

فصل ۶

تبدیل لاپلاس

تبدیل لاپلاس يك وسیله اساسي براي مطالعه سیستمهاي خطي تغییر ناپذیر با زمان می باشد. در این فصل بطور مختصر به معرفی تبدیل لاپلاس و خواص آن پرداخته و کاربرد عمده آن در حل معادلات دیفرانسیل خطي با ضرائب ثابت را که در تجزیه و تحلیل مدارهای الکتریکی در فصول قبل آموختیم را خواهیم دید.

۶-۱) تبدیل لاپلاس و خواص آن

تعریف : تبدیل لاپلاس تابع $f(t)$ که در فاصله $[0, \infty)$ معین است بصورت زیر تعریف می شود.

$$F(s) = L[F(t)] = \int_{0^-}^{\infty} f(t)e^{-st} dt \quad (6-1)$$

$s = \sigma + j\omega$ يك متغیر مختلط بوده و آنرا فرکانس مختلط نامند. از آنجا که انتگرال فوق بازاء مقادیر مشخصي از s همگرا خواهد بود بنابراین تبدیل لاپلاس هر تابع دارای ناحیه همگرایی مشخصي خواهد بود که در صفحه اعداد مختلط (s-plan) معین می گردد.

مثال: تبدیل لاپلاس توابع زیر را محاسبه کنید.

الف) $f(t) = u(t)$

$$F(s) = \int_{0^-}^{\infty} e^{-st} u(t) dt = \int_{0^-}^{\infty} e^{-st} dt = \int_{0^-}^{\infty} e^{-(\sigma + j\omega)t} dt = -\frac{1}{\sigma + j\omega} e^{-\sigma t} e^{-j\omega t} \Big|_0^{\infty} = \frac{1}{s} \quad (6-2)$$

همانگونه که مشاهده می شود انتگرال فوق تنها بازاء مقادیر $\text{Re}[s] = \sigma > 0$ همگراست. این ناحیه را ناحیه همگرایی تبدیل لاپلاس می نامند.

ب) $f(t) = e^{at} u(t)$ بطوریکه a يك عدد حقیقی است

$$F(s) = \int_{0^-}^{\infty} e^{at} e^{-st} dt = \int_{0^-}^{\infty} e^{-(s-a)t} dt = \frac{1}{s-a} \quad (6-3)$$

در این حالت ناحیه همگرایی عبارت از $\sigma = \text{Re}[s] > a$

$$F(s) = \int_{0^-}^{\infty} \delta(t) e^{-st} dt = \int_0^{\infty} \delta(t) dt = 1 \quad (6-4) \quad \text{ج}$$

$$f(t) = \delta(t)$$

در این حالت ناحیه همگرایی تمام مقادیر مختلط S می باشد.

۶-۲) خواص تبدیل لاپلاس

۱) خاصیت خطي بودن : اگر توابع $f_1(t), f_2(t)$ دارای تبدیل لاپلاسهای $F_1(s), F_2(s)$ بوده و a, b ثابتهای اختیاری باشند آنگاه:

$$L\{af_1(t) + bf_2(t)\} = aF_1(s) + bF_2(s) \quad (6-5)$$

مثال: با استفاده از خاصیت خطي تبدیل لاپلاس رابطه زیر را اثبات کنید.

$$L[\cos \omega t] = \frac{s}{s^2 + \omega^2} \quad (6-6)$$

حل: ابتدا با کمک رابطه اویلر تابع $\cos \omega t$ را بسط می دهیم.

$$L[\cos \omega t] = L\left[\frac{1}{2}e^{j\omega t} + \frac{1}{2}e^{-j\omega t}\right] = \frac{1}{2}L[e^{j\omega t}] + \frac{1}{2}L[e^{-j\omega t}] = \frac{1}{2} \frac{1}{s-j\omega} + \frac{1}{2} \frac{1}{s+j\omega} \quad (6-7)$$

$$= \frac{s}{s^2 + \omega^2}$$

به همین ترتیب می توان نشان داد که :

$$L[\sin \omega t] = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \quad (6-8)$$

۲- خاصیت مشتق گیری : می توان نشان داد که :

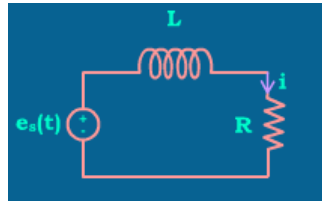
$$L[f'(t)] = sL[f(t)] - f(0^-) \quad (6-9)$$

با تعمیم قضیه فوق همچنین داریم :

$$L[f''(t)] = s^2L[f(t)] - sf(0^-) - f'(0^-) \quad (6-10)$$

$$L[f^n(t)] = s^nL[f(t)] - s^{n-1}f(0^-) - s^{n-2}f'(0^-) - \dots - f^{(n-1)}(0^-) \quad (6-11)$$

مثال: در مدار زیر در صورتیکه آپاسخ فرض شود پاسخ ضربه مدار را بکمک تبدیل لاپلاس محاسبه کنید.



