

# Matemática para Ingeniería Electromecánica

## Unidad N° 2: Transformada de Laplace

Martín A. Alarcón

Universidad Tecnológica Nacional - Facultad Regional Reconquista

10 de abril de 2025

# Índice

- 1  Definiciones, fundamentos y propiedades
  
- 2  Ecuaciones diferenciales
  
- 3  Modelado de sistemas físicos
  -  Función de transferencias
  -  Modelo en espacio de estados
  
- 4  Aplicaciones

# Motivación

- 👉 **Dar solución** a ecuaciones diferenciales ordinarias lineales de coeficientes constantes.
- 👉 **Modelar** sistemas utilizando el concepto de función de transferencia para modelos lineales invariantes en el tiempo (LTI).
- 👉 **Caracterizar** un sistema a través del modelo matemático LTI.

## Herramienta matemática

Constituye el sustento matemático principal para el desarrollo de estrategias para el **análisis de señales** y **teoría de control clásico**.

## Un poco de historia . . .



(a) Oliver Heaviside (1850-1925)



(b) Pierre-Simon Laplace (1749-1827)

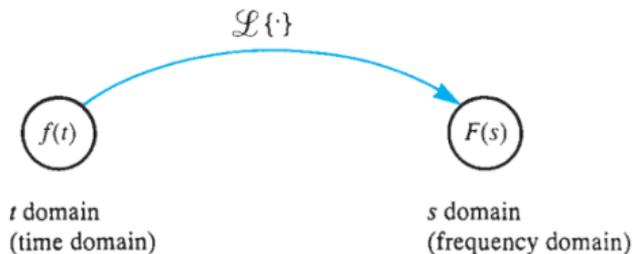
# Transformada de Laplace

## Definición

Definimos la Transformada de Laplace de una función  $f(t)$  de variable real que está definida para  $0 \leq t < \infty$  mediante la expresión:

$$\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt \quad \left( f(t) \xleftrightarrow{\mathcal{L}} F(s) \right), \quad (1)$$

siendo  $s$  una variable compleja y  $e^{-st}$  es el núcleo de la transformación.



# Transformada de Laplace

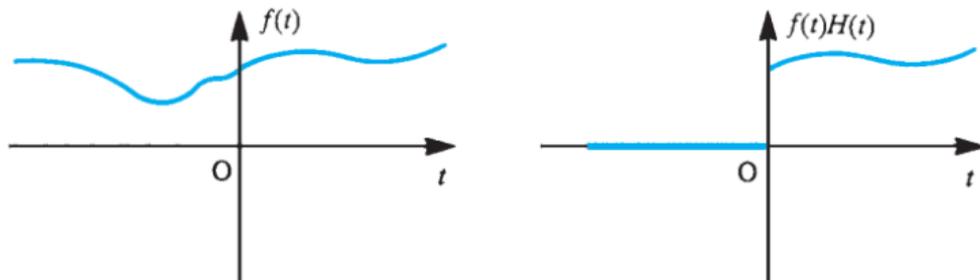
- El símbolo  $\mathcal{L}\{\cdot\}$  denota el operador transformada de Laplace.
- Notar que el límite superior de la integral es  $\infty$ , por lo que, se tiene un ejemplo de una integral impropia:

$$\int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-st} f(t) dt. \quad (2)$$

- El límite inferior de integración es cero, por lo tanto, el comportamiento de  $f(t)$  para valores negativos de  $t$  es ignorado.

# Transformada de Laplace

Una **función causal**  $f(t)$ , es cuando sus valores sólo están definidos para  $t \geq 0$   
o  $f(t) = 0$  si  $t < 0$ .



**Función escalón unitario de Heaviside:**

$$H(t) = u(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t < 0 \\ 1 & \text{si } t \geq 0 \end{cases}$$

# Transformada de Laplace

## Definición (Transformada de Laplace Bilateral)

Definimos la Transformada de Laplace Bilateral de una función  $f(t)$  mediante la expresión:

$$\mathcal{L}_B \{f(t)\} = F(s) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-st} f(t) dt. \quad (3)$$

## Corolario

Si  $f(t)$  es una función causal, entonces se cumple que:

$$\mathcal{L}_B \{f(t)\} = \mathcal{L} \{f(t)\}.$$

# Transformaciones de funciones elementales

Se utiliza la definición de Eq. (2) y se generan las **Tablas de Transformadas**.

