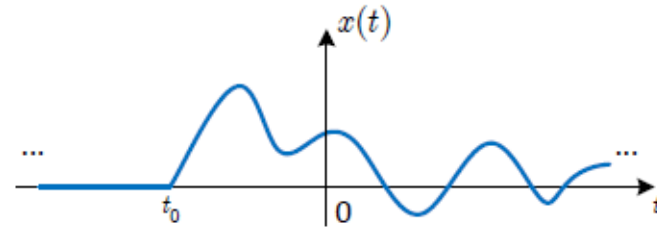
• Ο Μετασχηματισμός Laplace (review)

• Ορισμός Μετασχ. Laplace

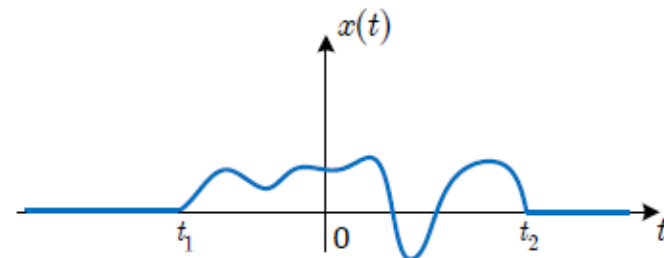
$$X(s) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t)e^{-st} dt$$



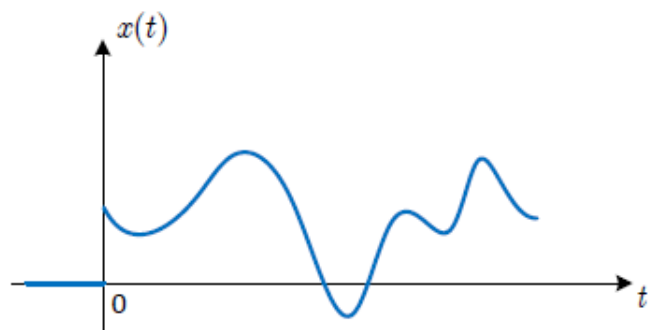
(α') Αριστερόπλευρο σήμα.



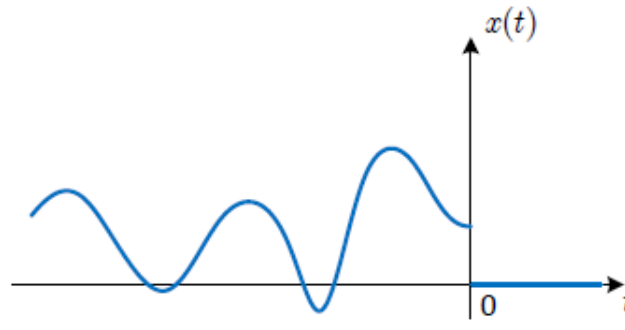
(β') Δεξιόπλευρο σήμα.



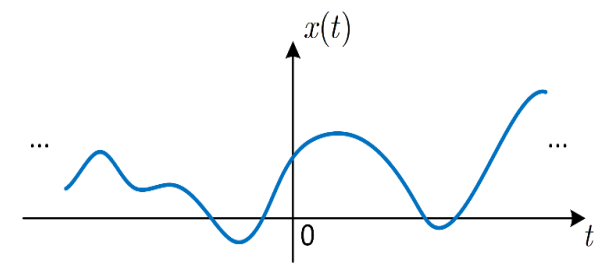
(δ') Πεπερασμένης διάρκειας σήμα.



(α') Αιτιατό Σήμα.



(β') Αντι-αιτιατό σήμα.



(γ') Μη-αιτιατό σήμα

- **Ο Μετασχηματισμός Laplace (review)**

- Γνωστά ζεύγη

$$x(t) = e^{at}u(t), \quad a \in \mathfrak{R} \quad \leftrightarrow \quad X(s) = \frac{1}{s-a}, \quad \sigma > a$$

$$x(t) = -e^{bt}u(-t), \quad b \in \mathfrak{R} \quad \leftrightarrow \quad X(s) = \frac{1}{s-b}, \quad \sigma < b$$

$$x(t) = e^{at}u(t) - e^{bt}u(-t), \quad a, b \in \mathfrak{R} \quad \leftrightarrow \quad X(s) = \frac{2s - (a+b)}{(s-a)(s-b)}, \quad a < \sigma < b$$

$$x(t) = \delta(t) \leftrightarrow X(s) = 1, \quad \forall s$$

- **Ο Μετασχηματισμός Laplace (review)**

- Παρατηρήσεις:

1. Το πεδίο σύγκλισης καθορίζει μοναδικά κάθε ζεύγος μετασχ. Laplace
2. Πόλοι: θέσεις του μιγαδικού επιπέδου που απειρίζουν το μετασχηματισμό
 - Αν ο μετασχηματισμός εκφράζεται ως ρητή συνάρτηση του s , οι ρίζες του παρονομαστή είναι πόλοι
3. Μηδενικά: θέσεις του μιγαδικού επιπέδου που μηδενίζουν το μετασχηματισμό
 - Αν ο μετασχηματισμός εκφράζεται ως ρητή συνάρτηση του s , οι ρίζες του αριθμητή είναι μηδενικά
4. Πεδία σύγκλισης: προκύπτουν από την ανάγκη σύγκλισης του ολοκληρώματος του μετασχηματισμού Laplace

• Ο Μετασχηματισμός Laplace (review)

• Ιδιότητες:

1. Ένα πεδίο σύγκλισης δεν περιέχει ΠΟΤΕ πόλους!
2. Ένα πεδίο σύγκλισης μπορεί να είναι
 - a) Ένα **ημιεπίπεδο** του μιγαδικού επιπέδου **δεξιά** από μια ευθεία που ορίζει ένας πόλος
 - b) Ένα **ημιεπίπεδο** του μιγαδικού επιπέδου **αριστερά** από μια ευθεία που ορίζει ένας πόλος
 - c) Μια **λωρίδα** του μιγαδικού επιπέδου μεταξύ δυο ευθειών που ορίζονται από δυο πόλους
 - d) **Όλο** το μιγαδικό επίπεδο
3. Ο Μετασχ. Laplace μπορεί να έχει κανέναν, έναν, ή περισσότερους πόλους. Το ίδιο και μηδενικά.
4. Αν ένα σήμα είναι **δεξιόπλευρο**, τότε το πεδίο σύγκλισης του μετασχ. Laplace του είναι το 2a).
5. Αν ένα σήμα είναι **αριστερόπλευρο**, τότε το πεδίο σύγκλισης του μετασχ. Laplace του είναι το 2b).
6. Αν ένα σήμα είναι **αμφίπλευρο**, τότε το πεδίο σύγκλισης του μετασχ. Laplace είναι το 2c).
7. Αν ένα σήμα είναι **πεπερασμένης διάρκειας**, τότε το πεδίο σύγκλισης του μετασχ. Laplace του είναι το 2d).

- **Μετασχηματισμός Laplace και Μετασχηματισμός Fourier**

- Παρατηρήστε ότι

$$X(f) = X(s) \Big|_{s=j2\pi f} = X(\sigma + j2\pi f) \Big|_{\sigma=0}$$

- Άρα ο Μετασχ. Fourier είναι μια «**υποπερίπτωση**» του μετασχ. Laplace?
- Άρα ο μετασχ. Laplace είναι μια «**γενίκευση**» του μετασχ. Fourier?
- Η αλήθεια είναι ότι ο μετασχ. Fourier μπορεί να προκύψει εκτιμώντας το μετασχ. Laplace επάνω στο φανταστικό άξονα, δηλ. για $s = j2\pi f$
- Όπως και ότι μπορούμε – μερικές φορές – να πάρουμε το μετασχ. Laplace από το μετασχ. Fourier θέτοντας $j2\pi f = s$
- Όμως κάποια πράγματα θέλουν προσοχή... 😊

• Μετασχηματισμός Laplace και Μετασχηματισμός Fourier

- **1.** Για να γίνει η εκτίμηση $X(f) = X(s)|_{s=j2\pi f}$ πρέπει το πεδίο σύγκλισης του μετασχ. Laplace να περιέχει το φανταστικό άξονα
- **2.** Ακόμα κι αν δεν τον περιέχει, δε σημαίνει ότι ο μετασχ. Fourier δεν υπάρχει
 - Απλώς δεν υπολογίζεται μέσω του μετασχ. Laplace
 - Μπορεί να υπάρχει μέσω συναρτήσεων Δέλτα π.χ.
- **3.** Αν το ολοκλήρωμα του μετασχ. Fourier συγκλίνει, τότε ο μετασχ. Laplace υπάρχει για κάποιο πεδίο σύγκλισης και μπορεί να υπολογιστεί θέτοντας $j2\pi f = s$
 - Για παράδειγμα, όταν ο μετασχ. Fourier είναι ρητή συνάρτηση του $j2\pi f$
 - Ενώ αν χρησιμοποιούμε γενικευμένες συναρτήσεις (π. χ. $\delta(t)$), η γενίκευση αυτή δε δουλεύει