حل: معادله دیفرانسیل مدار با اعمال kvl در حلقه مربوطه بر حسب متغیر i بصورت زیر خواهد بود.

$$kvl \quad L \frac{di}{dt} + Ri = e_s(t) = \delta(t) \quad (6-12)$$

اگر از طرفین تبدیل لاپلاس بگیریم با فرض اینکه شرایط اولیه صفر بوده و با استفاده از خاصیت خطی و مشتق گیری تبدیل لاپلاس داریم :

$$L[sI(s) - i(0^-)] + RI(s) = 1 \Rightarrow I(s) = \frac{1}{R + sL} \quad (6-13)$$

$$\Rightarrow I(s) = \frac{1/L}{s + R/L} \Rightarrow h(t) = \frac{1}{L} e^{-\frac{R}{L}t} u(t) \quad (6-14)$$

نکته : روش تبدیل لاپلاس در حل معادلات دیفرانسیل پاسخ را تنها برای $t \geq 0$ بدست می دهد . در صورتی که تعریف تبدیل لاپلاس بفرم کلی آن یعنی:

$$L[f(t)] = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)e^{-st} dt \quad (6-15)$$

در نظر بگیریم پاسخ برای کلیه زمانها بدست خواهد آمد. این نوع تبدیل لاپلاس به تبدیل لاپلاس دو طرفه معروف است.

۲- خاصیت انتگرال گیری: می‌توان نشان داد که :

$$L\left[\int_{0^-}^t f(\tau)d\tau\right] = \frac{1}{s}L[f(t)] \quad (6-16)$$

مثال: با استفاده از تبدیل لاپلاس $u(t)$ ، تبدیل لاپلاس توابع زیر را محاسبه کنید.

$$L[t^n] = ? \quad , L[t^2] = ? \quad , L[t] = ? \quad L[u(t)] = \frac{1}{s} \quad (6-17)$$

حل: می‌دانیم که :

$$\int_{0^-}^t u(\tau)d\tau = t \quad , \int_{0^-}^t \tau d\tau = \frac{t^2}{2} \quad , \int_{0^-}^t \frac{\tau^2}{2} d\tau = \frac{t^3}{3!} \quad (6-18)$$

$$\dots\dots\dots, \int_{0^-}^t \frac{\tau^n}{n!} d\tau = \frac{t^{n+1}}{(n+1)!}$$

با کمک خاصیت انتگرال گیری خواهیم داشت:

$$L[tu(t)] = \frac{1}{s}L[u(t)] = \frac{1}{s^2} \quad (6-19)$$

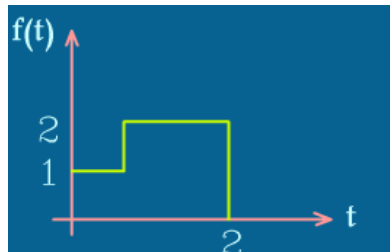
همچنین برای هر n صحیح داریم:

$$L\left[\frac{t^2}{2}\right] = \frac{1}{s}L[t] = \frac{1}{s^3} \Rightarrow L(t^2) = \frac{2}{s^3} \quad , \dots L\left[\frac{t^n}{n!}\right] = \frac{1}{s^{n+1}} \Rightarrow L[t^n] = \frac{n!}{s^{n+1}} \quad (6-20)$$

۴) خاصیت شیفت در حوزه زمان : براحتی می‌توان نشان داد که :

$$L[f(t-t_0)] = e^{-st_0}L[f(t)] \quad (6-21)$$

مثال: تبدیل لاپلاس شکل (۶-۱) را محاسبه کنید.



شکل (۶-۱)

حل: $f(t)$ برحسب توابع پله و شیفت داده شده‌های آن بصورت زیر نوشته می‌شود:

$$F(t) = u(t) + u(t-1) - 2u(t-2) \quad (6-22)$$

$$\Rightarrow F(s) = \frac{1}{s} + \frac{1}{s}e^{-s} - \frac{2}{s}e^{-2s} = \frac{1}{s}(1 + e^{-s} - 2e^{-2s}) \quad (6-23)$$

۵) خاصیت شیفت در حوزه فرکانس : می‌توان نشان داد که :

$$L[e^{-at}f(t)] = F(s+a) \quad (6-24)$$

مثال : تبدیل لاپلاس $e^{-at} \cos \omega t$ را محاسبه کنید.

حل : می دانیم که: $L[\cos \omega t] = \frac{s}{s^2 + \omega^2}$ حال با استفاده از خاصیت شیفت در حوزه فرکانس

تبدیل لاپلاس سیگنال مورد نظر بصورت زیر به دست می آید:

$$L[e^{-at} \cos \omega t] = \frac{s+a}{(s+a)^2 + \omega^2} \quad (6-25)$$

همچنین تبدیل لاپلاس $e^{-at} \sin \omega t$ بصورت زیر خواهد بود:

$$L[e^{-at} \sin \omega t] = \frac{\omega}{(s+a)^2 + \omega^2} \quad (6-26)$$

(۶) خاصیت کانولوشن: تبدیل لاپلاس کانولوشن دو تابع برابر با حاصل ضرب تبدیل لاپلاس آنها یعنی:

$$L[x(t) * h(t)] = L[x(t)]L[h(t)] = X(s)H(s) \quad (6-27)$$

۶-۲) تبدیل لاپلاس معکوس

برای یافتن شکل زمانی تابع بکمک تبدیل لاپلاس آن (تبدیل لاپلاس معکوس) از روش گسترش تابع به کسرهایی جزئی استفاده می شود. فرض کنید $F(s) = \frac{P(s)}{Q(s)}$ یک تابع گویا با ضرائب

حقیقی باشد در اینصورت $P(s)$, $Q(s)$ چند جمله ای های بترتیب از درجات n, m برحسب s خواهند بود. یک طرز نمایش دیگری برای تابع $F(s)$ عبارت از:

$$F(s) = k \frac{\prod_{i=1}^m (s - z_i)}{\prod_{j=1}^n (s - p_j)} \quad (6-28)$$

z_i ها صفرها و p_j ها قطبهای تابع $F(s)$ نامیده می شود.

