

從信號與系統到控制

單元：CT-FT系統-5

利用 傅立葉轉換 分析 微分方程式

授課老師：連 豊 力

單元學習目標與大綱

- 討論 如何利用 傅立葉轉換
- 分析 一階 與 二階 微分方程式

系統與微分方程式：電路的範例

輸入信號

Input Signal

$x(t)$

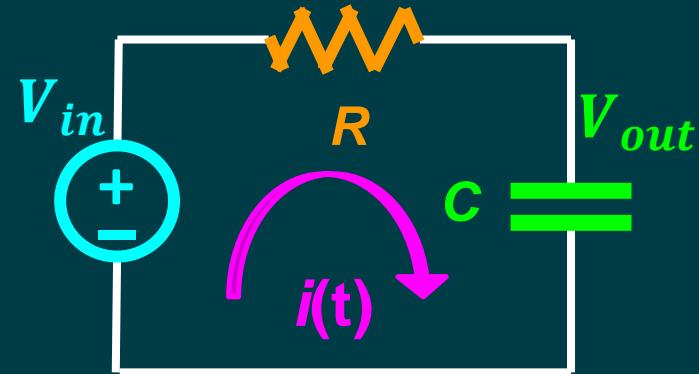
系統
System

輸出信號

Output Signal

$y(t)$

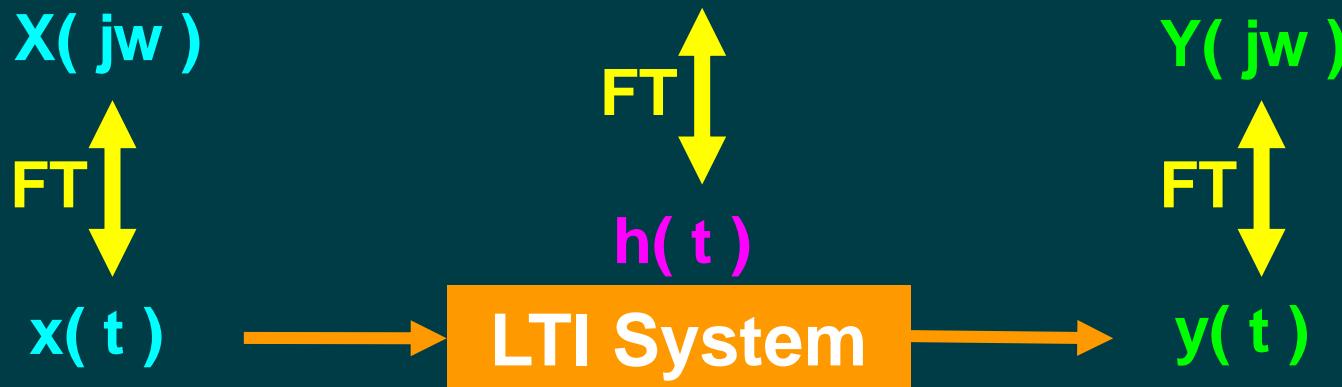
$$\frac{dy(t)}{dt} + a y(t) = b x(t)$$



$$i(t) = \frac{V_{in}(t) - V_{out}(t)}{R}$$

$$i(t) = C \frac{dV_{out}(t)}{dt}$$

系統輸入輸出 與 傅立葉轉換 的關係



$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau) h(t - \tau) d\tau$$

$$Y(jw) = X(jw) \cdot H(jw)$$

系統微分方程式 與 傅立葉轉換

輸入信號

Input Signal

$x(t)$

系統
System

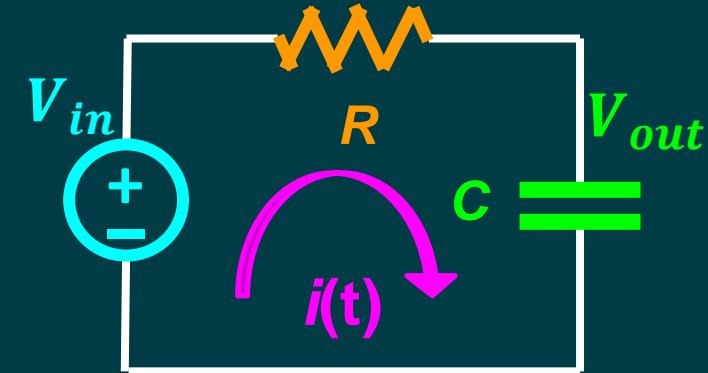
輸出信號

Output Signal

$y(t)$

$$\frac{dy(t)}{dt} + a y(t) = b x(t)$$

$$Y(j\omega) = X(j\omega) \cdot H(j\omega)$$



$$i(t) = \frac{V_{in}(t) - V_{out}(t)}{R}$$

$$i(t) = C \frac{dV_{out}(t)}{dt}$$

一階 微分方程 的系統

$$\mathcal{F} \left\{ \frac{dy(t)}{dt} + a y(t) \right\} = \mathcal{F} \{ b x(t) \}$$

$$\mathcal{F} \left\{ \frac{dy(t)}{dt} \right\} + \mathcal{F} \{ a y(t) \} = \mathcal{F} \{ b x(t) \}$$

$$jw Y(jw) + a \mathcal{F} \{ y(t) \} = b \mathcal{F} \{ x(t) \}$$

$$jw Y(jw) + a Y(jw) = b X(jw)$$

$$\frac{d}{dt} x(t) \xleftrightarrow{\text{FT}} jw X(jw)$$

一階 微分方程 的系統

$$jw \boxed{Y(jw)} + a \boxed{Y(jw)} = b X(jw)$$

$$Y(jw) \boxed{(jw + a)} = \boxed{b} X(jw)$$

$$\begin{aligned} H(jw) &= -\frac{Y(jw)}{X(jw)} \\ &= \frac{\boxed{b}}{\boxed{(jw + a)}} \end{aligned}$$

