

LAPLACEOVA TRANSFORMACE.

Označme

$$L_+^1 := \left\{ f(t) : (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R} \text{ měřitelná, a } \exists c_f \text{ tak, že } \int_0^\infty |f(t)| e^{-c_f t} dt < \infty \right\}.$$

Pro $f(t) \in L_+^1$, $p > c_f$ definujeme

$$\mathcal{L}[f(t)](p) := \int_0^\infty f(t) e^{-pt} dt.$$

Tvrzení 1. [Základní vlastnosti.]

1. $f(t) \in L_+^1 \implies af(t) \in L_+^1$ a platí

$$\mathcal{L}[af(t)](p) = a\mathcal{L}[f(t)](p).$$

2. $f(t), g(t) \in L_+^1 \implies f(t) + g(t) \in L_+^1$ a platí

$$\mathcal{L}[f(t) + g(t)](p) = \mathcal{L}[f(t)](p) + \mathcal{L}[g(t)](p).$$

3. $f(t) \in L_+^1$, $a > 0 \implies f(at) \in L_+^1$ a platí

$$\mathcal{L}[f(at)](p) = a^{-1}\mathcal{L}[f(t)](a^{-1}p).$$

4. $f(t) \in L_+^1 \implies e^{at} f(t) \in L_+^1$ a platí

$$\mathcal{L}[e^{at} f(t)](p) = \mathcal{L}[f(t)](p - a).$$

Tvrzení 2. [Obrazy základních funkcí.]

1.

$$\mathcal{L}[e^{at}](p) = \frac{1}{p - a}.$$

Speciálně $\mathcal{L}[1](p) = p^{-1}$.

2.

$$\mathcal{L}[t^n](p) = \frac{n!}{p^{n+1}}, \quad n \in \mathbb{N}.$$

3.

$$\mathcal{L}[\sin at](p) = \frac{a}{p^2 + a^2}.$$

4.

$$\mathcal{L}[\cos at](p) = \frac{p}{p^2 + a^2}.$$

Tvrzení 3. [Hlubší vlastnosti.]

1. $f(t) \in L_+^1, n \in \mathbb{N} \implies t^n f(t) \in L_+^1$ a platí

$$\mathcal{L}[t^n f(t)](p) = (-1)^n \frac{d^n}{dp^n} \mathcal{L}[f(t)](p).$$

2. $f(t), g(t) \in L_+^1 \implies f * g(t) \in L_+^1$ a platí¹

$$\mathcal{L}[f * g(t)](p) = \mathcal{L}[f(t)](p) \cdot \mathcal{L}[g(t)](p).$$

Speciálně

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t f(s) ds\right](p) = \frac{1}{p} \mathcal{L}[f(t)](p).$$

3. $f(t)$ je C^1 v $[0, \infty)$, $f(t) e^{-ct}$ omezená, a $f'(t) \in L_+^1 \implies$

$$\mathcal{L}[f'(t)](p) = p \mathcal{L}[f(t)](p) - f(0).$$

Obecněji

$$\mathcal{L}[f''(t)](p) = p^2 \mathcal{L}[f(t)](p) - f'(0) - pf(0),$$

$$\mathcal{L}[f^{(n)}(t)](p) = p^n \mathcal{L}[f(t)](p) - \sum_{k=0}^{n-1} p^k f^{(n-1-k)}(0).$$

4. Zobrazení $f(t) \mapsto \mathcal{L}[f(t)](p)$ je prosté (a.k.a. Lerchova věta.) Podrobněji: jestliže pro $f(t) \in L_+^1$ existuje c takové, že $\mathcal{L}[f(t)](p) = 0$ pro $\forall p > c$, je $f(t) = 0$ skoro všude.

