



ΕΛΛΗΝΙΚΗ ΔΗΜΟΚΡΑΤΙΑ  
ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΚΡΗΤΗΣ

# Εφαρμοσμένα Μαθηματικά για Μηχανικούς

Σημειώσεις: Μετασχηματισμός Ζ

Γιώργος Τζιρίτας

Τμήμα Επιστήμης Υπολογιστών

## Κεφάλαιο 7

# Μετασχηματισμός $Z$

### 7.1 Ορισμός του μετασχηματισμού $Z$

Ο μετασχηματισμός  $Z$  αποτελεί γενίκευση του μετασχηματισμού Fourier για τα σήματα διαχριτού χρόνου. Ο μετασχηματισμός  $Z$  του διαχριτού σήματος  $x(n)$  ορίζεται ως εξής

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)z^{-n}$$

όπου  $z$  είναι μιγαδική μεταβλητή. Εάν θέσουμε  $z = e^{i\omega}$ , δηλαδή εάν περιορισθούμε στο μοναδιαίο κύκλο, λαμβάνουμε το μετασχηματισμό Fourier του σήματος. Το σύνολο των τιμών του  $z$  για τις οποίες το άθροισμα υπάρχει, ονομάζεται περιοχή σύγκλισης. Πρόκειται για το σύνολο των τιμών της μεταβλητής  $z$  για τις οποίες υπάρχει το ακόλουθο άθροισμα

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |x(n)| |z|^{-n} < \infty.$$

Επομένως η περιοχή σύγκλισης ορίζεται στο μιγαδικό επίπεδο με δακτυλίους που έχουν κέντρο την αρχή. Για σήματα πεπερασμένης διάρκειας η περιοχή σύγκλισης είναι ολόκληρο το μιγαδικό επίπεδο, εκτός ίσως των σημείων όπου  $z = 0$  ή/και  $z = \infty$ . Για αιτιατά σήματα, αν ο κύκλος  $|z'| = r_0$  ανήκει στην περιοχή σύγκλισης, τότε κάθε σημείο τέτοιο ώστε  $|z| \geq r_0$  ανήκει επίσης.

Ο αντίστροφος μετασχηματισμός  $Z$  δίδει το αρχικό σήμα

$$x(n) = \frac{1}{i2\pi} \oint X(z) z^{n-1} dz,$$

όπου η ολοκλήρωση γίνεται με φορά αντίστροφη εκείνης των δεικτών ενός ρολογιού πάνω σε κλειστή καμπύλη που ανήκει στην περιοχή σύγκλισης και περικλείει την αρχή του μιγαδικού επιπέδου. Για την αντιστροφή ιδιαίτερα χρήσιμος μπορεί είναι ο ολοκληρωτικός τύπος του Cauchy.

Ο μετασχηματισμός  $Z$  του διαχριτού χρονιστικού σήματος ορίζεται για κάθε μιγαδικό αριθμό και είναι 1.

**Παράδειγμα 7.1.1.** Ας θεωρήσουμε το διαχριτό σήμα

$$x(n) = \alpha^n u(n).$$

Ο μετασχηματισμός  $Z$  θα είναι

$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} \alpha^n z^{-n} = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}},$$

με περιοχή σύγκλισης  $|z| > |\alpha|$ . Εάν θέσουμε  $\alpha = 1$  λαμβάνουμε το μετασχηματισμό  $Z$  του διακριτού βηματικού σήματος

$$X(z) = \frac{1}{1 - z^{-1}}, |z| > 1.$$

**Παράδειγμα 7.1.2.** Ας είναι ο μετασχηματισμός  $Z$

$$X(z) = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}}, |z| < |\alpha|.$$

Αρφα

$$X(z) = -\frac{z}{\alpha - z} = -\frac{z}{\alpha} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{z}{\alpha}\right)^n = -\sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{z}{\alpha}\right)^{n+1} = -\sum_{n=-\infty}^{-1} \alpha^n z^{-n}$$