Definición ( $f(t) = c$ , siendo  $c$  una constante)

$$\begin{aligned}\mathcal{L}\{c\} &= \int_0^{\infty} e^{-st} c dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-st} c dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \left[ \frac{e^{-st} c}{-s} \right]_0^T \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{e^{-sT} c}{-s} \right) + \frac{e^{-s \cdot 0} c}{s} = 0 + \frac{c}{s} = \frac{c}{s}, \quad \text{si } s > 0 [\operatorname{Re}(s) > 0].\end{aligned}$$

Corolario

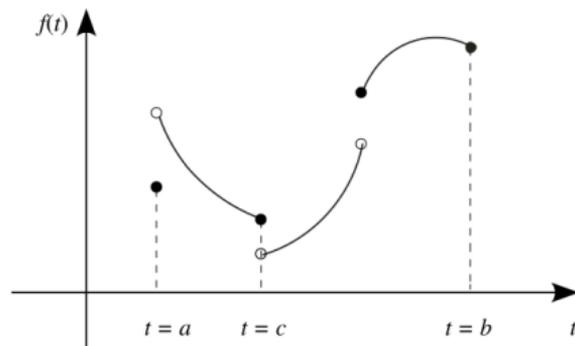
Para la función escalón unitario  $H(t) = 1 \Rightarrow \mathcal{L}\{1\} = \frac{1}{s}$  para  $s > 0$ .

# Existencia de la Transformada de Laplace

## Definición (Función continua por partes)

Se dice que una función  $f(t)$  es continua por partes en el intervalo  $a \leq t \leq b$  si  $[a, b]$  puede dividirse en un número finito de intervalos colineales de modo que:

- $f(t)$  sea continua en el interior de cada uno de estos intervalos.
- $f(t)$  tenga límite lateral finito cuando  $t$  tienda a cada punto extremo.



# Existencia de la Transformada de Laplace

## Definición (Función de orden exponencial)

Una función  $f(t)$  es de orden exponencial cuando  $t \rightarrow \infty$  si existen constantes reales arbitrarias y positivas  $M$  y  $\sigma$  tales que

$$|f(t)| < Me^{\sigma t}. \quad (5)$$

## Definición (Existencia de la Transformada de Laplace)

Si la función  $f(t)$  es continua o seccionalmente continua en todo intervalo finito para  $t \geq 0$  y de orden exponencial cuando  $t \rightarrow \infty$ , entonces existe la transformada de Laplace  $F(s) = \mathcal{L}\{f(t)\}$ .

# Existencia de la Transformada de Laplace

## Definición (Abscisa de convergencia)

Dada  $f(t)$  arbitraria, existe una abscisa de convergencia absoluta  $\sigma_c$  tal que la transformada de Laplace de  $f(t)$  es absolutamente convergente para  $s > \sigma_c$  ( $s \in \mathbb{R}$ ) y la convergencia absoluta falla cuando  $s < \sigma_c$ .

## Corolario

*Notar que si  $\sigma_c = \infty$  entonces no hay convergencia absoluta, mientras que si  $\sigma_c = -\infty$  la convergencia es para todo  $s$ .*

# Propiedades



Nos sirven para encontrar transformadas de funciones por medio de las transformaciones elementales (tablas de transformada) sin tener que calcularlas directamente usando su definición.

## Propiedad de linealidad

Si  $f(t)$  y  $g(t)$  son funciones que tienen transformadas de Laplace, y si  $a$  y  $b$  dos constantes arbitrarias, entonces:

$$\mathcal{L}\{af(t) + bg(t)\} = a\mathcal{L}\{f(t)\} + b\mathcal{L}\{g(t)\}$$

# Propiedades

## Primer teorema del desplazamiento (traslación del eje $s$ )

Si  $\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s)$  existe para  $s > \alpha$ , entonces  $\mathcal{L}\{e^{at}f(t)\} = F(s - a)$  y existe para  $s > a + \alpha$ .

