



TECNOLÓGICO
NACIONAL DE MÉXICO

Ingeniería Mecatrónica

CONTROL EN TIEMPO DISCRETO

Dr. Enrique Reyes Archundia

Enero 2022

Instituto Tecnológico de Morelia

Transformada Z

Definición de Transformada Z

$$Z\{x(k)\} = \sum_{k=0}^{\infty} x(k)z^{-k}$$

Transformada de Laplace

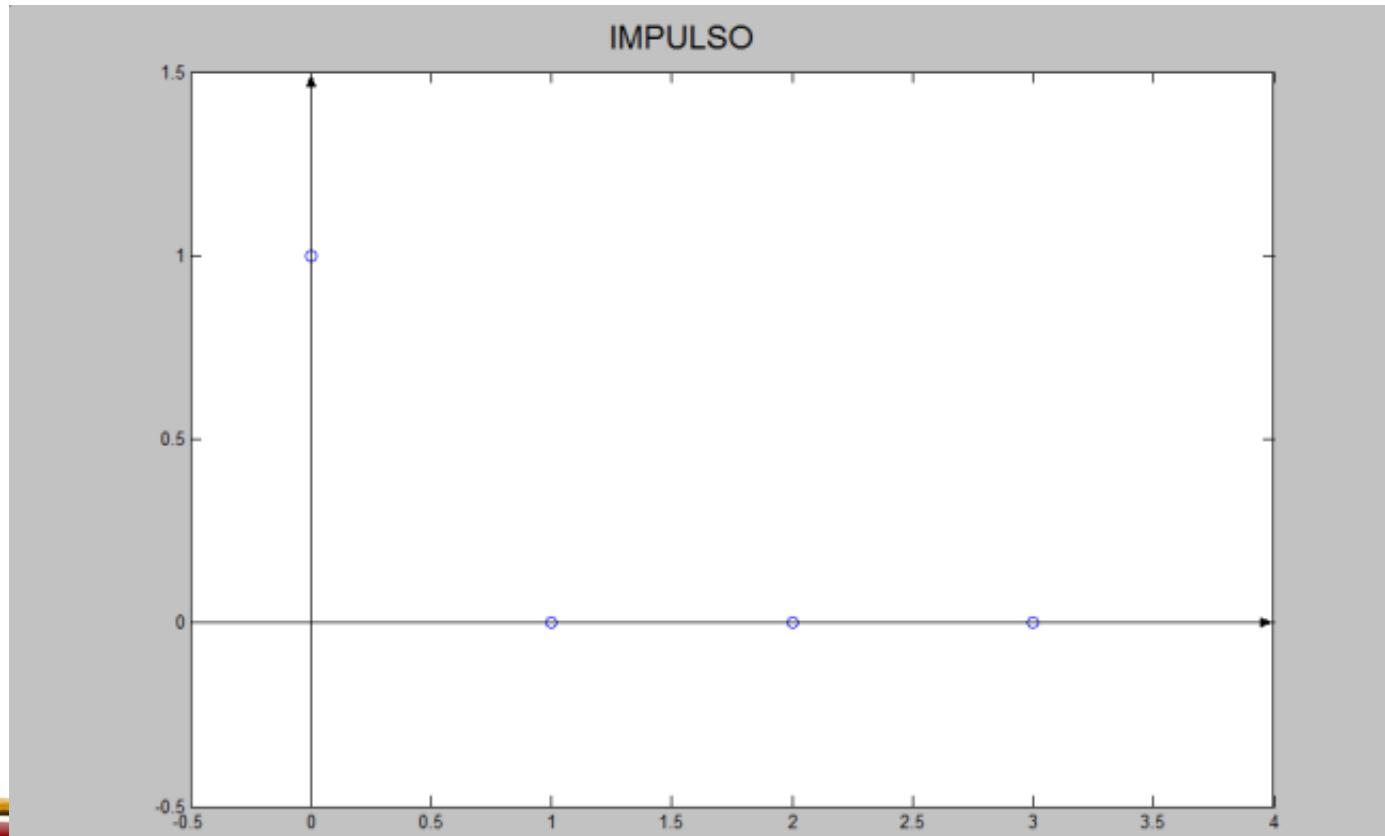
$$z = e^{sT} \quad y \quad t \approx kT$$

$$L\{x(t)\} = \int_0^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

Transformada Z de un impulso unitario

En el dominio del tiempo

$$\delta(kT) = \begin{cases} 1 & \text{para } kT = 0 \\ 0 & \text{para } kT \neq 0 \end{cases}$$



Transformada Z de un impulso unitario

En el dominio del tiempo

$$\delta(kT) = \begin{cases} 1 & \text{para } kT = 0 \\ 0 & \text{para } kT \neq 0 \end{cases}$$

Transformada Z de un impulso unitario

En el dominio del tiempo

$$\delta(kT) = \begin{cases} 1 & \text{para } kT = 0 \\ 0 & \text{para } kT \neq 0 \end{cases}$$

