

從信號與系統到控制

單元：L轉換系統-2

拉普拉斯轉換的系統性質－穩定性

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

系統的穩定性

- 穩定的系統 (Stable) 的定義 (Definition)
- 輸入該系統的微小的輸入信號，
並不會產生發散的輸出信號。
- 也就是：
- 針對每一個時刻的數值是有限的輸入信號，
所產生的輸出信號的數值大小，也是會有限的。

連續時間系統的穩定性

- 穩定的系統 (Stable) 的主要判斷準則

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



- 如果：

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt < \infty$$

- 當： $|x(t)| < B$ for all t
- 則： $|y(t)| < M$ for all t

連續時間系統的穩定性

- 穩定的系統 (Stable) 的主要判斷準則

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



- 如果：

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt < \infty$$

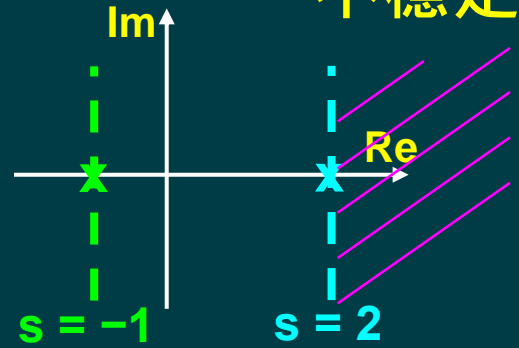
$$H(s) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t) e^{-st} dt$$

$$s = 0$$

- $s = 0$ 之時，拉普拉斯轉換存在
- $s = 0$ 在收斂區間之內

連續時間系統的穩定性的範例

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

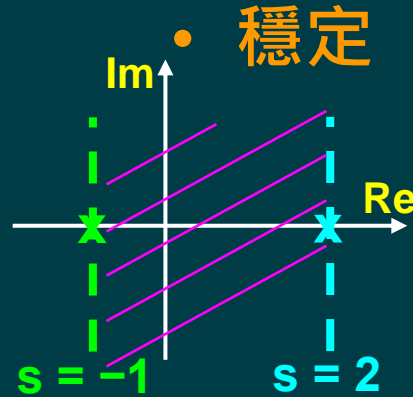


$$h(t) = \left[\frac{2}{3} e^{-1t} + \frac{1}{3} e^{2t} \right] u(t)$$

• 發散

連續時間系統的穩定性的範例

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

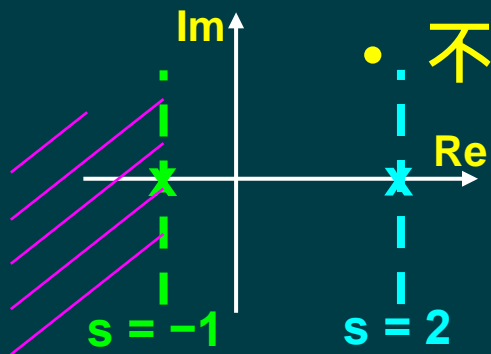


• 收斂

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

連續時間系統的穩定性的範例

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



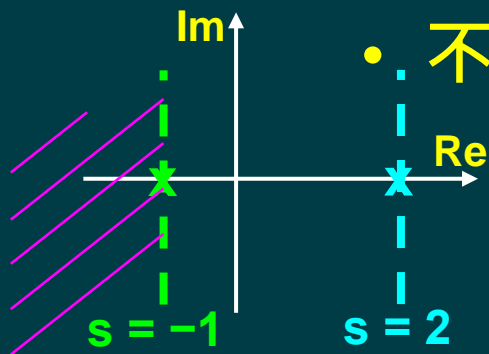
• 不穩定

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

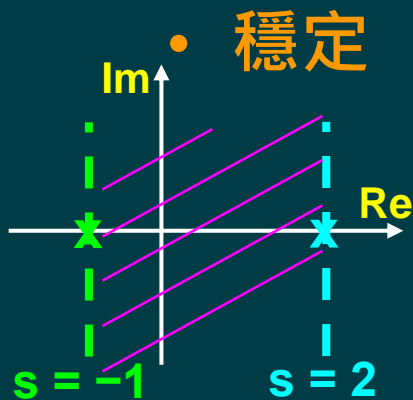
• 發散

連續時間系統的穩定性的範例

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



• 不穩定



• 穩定



• 不穩定

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

收斂

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

• 發散

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

• 發散

連續時間系統的穩定性

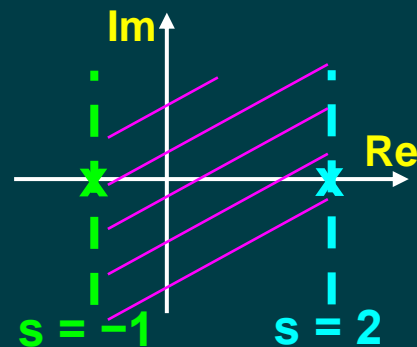
- 穩定的系統 (Stable) 的主要判斷準則

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



- 如果：

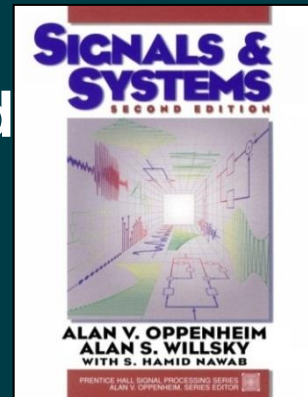
$$\int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt < \infty$$



- $s = 0$ (虛軸) 在收斂區間之內

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/>