## Derivada de la transformada

Dada una  $f(t)$  y  $f'(t)$  continuas o seccionalmente continuas y ambas de orden exponencial para  $t \geq 0$  luego,  $\mathcal{L}\{f'(t)\}$  existe para  $s > \alpha$ , y

$$\mathcal{L}\{f'(t)\} = sF(s) - f(0), \quad \text{donde } F(s) = \mathcal{L}\{f(t)\}.$$

## Corolario

$$\mathcal{L}\{f''(t)\} = s^2F(s) - sf(0) - f'(0)$$

# Propiedades

## Multiplicación por $t^n$

Dada una  $f(t)$  continua o seccionalmente continua y de orden exponencial para  $t \geq 0$ , entonces:

$$\mathcal{L} \{t^n f(t)\} = (-1)^n \frac{\partial^n F(s)}{\partial s^n}, \quad \text{con } n \in \mathbb{R}^+ \text{ y } F(s) = \mathcal{L} \{f(t)\}.$$

## Cambio de escala

$$\mathcal{L} \{f(at)\} = \frac{1}{a} F\left(\frac{s}{a}\right), \quad \text{donde } F(s) = \mathcal{L} \{f(t)\}.$$

# Propiedades

## División por $t$

$$\mathcal{L} \left\{ \frac{f(t)}{t} \right\} = \int_s^\infty F(u) du, \quad \text{donde } F(s) = \mathcal{L} \{f(t)\}.$$

## Segundo teorema del desplazamiento (traslación del eje $t$ )

Si  $\mathcal{L} \{f(t)\} = F(s)$  existe para  $s > \alpha$ , entonces:

$$\mathcal{L} \{f(t-a)H(t-a)\} = e^{-as}F(s)$$

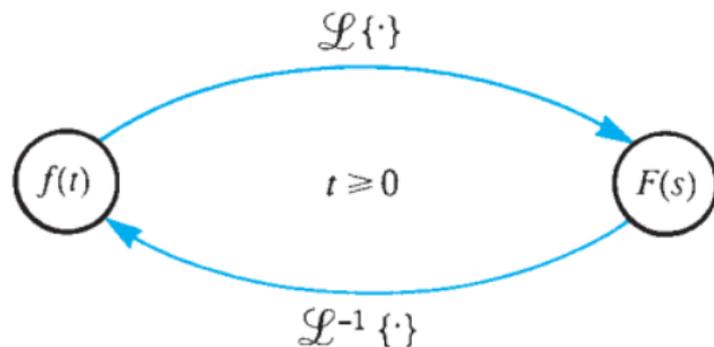
con  $a > 0$ , existe para  $s > a + \alpha$ .

# Transformada inversa

## Definición

El símbolo  $\mathcal{L}^{-1}\{F(s)\}$  denota una función causal  $f(t)$  cuya transformada de Laplace es  $F(s)$ , por lo que:

$$\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s) \Rightarrow f(t) = \mathcal{L}^{-1}\{F(s)\}.$$



# Transformada inversa (algunas propiedades)

## Propiedad de linealidad

Si  $\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s)$  y  $\mathcal{L}\{g(t)\} = G(s)$ , y si  $a$  y  $b$  dos constantes arbitrarias, entonces:

$$\mathcal{L}^{-1}\{aF(s) + bG(s)\} = a\mathcal{L}^{-1}\{F(s)\} + b\mathcal{L}^{-1}\{G(s)\}$$

## Primer teorema del desplazamiento

$$\mathcal{L}^{-1}\{F(s)\} = f(t) \Rightarrow \mathcal{L}^{-1}\{F(s - a)\} = e^{at}f(t)$$

## Cambio de escala

$$\mathcal{L}^{-1}\{F(s)\} = f(t) \Rightarrow \mathcal{L}^{-1}\{F(as)\} = \frac{1}{a}f\left(\frac{t}{a}\right)$$

# Transformada inversa de expresiones: $F(s) = \frac{A(s)}{B(s)}$

¿Cómo determinar  $\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s+1}{s^3 + s^2 - 6s} \right\}$ ?