Οπότε

$$x(n) = -\alpha^n u(-n - 1).$$

**Παράδειγμα 7.1.3.** Ας είναι ο μετασχηματισμός  $Z$

$$X(z) = \frac{1}{(1 - \alpha z^{-1})(1 - \beta z^{-1})},$$

με  $|\alpha| > |\beta|$ . Μπορούμε να αναλύσουμε σε κλάσματα ως εξής

$$X(z) = \frac{1}{\alpha - \beta} \left( \frac{\alpha}{1 - \alpha z^{-1}} - \frac{\beta}{1 - \beta z^{-1}} \right).$$

Εάν  $|z| > |\alpha|$ ,

$$x(n) = \frac{\alpha^{n+1} - \beta^{n+1}}{\alpha - \beta} u(n).$$

Εάν  $|\alpha| > |z| > |\beta|$ ,

$$x(n) = -\frac{1}{\alpha - \beta} (\alpha^{n+1} u(-n - 1) + \beta^{n+1} u(n)).$$

Εάν  $|z| < |\beta|$ ,

$$x(n) = \frac{\beta^{n+1} - \alpha^{n+1}}{\alpha - \beta} u(-n - 1).$$

## 7.2 Ιδιότητες του μετασχηματισμού $Z$

Ας έλθουμε τώρα σε μερικές ιδιότητες του μετασχηματισμού  $Z$ .

### 1. Γραμμικότητα

Εάν  $X_1(z)$  είναι ο μετασχηματισμός  $Z$  του σήματος  $x_1(n)$  με περιοχή σύγκλισης  $R_1$  και  $X_2(z)$  είναι ο μετασχηματισμός  $Z$  του σήματος  $x_2(n)$  με περιοχή σύγκλισης  $R_2$ , τότε ο μετασχηματισμός  $Z$  ενός γραμμικού συνδυασμού των δύο  $a_1x_1(n) + a_2x_2(n)$  είναι  $a_1X_1(z) + a_2X_2(z)$  με περιοχή σύγκλισης που εγκλείει την τομή  $R_1 \cap R_2$ .

### 2. Χρονική μετατόπιση

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n-n_0)z^{-n} = z^{-n_0}X(z)$$

Στην περιοχή σύγκλισης είναι ενδεχόμενο να προστεθεί ή αφαιρεθεί το  $z=0$  ή το  $z=\infty$ .

### 3. Αντιστροφή χρόνου

Αν  $X(z)$  είναι ο μετασχηματισμός  $Z$  του σήματος  $x(n)$ , τότε ο μετασχηματισμός  $Z$  του σήματος  $x(-n)$  είναι  $X(\frac{1}{z})$ , με περιοχή σύγκλισης την αντίστροφη της αρχικής.

### 4. Άλλαγή κλίμακας στο μιγαδικό επίπεδο

Αν  $X(z)$  είναι ο μετασχηματισμός  $Z$  του σήματος  $x(n)$ , τότε ο μετασχηματισμός  $Z$  του σήματος  $z_0^n x(n)$  είναι  $X(\frac{z}{z_0})$ , με περιοχή σύγκλισης ώστε το  $\frac{z}{z_0}$  να ανήκει στην περιοχή σύγκλισης του  $X(z)$ .

### 5. Συνέλιξη

Ο μετασχηματισμός  $Z$  της  $y(n)$ , που προκύπτει ως συνέλιξη της  $h(n)$  με τη  $x(n)$  έχει ως εξής

$$Y(z) = H(z)X(z)$$

όπου  $H(z)$  είναι ο μετασχηματισμός  $Z$  της  $h(n)$ , και ονομάζεται συνάρτηση μεταφοράς του συστήματος. Η περιοχή σύγκλισης του μετασχηματισμού  $Y(z)$  εγκλείει την τομή  $R_1 \cap R_2$ , των περιοχών σύγκλισης των δύο μελών της συνέλιξης.

