

Definition 11.6 (Faltung)

Unter dem **Faltungsprodukt** der Funktionen $f, g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ wollen wir allgemein

$$(f * g)(t) := \int_{-\infty}^{\infty} f(t - \tau)g(\tau) d\tau, \quad t \in \mathbb{R}$$

verstehen. Dabei sei die Existenz des uneigentlichen Integrals vorausgesetzt.

$$\begin{aligned}
 (f * s) * h &= f * (s * h) & f * (s + h) &= f * s + f * h \\
 (f * s)(t) &= \int_{-\infty}^{\infty} f(t - \tau)g(\tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} f(x)g(t - x) dx = \int_{-\infty}^{\infty} g(t - x)f(x) dx = \int_{-\infty}^{\infty} f(x)g(t - x) dx \\
 &= (g * f)(t)
 \end{aligned}$$

$x = t - \tau \Rightarrow \frac{dx}{d\tau} = -1 \Rightarrow dx = -d\tau$

Bemerkung

Für $f, g : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ und $t \geq 0$ gilt

$$\begin{aligned}(f * g)(t) &= \int_{-\infty}^{\infty} f(t - \tau)g(\tau) d\tau = \int_0^t f(t - \tau)g(\tau) d\tau \\ &= \int_0^t f(t - \tau)g(\tau) d\tau\end{aligned}$$

sowie $(f * g)(t) = 0$, wenn $t < 0$.

Beispiele (Faltung)

$$f(t) = \begin{cases} 0 & : t < 0 \\ e^{at} & : t \geq 0 \end{cases}$$

$$g(t) = \begin{cases} 0 & : t < 0 \\ e^{bt} & : t \geq 0 \end{cases}$$

$$(f * g)(t) = 0 \quad : t < 0.$$

$$t \geq 0: \\ (f * g)(t) = \int_0^t e^{a(t-\tau)} e^{b\tau} d\tau = \int_0^t e^{at} e^{-a\tau} e^{b\tau} d\tau = e^{at} \int_0^t e^{\tau(b-a)} d\tau$$

Fallunterscheidung:

$$i) \quad b \neq a: \quad (f * g)(t) = e^{at} \int_0^t e^{\tau(b-a)} d\tau = e^{at} \frac{1}{b-a} e^{\tau(b-a)} \Big|_0^t \\ = \frac{e^{at}}{b-a} (e^{t(b-a)} - 1) = \frac{1}{b-a} (e^{bt} - e^{at})$$

$$ii) \quad b = a: \quad (f * g)(t) = e^{at} \int_0^t 1 d\tau = t e^{at}$$

Beispiele (Faltung)

Satz 11.18 (Faltungsregel)

Die Funktion f sei in \mathbb{R} stetig, die Funktion g stückweise stetig. Beide seien von exponentieller Ordnung γ , und es gelte $f(t) = g(t) = 0$ für $t < 0$. Dann existiert die LAPLACE-Transformierte der Faltung $f * g$ für $\operatorname{Re} s > \gamma$ und es gilt

$$\mathcal{L}[(f * g)(t)] = \mathcal{L}[f(t)] \cdot \mathcal{L}[g(t)] ,$$

Beispiele (Faltung und Laplace-Transformation)

$$f(t) = \begin{cases} 0 & : t \leq 0 \\ e^{at} & : t > 0 \end{cases} = H(t) \cdot e^{at} \quad s(t) = H(t) e^{st}$$

$$F(s) = \frac{1}{s-a} \quad G(s) = \frac{1}{s-b}$$

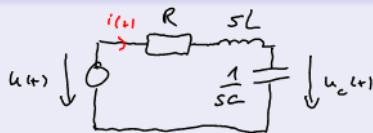
$$L(f * s) = F(s) G(s) = \frac{1}{(s-a)(s-b)}$$

$$b \neq a: L(f * s) = \frac{1}{(s-a)(s-b)} = \frac{\frac{1}{a-b}}{s-a} + \frac{\frac{1}{b-a}}{s-b} = \frac{1}{b-a} \left(\frac{1}{s-b} - \frac{1}{s-a} \right)$$

$$(f * s)(t) = \frac{1}{b-a} \left(H(t) e^{st} - H(t) e^{at} \right) = \frac{H(t)}{b-a} (e^{st} - e^{at})$$

$$b = a: L(f * s) = \frac{1}{(s-a)^2} \Rightarrow (f * s)(t) = H(t) \cdot t e^{at}$$