## Método de desarrollo en fracciones simples

1. Cuando  $F(s)$  sólo tiene polos distintos:

$$F(s) = \frac{A(s)}{B(s)} = \frac{(s+z_1)(s+z_2)\cdots(s+z_m)}{(s+p_1)(s+p_2)\cdots(s+p_n)} = \frac{a_1}{s+p_1} + \frac{a_2}{s+p_2} + \cdots + \frac{a_n}{s+p_n}$$

2. Cuando  $F(s)$  tiene polos múltiples  $\Rightarrow$  Ejemplo:

$$F(s) = \frac{A(s)}{B(s)} = \frac{s^2 + 2s + 3}{(s+1)^3} = \frac{a_1}{s+1} + \frac{a_2}{(s+1)^2} + \frac{a_3}{(s+1)^3}$$

# Transformada inversa de expresiones: $F(s) = \frac{A(s)}{B(s)}$

☞ Desarrollo en fracciones simples cuando  $F(s)$  sólo tiene polos distintos:

## Ejemplo

Encontrar:

1.

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{(s+3)(s-2)} \right\}$$

2.

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s+1}{s^3 + s^2 - 6s} \right\}$$

# Transformada inversa de expresiones: $F(s) = \frac{A(s)}{B(s)}$

☞ Desarrollo en fracciones simples cuando  $F(s)$  tiene polos múltiples:

## Ejemplo

Encontrar:

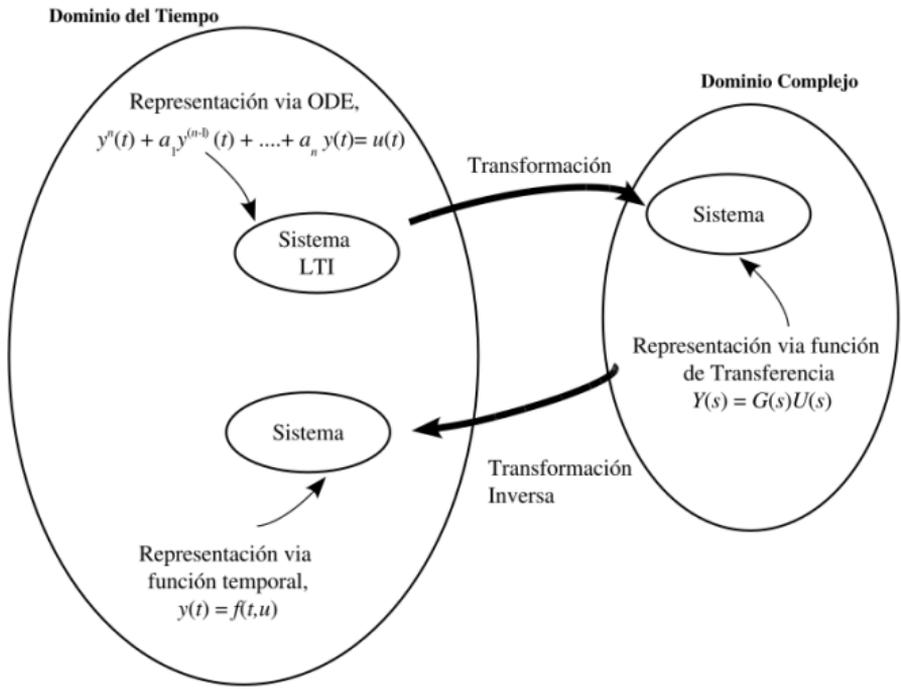
1.

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s^2 + 2s + 3}{(s + 1)^3} \right\}$$

2.

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{s + 2}{s^5 - 2s^4 + s^3} \right\}$$

# Solución de ecuaciones diferenciales



# Transformada de integrales

## Ejemplo

La corriente  $i$  en un circuito eléctrico en serie que consiste de una resistencia  $R$ , una inductancia  $L$  y una capacitancia  $C$ , y sujeto a un voltaje aplicado  $E$  está dad por:

$$L \frac{\partial i}{\partial t} + iR + \frac{1}{C} \int_0^t i(\tau) d\tau = E$$

## Transformada de una integral

$$\mathcal{L} \left\{ \int_0^t i(\tau) d\tau \right\} = \frac{1}{s} \mathcal{L} \{f(t)\} = \frac{F(s)}{s}$$