Aplicando definición de transformada Z

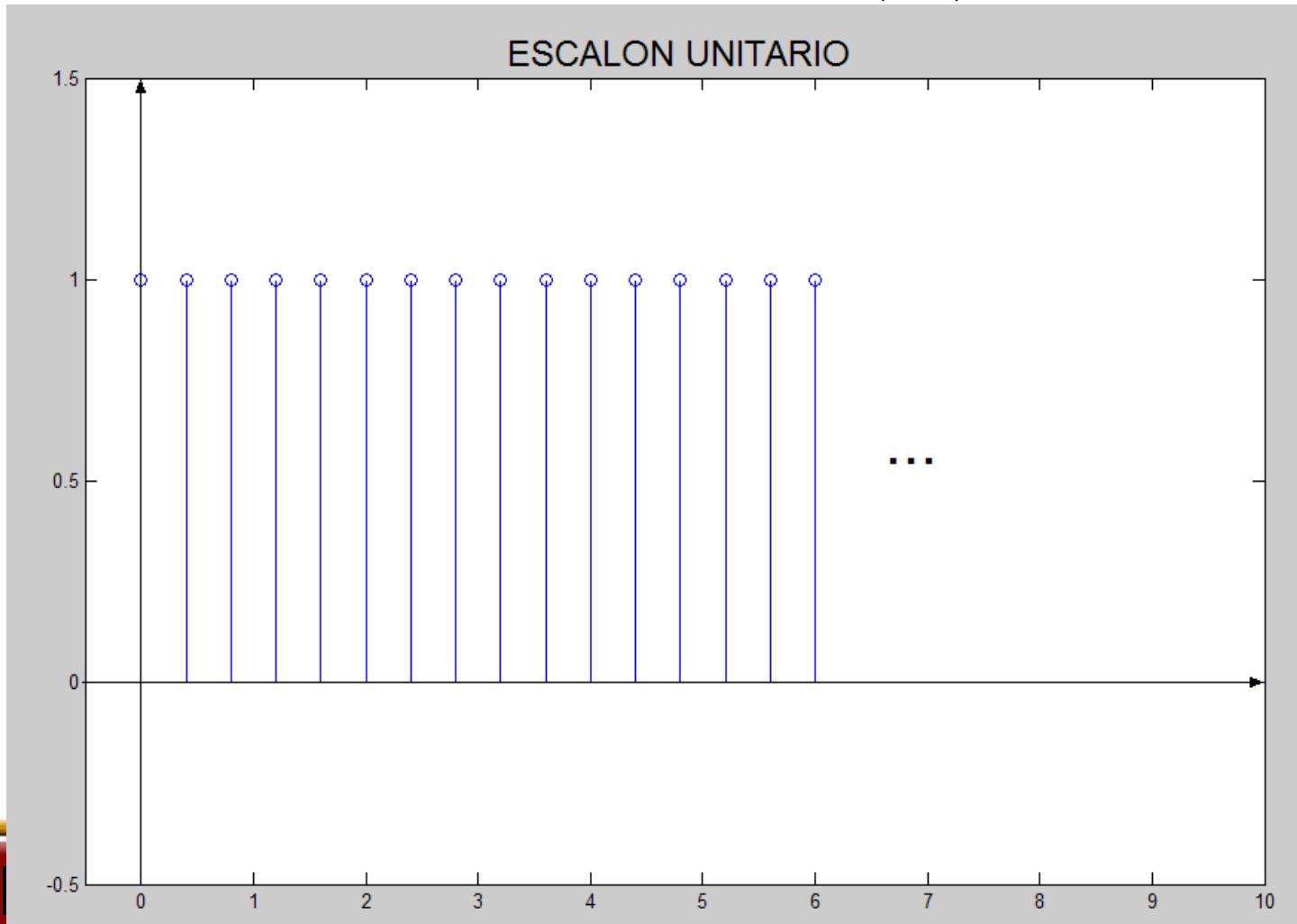
$$Z\{x(k)\} = \sum_{k=0}^{\infty} x(k)z^{-k}$$

$$Z\{\delta(k)\} = \sum_{k=0}^{\infty} \delta(k)z^{-k} = 1$$

Transformada Z de un escalón unitario

En el dominio del tiempo

$$x(kT) = 1$$



Transformada Z de un escalón unitario

En el dominio del tiempo

$$x(kT) = 1$$

Transformada Z de un escalón unitario

En el dominio del tiempo

$$x(kT) = 1$$

Aplicando definición de transformada Z

$$Z\{x(k)\} = \sum_{k=0}^{\infty} x(k)z^{-k}$$

$$X(z) = \sum_{k=0}^{\infty} (1)z^{-k} = 1 + z^{-1} + z^{-2} + z^{-3} + \dots$$

Transformada Z de un escalón unitario

En el dominio del tiempo

$$x(kT) = 1$$

Aplicando definición de transformada Z

$$Z\{x(k)\} = \sum_{k=0}^{\infty} x(k)z^{-k}$$

$$X(z) = \sum_{k=0}^{\infty} (1)z^{-k} = 1 + z^{-1} + z^{-2} + z^{-3} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} (z^{-1})^k$$

.