اگر p_j یک ریشه ساده $Q(s)$ باشد. (ریشه غیر تکراری) آنرا یک قطب ساده $F(s)$ نامند و اگر p_j یک ریشه تکراری از مرتبه r چند جمله ای $Q(s)$ باشد آنرا قطب مرتبه r تابع فوق نامند. برای یافتن تبدیل لاپلاس معکوس لازمست ابتدا $F(s)$ به یک تابع گویای مناسب ($m < n$) تبدیل شود. (با عمل تقسیم $P(s)$ به $Q(s)$ اینکار صورت می گیرد). با فرض اینکه $F(s)$ یک تابع گویای مناسب است در این صورت سه حالت مختلف وجود خواهد داشت:

حالت ۱) $F(s)$ دارای قطبهای ساده باشد در این صورت $F(s)$ بصورت زیر قابل تبدیل است:

$$F(s) = \frac{P(s)}{Q(s)} = \frac{K_1}{s - p_1} + \frac{k_2}{s - p_2} + \dots + \frac{k_n}{s - p_n} \quad (6-29)$$

k_i ها مانده های (Residues) تابع $F(s)$ در قطب های p_i می باشند و بصورت زیر محاسبه می گردند.

$$K_i = (s - p_i) F(s) |_{s=p_i} \quad (6-30)$$

حالت ۲) $F(s)$ دارای قطبهای مکرر باشد.

مثلاً اگر p_i قطب مرتبه r ($r < n$) باشد. $F(s)$ بصورت زیر به کسرهایی جزئی تبدیل خواهد شد.

$$F(s) = \frac{k_1}{s - p_1} + \frac{k_2}{(s - p_1)^2} + \dots + \frac{k_r}{(s - p_1)^r} + \dots \quad (6-31)$$

ضرائب k_i بصورت زیر محاسبه می‌گردند.

$$k_1 = \frac{1}{(r-1)!} \frac{d^{(r-1)}}{ds^{(r-1)}} \left[(s-p_1)^r F(s) \right]_{s=p_1} \quad (6-22)$$

$$k_2 = \frac{1}{(r-2)!} \frac{d^{(r-2)}}{ds^{(r-2)}} \left[(s-p_1)^r F(s) \right]_{s=p_1}, \dots, k_{r-1} = \frac{d}{ds} \left[(s-p_1)^r F(s) \right]_{s=p_1} \quad (6-23)$$

$$k_r = (s-p_1)^r F(s) |_{s=p_1} \quad (6-24)$$

مثال: تبدیل لاپلاس معکوس تابع زیر را بیابید.

$$F(s) = \frac{s^2 + 3s + 5}{(s+1)^2(s+2)} = \frac{k_1}{s+1} + \frac{k_2}{(s+1)^2} + \frac{k_3}{s+2} \quad (6-25)$$

حل: تابع فوق دارای یک قطب ساده در $s=-2$ و یک قطب مرتبه دو در $s=-1$ است.

$$k_3 = (s+2)F(s) |_{s=-2} = 3 \quad (6-26)$$

$$k_2 = (s+1)^2 F(s) |_{s=-1} = 3 \quad (6-27)$$

$$k_1 = \frac{d}{ds} \left[(s+1)^2 F(s) \right] = \frac{d}{ds} \left[\frac{s^2 + 3s + 5}{s+2} \right]_{s=-1} = -2 \quad (6-28)$$

$$\Rightarrow f(t) = -2e^{-t} + 3te^{-t} + 3e^{-2t} \quad t \geq 0 \quad (6-29)$$

حالت ۲) $F(s)$ دارای قطب‌های مختلط باشد.

چون ضرائب چند جمله‌ایهای صورت و مخرج تابع گویای $F(s)$ حقیقی هستند کلیه قطب و صفرهای مختلف بصورت مزدوج ظاهر خواهند شد. بنابراین اگر $p_1 = a + jb$ يك قطب $F(s)$ باشد حتماً $p_2 = a - jb$ نیز قطب آن خواهد بود. برای تبدیل اینگونه توابع به کسرهای جزیی به صورت زیر عمل می‌کنیم.

$$F(s) = \frac{k_1}{s-a-jb} + \frac{k_2}{s-a+jb} \quad (6-30)$$

k_2, k_1 نیز بصورت قبل قابل محاسبه است:

$$k_1 = (s-p_1)F(s) |_{s=p_1}, \quad k_2 = (s-p_2)F(s) |_{s=p_2} \quad (6-31)$$

با توجه به حقیقی بودن ضرائب تابع گویای $F(s)$ می‌توان نشان داد که $k_2 = k_1^*$ یعنی ضرائب k_2, k_1 مزدوج یکدیگر خواهند بود.

$$f(t) = k_1 e^{(a+jb)t} + k_1^* e^{(a-jb)t} = (k_1 e^{jbt} + k_1^* e^{-jbt}) e^{at} \\ = e^{at} \cdot 2 \operatorname{Re} [k_1 e^{jbt}] = 2e^{at} |k_1| \cos(bt + \angle k_1) \quad (6-32)$$

بطوریکه $K_1 = |k_1| e^{j\angle k_1}$ می‌باشد.