- **Μετασχηματισμός Laplace και Μετασχηματισμός Fourier**

- Για παράδειγμα, ξέρουμε ότι

$$x(t) = e^{-at}u(t), a > 0 \leftrightarrow X(f) = \frac{1}{a + j2\pi f}$$

- Βρήκαμε πριν ότι

$$x(t) = e^{-at}u(t) \leftrightarrow X(s) = \frac{1}{a + s}, \sigma > -a$$

- Παρατηρήστε ότι

$$X(f) = X(s) \Big|_{s=j2\pi f}$$

αλλά και ότι

$$X(s) = X(f) \Big|_{j2\pi f=s}$$

- **Μετασχηματισμός Laplace και Μετασχηματισμός Fourier**

- Αντίθετα, ξέρουμε ότι

$$x(t) = u(t) \leftrightarrow X(f) = \frac{1}{2} \delta(f) + \frac{1}{j2\pi f}$$

- Μπορούμε να δείξουμε ότι

$$x(t) = u(t) \leftrightarrow X(s) = \frac{1}{s}, \sigma > 0$$

- Παρατηρήστε ότι

$$X(f) \neq X(s) \Big|_{s=j2\pi f}$$

αλλά και ότι

$$X(s) \neq X(f) \Big|_{j2\pi f=s}$$

- Ο λόγος είναι ότι το πεδίο σύγκλισης του μετασχηματισμού δεν περιέχει το φανταστικό άξονα, αλλά και το ότι ο μετασχ. Fourier δεν προκύπτει από σύγκλιση του ορισμού
 - Χρειαζόμαστε γενικευμένη συνάρτηση για τη σύγκλιση

- **Μετασχηματισμός Laplace και Μετασχηματισμός Fourier**

- Πέρα όμως από τις τυπικές μαθηματικές σχέσεις, τι άλλο υπάρχει?
- Ας δούμε ένα παράδειγμα
- Ας υπολογίσουμε τους μετασχηματισμούς του σήματος $x(t) = e^{-at}u(t)$ για $a = 2$ και $a = 4$
- Προφανώς μπορούμε εύκολα να βρούμε ότι

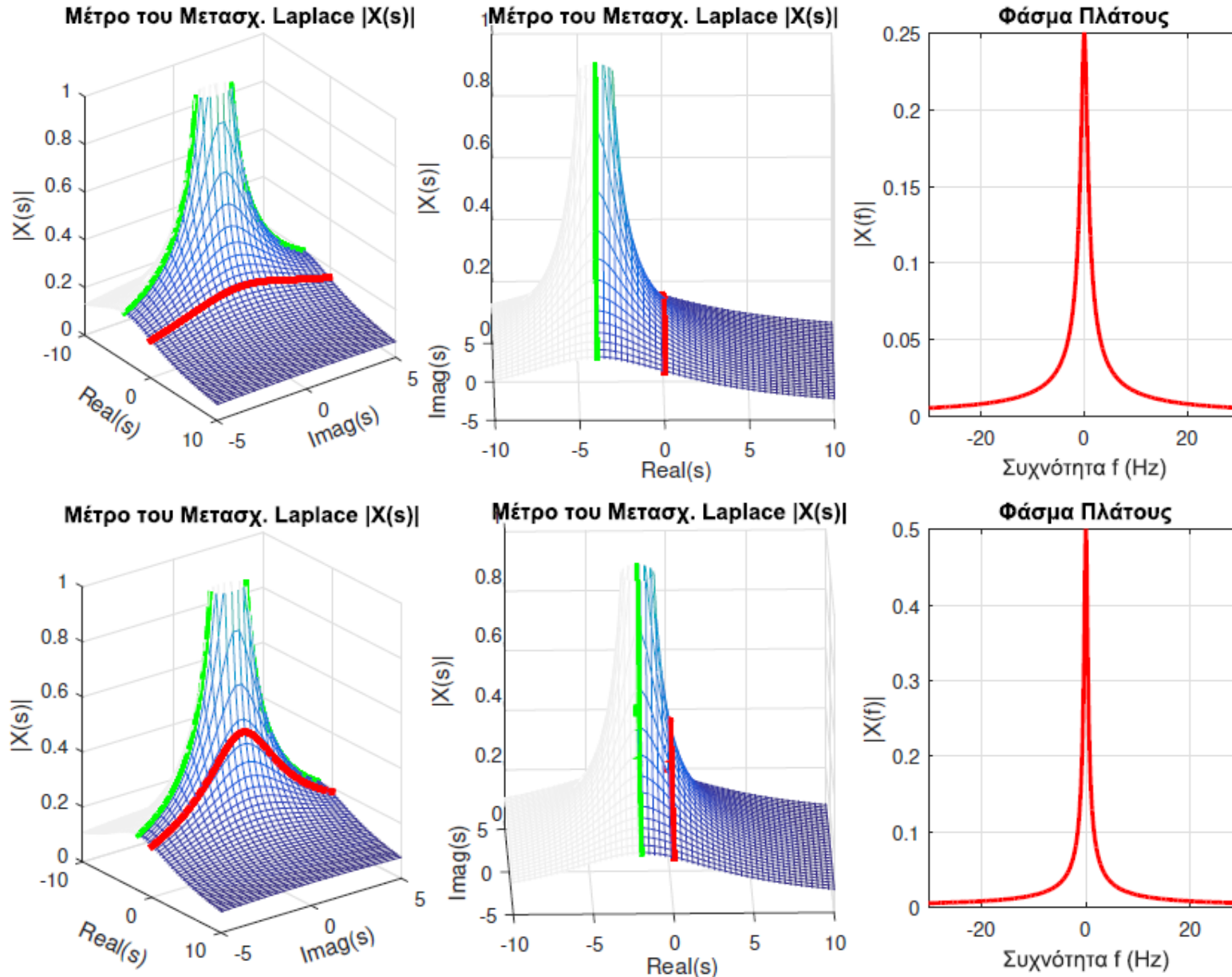
$$X(f) = \frac{1}{a + j2\pi f} \Rightarrow |X(f)| = \frac{1}{\sqrt{a^2 + 4\pi^2 f^2}}$$