Transformada Z de un escalón unitario

En el dominio del tiempo

$$x(kT) = 1$$

Aplicando definición de transformada Z

$$Z\{x(k)\} = \sum_{k=0}^{\infty} x(k)z^{-k}$$

$$X(z) = \sum_{k=0}^{\infty} (1)z^{-k} = 1 + z^{-1} + z^{-2} + z^{-3} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} (z^{-1})^k$$

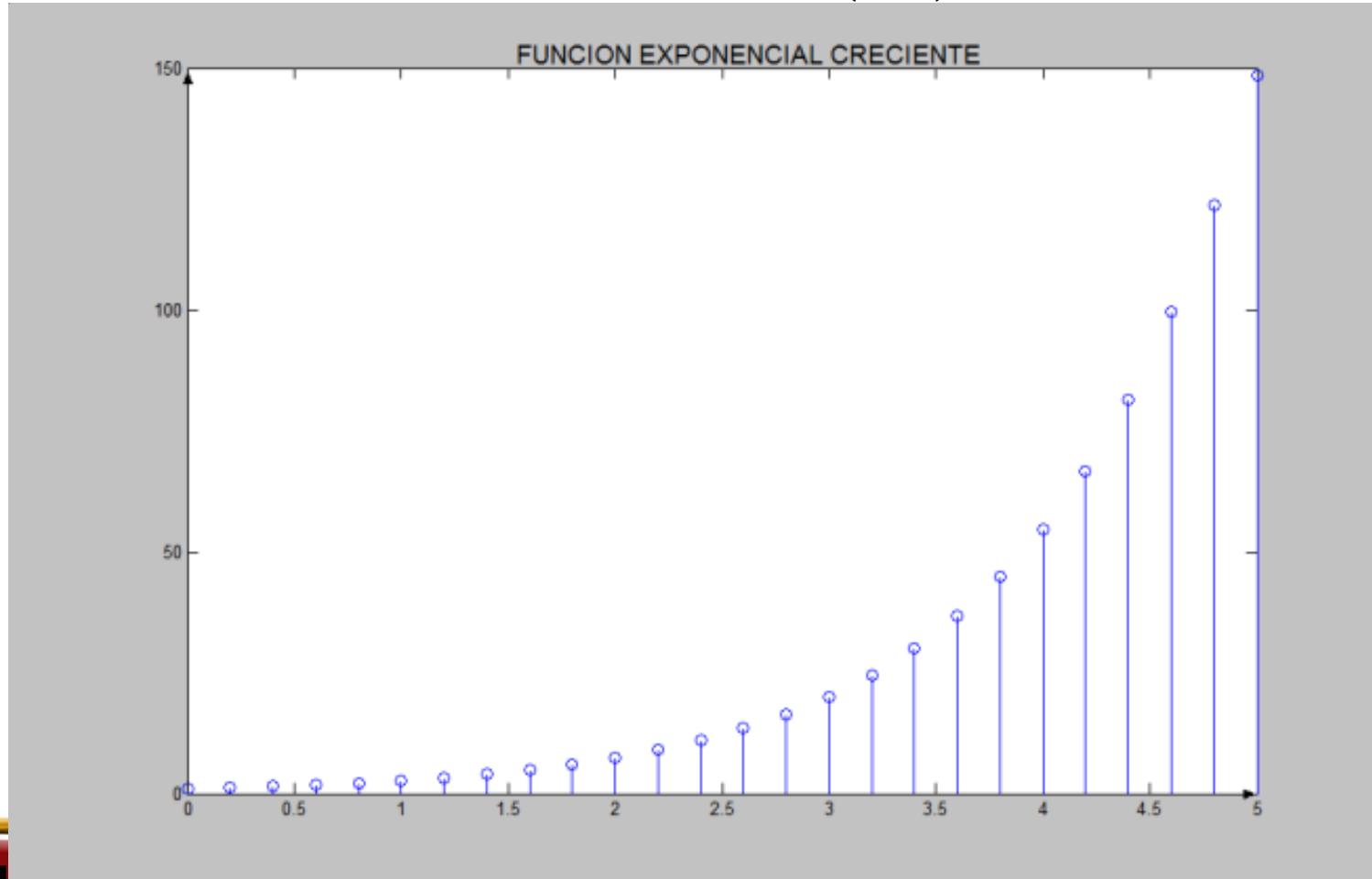
La sumatoria se reduce a

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

Transformada Z de una exponencial creciente

En el dominio del tiempo

$$x(kT) = Ae^{akT}$$



Transformada Z de una exponencial creciente

En el dominio del tiempo $x(kT) = Ae^{akT}$

Transformada Z de una exponencial creciente

En el dominio del tiempo $x(kT) = Ae^{akT}$

Aplicando definición de transformada Z

$$Z\{x(kT)\} = Z\{Ae^{akT}\} = \sum_{k=0}^{\infty} (Ae^{akT})z^{-k}$$

Transformada Z de una exponencial creciente

En el dominio del tiempo $x(kT) = Ae^{akT}$

Aplicando definición de transformada Z

$$Z\{x(kT)\} = Z\{Ae^{akT}\} = \sum_{k=0}^{\infty} (Ae^{akT})z^{-k} = A \sum_{k=0}^{\infty} (e^{aT}z^{-1})^k$$