مثال: تبدیل لاپلاس معکوس تابع زیر را محاسبه کنید.

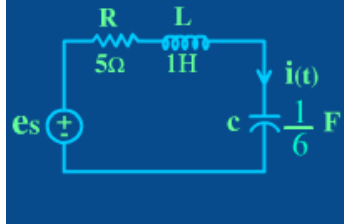
$$F(s) = \frac{s^2 + 3s + 7}{(s^2 + 4s + 8)(s+1)} = \frac{k_1}{s+2-j2} + \frac{k_1^*}{s+2+j2} + \frac{k_3}{s+1} \quad (6-33)$$

$$k_3 = (s+1)F(s) |_{s=-1} = +1, \quad k_1 = (s+2-j2)F(s) |_{s=-2+j2} = \frac{j}{4} = \frac{1}{4} e^{j90^\circ} \quad (6-34)$$

$$\Rightarrow f(t) = 2e^{-2t} \frac{1}{4} \cos(2t + 90^\circ) + e^{-t} = -\frac{1}{2} e^{-2t} \sin 2t + e^{-t} \quad t \geq 0 \quad (6-35)$$

۶-۴ تجزیه و تحلیل مدارهای خطی تغییر ناپذیر با زمان بکمک تبدیل لاپلاس

۶-۴-۱: پاسخ حالت صفر: مدار خطی تغییر ناپذیر با زمان زیر را در نظر گرفته و با فرض اینکه ورودی $e_s(t)$ دارای تبدیل لاپلاس $E_s(s)$ باشد پاسخ $i(t)$ را بازنه هر ورودی دلخواه محاسبه و بکمک آن پاسخ پله و ضربه را بدست آورید:



شکل (۶-۳)

حل: معادله دیفرانسیل مدار با فرض شرایط اولیه صفر با نوشتن kvl در حلقه مربوطه بدست می آید:

$$kvl: Ri(t) + L \frac{di(t)}{dt} + \frac{1}{C} \int_{0^-}^t i(t') dt' = e_s(t) \quad (6-46)$$

با اخذ تبدیل لاپلاس از معادله انتگرال دیفرانسیل فوق معادله زیر حاصل خواهد شد:

$$RI(s) + L(sI(s) - i(0^-)) + \frac{1}{Cs} I(s) = E_s(s) \quad (6-47)$$

$$\Rightarrow I(s) = \frac{1}{R + Ls + \frac{1}{Cs}} E_s(s) \quad (6-48) \quad \text{و یا:}$$

تابع شبکه بصورت نسبت تبدیل لاپلاس پاسخ حالت صفر به تبدیل لاپلاس ورودی تعریف

$$H(s) = \frac{I(s)}{E_s(s)} = \frac{1}{R + Ls + \frac{1}{Cs}} \quad (6-49) \quad \text{می شود.}$$

بنابراین رابطه بین تبدیل لاپلاس پاسخ حالت صفر و تبدیل لاپلاس ورودی بصورت زیر خواهد بود:

(تبدیل لاپلاس ورودی) (تابع شبکه) = (تبدیل لاپلاس پاسخ حالت صفر)

از آنجا که تبدیل لاپلاس تابع ضربه واحد، برابر با ۱ است پس تابع شبکه برابر با تبدیل لاپلاس پاسخ ضربه واحد می باشد یعنی:

$$L[h(t)] = H(s) \quad (6-50)$$

برای محاسبه پاسخ ضربه کافیهست تبدیل لاپلاس معکوس تابع شبکه را محاسبه نمود. با جایگذاری مقادیر عناصر مدار داده شده تابع شبکه بصورت زیر در می آید:

$$H(s) = I(s) = \frac{s}{s^2 + 5s + 6} = \frac{-2}{s+2} + \frac{3}{s+3} \quad (6-51)$$

بنابراین تبدیل لاپلاس معکوس تابع شبکه برابر است با:

$$h(t) = (-2e^{-2t} + 3e^{-3t})u(t) \quad (1-52)$$

پاسخ پله نیز با توجه به ورودی $e_s(t) = u(t)$ و در نتیجه $E_s(s) = \frac{1}{s}$ قابل محاسبه است:

$$I(s) = \frac{1}{s^2 + 5s + 6} = \frac{1}{s+2} + \frac{-1}{s+3} \quad (6-53)$$

بنابراین پاسخ پله بصورت زیر است:

$$\Rightarrow S(t) = (e^{-2t} - e^{-3t})u(t) \quad (6-54)$$

تمرین: نشان دهید که پاسخ ضربه مشتق پاسخ ضربه است.

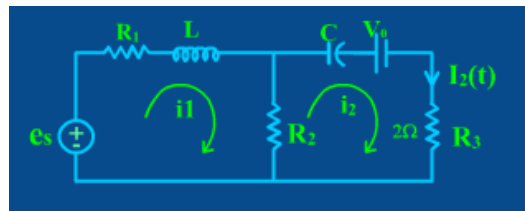
۶-۴-۲ پاسخ کامل

در شبکه زیر اگر جریان $i_2(t)$ پاسخ مورد نظر باشد پاسخ کامل را محاسبه کنید. شرایط اولیه برابر با $V_C(0) = V_0$ و $i_L(0) = I_0$ فرض می شود.



شکل (۶-۳)

حل: ابتدا با استفاده از تجزیه و تحلیل مش معادلات انتگرال دیفرانسیل شبکه را بروش نظری یا میانبر بدست می آوریم. برای این کار لازم است مدار معادل خازن را در شبکه جایگزین نماییم.