Příklad 1. Uvažujme úlohu

$$\begin{aligned} x' &= 7x - 2y + 8t e^{-t}, \\ y' &= 8x - y, \end{aligned}$$

s počáteční podmínkou $x(0) = 0, y(0) = 1/2$. Víme, že řešení existuje a lze ověřit, že je prvkem L_+^1 . Označme $X(p) = \mathcal{L}[x(t)](p), Y(p) = \mathcal{L}[y(t)](p)$.

¹Konvoluci definujeme $f * g(t) = \int_0^t f(s)g(t-s)ds$.

Dostáváme rovnice

$$\begin{aligned} pX(p) &= 7X(p) - 2Y(p) + \frac{8}{(p+1)^2}, \\ pY(p) - \frac{1}{2} &= 8X(p) - Y(p). \end{aligned}$$

Odsud

$$\begin{aligned} X(p) &= -\frac{p-7}{(p+1)(p-3)^2}, \\ Y(p) &= \frac{p^3 - 5p^2 - 13p + 121}{2(p+1)^2(p-3)^2}. \end{aligned}$$

Rozložme na parciální zlomky:

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

Nyní stačí uvážit, že $\mathcal{L}[e^{at}] = \frac{1}{p-a}$, $\mathcal{L}[te^{at}] = \frac{1}{(p-a)^2}$ (a že zobrazení $f(t) \mapsto \mathcal{L}[f(t)]$ je prosté), a dostáváme

$$\begin{aligned} x(t) &= \frac{1}{2}e^{-t} + \left(t - \frac{1}{2}\right)e^{3t}, \\ y(t) &= (4t+2)e^{-t} + \left(2t - \frac{3}{2}\right)e^{3t}. \end{aligned}$$

Příklad 2. Uvažme obecnou homogenní úlohu (tj. \mathbf{x} je vektor, A matice)

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x}.$$

Fundamentálním řešením rozumíme matici $U = U(t)$ takovou, že

$$U' = AU, \quad U(0) = I.$$

Označíme-li $\Omega(p) = \mathcal{L}[U(t)]$, je $p\Omega(p) - I = A\Omega(p)$, neboli

$$\Omega(p) = (pI - A)^{-1}.$$

Odtud pak dopočteme $U(t)$. Uvažujme například

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 \\ -1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix}.$$

Odtud

$$\Omega(p) = \begin{pmatrix} \frac{p+2}{p^2+1} & \frac{p-3}{p^3-p^2+p-1} & \frac{1-2p}{p^3-p^2+p-1} \\ \frac{-1}{p^2+1} & \frac{p^2-p+2}{p^3-p^2+p-1} & \frac{p}{p^3-p^2+p-1} \\ \frac{2}{p^2+1} & \frac{2}{p^2+1} & \frac{p-1}{p^2+1} \end{pmatrix}.$$

Podívejme se blíže na druhý člen na prvním řádku. Parciální zlomky

$$\frac{-1}{p-1} + \frac{p+2}{p^2+1}.$$

Připomeňme, že $\mathcal{L}[\sin at] = \frac{a}{p^2+a^2}$, $\mathcal{L}[\cos at] = \frac{p}{p^2+a^2}$. Odtud

$$U_{12}(t) = -e^t + \cos t + 2 \sin t.$$

Celkem dopočítáme $U(t) =$

$$\begin{pmatrix} \cos t + 2 \sin t, & -e^t + \cos t + 2 \sin t, & -\frac{1}{2} e^t + \frac{1}{2}(\cos t - 3 \sin t) \\ \sin t, & e^t - \sin t, & \frac{1}{2} e^t + \frac{1}{2}(\sin t - \cos t) \\ 2 \sin t, & 2 \sin t, & \cos t - \sin t \end{pmatrix}.$$

Poznámka. Při řešení soustav se často hodí fakt, že inverzní matici lze spočítat pomocí explicitních vzorců:

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

a obecněji $A^{-1} = B$, kde $b_{ij} = (\det A)^{-1}(-1)^{i+j} A_{ji}$, přičemž A_{ji} je subdeterminant, který vznikne vyškrtnutím j -tého řádku a i -tého sloupce.