



Ψηφιακή Επεξεργασία Σήματος

Εργαστήριο 7

Μετασχηματισμός Z

Αλέξανδρος Μανουσάκης

Μετασχηματισμός Z

Χρήσιμο εργαλείο για την ανάλυση σημάτων.

Μπορεί να χρησιμοποιηθεί για:

- Επίλυση γραμμικών εξισώσεων διαφορών με σταθερούς συντελεστές
 - Υπολογισμό απόκρισης
 - Σχεδίαση γραμμικών φίλτρων
-

Γιατί μετασχηματισμό Z;

Ο μετασχηματισμός Fourier:

$$X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) \cdot e^{-j\omega n}$$

Για να συγκλίνει η παραπάνω σειρά είναι απαραίτητο η ακολουθία του σήματος να είναι **απόλυτα συγκλίνουσα**.

Πολλά σήματα δίνουν αθροίσματα που δεν συγκλίνουν απόλυτα και επομένως **ΔΕΝ** έχουν μετασχηματισμό Fourier (DTFT) όπως $u(n)$, $\sin(\omega_0 n)$

Μετασχηματισμός Z

Ο μετασχηματισμός **Z** είναι η **γενίκευση** του **DTFT** και επιτρέπει να χειριζόμαστε ακολουθίες στις οποίες δεν συγκλίνει ο μετασχηματισμός Fourier.

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) z^{-n}, z=re^{j\omega} \text{ είναι μια μιγαδική μεταβλητή}$$

Ο Μετασχηματισμός Z μπορεί να θεωρηθεί και ως ο DTFT μιας ακολουθίας πολλαπλασιασμένης με μια εκθετική ακολουθία

$$x(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) Z^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} [r^{-n} x(n)] e^{-j\omega n}$$

Υπολογισμός μετασχηματισμού Z

Μετασχηματισμοί Z γνωστών ακολουθιών:

Sequence	Z Transform
$\delta(n)$	1
$u(n)$	$\frac{1}{1-z^{-1}}$
$a^n u(n)$	$\frac{1}{1-az^{-1}}$
$na^n u(n)$	$\frac{az^{-1}}{(1-az^{-1})^2}$

Η ιδιότητα της μετατόπισης (**shifting**)

$$x(n - n_0) \xrightarrow{Z} Z^{-n_0} x(z)$$

Παράδειγμα

Να βρεθεί ο μετασχηματισμός Z της παρακάτω ακολουθίας:

- $x(n) = 3u(n) + 2\delta(n)$

Χρησιμοποιώντας τον πίνακα

$$X(z) = \frac{3}{1 - z^{-1}} + 2$$

Sequence	Z Transform
$\delta(n)$	1
$u(n)$	$\frac{1}{1 - z^{-1}}$
$a^n u(n)$	$\frac{1}{1 - az^{-1}}$
$na^n u(n)$	$\frac{az^{-1}}{(1 - az^{-1})^2}$

Άσκηση 1

Να βρεθεί ο μετασχηματισμός Z των παρακάτω ακολουθιών:

- $x(n) = 3\delta(n) + \delta(n-2) + \delta(n+2)$
- $x(n) = 5u(n)$
- $x(n) = 5(0.9)^n u(n)$
- $x(n) = 2u(n-2)$
- $x(n) = 3^{n+1} u(n+1)$

Sequence	Z Transform
$\delta(n)$	1
$u(n)$	$\frac{1}{1-z^{-1}}$
$a^n u(n)$	$\frac{1}{1-az^{-1}}$
$na^n u(n)$	$\frac{az^{-1}}{(1-az^{-1})^2}$

Άσκηση 1

1. $x(n)=3\delta(n) + \delta(n-2) + \delta(n+2)$ $x(z) = 3 + z^{-2} + z^2$

2. $x(n)=5u(n)$ $x(z) = \frac{5}{(1-z^{-1})}$

3. $x(n)=5(0.9)^n u(n)$ $x(z) = \frac{5}{(1-0.9z^{-1})}$

4. $x(n)=2u(n-2)$ $x(z) = \frac{2z^{-2}}{(1-z^{-1})}$

5. $x(n)=3^{n+1}u(n+1)$ $x(z) = \frac{z}{(1-3z^{-1})}$

Sequence	Z Transform
$\delta(n)$	1
$u(n)$	$\frac{1}{1-z^{-1}}$
$a^n u(n)$	$\frac{1}{1-az^{-1}}$
$na^n u(n)$	$\frac{az^{-1}}{(1-az^{-1})^2}$