Transformada Z de una exponencial creciente

En el dominio del tiempo $x(kT) = Ae^{akT}$

Aplicando definición de transformada Z

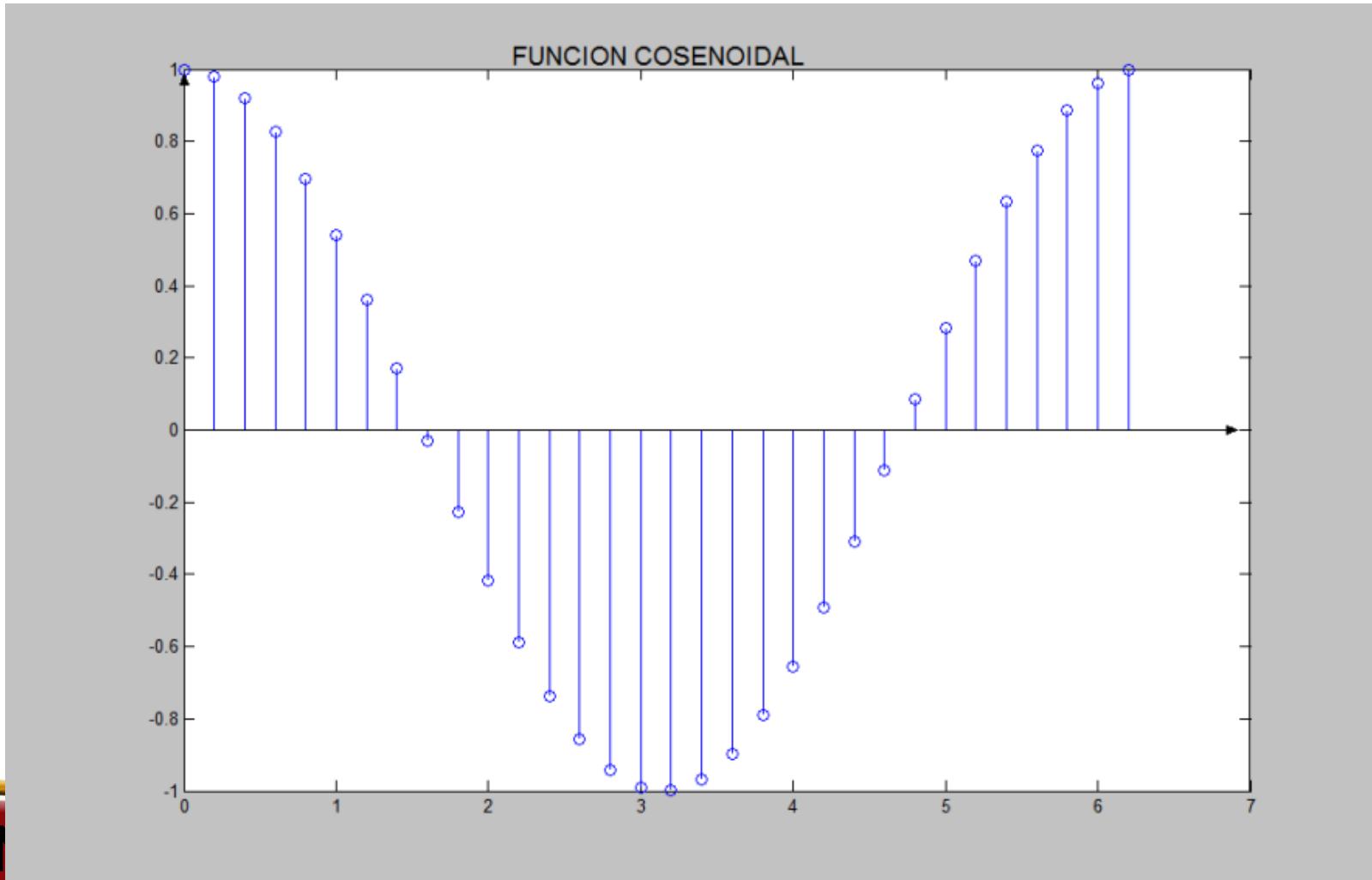
$$Z\{x(kT)\} = Z\{Ae^{akT}\} = \sum_{k=0}^{\infty} (Ae^{akT})z^{-k} = A \sum_{k=0}^{\infty} (e^{aT}z^{-1})^k$$

Equivale a

$$X(z) = A \frac{1}{1 - e^{aT}z^{-1}}$$

Transformada Z de una función cosenoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \cos(\Omega kT)$



Transformada Z de una función cosenoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \cos(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \cos(\Omega kT)) z^{-k}$$

Transformada Z de una función cosenoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \cos(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \cos(\Omega kT)) z^{-k}$$