شکل (۶-۴)

حال معادلات انتگرال دیفرانسیل بصورت زیر نوشته خواهد شد:

$$\begin{bmatrix} R_1 + R_2 + LD & -R_2 \\ -R_2 & R_2 + R_3 + \frac{D^{-1}}{C} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_1(t) \\ i_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e_s \\ -V_0 \end{bmatrix} \quad (6-55)$$

اگر از طرفین دستگاه معادلات فوق تبدیل لاپلاس بگیریم و با فرض اینکه تبدیل لاپلاس های $i_1(t), i_2(t)$ به ترتیب برابر با I_1, I_2 باشد داریم:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} R_1 + R_2 + Ls & -R_2 \\ -R_2 & R_2 + R_3 + \frac{1}{Cs} \end{bmatrix}}_{\bar{Z}_m(s)} \underbrace{\begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \end{bmatrix}}_{\bar{I}} = \underbrace{\begin{bmatrix} E_s + LI_0 \\ -V_0/s \end{bmatrix}}_{\bar{V}_s(s)} \quad (6-56)$$

$$\bar{Z}_m(s) \bar{I} = \bar{V}_s(s)$$

حال با استفاده از روش کوفکتور یا قاعده کرامر متغیر مورد نظر $I_2(s)$ بصورت زیر محاسبه می شود.

$$I_2(s) = \frac{\Delta_{12}(s)}{\Delta_m(s)} \quad (6-57)$$

$\Delta_m(s)$ دترمینان ماتریس $\Delta_{12}(s), \bar{Z}_m(s)$ کوفکتور عنصر $(1, 2)$ ماتریس $\bar{Z}_m(s)$ بوده و برابر است با دترمینان

$$\Delta_{12}(s) = \begin{bmatrix} R_1 + R_2 + Ls & E_s + LI_0 \\ -R_2 & -V_0/s \end{bmatrix} \quad (6-58)$$

بنابراین:

$$I_2(s) = \frac{\begin{vmatrix} 2+s & E_s + I_0 \\ -1 & -\frac{V_0}{s} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2+s & -1 \\ -1 & 3 + \frac{1}{s} \end{vmatrix}} = \frac{E_s}{\underbrace{s^2 + 5s + 5}_{(1)}} + \frac{I_0}{\underbrace{s^2 + 5s + 5}_{(2)}} + \frac{(s+2)V_0}{s(s^2 + 5s + 5)} \quad (6-59)$$

(1): ناشی از ورودی (2): ناشی از شرایط اولیه

مشاهده می‌شود که تبدیل لاپلاس پاسخ کامل برابر با مجموع تبدیل لاپلاس‌های پاسخ ورودی صفر و پاسخ حالت صفر یعنی:

$$L(\text{پاسخ ورودی صفر}) + L(\text{پاسخ حالت صفر}) = L(\text{پاسخ کامل})$$

در صورتی که شرایط اولیه صفر باشد $I_0 = 0, V_0 = 0$ تابع شبکه یا تبدیل لاپلاس پاسخ ضربه بصورت زیر بدست می‌آید:

$$H(s) = \frac{I_2}{E_s} = \frac{1}{s^2 + 5s + 5} = \frac{K_1}{s + \frac{5 + \sqrt{5}}{2}} + \frac{K_2}{s + \frac{5 - \sqrt{5}}{2}} \quad (6-60)$$

$$K_1 = (s + \frac{5 + \sqrt{5}}{2})H(s) \Big|_{s = -\frac{5 + \sqrt{5}}{2}} = -\frac{1}{\sqrt{5}}, K_2 = (s + \frac{5 - \sqrt{5}}{2})H(s) \Big|_{s = -\frac{5 - \sqrt{5}}{2}} = \frac{1}{\sqrt{5}} \quad (6-61)$$

$$\Rightarrow h(t) = \frac{1}{\sqrt{5}} \left(-e^{-\frac{5 + \sqrt{5}}{2}t} + e^{-\frac{5 - \sqrt{5}}{2}t} \right) u(t) \quad (6-62) \quad \text{بنابراین پاسخ ضربه برابر با:}$$

۲-۴-۶) توابع شبکه و حالت دائمی سینوسی

در صورتی که هدف محاسبه پاسخ حالت دائمی سینوسی با فرض سینوسی بودن ورودی باشد می‌توان با استفاده از روش فازورها و با روش تبدیل لاپلاس بصورت زیر عمل نمود. در شبکه مثال قبل فرض کنید هدف محاسبه پاسخ حالت دائمی بازا و ورودی $e_s(t) = V_m \cos \omega_0 t$

باشد. به عبارت دیگر پاسخ حالت دائمی سینوسی بازا $t \rightarrow \infty$ مورد نظر می باشد.