### 6. Παραγώγιση στο μιγαδικό επίπεδο

Ισχύει ότι

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} nx(n)z^{-n} = -zX'(z).$$

### 7. Θεώρημα αρχικής τιμής

Εάν το σήμα  $x(n)$  είναι αιτιατό, τότε

$$x(0) = \lim_{z \rightarrow \infty} X(z).$$

**Παράδειγμα 7.2.1.** Ας θεωρήσουμε το διακριτό σήμα του Σχήματος 6.1

$$x(n) = \alpha^{|n|} = \alpha^n u(n) + \alpha^{-n} u(-n) - \delta(n).$$

Ο μετασχηματισμός  $Z$  θα είναι

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

με περιοχή σύγκλισης  $\frac{1}{|\alpha|} > |z| > |\alpha|$ . Άρα θα πρέπει να είναι  $|\alpha| < 1$ .

**Παράδειγμα 7.2.2.** Ας είναι το διακριτό σήμα

$$x(n) = \frac{\alpha^{n+1} - \beta^{n+1}}{\alpha - \beta} u(n).$$

Ο μετασχηματισμός  $Z$  του σήματος θα είναι

$$X(z) = \frac{1}{\alpha - \beta} \left( \frac{\alpha}{1 - \alpha z^{-1}} - \frac{\beta}{1 - \beta z^{-1}} \right) = \frac{1}{(1 - \alpha z^{-1})(1 - \beta z^{-1})}.$$

Η περιοχή σύγκλισης είναι  $|z| > \max(|\alpha|, |\beta|)$ .

**Παράδειγμα 7.2.3.** Εφαρμόζοντας το προηγούμενο αποτέλεσμα για το διακριτό σήμα

$$x(n) = \frac{\sin(n+1)\theta}{\sin \theta} r^n u(n), \quad r > 0,$$

βρίσκουμε ότι ο μετασχηματισμός  $Z$  θα είναι

$$X(z) = \frac{1}{1 - 2r \cos \theta z^{-1} + r^2 z^{-2}}.$$

Η περιοχή σύγκλισης είναι  $|z| > r$ .

**Παράδειγμα 7.2.4.** Ας θεωρήσουμε το διακριτό σήμα

$$x(n) = \cos(\omega_0 n) u(n) = \frac{1}{2} (e^{i\omega_0 n} + e^{-i\omega_0 n}) u(n).$$

Ο μετασχηματισμός  $Z$  με περιοχή σύγκλισης  $|z| > 1$  θα είναι

$$X(z) = \frac{1}{2} \left( \frac{1}{1 - e^{i\omega_0} z^{-1}} + \frac{1}{1 - e^{-i\omega_0} z^{-1}} \right) = \frac{1 - \cos \omega_0 z^{-1}}{1 - 2 \cos \omega_0 z^{-1} + z^{-2}}.$$

**Παράδειγμα 7.2.5.** Ας θεωρήσουμε το διακριτό σήμα

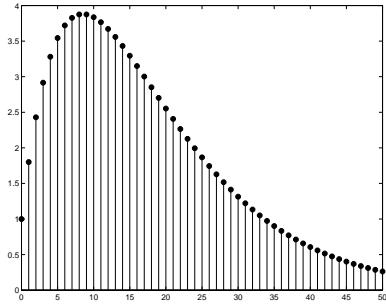
$$x(n) = \alpha^n u(n).$$

Ο μετασχηματισμός  $Z$  του  $y(n) = nx(n)$  θα είναι

$$Y(z) = \frac{\alpha z^{-1}}{(1 - \alpha z^{-1})^2}.$$

Ο μετασχηματισμός  $Z$  του  $(n+1)x(n)$  ( $\Sigma$ χήμα 7.1) θα είναι

$$\frac{1}{(1 - \alpha z^{-1})^2}.$$



Σχήμα 7.1: Η χρονική απόκριση ενός φίλτρου δεύτερης τάξης με διπλό πόλο  $\alpha = 0.9$ .

