

# 線形常微分方程式とラプラス変換

## 自然科学への扉 C

# 線形常微分方程式とラプラス変換

## 自然科学への扉 C

- 12 / 24 なぜラプラス変換を考えるのか  
動的なシステムのモデリング
- 01 / 07 ラプラス変換の定義  
基本的な関数のラプラス変換
- 01 / 14 ラプラス変換の性質
- 01 / 21 ラプラス変換と微分方程式
- 01 / 28 ラプラス変換と微分方程式

# ラプラス変換の性質

定義: ラプラス変換

時間関数  $x(t)$ ,  $t \geq 0$  (ただし  $t < 0$  の時は  $x(t) = 0$  とする) のラプラス変換をつぎで定義する.

$$X(s) = \mathcal{L}[x(t)] = \int_0^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

$x(t)$ : 時間関数

$X(s)$ :  $x(t)$  のラプラス変換

$s$ : 複素数  $s = \sigma + j\omega$

より正確には  $\mathcal{L}_-[x(t)] = \int_{0-}^{\infty} x(t)e^{-st} dt = \lim_{\substack{\epsilon \rightarrow 0 \\ \epsilon > 0}} \int_{-\epsilon}^{\infty} x(t)e^{-st} dt$

# ラプラス変換の性質

$$x(s) = \mathcal{L}[x(t)] = \int_0^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

線形性

$$\mathcal{L}[ax(t) + by(t)] = ax(s) + by(s)$$

# ラプラス変換の性質

$$x(s) = \mathcal{L}[x(t)] = \int_0^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

時間微分

$$\mathcal{L}\left[\frac{dx(t)}{dt}\right] = sx(s) - x(0)$$

部分積分:

$$\int_a^b f(x)\dot{g}(x)dx = [f(x)g(x)]_a^b - \int_a^b \dot{f}(x)g(x)dx$$

# ラプラス変換の性質

$$x(s) = \mathcal{L}[x(t)] = \int_0^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

## 時間微分

$$\mathcal{L}\left[\frac{dx(t)}{dt}\right] = sx(s) - x(0)$$

$$y(t) = \frac{dx(t)}{dt}$$

$$\begin{aligned}\mathcal{L}\left[\frac{d^2x(t)}{dt^2}\right] &= \mathcal{L}\left[\frac{dy(t)}{dt}\right] = sy(s) - y(0) \\ &= s(sx(s) - x(0)) - \dot{x}(0) \\ &= s^2x(s) - sx(0) - \dot{x}(0)\end{aligned}$$

# ラプラス変換の性質

$$\mathcal{L}[x(t)] = x(s)$$

$$\mathcal{L}\left[\frac{dx(t)}{dt}\right] = sx(s) - x(0)$$

$$\mathcal{L}\left[\frac{d^2x(t)}{dt^2}\right] = s^2x(s) - sx(0) - \dot{x}(0)$$

$$\mathcal{L}\left[\frac{d^3x(t)}{dt^3}\right] = s^3x(s) - s^2x(0) - s\dot{x}(0) - \ddot{x}(0)$$

$$\mathcal{L}\left[\frac{d^4x(t)}{dt^4}\right] = s^4x(s) - s^3x(0) - s^2\dot{x}(0) - s\ddot{x}(0) - \ddot{\dot{x}}(0)$$

⋮

# ラプラス変換の性質

$$x(s) = \mathcal{L}[x(t)] = \int_0^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

## 時間積分

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t x(\tau) d\tau\right] = \frac{1}{s} x(s)$$

$$y(t) = \int_0^t x(\tau) d\tau \quad \frac{dy(t)}{dt} = x(t) \quad y(0) = \int_0^0 x(\tau) d\tau = 0$$



# ラプラス変換の性質

$$x(s) = \mathcal{L}[x(t)] = \int_0^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

時間積分

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t x(\tau) d\tau\right] = \frac{1}{s} x(s)$$

$$\begin{aligned} \mathcal{L}\left[\int_0^t \int_0^{\tau} x(\tau_1) d\tau_1 d\tau\right] &= \mathcal{L}\left[\int_0^t y(\tau) d\tau\right] = \frac{1}{s} y(s) = \frac{1}{s} \mathcal{L}\left[\int_0^{\tau} x(\tau_1) d\tau_1\right] \\ &= \frac{1}{s} \frac{1}{s} x(s) = \frac{1}{s^2} x(s) \end{aligned}$$

# ラプラス変換の性質

$$\mathcal{L}[x(t)] = x(s)$$

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t x(\tau) d\tau\right] = \frac{1}{s}x(s)$$

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t \int_0^\tau x(\tau_1) d\tau_1 d\tau\right] = \frac{1}{s^2}x(s)$$

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t \int_0^\tau \int_0^{\tau_1} x(\tau_2) d\tau_2 d\tau_1 d\tau\right] = \frac{1}{s^3}x(s)$$

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t \int_0^\tau \int_0^{\tau_1} \int_0^{\tau_2} x(\tau_3) d\tau_3 d\tau_2 d\tau_1 d\tau\right] = \frac{1}{s^4}x(s)$$

⋮

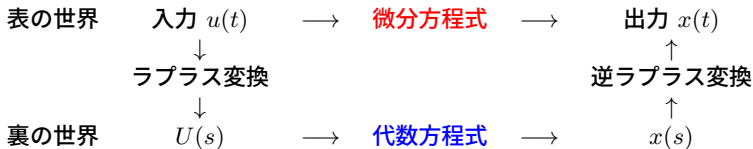
# ラプラス変換の性質

**微分:**  $s$  をかけること

$$\mathcal{L}\left[\frac{dx(t)}{dt}\right] = sx(s) - x(0)$$

**積分:**  $\frac{1}{s}$  をかけること

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t x(\tau)d\tau\right] = \frac{1}{s}x(s)$$



# 線形常微分方程式とラプラス変換

自然科学への扉 C

- 12 / 24 なぜラプラス変換を考えるのか  
動的なシステムのモデリング
- 01 / 07 ラプラス変換の定義  
基本的な関数のラプラス変換
- 01 / 14 ラプラス変換の性質
- 01 / 21 ラプラス変換と微分方程式
- 01 / 28 ラプラス変換と微分方程式