$$h(t) = b e^{-at} u(t)$$

$$e^{-at} u(t) \xleftrightarrow{FT} \frac{1}{(a + jw)}$$

二階 微分方程 的系統

$$\mathcal{F} \left\{ \frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 4 \frac{dy(t)}{dt} + 3y(t) \right\} = \mathcal{F} \left\{ \frac{dx(t)}{dt} + 2x(t) \right\}$$

$$(jw)^2 Y(jw) + 4(jw) Y(jw) + 3Y(jw) = (jw) X(jw) + 2X(jw)$$

$$\frac{dx(t)}{dt} \xleftrightarrow{FT} (jw) X(jw)$$

$$\frac{d^2 x(t)}{dt^2} \xleftrightarrow{FT} (jw)^2 X(jw)$$

二階 微分方程 的系統

$$(jw)^2 [Y(jw)] + 4(jw) [Y(jw)] + 3 [Y(jw)] = (jw) X(jw) + 2 [X(jw)]$$

$$Y(jw) [(jw)^2 + 4(jw) + 3] = X(jw) [(jw) + 2]$$

$$\begin{aligned} H(jw) &= -\frac{Y(jw)}{X(jw)} = \frac{(jw) + 2}{(jw)^2 + 4(jw) + 3} \\ &= \frac{(jw) + 2}{((jw) + 1)((jw) + 3)} \end{aligned}$$

二階 微分方程 的系統

$$H(jw) = \frac{(jw + 2)}{(jw + 1)(jw + 3)}$$

$$= \frac{1}{2} \frac{1}{(jw + 1)} + \frac{1}{2} \frac{1}{(jw + 3)}$$

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

$$e^{-at} u(t) \longleftrightarrow \frac{1}{(a + jw)}$$

系統微分方程式 與 傳立葉轉換



$$\frac{dy(t)}{dt} + a y(t) = b x(t)$$

$$jw Y(jw) + a Y(jw) = b X(jw)$$

$$H(jw) = \frac{Y(jw)}{X(jw)} = \frac{b}{(jw + a)}$$

$$\frac{d}{dt} x(t) \xleftrightarrow{FT} (jw) X(jw)$$

$$h(t) = b e^{-a t} u(t)$$

參考文獻

- Alan V. Oppenheim, Alan S. Willsky, S. Hamid
Signals & Systems,
Prentice Hall, 2nd Edition, 1997
- **SciLab:**
Open source software for numerical computation
<http://www.scilab.org/>