Usando identidad de Euler $\cos(\Omega kT) = \frac{e^{j\Omega kT} + e^{-j\Omega kT}}{2}$

Transformada Z de una función cosenoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \cos(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \cos(\Omega kT)) z^{-k}$$

Usando identidad de Euler $\cos(\Omega kT) = \frac{e^{j\Omega kT} + e^{-j\Omega kT}}{2}$

$$X(z) = \frac{A}{2} \left[\sum_{k=0}^{\infty} (e^{j\Omega T} z^{-1})^k + \sum_{k=0}^{\infty} (e^{-j\Omega T} z^{-1})^k \right]$$

Transformada Z de una función cosenoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \cos(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \cos(\Omega kT)) z^{-k}$$

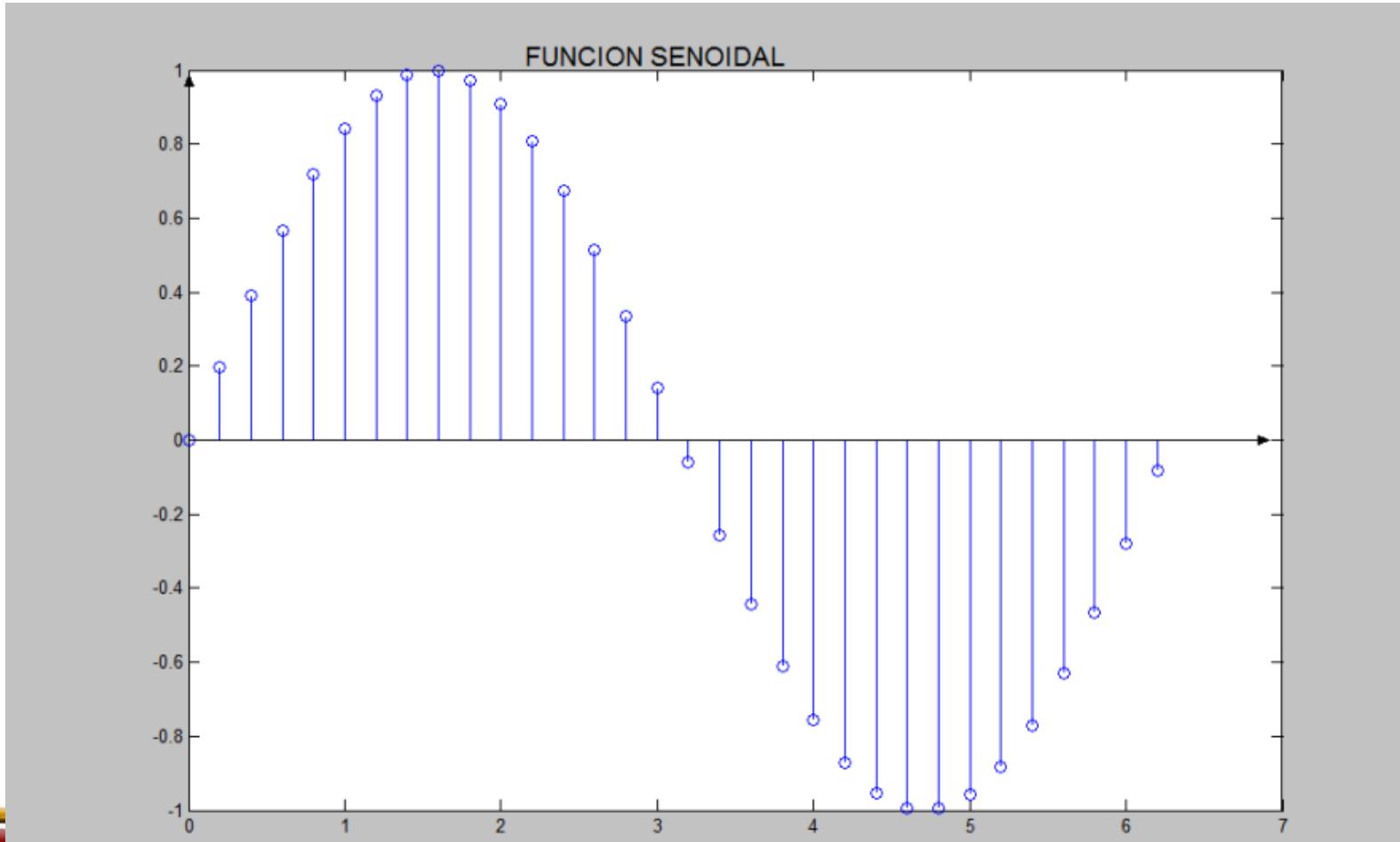
Usando identidad de Euler $\cos(\Omega kT) = \frac{e^{j\Omega kT} + e^{-j\Omega kT}}{2}$

$$X(z) = \frac{A}{2} \left[\sum_{k=0}^{\infty} (e^{j\Omega T} z^{-1})^k + \sum_{k=0}^{\infty} (e^{-j\Omega T} z^{-1})^k \right]$$

$$X(z) = A \left[\frac{1 - \cos(\Omega T) z^{-1}}{1 - 2 \cos(\Omega T) z^{-1} + z^{-2}} \right]$$

