

## TRANSFORMATION DE LAPLACE

Dans ce module, on étudie et on exploite la transformation de Laplace en vue de déterminer les solutions causales d'une équation différentielle linéaire. Cette présentation est à mener en liaison étroite avec les enseignements des autres disciplines où la transformation de Laplace permet d'obtenir la réponse d'un système linéaire usuel à un signal d'entrée donné.

CONTENUS	CAPACITÉS ATTENDUES	COMMENTAIRES
<p><b>Transformation de Laplace</b></p> <p>Transformée de Laplace d'une fonction causale <math>f</math>.</p> <p>Transformée de Laplace des fonctions causales usuelles.</p> <p>Propriétés de la transformation de Laplace :                      – linéarité ;                      – effet d'une translation ou d'un changement d'échelle sur la variable ;                      – effet de la multiplication par <math>e^{-at}</math>.</p> <p>Théorème de la valeur initiale et théorème de la valeur finale.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Représenter graphiquement une fonction causale donnée par une expression.</li> <li>• Déterminer une expression d'une fonction causale dont la représentation graphique est de type « créneau » ou « rampe ».</li> <li>• Déterminer la transformée de Laplace d'une fonction causale simple, dont les fonctions de type « créneau » et « rampe ».</li> <li>• Déterminer la fonction causale (original) dont la transformée de Laplace est donnée.</li> </ul>	<p>La théorie générale des intégrales impropres est hors programme.</p> <p>On se limite aux fonctions usuelles suivantes :  <math>t \mapsto U(t)</math> ;  <math>t \mapsto t^n U(t)</math> ;  <math>t \mapsto e^{at} U(t)</math> ;  <math>t \mapsto \sin(\omega t) U(t)</math> et <math>t \mapsto \cos(\omega t) U(t)</math>                      avec <math>U</math> la fonction unité, <math>n</math> un entier naturel, <math>a</math> et <math>\omega</math> deux réels.</p> <p>On se limite au cas où les fonctions données ou recherchées sont :                      – soit des combinaisons linéaires à coefficients réels de fonctions de la forme  <math>t \mapsto U(t - \alpha)</math> et <math>t \mapsto t U(t - \alpha)</math> ;                      – soit de la forme <math>t \mapsto U(t - \alpha) e^{rt}</math> ;                      où <math>\alpha</math> est un nombre réel positif et <math>r</math> un réel.                      Dans les autres cas, le calcul est facilité par l'utilisation d'un logiciel.</p> <p>L'exploitation de situations issues des autres disciplines permet d'illustrer la pertinence de ce théorème.</p>

<p>Transformée de Laplace d'une dérivée.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Exploiter la transformation de Laplace pour résoudre une équation différentielle linéaire d'ordre 1 ou 2 à coefficients constants.</li> </ul>	<p>Pour le second membre, on se limite au cas où les fonctions données ou recherchées sont :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– soit des combinaisons linéaires à coefficients réels de fonctions de la forme <math>t \mapsto U(t - \alpha)</math> et <math>t \mapsto tU(t - \alpha)</math> ;</li> <li>– soit de la forme <math>t \mapsto U(t - \alpha)e^{rt}</math> ;</li> </ul> <p>où <math>\alpha</math> est un nombre réel positif et <math>r</math> un réel.</p> <p>↔ Fonction de transfert d'un système linéaire. Application à la stabilité.</p>
<p>Transformée de Laplace d'une primitive.</p>		<p>En liaison avec les enseignements d'autres disciplines, on étudie un exemple d'équation différentielle de la forme</p> $a y'(t) + b y(t) + c \int_0^t y(s) ds = f(t)$ <p>où <math>a, b, c</math> sont des constantes réelles et <math>f</math> une fonction causale.</p>