## Transformada de Laplace

Monitoria de Sinais e Sistemas Lineares

04/11/09

### Transformadas

Transformada de Laplace

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

Transformada Inversa de Laplace

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

Exemplo: 4.3

**①** Determine a transformada inversa de Laplace de  $\frac{7s-6}{s^2-s-6}$ 

## Propriedades das Transformadas

#### Linearidade

$$x_1(t) \Leftrightarrow X_1(s)$$
 e  $x_2(t) \Leftrightarrow X_2(s)$ 

$$a_1x_1(t) + a_2x_2(t) \Leftrightarrow a_1X_1(s) + a_2X_2(s)$$

#### Sinal Causal

$$x(t) = -e^{-at}u(-t)$$

# Região de Convergência

### Região de Convergência

Também chamada de região de existência da transformada de Laplace X(s), é o conjunto de valores de s (a região do plano complexo) para os quais a integral converge.

#### Exemplo: 4.1

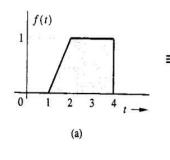
• Para um sinal  $x(t) = e^{-at}u(t)$ , determine a transformada de Laplace X(s) e sua RDC.

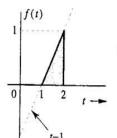
### Deslocamento no Tempo

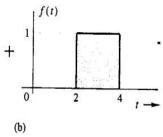
$$x(t) \Leftrightarrow X(s)$$
$$x(t-t_0) \Leftrightarrow X(s)e^{-st_0}$$

Exemplo: 4.4

lacktriangle Determine a transformada de laplace de x(t) mostrada na figura abaixo:







#### Exemplo: 4.5

Determine a transformada inversa de Laplace

$$X(s) = \frac{s+3+5e^{-2s}}{(s+1)(s+2)}$$

### Deslocamento na Frequência

$$x(t) \Leftrightarrow X(s)$$
$$x(t)e^{s_0t} \Leftrightarrow X(s-s_0)$$

#### Exemplo: 4.6

① Obtenha o par 9a da tabela 4.1 a partir do par 8a e da propriedade de deslocamento na fregüência.



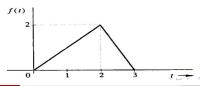
### Diferenciação no Tempo

$$x(t) \Leftrightarrow X(s)$$

$$\frac{d^n x}{dt^n} \Leftrightarrow s^n X(s) - \sum_{k=1}^n s^{n-k} x^{(k-1)}(0^-)$$

#### Exemplo: 4.7

Determine a transformada de Laplace do sinal x(t) da figura usando a tabela 4.1 e as propriedades de diferenciação e deslocamento no tempo da transformada de Laplace.



#### Integração no tempo

$$x(t) \Leftrightarrow X(s)$$

$$\int_{0^{-}}^{t} x(t)dt \Leftrightarrow \frac{X(s)}{s}$$

$$\int_{-\infty}^{t} x(t)dt \Leftrightarrow \frac{X(s)}{s} + \frac{\int_{-\infty}^{0^{-}} x(t)dt}{s}$$

#### Escalonamento

$$x(t) \Leftrightarrow X(s)$$
$$x(at) \Leftrightarrow \frac{1}{a}F\left(\frac{s}{a}\right)$$



### Convolução no Tempo

$$x_1(t) \Leftrightarrow X_1(s)$$
  $e$   $x_2(t) \Leftrightarrow X_2(s)$   
 $x_1(t) * x_2(t) \Leftrightarrow X_1(s)X_2(s)$ 

#### Convolução na Freqüência

$$x_1(t) \Leftrightarrow X_1(s)$$
  $e$   $x_2(t) \Leftrightarrow X_2(s)$   $x_1(t)x_2(t) \Leftrightarrow \frac{1}{2\pi i}[X_1(s) * X_2(s)]$ 

#### Exemplo: 4.8

• Usando a propriedade de convolução no tempo da transformada de Laplace, determine  $c(t) = e^{at}u(t) * e^{bt}u(t)$ 



#### Valor Inicial

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

#### Valor Final

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

#### Exemplo: 4.9

Determine os valores inicial e final de y(t) se sua transformada de Laplace for dada por:

$$Y(s) = \frac{10(2s+3)}{s(s^2+2s+5)}$$



# Solução de Equações Diferenciais e Integro-Diferenciais

Resolva a equação diferencial linear de segunda ordem

$$(D^2 + 5D + 6)y(t) = (D+1)x(t)$$

para as condições iniciais  $y(0^-)=2$  e  $y\circ (0^-)=1$  e entrada  $x(t)=e^{-4t}u(t)$ 