### 7.3 Μετασχηματισμός $Z$ και γραμμικά χρονικά αμετάβλητα συστήματα

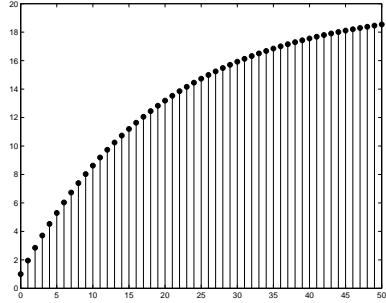
Ας θεωρήσουμε τώρα τα αιτιατά συστήματα με άπειρη χρονική απόκριση, που δίδονται από μία εξίσωση διαφορών

$$\sum_{k=0}^N a(k)y(n-k) = \sum_{k=0}^M b(k)x(n-k).$$

Εφαρμόζοντας την ιδιότητα της μετατόπισης για το μετασχηματισμό  $Z$  προκύπτει ότι η συνάρτηση μεταφοράς αυτού του συστήματος είναι ίση με το λόγο δύο πολυωνύμων της μιγαδικής μεταβλητής  $z$ ,

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{B(z)}{A(z)} = \frac{\sum_{k=0}^M b(k)z^{-k}}{\sum_{k=0}^N a(k)z^{-k}}$$

Οι ρίζες του  $B(z)$  ονομάζονται μηδενικά του συστήματος, ενώ οι ρίζες του πολυωνύμου του παρανομαστή ονομάζονται πόλοι του συστήματος.



Σχήμα 7.2: Η βηματική απόκριση ενός φίλτρου πρώτης τάξης.

**Παράδειγμα 7.3.1.** Ας θεωρήσουμε την εξίσωση διαφορών

$$y(n) = \alpha y(n-1) + u(n), \quad n \geq 0, \quad y(-1) = 0, \quad |\alpha| < 1.$$

Χρησιμοποιώντας το μετασχηματισμό  $Z$  βρίσκουμε

$$Y(z) = \alpha z^{-1} Y(z) + \frac{1}{1 - z^{-1}},$$

$$Y(z) = \frac{1}{(1 - z^{-1})(1 - \alpha z^{-1})}.$$

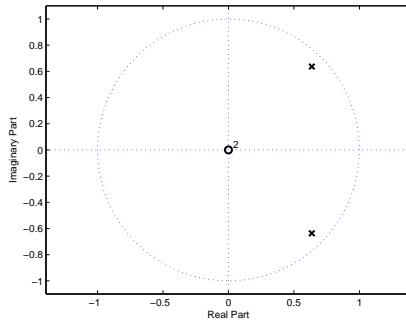
Άρα η απόκριση θα είναι (Σχήμα 7.2)

$$y(n) = \frac{1 - \alpha^{n+1}}{1 - \alpha} u(n).$$

**Παράδειγμα 7.3.2.** Το σύστημα με συνάρτηση μεταφοράς

$$H(z) = \frac{1}{1 - 2r \cos \theta z^{-1} + r^2 z^{-2}} = \frac{z^2}{z^2 - 2r \cos \theta z + r^2} = \frac{z^2}{(z - re^{i\theta})(z - re^{-i\theta})}, r > 0,$$

έχει ένα διπλό μηδενικό στην αρχή και δύο πόλους:  $re^{-i\theta}, re^{i\theta}$ .



Σχήμα 7.3: Οι πόλοι ενός συστήματος δεύτερης τάξης με δύο μιγαδικές ρίζες.