حل : با استفاده از روش تجزیه و تحلیل مش پاسخ $I_2(s)$ بصورت زیر بدست خواهد آمد.

$$I_2(s) = \frac{\Delta_{12}(s)}{\Delta_m(s)} = E_s(s)H(s) = \frac{1}{s^2 + 5s + 5} \quad (6-62)$$

برای محاسبه پاسخ حالت دائمی ورودی $e_s(t) = V_m e^{j\omega_0 t}$ در نظر گرفته و جزء حقیقی پاسخ را

در نظر خواهیم گرفت بنابراین $\hat{E}_s(s) = \frac{V_m}{s - j\omega_0}$ و تبدیل لاپلاس پاسخ بصورت زیر خواهد بود:

$$\hat{I}_2(s) = \frac{V_m}{s - j\omega_0} H(s) \quad (6-64)$$

برای محاسبه لازمست $\hat{i}_2(t)$ را بصورت زیر به کسرهای جزئی تبدیل نمائیم.

$$\hat{I}_2(s) = \frac{k_1}{s - j\omega_0} + \frac{k_2}{s - p_1} + \frac{k_3}{s - p_2} + \dots \quad (6-65)$$

$$k_1 = (s - j\omega_0) \hat{I}_2(s) |_{s=j\omega_0} = V_m H(j\omega_0) \quad (6-66)$$

$$\Rightarrow \hat{i}_2(t) = V_m H(j\omega_0) e^{j\omega_0 t} + k_2 e^{p_1 t} + k_3 e^{p_2 t} \quad (6-67)$$

با فرض اینکه تمام قطب‌های $H(s)$ در نیم صفحه باز چپ باشند (یعنی $\text{Re}[p_j] < 0$ برای $i=1,2,\dots$) ها قطب‌های $H(s)$ هستند) در اینصورت در حالت دائمی یعنی وقتی $t \rightarrow \infty$ تمام

جملات نمایی سمت صفر میل خواهند کرد و بنابراین :

$$\hat{i}_2(t) \approx V_m H(j\omega_0) e^{j\omega_0 t} \quad \text{برای مقادیر بزرگ } t$$

برای محاسبه پاسخ دائمی سینوسی بازا و ورودی $e_s(t) = V_m \cos \omega_0 t$ کافیهست جزء حقیقی را محاسبه کنیم یعنی:

$$i_2(t) = \text{Re}[\hat{i}_2(t)]$$

در شبکه حاضر داریم:

$$i_2(t) = V_m |H(j\omega_0)| \cos(\omega_0 t + \angle H(j\omega_0)) \quad (6-68)$$

$$H(j\omega_0) = \frac{1}{(j\omega_0)^2 + 5(j\omega_0) + 5} = \frac{1}{(5 - \omega_0^2) + j5\omega_0}$$

$$\text{بنابراین } \angle H(j\omega_0) = -\tan^{-1} \frac{5\omega_0}{5 - \omega_0^2} \text{ و } |H(j\omega_0)| = \frac{1}{\sqrt{(5 - \omega_0^2)^2 + 25\omega_0^2}}$$

تمرین : نشان دهید که با استفاده از بکارگیری فازورها پاسخ حالت دائمی محاسبه شده با پاسخ محاسبه شده فعلی یکسان خواهند بود.

۴-۴-۱: خواص اساسی شبکه‌های خطی تغییر ناپذیر با زمان (LTI)

(۱) تبدیل لاپلاس پاسخ کامل برابر با مجموع تبدیل لاپلاس‌های پاسخ حالت صفر و پاسخ ورودی صفر است.

(۲) تابع شبکه یک مدار LTI تابعی گویا با ضرائب حقیقی است که هر گاه در تبدیل لاپلاس ورودی ضرب شود تبدیل لاپلاس پاسخ حالت صفر را بدست می‌دهد یعنی:

$$Y(s) = H(s) X(s)$$

این نتیجه از خاصیت کانوالوشن تبدیل لاپلاس حاصل می‌شود.

(۳) شرایط اولیه مورد نیاز برای حل شبکه نسبت به هر متغیر آن بوسیله ولتاژهای اولیه دو سرخازن‌ها و جریانهای اولیه سلفها کاملاً مشخص می‌شود.

(۴) تابع شبکه یک مدار LTI برابر با تبدیل لاپلاس پاسخ ضربه متناظر آن شبکه است.

(۵) مشتق پاسخ پله برابر با پاسخ ضربه و انتگرال پاسخ ضربه برابر با پاسخ پله می‌باشد.

(۶) اگر تمام قطب‌های $H(s)$ دارای جزء حقیقی منفی باشند (در نیم صفحه چپ صفحه S) پاسخ حالت صفر به ورودی سینوسی $e_s(t) = V_m \cos \omega_0 t$ به سمت پاسخ حالت دائمی سینوسی $y(t) = |H(j\omega_0)| V_m \cos(\omega_0 t + \angle H(j\omega_0))$ میل می‌کند.

(۷) اگر تابع شبکه $H(s)$ را در $s = j\omega_0$ محاسبه کنیم نتیجه بدست آمده نسبت فازور خروجی به فازور ورودی در حالت دائمی سینوسی خواهد بود.

۶-۵ حل معادلات حالت یک شبکه LTI بکمک تبدیل لاپلاس

همچنانکه در فصل ۵ (معادلات حالت) مشاهده شد دستگاه معادلات حالت یک شبکه خطی تغییر ناپذیر با زمان بصورت زیر بدست می‌آید.

$$\dot{\bar{X}}(t) = \bar{A} \bar{X}(t) + \bar{b} w(t) \quad (6-69)$$

$$y(t) = \bar{c}^T \bar{X}(t) + d w(t) \quad (6-70)$$

در دستگاه فوق $\bar{X}(t)$ بردار حالت (مشتق بردار حالت نسبت به زمان) و $w(t)$ ورودی و $y(t)$ پاسخ یا خروجی شبکه می باشد.