και

$$X(s) = \frac{1}{a + s} \Rightarrow |X(s)| = \frac{1}{\sqrt{(a + \sigma)^2 + 4\pi^2 f^2}}$$

- Ας απεικονίσουμε τις δυο περιπτώσεις για τις διαφορετικές τιμές του a
- Προσέξτε ότι το $s = -a$ είναι ο πόλος του μετασχηματισμού Laplace!

• Μετασχηματισμός Laplace και Μετασχηματισμός Fourier



• Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace



Πίνακας Ιδιοτήτων Δίπλευρου Μετασχηματισμού Laplace			
Ιδιότητα	Σήμα	Μετασχημ. Laplace	ROC
	$x(t)$ $y(t)$	$X(s)$ $Y(s)$	R_x R_y
Γραμμικότητα	$Ax(t) + By(t)$	$AX(s) + BY(s)$	$R \supseteq R_x \cap R_y$
Χρονική μετατόπιση	$x(t - t_0)$	$X(s)e^{-st_0}$	R_x
Μετατόπιση στο χώρο του s	$e^{s_0 t}x(t)$	$X(s - s_0)$	Μετατόπιση του R_x
Συζυγές σήμα στο χρόνο	$x^*(t)$	$X^*(s^*)$	R_x
Αντιστροφή στο χρόνο	$x(-t)$	$X(-s),$	$-R_x$
Στάθμιση στο χρόνο	$x(at)$	$\frac{1}{ a }X\left(\frac{s}{a}\right)$	Σταθμισμένο R_x
Συνέλιξη στο χρόνο	$x(t) * y(t)$	$X(s)Y(s)$	$R \supseteq R_x \cap R_y$
Παραγωγή στο χρόνο	$\frac{dx(t)}{dt}$	$sX(s)$	$R \supseteq R_x$
n -οστή παραγωγή στο χρόνο	$\frac{d^n x(t)}{dt^n}$	$s^n X(s)$	$R \supseteq R_x$
Παραγωγή στη συχνότητα	$-tx(t)$	$\frac{dX(s)}{ds}$	R_x
n -οστή παραγωγή στη συχνότητα	$(-1)^n t^n x(t)$	$\frac{d^n X(s)}{ds^n}$	R_x
Ολοκλήρωση στο χρόνο	$\int_{-\infty}^t x(\tau)d\tau$	$\frac{X(s)}{s}$	$R \supseteq (R_x \cap \{Re\{s\} > 0\})$

• Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace

Πίνακας Ιδιοτήτων Δίπλευρου Μετασχηματισμού Laplace			
Ιδιότητα	Σήμα	Μετασχημ. Laplace	ROC
	$x(t)$ $y(t)$	$X(s)$ $Y(s)$	R_x R_y
Γραμμικότητα	$Ax(t) + By(t)$	$AX(s) + BY(s)$	$R \supseteq R_x \cap R_y$