Ικανή και αναγκαία συνθήκη για την ευστάθεια ενός συστήματος είναι η ύπαρξη του μετασχηματισμού  $Z$  πάνω στο μοναδιαίο κύκλο,

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)| < \infty.$$

Άρα θα πρέπει η περιοχή σύγκλισης του μετασχηματισμού  $Z$  της χρονοστικής απόκρισης του συστήματος να περιλαμβάνει το μοναδιαίο κύκλο  $|z| = 1$ . Είναι φανερό από τον ορισμό της ευστάθειας, ότι όλα τα συστήματα με πεπερασμένη χρονοστική απόκριση είναι ευσταθή. Οπότε, για τα συστήματα που ορίζονται μέσω της εξίσωσης διαφορών, η συνθήκη ευστάθειας μπορεί να εκφρασθεί με βάση τη θέση των ρίζών του πολυωνύμου  $A(z)$ . Ένα φίλτρο με συνάρτηση μεταφοράς όπως παραπάνω είναι ευσταθές, εάν, και μόνο εάν,

$$A(z) \neq 0 \quad \text{για } |z| \geq 1,$$

δηλαδή εάν όλοι οι πόλοι ευρίσκονται εντός του μοναδιαίου κύκλου.

Για ένα σύστημα πρώτης τάξης η συνθήκη της ευστάθειας είναι  $|\alpha| < 1$ . Για ένα σύστημα δεύτερης τάξης με δύο μιγαδικές ρίζες, όπως αυτό του Παραδείγματος 7.3.2, η συνθήκη της ευστάθειας είναι  $r < 1$ .

# Τέλος Ενότητας



# Χρηματοδότηση

- Το παρόν εκπαιδευτικό υλικό έχει αναπτυχθεί στα πλαίσια του εκπαιδευτικού έργου του διδάσκοντα.
- Το έργο «**Ανοικτά Ακαδημαϊκά Μαθήματα στο Πανεπιστήμιο Κρήτης**» έχει χρηματοδοτήσει μόνο τη αναδιαμόρφωση του εκπαιδευτικού υλικού.
- Το έργο υλοποιείται στο πλαίσιο του Επιχειρησιακού Προγράμματος «Εκπαίδευση και Δια Βίου Μάθηση» και συγχρηματοδοτείται από την Ευρωπαϊκή Ένωση (Ευρωπαϊκό Κοινωνικό Ταμείο) και από εθνικούς πόρους.



# **Σημειώματα**

# Σημείωμα αδειοδότησης

- Το παρόν υλικό διατίθεται με τους όρους της άδειας χρήσης Creative Commons Αναφορά Δημιουργού - Μη Εμπορική Χρήση - Παρόμοια Διανομή 4.0 [1] ή μεταγενέστερη, Διεθνής Έκδοση. Εξαιρούνται τα αυτοτελή έργα τρίτων π.χ. φωτογραφίες, διαγράμματα κ.λ.π., τα οποία εμπεριέχονται σε αυτό και τα οποία αναφέρονται μαζί με τους όρους χρήσης τους στο «Σημείωμα Χρήσης Έργων Τρίτων».



[1] <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/>

- **Ως Μη Εμπορική** ορίζεται η χρήση:

- που δεν περιλαμβάνει άμεσο ή έμμεσο οικονομικό όφελος από την χρήση του έργου, για το διανομέα του έργου και αδειοδόχο
- που δεν περιλαμβάνει οικονομική συναλλαγή ως προϋπόθεση για τη χρήση ή πρόσβαση στο έργο
- που δεν προσπορίζει στο διανομέα του έργου και αδειοδόχο έμμεσο οικονομικό όφελος (π.χ. διαφημίσεις) από την προβολή του έργου σε διαδικτυακό τόπο

- Ο δικαιούχος μπορεί να παρέχει στον αδειοδόχο ξεχωριστή άδεια να χρησιμοποιεί το έργο για εμπορική χρήση, εφόσον αυτό του ζητηθεί.

# Σημείωμα Αναφοράς

Copyright Πανεπιστήμιο Κρήτης, Γιώργος Τζιρίτας. «**Εφαρμοσμένα  
Μαθηματικά για Μηχανικούς. Σημειώσεις: Μετασχηματισμός Ζ**». Έκδοση:  
1.0. Ηράκλειο/Ρέθυμνο 2015. Διαθέσιμο από τη δικτυακή διεύθυνση:  
<http://www.csd.uoc.gr/~hy215/>