در صورتی که از طرفین رابطه (۶-۶۹) تبدیل لاپلاس بگیریم با استفاده از خاصیت خطی و مشتق تبدیل لاپلاس داریم:

$$s \bar{X}(s) - \bar{X}(0) = \bar{A} \bar{X}(s) + \bar{b} W(s) \quad (6-71)$$

$\bar{X}(s)$ تبدیل لاپلاس بردار حالت $x(t)$ است با مرتب کردن معادله اخیر داریم:

$$(s \bar{I} - \bar{A}) \bar{X}(s) = \bar{b} W(s) + \bar{X}(0) \quad (6-72)$$

بطوریکه \bar{I} ماتریس یکه می باشد.

$$\Rightarrow \bar{X}(s) = (s \bar{I} - \bar{A})^{-1} \left[\bar{X}(0) + \bar{b} W(s) \right] \quad (6-73)$$

تبدیل لاپلاس رابطه (۶-۷۰) نیز بصورت زیر محاسبه خواهد شد.

$$Y(s) = \bar{c}^T \bar{X}(s) + d W(s) \quad (6-74)$$

با قراردادن رابطه (۶-۷۳) در (۶-۷۴) تبدیل لاپلاس کامل بصورت زیر بدست می‌آید.

$$Y(s) = \underbrace{\bar{c}^T (s \bar{I} - \bar{A})^{-1} \bar{X}(0)}_{(1)} + \underbrace{\left[\bar{c}^T (s \bar{I} - \bar{A})^{-1} \bar{b} + d \right]}_{(2)} W(s) \quad (6-75)$$

(۱): تابعی از شرایط اولیه

(۲): تابعی از ورودی

بنابراین باز هم واقعیت زیر مشاهده می‌شودکه:

(تبدیل لاپلاس پاسخ حالت صفر) + (تبدیل لاپلاس پاسخ ورودی صفر) = (تبدیل لاپلاس پاسخ کامل)

۶-۵-۱ محاسبه تابع شبکه بکمک معادلات حالت

برای محاسبه تابع شبکه $H(s)$ می‌توان در معادله (۶-۷۵) شرایط اولیه $\bar{X}(0)$ را برابر با صفر قرار

داد و پاسخ حالت صفر را محاسبه نمود در این صورت داریم:

$$Y(s) = \underbrace{\left[\bar{C}^T (s\bar{I} - \bar{A})^{-1} \bar{b} + d \right]}_{H(s)} W(s) \quad (6-76)$$

بنابراین تابع شبکه برابر است با :

$$H(s) = \bar{C}^T (s\bar{I} - \bar{A})^{-1} \bar{b} + d \quad (6-77)$$

6-5-2 محاسبه پاسخ ورودی صفر و $e^{\bar{A}t}$ بکمک تبدیل لاپلاس

می دانیم که معادله حالت بازنه ورودی صفر بصورت (6-78) می باشد.

$$\dot{\bar{X}}(t) = \bar{A}\bar{X}(t) \quad (6-78)$$

پاسخ ورودی صفر معادله دیفرانسیل برداری فوق بصورت زیر محاسبه می شود.

$$\bar{X}_0 = \bar{X}(0) \quad \bar{X}(t) = e^{\bar{A}t} \bar{X}_0, \quad t \geq 0 \quad (6-79)$$

برای محاسبه $e^{\bar{A}t}$ می توان از روش تبدیل لاپلاس بصورت زیر استفاده کرد.

اگر از معادله (6-78) تبدیل لاپلاس بگیریم با استفاده از خاصیت مشتق تبدیل لاپلاس داریم:

$$\begin{aligned} s\bar{X}(s) - \bar{X}_0 &= \bar{A}\bar{X}(s) \Rightarrow (s\bar{I} - \bar{A})\bar{X}(s) = \bar{X}_0 \\ \Rightarrow \bar{X}(s) &= (s\bar{I} - \bar{A})^{-1} \bar{X}_0 \end{aligned} \quad (6-80)$$

تبدیل لاپلاس معکوس رابطه (6-80) پاسخ ورودی صفر را خواهد داد:

$$\bar{X}(t) = L^{-1}[\bar{X}(s)] = L^{-1}[(s\bar{I} - \bar{A})^{-1}] \bar{X}_0 \quad (6-81)$$

با مقایسه رابطه (6-81) با (6-79) در می یابیم که :

$$e^{\bar{A}t} = L^{-1}[(s\bar{I} - \bar{A})^{-1}] \quad (6-82)$$

مثال : معادلات حالت یک شبکه LTI بصورت زیر داده شده است:

$$\dot{\bar{X}}(t) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -6 & -5 \end{bmatrix} \bar{X}(t) + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} W(t) \quad (6-83)$$

$$\bar{X}(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad y(t) = [1 \quad 0] \bar{X}(t) \quad (6-84)$$

پاسخ ضربه و نیز پاسخ ورودی صفر شبکه را محاسبه کنید.