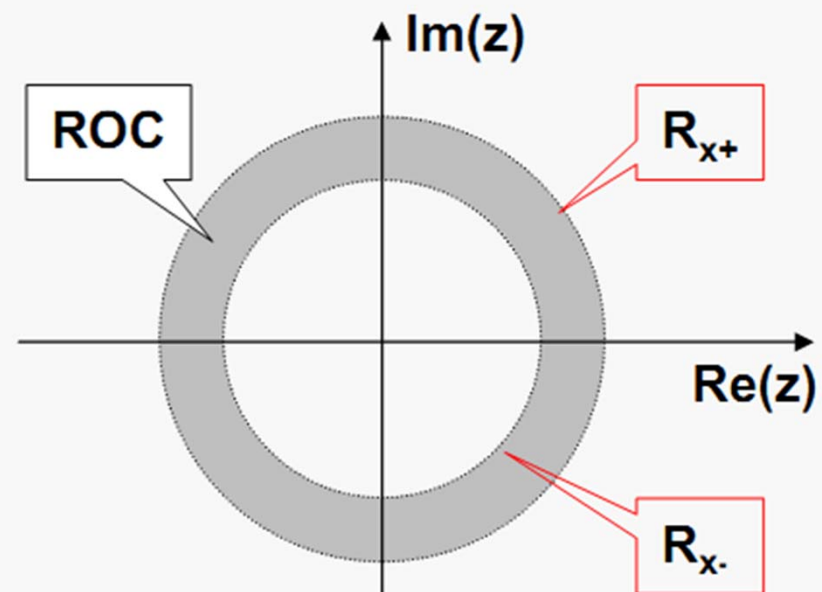
Περιοχή σύγκλισης μετασχ. Z (ROC)

Το σύνολο των τιμών του z όπου συγκλίνει (δεν πάει στο άπειρο) το άθροισμα του μετασχηματισμού Z ορίζει μια περιοχή στο επίπεδο z , η οποία ονομάζεται **περιοχή σύγκλισης** ή Region Of Convergence (**ROC**).

Καθορίζεται από δύο θετικούς αριθμούς R_{x+} και R_{x-} :

$$R_{x-} < |z| < R_{x+}$$

Οι ρίζες του αριθμητή ονομάζονται μηδενικά (**zeroes**) ενώ οι ρίζες του παρονομαστή ονομάζονται πόλοι (**poles**).



tf2zp: Transfer function to zero-pole conversion.

[Z,P,K] = tf2zp(NUM,DEN) finds the zeros,
poles, and gains:

$$H(s) = K \frac{(s-z_1)(s-z_2)\dots(s-z_n)}{(s-p_1)(s-p_2)\dots(s-p_n)}$$

zplane: Z-plane zero-pole plot

zplane(Z,P) plots the zeros Z and poles P (in column vectors) with the unit circle for reference. Each zero is represented with a 'o' and each pole with a 'x' on the plot. Multiple zeros and poles are indicated by the multiplicity number shown to the upper right of the zero or pole. **zplane(Z,P)** where Z and/or P is a matrix, plots the zeros or poles in different columns using the colors specified by the axes `ColorOrder` property.

zplane(B,A) where B and A are row vectors containing transfer function polynomial coefficients plots the poles and zeros of $B(z)/A(z)$. Note that if B and A are both scalars they will be interpreted as Z and P .