• Απόδειξη:

$$z(t) = x(t) + y(t) \quad \begin{matrix} x(t) \rightarrow X(s), R_x \\ y(t) \rightarrow Y(s), R_y \end{matrix}$$

$$Z(s) = \int_{-\infty}^{\infty} z(t) e^{-st} dt = \int_{-\infty}^{\infty} (x(t) + y(t)) e^{-st} dt =$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-st} dt + \int_{-\infty}^{\infty} y(t) e^{-st} dt = X(s) + Y(s)$$

$$R_x \cap R_y \neq \emptyset$$

• Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace

$$s = \sigma + j\omega$$

○ Βρείτε το μετασχ. Laplace του αθροίσματος των σημάτων

$$X(s) = \frac{1}{s-2}, \sigma > 2, \quad Y(s) = -\frac{1}{(s-1)(s-2)}, \sigma > 2$$

$$Z(s) = \frac{1}{s-2} - \frac{1}{(s-1)(s-2)} = \frac{s-1}{(s-1)(s-2)} = \frac{1}{s-1}$$

$$\operatorname{Re}\{s\} = \sigma \rightarrow \begin{array}{l} \sigma > 1 \\ \sigma < 1 \end{array} \rightarrow \boxed{\sigma > 2}$$

• Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace

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

Πίνακας Ιδιοτήτων Δίπλευρου Μετασχηματισμού Laplace			
Ιδιότητα	Σήμα	Μετασχημ. Laplace	ROC
	x(t)	X(s)	R_x
	y(t)	Y(s)	R_y
Συζυγές σήμα στο χρόνο	$x^*(t)$	$X^*(s^*)$	R_x

• Απόδειξη:

$$\begin{aligned} \mathcal{L} \{ x^*(t) \} &= \int_{-\infty}^{\infty} x^*(t) e^{-st} dt = \left[\int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-s^*t} dt \right]^* \\ &= X^*(s^*) \end{aligned}$$

• **Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace**

Ο Έστω ένα σήμα $x(t) \in \mathcal{R}$ με ρητό Μετασχ. Laplace $X(s)$. Για το σήμα γνωρίζετε ότι:

- έχει έναν πόλο στη θέση $s_1 = \frac{1}{2} e^{\frac{j\pi}{3}}$ κι έναν πόλο στη θέση $s_2 = s_1^* = \frac{1}{2} e^{-j\pi/3}$
- έχει ένα μηδενικό στη θέση $s_3 = -1$
- $X(0) = 2$

Βρείτε όσα περισσότερα μπορείτε για το $X(s)$

$x(t) = x^*(t)$ γιατί $x(t) \in \mathcal{R} \Rightarrow X(s) = X^*(s^*) \rightarrow$ Αν έχουμε μιγαδική ρίζα \Rightarrow συζυγή ρίζα θα υπάρχει

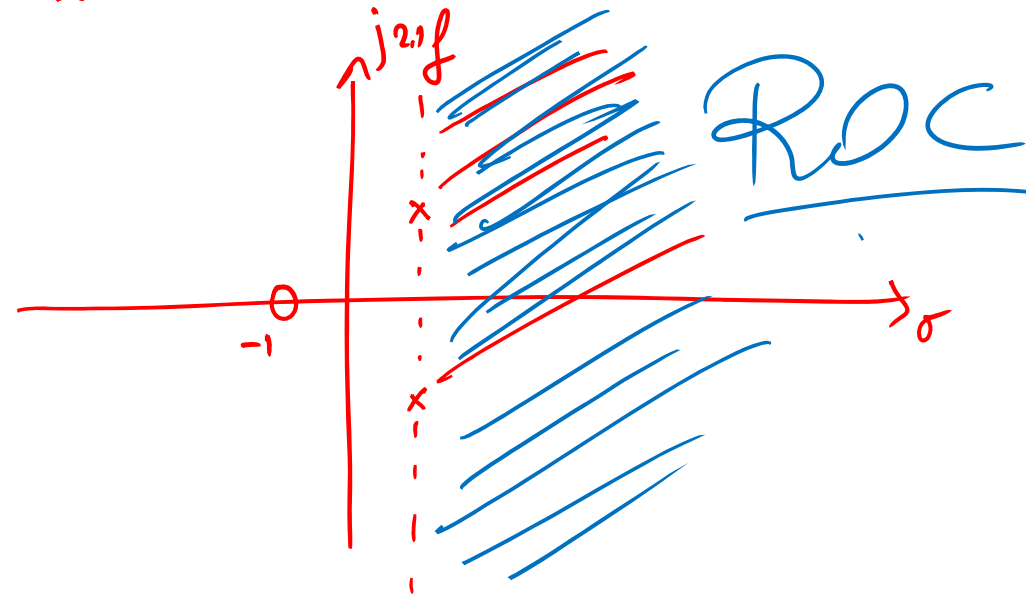
$s_2 = s_1^* = \frac{1}{2} e^{-j\pi/3}$

$X(s) = A \frac{s+1}{(s - \frac{1}{2} e^{-j\pi/3})(s - \frac{1}{2} e^{j\pi/3})} \Rightarrow X(0) = 2 \Rightarrow A \frac{1}{\frac{1}{4}} = 2 \Rightarrow$