حل : تابع شبکه با توجه به رابطه (6-77) بحث قبل بصورت زیر محاسبه می گردد.

$$H(s) = \bar{c}^T (s\bar{I} - \bar{A})^{-1} \bar{b} = \frac{1}{s^2 + 5s + 6} = \frac{1}{s+2} + \frac{1}{s+3} \quad (6-85)$$

پاسخ ضربه برابر خواهد بود با: $\Rightarrow h(t) = (e^{-2t} - e^{-3t})u(t)$ (6-86)

پاسخ ورودی صفر بصورت زیر با محاسبه $e^{\bar{A}t}$ بدست می آید.

$$\begin{aligned} e^{\bar{A}t} &= L^{-1}[(s\bar{I} - \bar{A})^{-1}] = L^{-1} \left[\begin{array}{c|c} \frac{s+5}{s^2+5s+6} & \frac{1}{s^2+5s+6} \\ \hline \frac{6}{s^2+5s+6} & \frac{s}{s^2+5s+6} \end{array} \right] \\ &= \begin{bmatrix} 3e^{-2t} - 2e^{-3t} & e^{-2t} - e^{-3t} \\ -6e^{-2t} + 6e^{-3t} & -2e^{-3t} + 3e^{-3t} \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (6-87)$$

و بردار حالت برابر با:

$$\Rightarrow \bar{X}(t) = e^{\bar{A}t} \bar{X}(0) = \begin{bmatrix} 3e^{-2t} & -2e^{-3t} \\ 6e^{-3t} & -6e^{-2t} \end{bmatrix} \quad (6-88)$$

۶-۶) نکاتی چند در مورد نوشتن معادلات تجزیه و تحلیل گره و مش و حلقه و کات ست با استفاده از تبدیل لاپلاس:

نکات زیر در محاسبه پاسخ کامل با استفاده از تبدیل لاپلاس بکمک هر کدام از روشهای تجزیه و تحلیل بکار می رود در صورتی که محاسبه پاسخ حالت صفر مورد نظر باشد کافیهست شرایط اولیه را صفر قرار دهیم .

۱) مدار معادل سلف در حوزه s

رابطه ولتاژ یا جریان یک سلف با مقدار اولیه $i_L(0)$ در حوزه لاپلاس (s) بصورت زیر می باشد:

$$v_L(t) = L \frac{di_L(t)}{dt} \Rightarrow V_L(s) = L(sI_L(s) - i_L(0)) \quad (6-89)$$

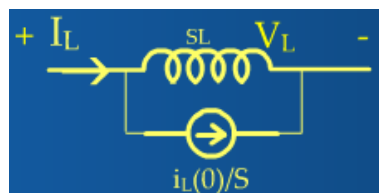
$$= Ls I_L(s) - Li_L(0)$$

با توجه به رابطه فوق مدار معادل تونن در حوزه s را برای زیر برای سلف بدست می آید.



شکل (۶-۵) مدار معادل سلف در حوزه s برای تجزیه و تحلیل حلقه و مش

می توان با تبدیل مدار معادل نورتن مدار معادل سلف را بصورت زیر بیان نمود:



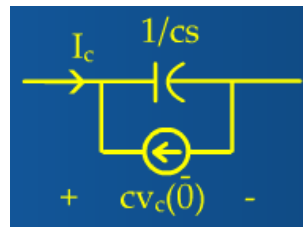
شکل (۶-۶) مدار معادل سلف در حوزه s برای تجزیه و تحلیل گره و کات ست

۲) مدار معادل خازن در حوزه s :

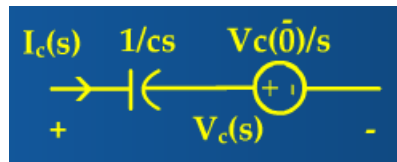
رابطه ولتاژ یا جریان یک خازن با مقدار اولیه $v_c(0)$ در حوزه لاپلاس (s) بصورت زیر می باشد.

$$i_c(t) = C \frac{dv_c(t)}{dt} \Rightarrow I_c = csV_c(s) - cv_c(0) \quad (6-90)$$

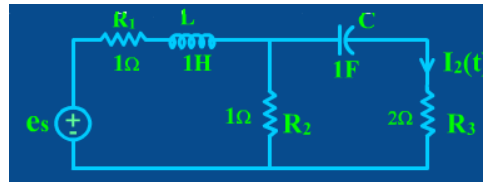
با توجه به رابطه فوق مدار معادل نورتن زیر برای خازن بدست می آید:



شکل (۶-۷) مدار معادل یک خازن در حوزه S برای تجزیه و تحلیل گره و کات است می توان با تبدیل مدار معادل تونن مدار معادل تونن خازن را در حوزه S بصورت زیر بیان نمود:



شکل (۶-۸) مدار معادل یک خازن حوزه S برای تجزیه و تحلیل مش و حلقه
مثال: در شبکه زیر جریان $i_2(t)$ را به کمک تجزیه و تحلیل مش و با استفاده از حوزه S بدست آورید.

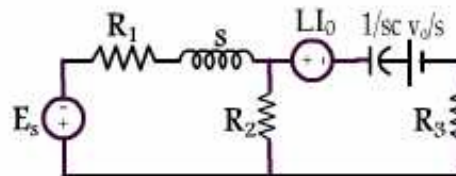


شکل (۶-۹)

$$i_L(0^-) = I_0$$

$$v_c(0^-) = V_0$$

حل: با توجه به نکات ذکر شده شبکه فوق در حوزه S بصورت زیر می آید:



شکل (۶-۱۰)

با کمک روش نظری مش دستگاه معادلات لازم برای محاسبه پاسخ مورد نظر بصورت زیر حاصل می شود:

$$\begin{bmatrix} R_1 + R_2 + sL & -R_2 \\ -R_2 & R_2 + R_3 + \frac{1}{sC} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_s + LI_0 \\ -\frac{V_0}{s} \end{bmatrix} \quad (6-91)$$

حال تبدیل لاپلاس مورد نظر را به کمک روش گرامر محاسبه و با کمک تبدیل لاپلاس معکوس پاسخ $i_2(t)$ بدست می آید.