

線形常微分方程式とラプラス変換

自然科学への扉 C

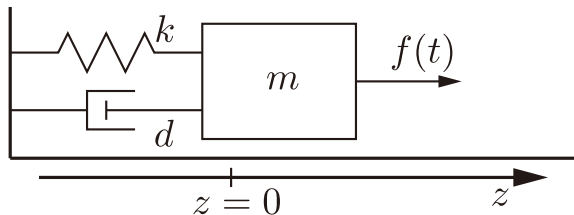
線形常微分方程式とラプラス変換

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

ラプラス変換と微分方程式

マス-バネ-ダンパ系



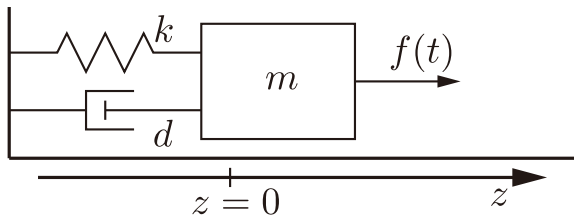
$$m\ddot{z}(t) + d\dot{z}(t) + kz(t) = f(t)$$

- 外部から加わる力: $f(t)$ [N] 入力 (原因)
- 質点の位置: $z(t)$ [m] 出力 (結果)

ラプラス変換と微分方程式

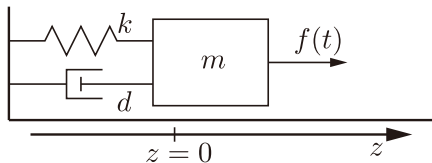
$$m\ddot{z}(t) + d\dot{z}(t) + kz(t) = f(t)$$

$$z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0)$$



$$\mathcal{L}[\dot{z}(t)] = sz(s) - z(0) \quad \mathcal{L}[\ddot{z}(t)] = s^2z(s) - sz(0) - \dot{z}(0)$$

ラプラス変換と微分方程式



$$z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0)$$

入力 f から z への伝達関数

$$\frac{1}{ms^2 + ds + k}$$

初期条件 $\dot{z}(0)$ から z への伝達関数

$$\frac{m}{ms^2 + ds + k}$$

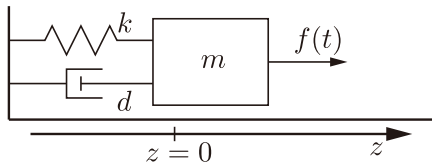
初期条件 $z(0)$ から z への伝達関数

$$\frac{ms + d}{ms^2 + ds + k}$$

分母多項式 $ms^2 + ds + k$

ラプラス変換と微分方程式

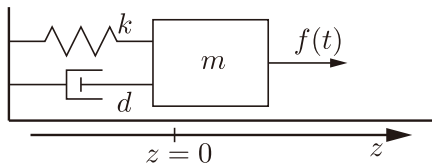
例題 1. $f(t) = 0$, $\dot{z}(0) = 0$, $z(0) = 1$ かつ $m = 1, d = 3, k = 2$ の時の解



$$z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0)$$

ラプラス変換と微分方程式

例題 1. $f(t) = 0$, $\dot{z}(0) = 0$, $z(0) = 1$ かつ $m = 1, d = 3, k = 2$ の時の解



$$z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0)$$

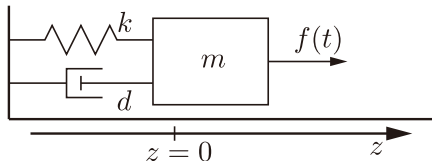
$$z(s) = \frac{s + 3}{s^2 + 3s + 2} = \frac{s + 3}{(s + 1)(s + 2)} = 2 \frac{1}{s + 1} - \frac{1}{s + 2}$$

$$z(t) = 2e^{-t} - e^{-2t}$$

- $d = 3 \neq 0$: 減衰あり (ブレーキが掛かる $\rightarrow e^{-t}, e^{-2t}$)
- $ms^2 + ds + k = 0$ が、相異なる実数根 ($s = -1, -2$) をもつ場合

ラプラス変換と微分方程式

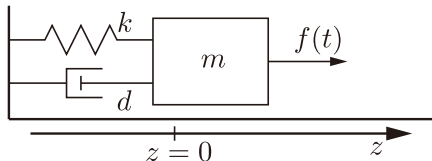
例題 2. $f(t) = 0$, $\dot{z}(0) = 0$, $z(0) = 1$ かつ $m = 1, d = 0, k = 4$ の時の解



$$z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0)$$

ラプラス変換と微分方程式

例題 2. $f(t) = 0$, $\dot{z}(0) = 0$, $z(0) = 1$ かつ $m = 1, d = 0, k = 4$ の時の解



$$z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0)$$

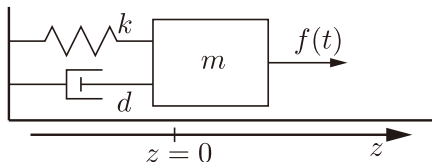
$$z(s) = \frac{s}{s^2 + 4} = \frac{s}{s^2 + 2^2}$$

$$z(t) = \cos 2t$$

- $d = 0$: 減衰なし (ブレーキが掛からないので, 動き続ける)
- $ms^2 + ds + k = 0$ が, 虚数 (の共役) 根 ($s = \pm 2j$) をもつ場合

ラプラス変換と微分方程式

例題 3. $f(t) = 0$, $\dot{z}(0) = 0$, $z(0) = 1$ かつ $m = 1$, $d = 2$, $k = 5$ の時の解



$$z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0)$$

$$z(s) = \frac{s + 2}{s^2 + 2s + 5} = \frac{s + 2}{(s + 1)^2 + 4}$$

ラプラス変換と微分方程式

$$z(s) = \frac{s+2}{s^2+2s+5} = \frac{s+2}{(s+1)^2+4}$$

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

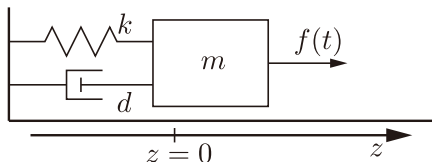
$$\mathcal{L}[e^{-at} \cos \omega t] = \frac{s+a}{(s+a)^2 + \omega^2}$$

$$\begin{aligned} z(s) &= \frac{s+2}{(s+1)^2+4} \\ &= \frac{s+1}{(s+1)^2+2^2} + \frac{1}{2} \frac{2}{(s+1)^2+2^2} \end{aligned}$$

$$z(t) = e^{-t} \cos 2t + \frac{1}{2} e^{-t} \sin 2t$$

ラプラス変換と微分方程式

例題 3. $f(t) = 0$, $\dot{z}(0) = 0$, $z(0) = 1$ かつ $m = 1$, $d = 2$, $k = 5$ の時の解



$$Z(s) = \frac{1}{ms^2 + ds + k} f(s) + \frac{ms + d}{ms^2 + ds + k} z(0) + \frac{m}{ms^2 + ds + k} \dot{z}(0)$$

$$z(s) = \frac{s + 2}{s^2 + 2s + 5} = \frac{s + 1}{(s + 1)^2 + 2^2} + \frac{1}{2} \frac{2}{(s + 1)^2 + 2^2}$$

$$z(t) = e^{-t} \cos 2t + \frac{1}{2} e^{-t} \sin 2t$$

- $d = 2 \neq 0$: 減衰あり (ブレーキが掛かる $\rightarrow e^{-t}$)
- $ms^2 + ds + k = 0$ が、複素 (共役) 根 ($s = -1 \pm 2j$) をもつ場合

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