$\Rightarrow 4A = 2 \Rightarrow A = \frac{1}{2} \Rightarrow X(s) = \frac{1}{2} \frac{s+1}{(s - \frac{1}{2} e^{j\pi/3})(s - \frac{1}{2} e^{-j\pi/3})}$

- Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace

$$X(s) = \frac{1}{2} \frac{s+1}{\left(s - \frac{1}{2}e^{j\pi/3}\right) \left(s - \frac{1}{2}e^{-j\pi/3}\right)}$$



• Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace

Πίνακας Ιδιοτήτων Δίπλευρου Μετασχηματισμού Laplace			
Ιδιότητα	Σήμα	Μετασχημ. Laplace	ROC
	$x(t)$	$X(s)$	R_x -
	$y(t)$	$Y(s)$	R_y -
Συνέλιξη στο χρόνο	$x(t) * y(t)$	$X(s)Y(s)$	$R \supseteq R_x \cap R_y$

• Απόδειξη:

a) $x(t) \rightarrow X(s) \Rightarrow x(t - \tau) \rightarrow e^{-s\tau} X(s)$

$$\mathcal{L}\{x(t - \tau)\} = \int_{-\infty}^{\infty} x(t - \tau) e^{-st} dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t') e^{-st'} \cdot e^{-s\tau} dt' = e^{-s\tau} \int_{-\infty}^{\infty} x(t') e^{-st'} dt' = e^{-s\tau} X(s)$$

b) $x(t) * y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) y(t - \tau) d\tau$

$$\mathcal{L}\{x(t) * y(t)\} = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) y(t - \tau) d\tau \cdot e^{-st} dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) \int_{-\infty}^{\infty} y(t - \tau) e^{-st} dt \cdot d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) \cdot e^{-s\tau} d\tau \cdot Y(s) = X(s) \cdot Y(s)$$

• Ιδιότητες Μετασχηματισμού Laplace

$$\mathcal{L}\{e^{at}u(t)\} = \frac{1}{s-a} \quad \sigma > a$$

Ο Έστω δυο σήματα $x(t) = e^{at}u(t)$ $y(t) = e^{2at}u(t)$. Υπολογίστε τη συνέλιξη τους.

$$X(s) = \frac{1}{s-a} \quad \left. \begin{array}{l} R_x \\ \sigma > a \end{array} \right\} \Rightarrow \mathcal{L}\{x(t) * y(t)\} = X(s) \cdot Y(s) =$$

$$Y(s) = \frac{1}{s-2a} \quad \left. \begin{array}{l} R_y \\ \sigma > 2a \end{array} \right\} \quad R_x \cap R_y = \sigma > 2a$$

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

$$A = Z(s)(s-a) \Big|_{s=a} = \frac{1}{s-2a} \Big|_{s=a} = -\frac{1}{a} \quad , \quad B = \frac{1}{a} \quad \left. \begin{array}{l} \sigma > a \\ \sigma < a \end{array} \right\} \quad \left. \begin{array}{l} \sigma > 2a \\ \sigma < 2a \end{array} \right\}$$

$$\Rightarrow z(t) = x(t) * y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{Z(s)\} = -\frac{1}{a} e^{at}u(t) + \frac{1}{a} e^{2at}u(t)$$

• **Ο Μονόπλευρος Μετασχ. Laplace**

• Μονόπλευρος μετασχ. Laplace

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

- Ουσιαστικά αποτελεί το μετασχ. Laplace που ξέρουμε ήδη, αλλά για αιτιατά σήματα
- Κάποιες ιδιότητες είναι λίγο διαφορετικές

Πίνακας Ιδιοτήτων Μονόπλευρου Μετασχηματισμού Laplace			
Στάθμιση στο χρόνο	$x(at), a > 0$	$\frac{1}{a} X\left(\frac{s}{a}\right)$	Σταθμισμένο R_x
Παραγωγή στο χρόνο	$\frac{dx(t)}{dt}$	$sX(s) - x(0^-)$	$R \supseteq R_x$
n -οστή παραγωγή στο χρόνο	$\frac{d^n x(t)}{dt^n}$	$s^n X(s) - \sum_{i=1}^n s^{n-i} \left. \frac{d^{i-1} x(t)}{dt^{i-1}} \right]_{t=0}$	R_x
Ολοκλήρωση στο χρόνο	$\int_{-\infty}^t x(\tau) d\tau$	$\frac{X(s)}{s} + \frac{1}{s} \int_{-\infty}^{0^-} x(\tau) d\tau$	$R \supseteq (R_x \cap \{Re\{s\} > 0\})$