# Solución de ecuaciones diferenciales

👉 Ecuaciones diferenciales ordinarias lineales con coeficientes constantes

Forma general de una ecuación diferencial lineal de segundo orden:

$$a \frac{\partial^2 x}{\partial t^2} + b \frac{\partial x}{\partial t} + cx = u(t) \quad t \geq 0, \quad (6)$$

sujeta a las condiciones iniciales  $x(0) = x_0$  y  $\dot{x}(0) = v_0$

👉 Sistema lineal invariante en el tiempo (LTI)

## Solución de ecuaciones diferenciales

Aplicando la transformada de Laplace a cada término:

$$a \mathcal{L} \left( \frac{\partial^2 x}{\partial t^2} \right) + b \mathcal{L} \left( \frac{\partial x}{\partial t} \right) + c \mathcal{L} \{x\} = \mathcal{L} \{u(t)\},$$

utilizando las propiedades de la transformada:

$$a [s^2 X(s) - sx(0) - \dot{x}(0)] + b [sX(s) - x(0)] + cX(s) = U(s),$$

así que:

$$X(s) = \frac{U(s) + (as + b)x_0 + av_0}{as^2 + bs + c} \rightsquigarrow \left[ \overbrace{G(s) = \frac{X(s)}{U(s)} = \frac{(as + b)x_0 + av_0}{as^2 + bs + c}}^{\text{Función de transferencia}} \right]$$

# Solución de ecuaciones diferenciales

## Ejemplo

Resolver la ecuación diferencial

$$\frac{\partial^2 x}{\partial t^2} + 5 \frac{\partial x}{\partial t} + 6x = 2e^{-t} \quad t \geq 0,$$

sujeta a las condiciones iniciales  $x(0) = 1$  y  $\dot{x}(0) = 0$

## Ejemplo

Resolver la ecuación diferencial

$$\frac{\partial^2 x}{\partial t^2} + 6 \frac{\partial x}{\partial t} + 9x = \sin t \quad t \geq 0,$$

sujeta a las condiciones iniciales  $x(0) = 1$  y  $\dot{x}(0) = 0$

# Sistemas de ecuaciones diferenciales

## Ejemplo

Resolver para  $t \geq 0$  las ecuaciones diferenciales simultáneas de primer orden:

$$\begin{aligned}\frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial y}{\partial t} + 5x + 3y &= e^{-t} \\ 2\frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial y}{\partial t} + x + y &= 3\end{aligned}$$

sujetas a las condiciones iniciales  $x(0) = 2$  y  $y(0) = 1$

# title

contenidos...

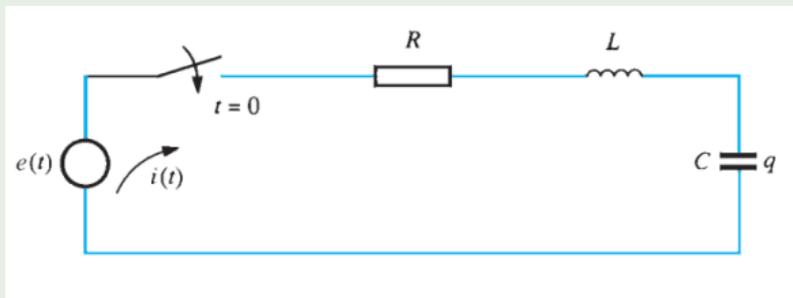
# title

contenidos...

# Circuitos eléctricos

## Ejemplo

El circuito  $RLC$  está formado por un resistor  $R$ , un capacitor  $C$  y un inductor  $L$  conectados en serie a una fuente de voltaje  $e(t)$ . Antes de cerrar el interruptor en  $t = 0$ , tanto la carga en el capacitor como la corriente resultante en el circuito son cero. Determine la carga  $q(t)$  en el capacitor y la corriente resultante  $i(t)$  en el tiempo  $t$ , sabiendo que  $R = 160 \Omega$ ,  $L = 1 H$ ,  $C = 10^{-4} F$  y  $e(t) = 20 V$



# Referencias

-  M.R. Spiegel.  
*Transformada de Laplace.*  
McGraw Hill. Serie Schaum, 1991.
-  G. James, D. Burley, P. Dyke, D. Clements, N. Steele, and J. Wright.  
*Advanced Modern Engineering Mathematics.*  
Pearson Education, 2018.
-  Glyn James and David Burley.  
*Matemáticas avanzadas para ingeniería.*  
Pearson Educación, 2002.