# Resposta de Estado Nulo = Função Transferência

$$Q(D)y(t) = P(D)x(t)$$

$$(s^{N} + a_{1}s^{N} + \dots + a_{n-1}s + a_{N})Y(s) = (b_{0}s^{N} + b_{1}s^{N-1} + \dots + b_{N-1}s + b_{N})X(s)$$

$$Y(s) = \frac{b_{0}s^{N} + b_{1}s^{N-1} + \dots + b_{N-1}s + b_{N}}{s^{N} + a_{1}s^{N} + \dots + a_{n-1}s + a_{N}}X(s)$$

$$= \frac{P(s)}{Q(s)}X(s)$$

$$H(s) = \frac{P(s)}{Q(s)}$$

### Estabilidade

- Assintoticamente Estável todos os pólos de H(s) estiverem no SPE (simples ou unitários)
- Instável -
  - Ao menos 1 pólo de H(s) está no SPD;
  - Pólos repetidos de H(s) no eixo imaginário
- Marginalmente estável não existem pólo de H(s) no SPD e alguns pólos no não repetidos no eixo imaginário Exemplo: 4.14
- **②** A fig. 4.9a mostra uma conexão em cascata de dois sistemas LCIT, o sistema  $S_1$  seguido por  $S_2$ . As funções transferência desses sistemas são  $H_1(s) = \frac{1}{(s-1)}$  e  $H_2(s) = \frac{(s-1)}{(s+1)}$ , respectivamente. Vamos determinar a estabilidade BIBO e assintótica do sistema composto.

## Geradores de Condição Inicial

### Capacitores

$$V(s) = \frac{1}{Cs}I(s) + \frac{v(0^-)}{s}$$

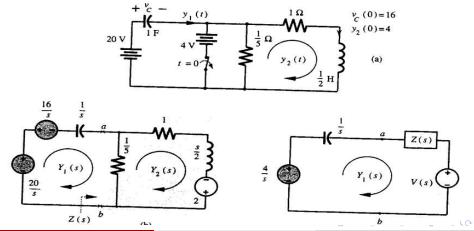
Indutores

$$V(s) = LsI(s) - Li(0^{-})$$

## Geradores de Condição Inicial

### Exemplo: 4.16

A chave do circuito da figura é mantida na posição fechada por um longo período antes de t =0, quando ela é, então, aberta instantaneamente. Determine as correntes  $y_1(t)$  e  $y_2(t)$  para  $t \ge 0$ .



### Realização de Sistemas

$$H(s) = \frac{b_0 s^N + b_1 s^{N-1} + \dots + b_{N-1} s + b_N}{s^N + a_1 s^{N-1} + \dots + a_{N-1} s + a_N}$$

Realização na Forma Direta I

$$H(s) = \left(b_0 + \frac{b_1}{s} + \frac{b_2}{s^2} + \frac{b_3}{s^3} + \dots + \frac{b_n}{s^n}\right) \left(\frac{1}{1 + \frac{a_1}{s} + \frac{a_2}{s^2} + \frac{a_3}{s^3} + \dots + \frac{a_n}{s^n}}\right)$$

$$H(s) = \frac{b_0 s^3 + b_1 s^2 + b_2 s + \dots + b_n}{s^3 + a_1 s^2 + a_2 s + \dots + a_n} = \frac{b_0 + \frac{b_1}{s} + \frac{b_2}{s^2} + \dots + \frac{b_n}{s^n}}{1 + \frac{a_1}{s} + \frac{a_2}{s^2} + \dots + \frac{a_n}{s^n}}$$

$$H(s) = \underbrace{\left(b_0 + \frac{b_1}{s} + \frac{b_2}{s^2} + \dots + \frac{b_n}{s^n}\right)}_{H_1(s)} \underbrace{\left(\frac{1}{1 + \frac{a_1}{s} + \frac{a_2}{s^2} + \dots + \frac{a_n}{s^n}}\right)}_{H_2(s)}$$

$$Y(s) = H_2(s)W(s)$$

## Realização de Sistemas

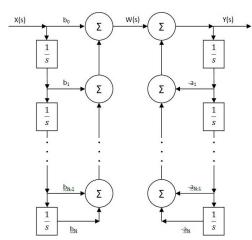
$$Y(s) = W(s) - \left(\frac{a_1}{s} + \frac{a_2}{s_2} + \ldots + \frac{a_n}{s^n}\right)$$

$$W(s) = H_1(s)X(s)$$

$$W(s) = \left(b_0 + \frac{b_1}{s} + \frac{b_2}{s^2} + \ldots + \frac{b_n}{s^n}\right)X(s)$$

$$W(s) = \left(\begin{array}{c} b_0 + \frac{1}{s} + \frac{1}{s^2} + \dots + \frac{1}{s^n} \end{array}\right) X(s)$$

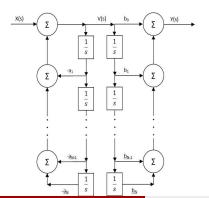
$$W(s) = \left(1 + \frac{a_1}{s} + \frac{a_2}{s^2} + \ldots + \frac{a_n}{s^n}\right) Y(s)$$

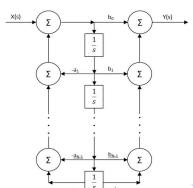


## Realização de Sistemas

Realização na Forma Direta II

$$V(s) = X(s) - \left(\frac{a_1}{s} + \frac{a_2}{s^2} + \dots + \frac{a_N}{s^N}\right)V(s)$$
$$Y(s) = \left(b_0 + \frac{b_1}{s} + \frac{b_2}{s^2} + \dots + \frac{b_N}{s^N}\right)V(s)$$





### Exemplo:4.19

• Determine a realização na forma direta canônica para as seguintes funções de transferência:

$$\frac{5}{s+7}$$