Transformada Z de una función senoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \sin(\Omega kT)$



Transformada Z de una función senoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \sin(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \sin(\Omega kT)) z^{-k}$$

Transformada Z de una función senoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \sin(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \sin(\Omega kT)) z^{-k}$$

Usando identidad de Euler $\sin(\Omega kT) = \frac{e^{j\Omega kT} - e^{-j\Omega kT}}{2j}$

Transformada Z de una función senoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \sin(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \sin(\Omega kT)) z^{-k}$$

Usando identidad de Euler $\sin(\Omega kT) = \frac{e^{j\Omega kT} - e^{-j\Omega kT}}{2j}$

$$X(z) = \frac{A}{2} \left[\sum_{k=0}^{\infty} (e^{j\Omega T} z^{-1})^k - \sum_{k=0}^{\infty} (e^{-j\Omega T} z^{-1})^k \right]$$

Transformada Z de una función senoidal

En el dominio del tiempo $x(kT) = A \sin(\Omega kT)$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (A \sin(\Omega kT)) z^{-k}$$

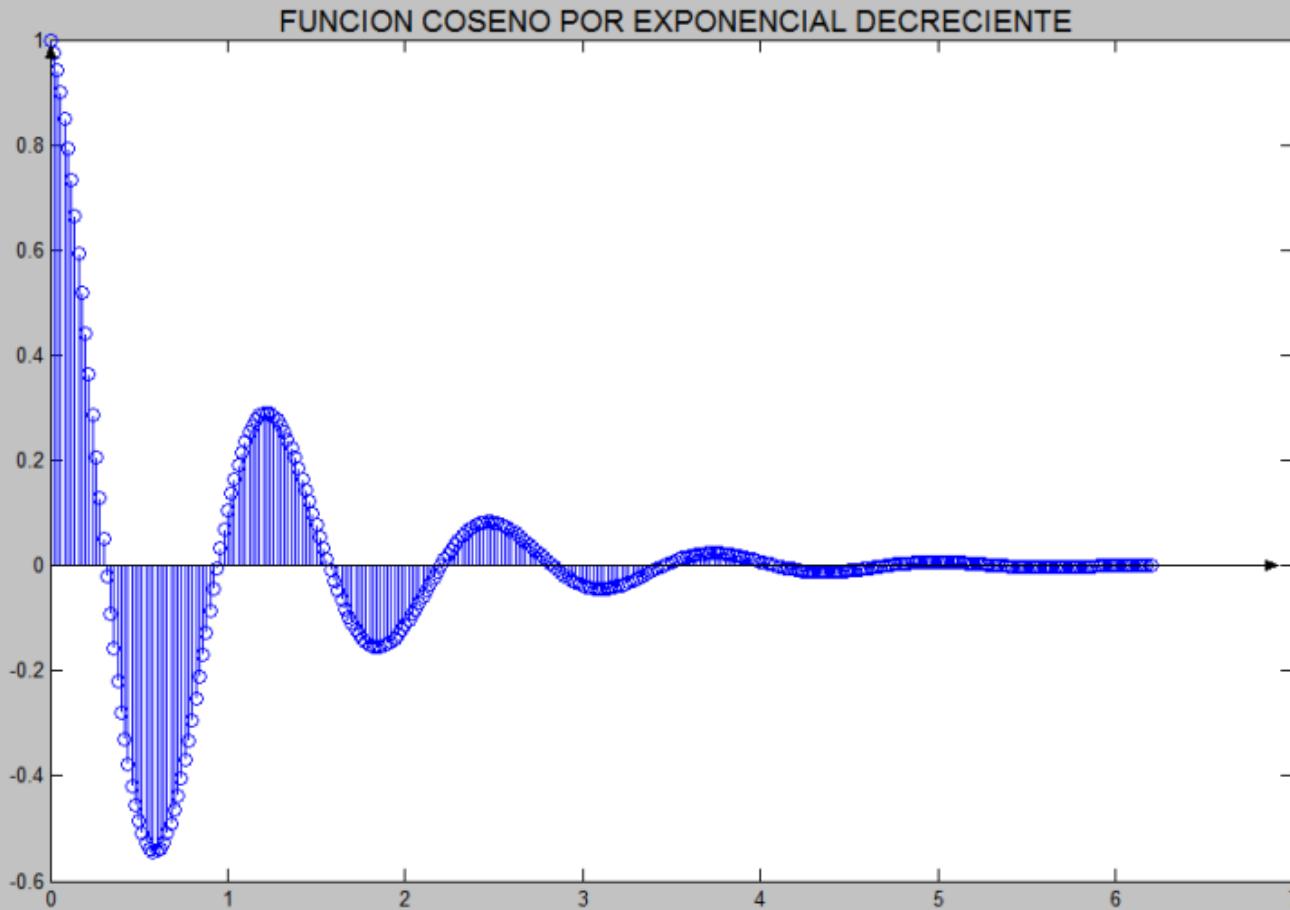
Usando identidad de Euler $\sin(\Omega kT) = \frac{e^{j\Omega kT} - e^{-j\Omega kT}}{2j}$

$$X(z) = \frac{A}{2} \left[\sum_{k=0}^{\infty} (e^{j\Omega T} z^{-1})^k - \sum_{k=0}^{\infty} (e^{-j\Omega T} z^{-1})^k \right]$$

$$X(z) = A \left[\frac{\sin(\Omega T) z^{-1}}{1 - 2 \cos(\Omega T) z^{-1} + z^{-2}} \right]$$

