

# 從信號與系統到控制

## 單元：L轉換系統-1

### 拉普拉斯轉換的系統性質－因果性

授課老師：連 豐 力

# 單元學習目標與大綱

- 瞭解經由拉普拉斯轉換操作之下所衍生出來的系統性質與定理
  - 因果性
  - 穩定性

# 系統的因果性

- 因果性的系統 (Causal) 的定義 (Definition)
- 一個所謂的具有因果性的系統，則：
- 該系統的輸出信號只跟目前與過去的輸入信號有關。
- 也就是：
- 該系統的輸出信號跟未來的輸入信號無關。

# 連續時間系統的因果性

- 該系統的輸出信號跟未來的輸入信號無關。

$x(t)$  → **LTI** →  $y(t)$

$y(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(s) h(t-s) ds$

$= \int_{-\infty}^t x(s) h(t-s) ds + \int_t^{+\infty} x(s) h(t-s) ds$

$\int_t^{+\infty} x(s) h(t-s) ds$  → 0

# 連續時間系統的因果性

$$y(t) = \int_{-\infty}^t x(s) h(t-s) ds + \int_t^{+\infty} x(s) h(t-s) ds$$


$$h(t-s) = 0 \quad \text{for } s > t$$

$$t-s = v \quad s = t-v$$

$$h(v) = 0 \quad \text{for } v < 0$$

# 連續時間系統的因果性

- 因果性的系統 (Causal) 的定理 (Theorem)

- 一個線性非時變的系統，

如果有下面的性質的話，則為具有因果性的系統：

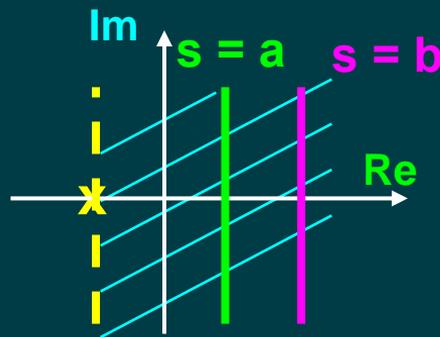
脈衝響應：
$$h(t) = 0 \quad \text{for } t < 0$$

- 也就是說：這個系統剛開始的初始狀態是休息的狀態
- 也可以這樣說： $h(t)$  是一個往右邊有數值的函數

# 連續時間系統的因果性

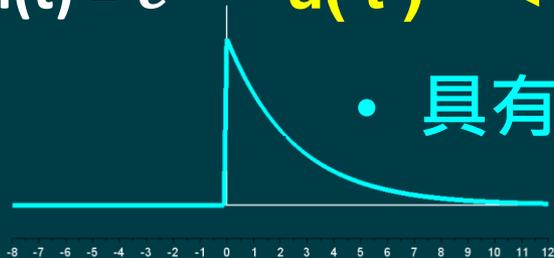
- 對於一個具有因果性的系統 (Causal System)
- 其系統脈衝響應  $h(t)$  的拉普拉斯轉換  $H(s)$  的收斂區間
- 會是一個右半平面的區間

$$X(s) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-st} dt$$



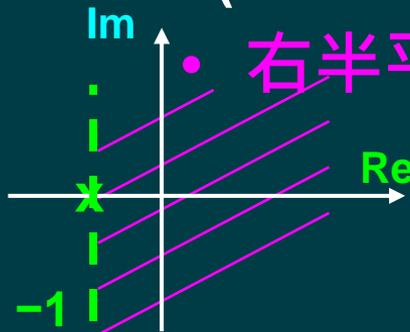
# 連續時間系統的因果性的範例

$$h(t) = e^{-1t} u(t) \xleftrightarrow{\text{LT}}$$



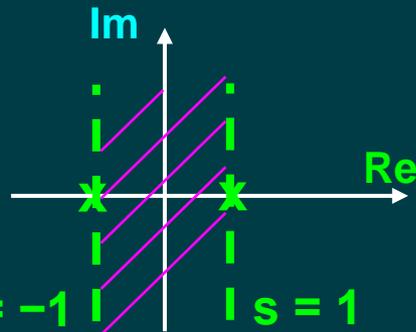
• 具有因果性

$$H(s) = \frac{1}{(s+1)}$$



• 右半平面

$$\text{Re}\{s\} > -1$$



• 不會是右半平面

$$-1 < \text{Re}\{s\} < 1$$



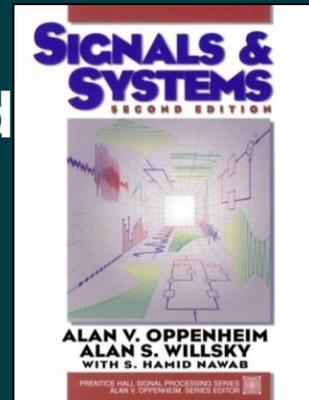
• 不具因果性

$$h(t) = e^{-1|t|} \xleftrightarrow{\text{LT}}$$

$$H(s) = \frac{-2}{(s+1)(s-1)}$$

# 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/>