Beispiele (Faltung und Laplace-Transformation)



$$U(s) = R I(s) + sL I(s) + \frac{1}{sC} I(s) = \left(R + sL + \frac{1}{sC} \right) I(s)$$

$$I(s) = sC U_c(s)$$

$$U(s) = \left(R + sL + \frac{1}{sC} \right) sC U_c(s) = (RCs + s^2LC + 1) U_c(s)$$

$$U_c(s) = \frac{1}{s^2LC + sRC + 1} U(s) \Rightarrow u_c(t) = \mathcal{L}^{-1} \left(\frac{1}{s^2LC + sRC + 1} \right) * u(t)$$

Satz 11.19 (LAPLACE-Transformation einer T -periodischen Funktion)

Sei $f : [0, \infty[\rightarrow \mathbb{R}$ eine T -periodische, stückweise stetige und beschränkte Funktion. Dann gilt für $\operatorname{Re} s > 0$

$$\mathcal{L}[f(t)] = \frac{1}{1 - e^{-Ts}} \int_0^T e^{-su} f(u) du .$$

$$u_c(t) = (h * u)(t) = \int_0^t u(t-\tau) h(\tau) d\tau$$

Beispiele

$$U_c(s) = G(s) U(s) \quad G(s) = \frac{1}{s^2 LC + sRC + 1}$$

Annahme: $L = 1 \text{ H}$ $C = 1 \text{ F}$, $R = 2 \text{ } \Omega$

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + 2s + 1} = \frac{1}{(s+1)^2} \quad h(t) = \mathcal{L}^{-1}(G(s)) = H(t) \cdot t \cdot e^{-t}$$

$$\Rightarrow u_c(t) = (h * u)(t) = \int_0^t (t-\tau) e^{-(t-\tau)} u(\tau) d\tau$$

Notation (Regelungstechnik)

$G(s)$: Übertragungsfunktion , $h(t)$: Impulsantwort

Beispiele



$$f(t) = \frac{1}{T} t \text{ auf } [0, T)$$

Periodisch fortgesetzt

$$\begin{aligned}
 F(s) &= \frac{1}{1 - e^{-sT}} \int_0^T \frac{1}{T} t e^{-st} dt = \frac{1}{T(1 - e^{-sT})} \int_0^T t e^{-st} dt \\
 &= \frac{1}{T(1 - e^{-sT})} \left(\frac{t}{s} e^{-st} \Big|_0^T + \int_0^T \frac{1}{s} e^{-st} dt \right) \\
 &= \frac{1}{T(1 - e^{-sT})} \left(\frac{-T}{s} e^{-sT} - \frac{1}{s^2} e^{-st} \Big|_0^T \right) = \frac{1}{T(1 - e^{-sT})} \left(\frac{-T}{s} e^{-sT} - \frac{1}{s^2} e^{-sT} + \frac{1}{s^2} \right)
 \end{aligned}$$

Satz 11.20 (LAPLACE-Transformation eines Produktes mit einer Potenzfunktion)

Sei $g(t) = (-1)^n t^n f(t)$ und f LAPLACE-transformierbar sowie $F(s) = \mathcal{L}[f(t)]$ die LAPLACE-Transformierte von f . Dann gilt

$$\mathcal{L}[(-1)^n t^n f(t)] = F^{(n)}(s) .$$

Beispiele

Satz 11.21 (Verschiebungssatz, Transformation eines plötzlichen Einschaltvorgangs)