• Ζεύγη Μετασχηματισμού Laplace

Χρήσιμα Ζεύγη Μετασχηματισμού Laplace		
Σήμα	Μετασχηματισμός Laplace	ROC
$\delta(t)$ \longrightarrow	1	Όλο το s -επίπεδο
$-\delta(t - t_0)$	e^{-st_0}	Όλο το s -επίπεδο
$\cos(2\pi f_0 t)u(t)$	$\frac{s}{s^2 + (2\pi f_0)^2}$	$\text{Re}\{s\} > 0$
$\sin(2\pi f_0 t)u(t)$	$\frac{2\pi f_0}{s^2 + (2\pi f_0)^2}$	$\text{Re}\{s\} > 0$
$\text{Arect}\left(\frac{t}{T}\right)$	$\frac{A}{s}(e^{sT/2} - e^{-sT/2})$	Όλο το s -επίπεδο
$u(t)$ \longrightarrow	$\frac{1}{s}$	$\text{Re}\{s\} > 0$
$-u(-t)$	$\frac{1}{s}$	$\text{Re}\{s\} < 0$
$tu(t)$	$\frac{1}{s^2}$	$\text{Re}\{s\} > 0$
$-tu(-t)$	$\frac{1}{s^2}$	$\text{Re}\{s\} < 0$
$\frac{t^{n-1}}{(n-1)!}u(t)$	$\frac{1}{s^n}$	$\text{Re}\{s\} > 0$
$-\frac{t^{n-1}}{(n-1)!}u(-t)$	$\frac{1}{s^n}$	$\text{Re}\{s\} < 0$

• Ζεύγη Μετασχηματισμού Laplace



Χρήσιμα Ζεύγη Μετασχηματισμού Laplace		
Σήμα	Μετασχηματισμός Laplace	ROC
$e^{-a t }, a > 0$	$\frac{2a}{a^2 - s^2}$	$a > \text{Re}\{s\} > -a$
$e^{-at}u(t)$	$\frac{1}{s + a}$	$\text{Re}\{s\} > -\text{Re}\{a\}$
$-e^{-at}u(-t)$	$\frac{1}{s + a}$	$\text{Re}\{s\} < -\text{Re}\{a\}$
$\frac{t^{n-1}}{(n-1)!}e^{-at}u(t)$	$\frac{1}{(s + a)^n}$	$\text{Re}\{s\} > -\text{Re}\{a\}$
$-\frac{t^{n-1}}{(n-1)!}e^{-at}u(-t)$	$\frac{1}{(s + a)^n}$	$\text{Re}\{s\} < -\text{Re}\{a\}$
$e^{-at} \cos(2\pi f_0 t)u(t)$	$\frac{(s + a)}{(s + a)^2 + (2\pi f_0)^2}$	$\text{Re}\{s\} > -\text{Re}\{a\}$
$e^{-at} \sin(2\pi f_0 t)u(t)$	$\frac{2\pi f_0}{(s + a)^2 + (2\pi f_0)^2}$	$\text{Re}\{s\} > -\text{Re}\{a\}$
$t \cos(2\pi f_0 t)u(t)$	$\frac{s^2 - (2\pi f_0)^2}{(s^2 + (2\pi f_0)^2)^2}$	$\text{Re}\{s\} > 0$
$t \sin(2\pi f_0 t)u(t)$	$\frac{2s2\pi f_0}{(s^2 + (2\pi f_0)^2)^2}$	$\text{Re}\{s\} > 0$

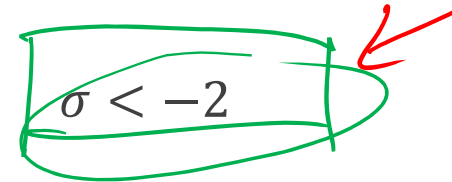
• Ο Αντίστροφος Μετασχηματισμός Laplace

• Παράδειγμα:

○ Υπολογίστε τον αντίστροφο Μετασχ. Laplace του

$$-e^{at} u(-t) \xleftrightarrow{\mathcal{L}} \frac{1}{s-a}, \sigma < a$$

$$X(s) = \frac{s+7}{s^2-3s-10},$$



$$s^2 - 3s - 10 = 0 \rightarrow \begin{cases} s_1 = 5 \\ s_2 = -2 \end{cases}$$

$$\Rightarrow X(s) = \frac{s+7}{(s-5)(s+2)} = \frac{A}{s-5} + \frac{B}{s+2} =$$

$$A = \frac{12}{7} = \frac{12}{7} \frac{1}{s-5} - \frac{5}{7} \frac{1}{s+2} \Rightarrow$$

$$B = -\frac{5}{7}$$

$\sigma > 5$
 $\sigma < 5$

$\sigma > -2$
 $\sigma < -2$

$$\Rightarrow x(t) = \frac{12}{7} (-e^{5t} u(t)) - \frac{5}{7} (-e^{-2t} u(-t))$$

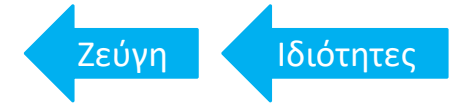
$$= \frac{5}{7} e^{-2t} u(-t) - \frac{12}{7} e^{5t} u(-t)$$

• Ο Αντίστροφος Μετασχηματισμός Laplace

• Παράδειγμα:

○ Υπολογίστε τον αντίστροφο Μετασχ. Laplace του

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



a) $\int_{-\infty}^t x_1(\tau) d\tau \xleftrightarrow{\mathcal{L}} \frac{X_1(s)}{s}, \sigma > \sigma_0$

β) $\frac{2\eta\beta_0}{s^2 + (2\eta\beta_0)^2} \xleftrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} \sin(2\eta\beta_0 t) u(t)$

$$X(s) = \frac{1}{s(s^2+4)} = \frac{X_1(s)}{s} \quad \text{όπου} \quad X_1(s) = \frac{1}{s^2+4} \quad 2\eta\beta_0 = 2 \quad \text{β} \Rightarrow$$

$$x_1(t) = \frac{1}{2} \sin(2t) u(t)$$

$$\begin{aligned} \text{a) } x(t) &= \int_{-\infty}^t x_1(\tau) d\tau = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^t \sin(2\tau) u(\tau) d\tau = \frac{1}{2} \int_0^t \sin(2\tau) d\tau = \\ &= \frac{1}{2} \left(-\frac{1}{2}\right) \cos(2\tau) \Big|_0^t = -\frac{1}{4} (\cos(2t) - \cos(2 \cdot 0)) = \\ &= \left[\frac{1}{4} - \frac{1}{4} \cos(2t)\right] u(t) \end{aligned}$$

• Ο Αντίστροφος Μετασχηματισμός Laplace

• Παράδειγμα:

○ Υπολογίστε τον αντίστροφο Μετασχ. Laplace του

$$X(s) = \frac{s^2 + 2}{s^3 - s}, \quad 0 < \sigma < 1$$

$\sigma > 0, \frac{1}{s} \xleftrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} u(t)$
 $- e^{at} u(-t) \xleftrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} \frac{1}{s+ta}$

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

$$A = \frac{s^2 + 2}{(s-1)(s+1)} \Big|_{s=0} = \frac{2}{-1} = -2, \quad B = \frac{3}{2}, \quad \Gamma = \frac{3}{2}$$

$$X(s) = -\frac{2}{s} + \frac{3}{2} \frac{1}{s+1} + \frac{3}{2} \frac{1}{s-1} \Rightarrow$$

$\bullet \sigma > 0$
 $\sigma < 0$

$\bullet \sigma > -1$
 $\sigma < -1$

$\sigma > 1$
 $\sigma < 1$

$$\Rightarrow x(t) = -2 u(t) + \frac{3}{2} e^{-t} u(t) - \frac{3}{2} e^t u(-t)$$

- **Θεωρήματα Αρχικής και Τελικής Τιμής**

- **Θεώρημα Αρχικής Τιμής**

- Προϋποθέσεις

i. Το σήμα $x(t)$ είναι αιτιατό

ii. Υπάρχει ο μετασχ. Laplace του, και της παραγώγου του

Τότε ισχύει

$$\lim_{s \rightarrow \infty} sX(s) = x(0^+)$$

δεδομένου ότι το παραπάνω όριο υπάρχει (είναι πεπερασμένο)

- **Θεώρημα Τελικής Τιμής**

- Προϋποθέσεις

i. Το σήμα $x(t)$ είναι αιτιατό

ii. Υπάρχει ο μετασχ. Laplace του, και της παραγώγου του

Τότε ισχύει

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

δεδομένου ότι το παραπάνω όριο υπάρχει (είναι πεπερασμένο)

ΤΕΛΟΣ ΔΙΑΛΕΞΗΣ