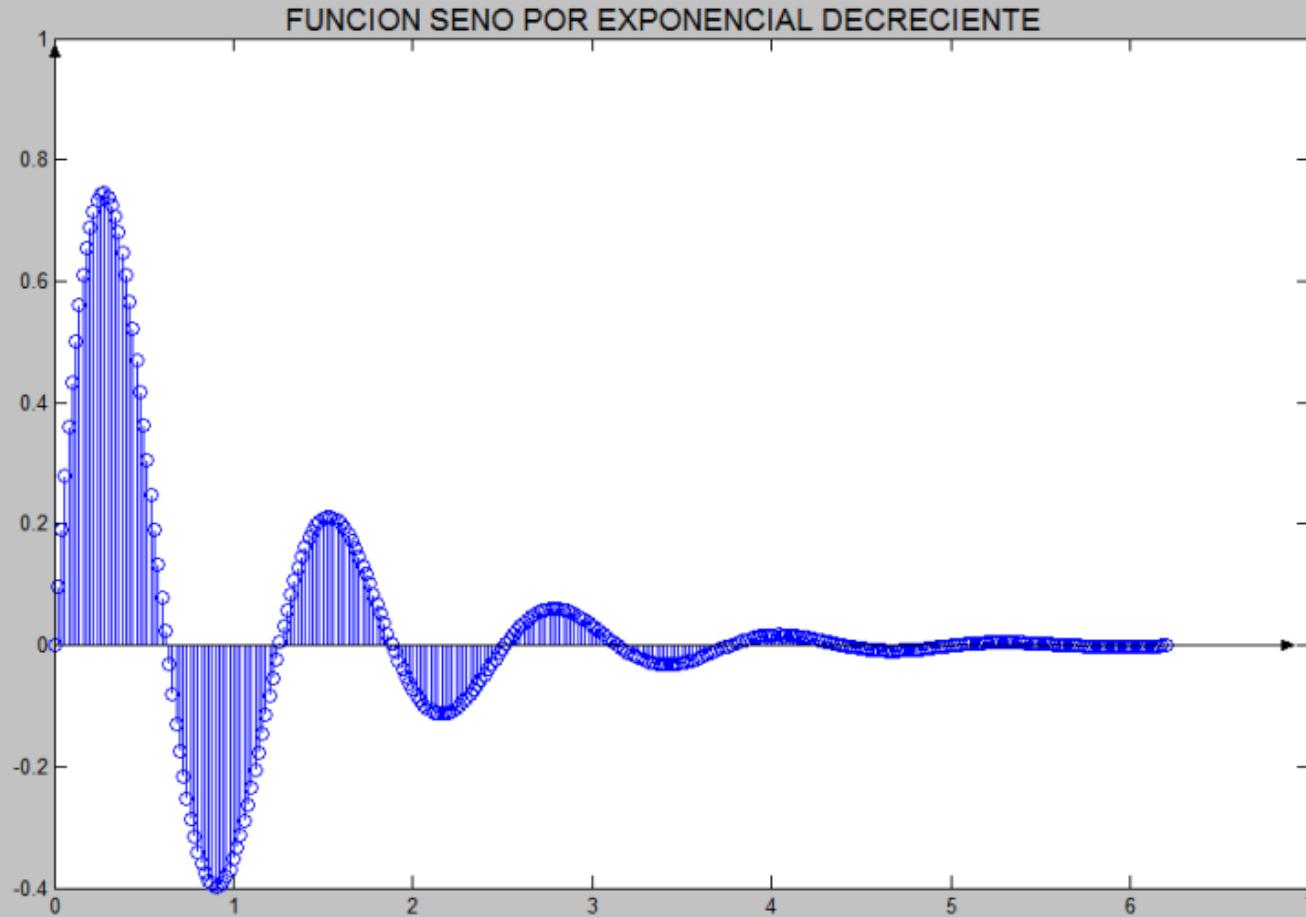
Transformada Z de una función coseno por una exponencial decreciente

