

10A Använd som sagt definitionen i 10.1:

$$\hat{u}(s) = \dots$$

Definitsionsmängden för  $\hat{u}$  ges av de villkor  
på  $s$  som behövs för att integralen i definitionen  
ska vara (absolut)konvergent.

10B Tabell + räkneregler... Men glöm inte att göra en snabb skiss (kanske bara mentalt) av funktionens utseende.

a) Börja med att kvadrera.

b) Olika möjligheter...

Man kan starta med  $X(t) \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{1}{s}, \operatorname{Re}s > 0$ ,

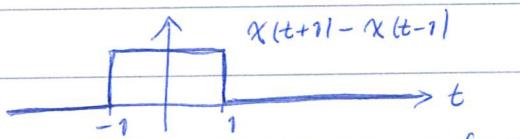
så  $X(t+1) \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{e^s}{s}, \operatorname{Re}s > 0$  och skriva om

$\sin t$  med Eulers formel ... .

Eller starta med  $\sin(t-1)X(t)$ , använda subtraktionsformeln för sinus, och ~~använda tabellen~~ använda tabellen på det, och till sist regn  $u(t+1) \xrightarrow{\mathcal{L}} e^s \hat{u}(s)$  ... .

c) Börja t.ex. med  $\cos 2(-t) X(t) \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{s}{s^2+4}, \operatorname{Re}s > 0$  ( $\cos$  jämn) ...

d)



Vad innebär detta för konvergensen av integralen

som definierar ~~transformen~~? Detta är alltså ett fall

där  $\sum u \cap \sum v \neq \sum u+v$  ( $u(t) = X(t+1)$ ,  $v(t) = -X(t-1)$ ).

Se stycket i 10.7 mellan saten och beviset.

e) Ta det lugnt, en regel i taget ... .

f) En skiss av funktionen ger svaret direkt,

utanräkningar, när man tänker sig funktionen

insatt i integralen som definierar laplacetransformen.

10C Följ mönstret i beviset av 10.7 (g).

O

O

O

O

## 10D Mycket lik exempel 10.15.

(Residy i dubbelpol, hur räknar man ut det?)

I värt fall har vi en dubbelpol i  $s=0$ :

$$\frac{e^{(t-1)s}}{s^2(s-1)} = \frac{a}{s^2} + \frac{b}{s} + c + ds + \dots \quad \begin{matrix} \text{för några} \\ \text{konstanter } a, b, c, d, \dots \end{matrix}$$

Vi vill åt b. Så multiplicera med  $s^2$ :

$$\frac{e^{(t-1)s}}{s-1} = a + bs + cs^2 + ds^3 + \dots$$

Derivera:

$$\frac{d}{ds} \left( \frac{e^{(t-1)s}}{s-1} \right) = b + 2cs + 3ds^2 + \dots$$

Sätt  $s=0$ : (strikt sett ta grv. då  $s \rightarrow 0$ )

$$\frac{d}{ds} \left( \frac{e^{(t-1)s}}{s-1} \right) \Big|_{s=0} = b. \quad )$$

10E a) PBU + tabell ... .

b) Jämför med exempel 10.10.

c) Inversionsformeln funkar bra, eller  
tabell + räkneregler

d) Som c).

10F Arbetsgång som i exempel 10.13.

Det är viktigt att hälla reda på definitionsmängderna för alla transformer.

$$*10G \quad u(t) = \begin{array}{c} \text{Diagram of a discrete-time signal } u(t) \\ \text{as a sum of shifted unit impulse functions:} \\ u(t) = x(t) + x(t-1) + \dots \end{array}$$

\*10H  $VL = (u \text{ faltat med funktionen i } 10B \text{ d},)$

$\widehat{VL}(s)$  fas nog enklast mha definitionen.

Man får två fall:  $\sum u = ]-\infty, 0[$  och  $\sum u = ]0, \infty[$   
 och får utveckla  $\widehat{u}(s)$  (mha geometriska serien) på  
 lite olika sätt beroende på fall.

$$*10I \quad \text{Börja t.ex.:} \quad u(t) \xrightarrow{\mathcal{L}} \log\left(1 + \frac{1}{s^2}\right), \operatorname{Re}s > 0$$

$$t u(t) \quad -\frac{d}{ds} \left( \log\left(1 + \frac{1}{s^2}\right) \right), \operatorname{Re}s > 0$$