Sei $g(t)$ eine stückweise stetige Funktion und a eine positive Zahl. Dann gilt

$$\mathcal{L}[\theta(t-a)g(t-a)] = e^{-as} \mathcal{L}[g(t)] .$$

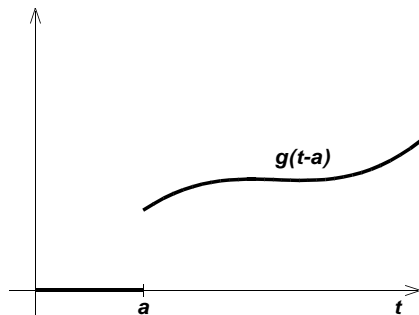


Abbildung 11.7: Aktivierung einer Störung $g(t-a)$ zum Zeitpunkt

Laplace-Transformation und Differentialgleichungen

Laplace-Transformation und Differentialgleichungen

Laplace-Transformation und Differentialgleichungen

Laplace-Transformation - Definition - Rechenregeln

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(s) := \int_0^{\infty} f(t)e^{-st} dt, \quad F : D \rightarrow \mathbb{C}$$

Transformation von f' $\mathcal{L}[f'(t)] = sF(s) - f(0)$

Transformation von $f^{(n)}$ $\mathcal{L}[f^{(n)}(t)] = s^n F(s) - \sum_{k=1}^n s^{n-k} f^{(k-1)}(0)$

Transformation des Integrals $\mathcal{L}[\int_0^t f(\tau) d\tau] = \frac{1}{s} F(s)$

Dämpfung/Verschiebung $\mathcal{L}[e^{-at} f(t)] = F(s + a)$

Laplace-Transformation - Definition - Rechenregeln

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(s) := \int_0^{\infty} f(t)e^{-st} dt, \quad F : D \rightarrow \mathbb{C}$$

Streckung

$$\mathcal{L}[f(at)] = \frac{1}{a}F\left(\frac{s}{a}\right)$$

Faltungsregel

$$\mathcal{L}[(f * g)(t)] = \mathcal{L}[f(t)] \cdot \mathcal{L}[g(t)]$$

Produkt mit t^n

$$\mathcal{L}[(-1)^n t^n f(t)] = F^{(n)}(s)$$

Einschaltvorgang bei $t = a$

$$\mathcal{L}[h_a(t)f(t-a)] = e^{-as}F(s)$$

$$y'' + ay' + by = 0$$

$$s^2 F(s) - sy_0 - y_1 + asF(s) - y_0 + bF(s) = 0$$

$$y(0) = y_0, y'(0) = y_1$$

$$\mathcal{L}[y(t)] = F(s) = \frac{y_0 + y_1 + sy_0}{s^2 + az + b}$$

Stabilität

Stabilität

Pendel



↓ δ



$$x_1(t) = \varphi(t)$$

$$x_2(t) = \dot{\varphi}(t)$$

Gleichung:

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2(t) \\ \frac{g}{L} \sin(x_1(t)) \end{pmatrix}$$

$$\text{Konst. Lsgen: } \begin{pmatrix} x_{1n}(t) \\ x_{2n}(t) \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} n\pi \\ 0 \end{pmatrix} \quad n \in \mathbb{Z}$$

Stabilität

Gleichgewicht

$\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ heißt Gleichgewicht von $\dot{x}(t) = f(x(t))$,
wenn $x(t) \equiv \bar{x}$ Lösung ist.

Beachte: \bar{x} ist Gleichgewicht
 $\Leftrightarrow f(\bar{x}) = 0$

Stabilität

Definition (Stabilität eines Gleichgewichts)

Das Gleichgewicht \bar{x} von $\dot{x}(t) = f(x(t))$ heißt „stabil“,
wenn $\forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta > 0$, so dass

Wenn $|x_0 - \bar{x}| < \delta$, dann gilt: Die Lösung(en) von
 $\dot{x}(t) = f(x(t))$ erfüllt $|x(t) - \bar{x}| < \varepsilon \quad \forall t \geq t_0$
 $x(t_0) = x_0$

Wenn zusätzlich gilt $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \bar{x}$, dann heißt \bar{x}
„asymptotisch stabil“.