En el dominio del tiempo $x(kT) = A e^{-akT} \cos(\Omega kT)$



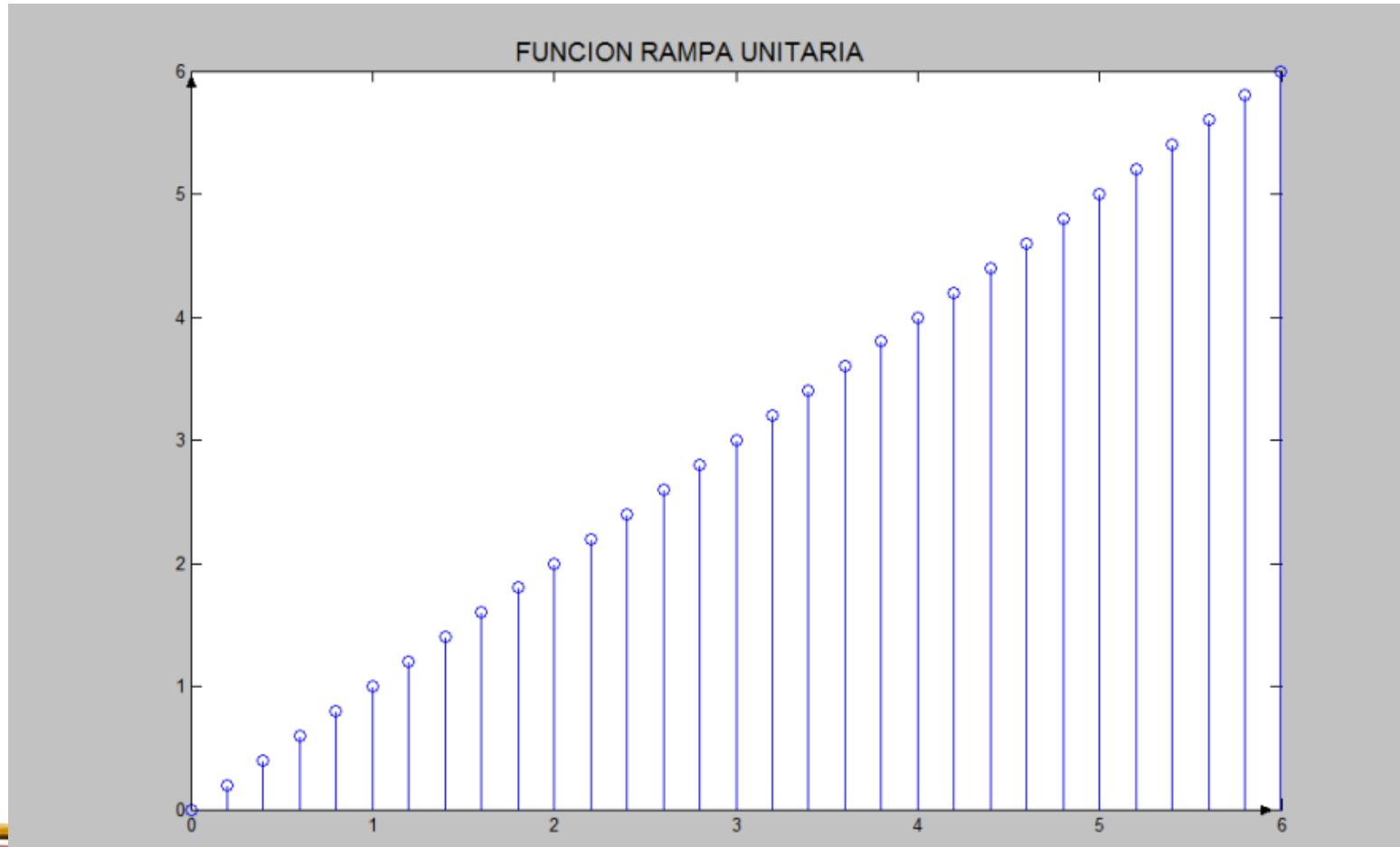
Transformada Z de una función senoidal por una exponencial decreciente

En el dominio del tiempo $x(kT) = Ae^{-akT} \sin(\Omega kT)$



Transformada Z de una función rampa

En el dominio del tiempo $x(kT) = AkT$ para $kT \geq 0$



Transformada Z de una rampa

En el dominio del tiempo $x(kT) = AkT$ para $kT \geq 0$

Transformada Z de una rampa

En el dominio del tiempo $x(kT) = AkT$ para $kT \geq 0$

Aplicando definición de transformada Z

$$X(z) = Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (AkT z^{-k})$$

Transformada Z de una rampa

En el dominio del tiempo $x(kT) = AkT$ para $kT \geq 0$

Aplicando definición de transformada Z

$$\begin{aligned} X(z) &= Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (AkT z^{-k}) \\ &= AT(0 + z^{-1} + 2z^{-2} + 3z^{-3} + 4z^{-4} + \dots) \end{aligned}$$

Transformada Z de una rampa

En el dominio del tiempo $x(kT) = AkT$ para $kT \geq 0$

Aplicando definición de transformada Z

$$\begin{aligned} X(z) &= Z\{x(kT)\} = \sum_{k=0}^{\infty} (AkT z^{-k}) \\ &= AT(0 + z^{-1} + 2z^{-2} + 3z^{-3} + 4z^{-4} + \dots) \end{aligned}$$

Se reduce a

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