Άσκηση 2

- Προσδιορίστε την περιοχή σύγκλισης της παρακάτω συνάρτησης μεταφοράς:

$$G(z) = \frac{z}{3z^2 - 4z + 1}$$

Άσκηση 2

```
num=[0 1 0];  
den=[3 -4 1];  
[z,p]=tf2zp(num,den)  
figure(1)  
zplane(num,den)
```

$z = 0$

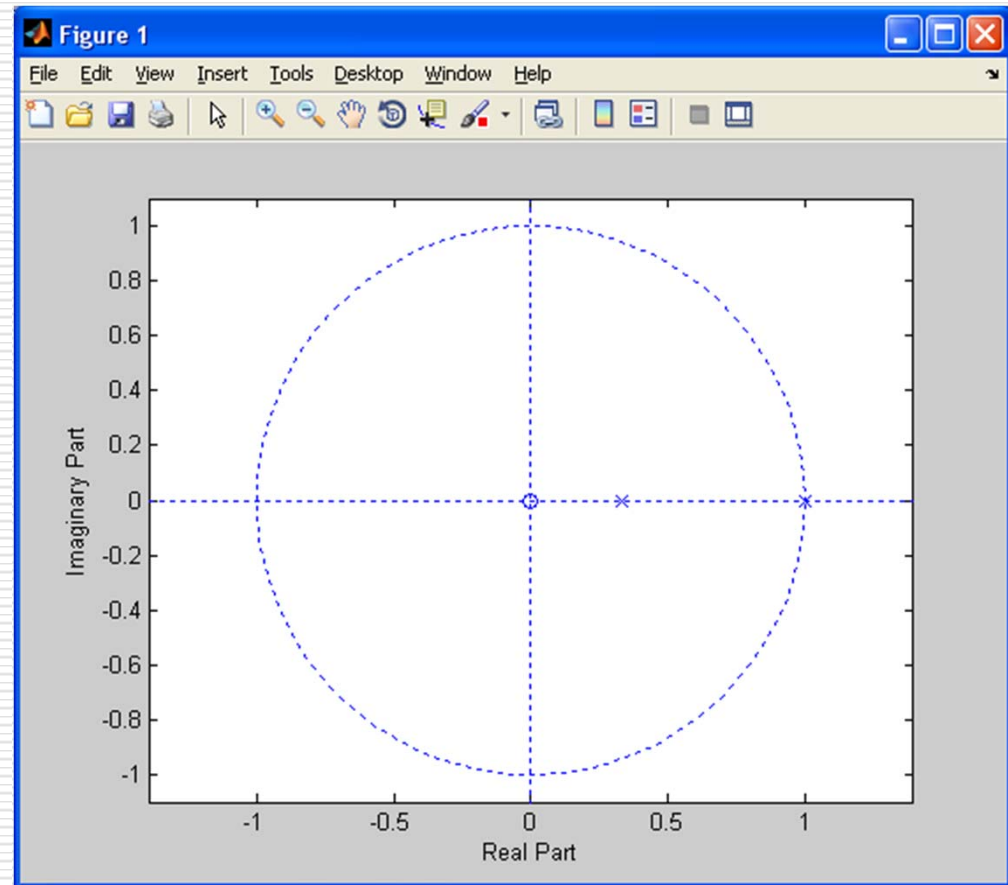
$p = [1.0000 \quad 0.3333]$

R.O.C.

$0 \leq |z| < 0.3333$

$0.3333 < |z| < 1$

$|z| > 1$



Άσκηση 3

- Προσδιορίστε την περιοχή σύγκλισης της παρακάτω συνάρτησης μεταφοράς

$$H(z) = \frac{2z^4 + 16z^3 + 44z^2 + 56z + 32}{3z^4 + 3z^3 - 15z^2 + 18z - 12}$$

Άσκηση 3

```
num=[2 16 44 56 32]
den=[3 3 -15 18 -12]
[z,p]=tf2zp(num,den)
figure(1)
zplane(num,den)
```

```
p =
-3.2361
 1.2361
 0.5000 + 0.8660i
 0.5000 - 0.8660i
```

```
abs(p)=
3.2361
1.2361
1.0000
1.0000
```

R.O.C.

```
0 ≤ |z| < 1
1 < |z| < 1.236
1.236 < |z| < 3.2361
3.2361 < |z|
```

