

15.

# Diskrete Laplace- und z-Transformation

z-Transformation hat für Zahlenfolgen die gleiche Bedeutung wie die Laplacetransformation für zeitkontinuierliche Signale;

Wert der z-Transformation liegt in der Beschreibungsmöglichkeit diskreter linearer Filter durch Nullstellen und Pole

z-变换对于数字序列的意义类似于Laplace变换对于时域连续信号的意义；  
z-变换的价值在于通过零点和极点描述离散线性滤波器的能力。

## 14.1.1. Abgetastete Signale

Ein im Abtastabstand  $T$  abgetastetes Signal  $u(t)$  lässt sich als

$$u^*(t) = u(t) \delta_T(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT) \delta(t - kT)$$

darstellen.

PAM-Signal in der Nachrichtentechnik

## 14.1.1. Abgetastete Signale

$$u^*(t) = u(t)\delta_T(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT)\delta(t - kT)$$

Fouriertransformation (Analysegleichung)

als Fouriertransformierte des rechten Terms

$$U^*(j\omega) = \mathbf{F}\{u^*(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT) e^{-jk\omega T}$$

$$\delta(t - t_0) \leftrightarrow e^{-j\omega t_0}, \quad t_0 = kT$$

$U^*(j\omega)$  ist frequenzperiodisch und auch darstellbar als:

$$U^*(j\omega) = \frac{1}{T} \sum_{k=-\infty}^{\infty} U(j(\omega - k\omega_T))$$

## 15.1. Darstellung von Abtastsignalen in der s-Ebene

$$U^*(j\omega) = \mathbf{F}\{u^*(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT) e^{-jk\omega T}$$

### Zweiseitige Laplacetransformation

$$U^*(s) = \mathbf{L}_{\Pi}\{u^*(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT) e^{-skT}$$

---- *diskrete* Laplace-Transformation

$U^*(s)$  ist eine in  $\omega$  periodische Funktion mit der Periode  $\omega_T = 2\pi/T$

## 15.2. z-Transformation

Mit der neuen Variablen

$$z = e^{Ts}$$

$$U^*(s) = \mathbf{L}_{\Pi} \{u^*(t)\} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT) e^{-skT}$$

$$U(z) = \mathbf{Z}_{\Pi} \{u(kT)\} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT) z^{-k}$$

## 15.2. z-Transformation

$$U(z) = \mathbf{Z}_{\Pi} \{u(kT)\} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(kT) z^{-k}$$

einer Zahlenfolge  $u(k)$  wird eine z-Transformierte  $U(z)$  zugeordnet

Für  $T = 1$

Analysegleichung

$$U(z) \equiv \mathbf{Z}_{\Pi} \{u(k)\} \equiv \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(k) z^{-k}$$

**ZT**

## 15.2. z-Transformation

Analysegleichung

$$U(z) \equiv \mathbf{Z}_{\Pi} \{u(k)\} \equiv \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(k) z^{-k}$$

**ZT**

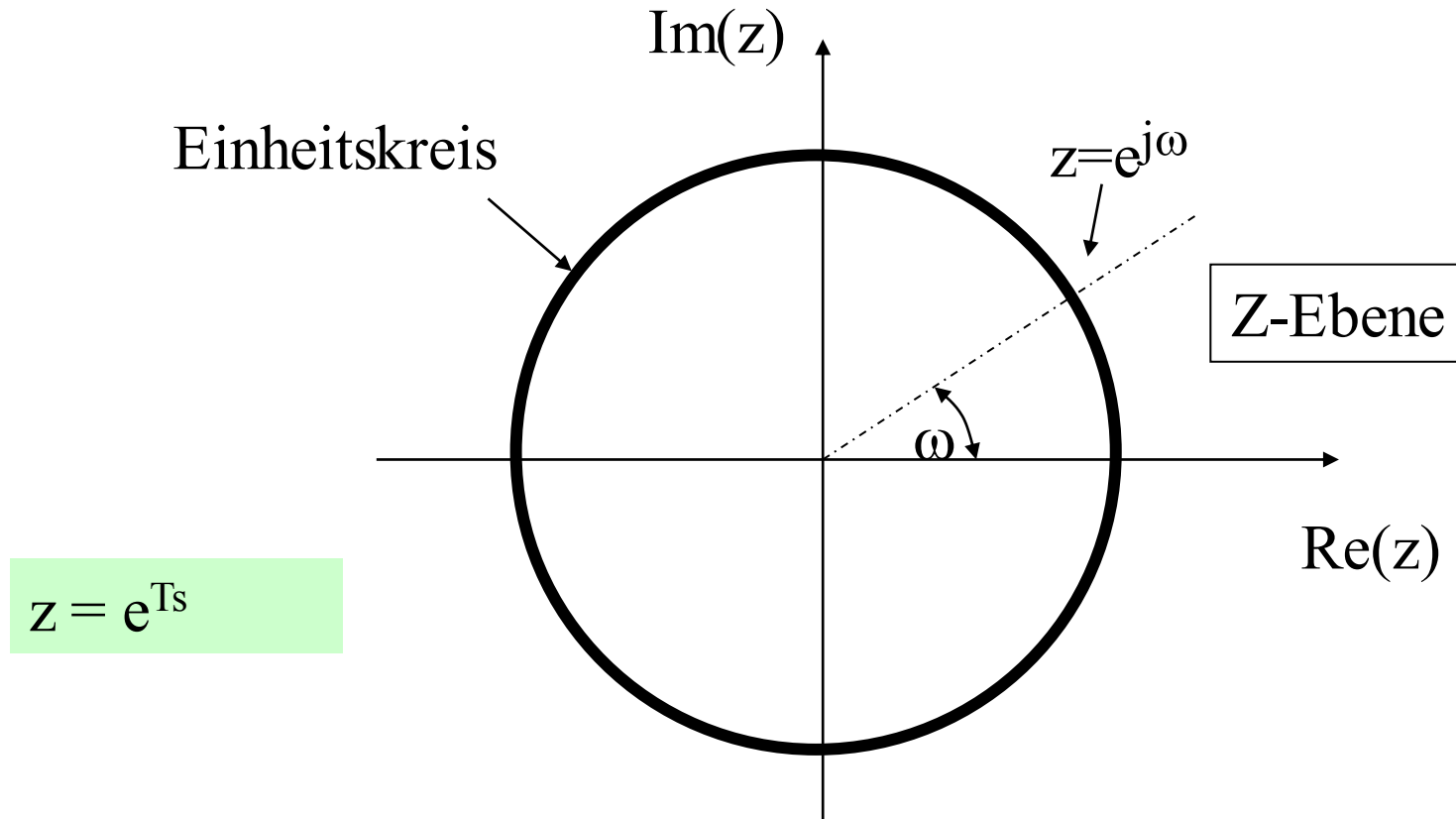
- $U(z)$  ist ein Polynom in  $z$ ,
- $z$  ist eine komplexe Variable

$$z = \operatorname{Re}\{z\} + j \operatorname{Im}\{z\}$$



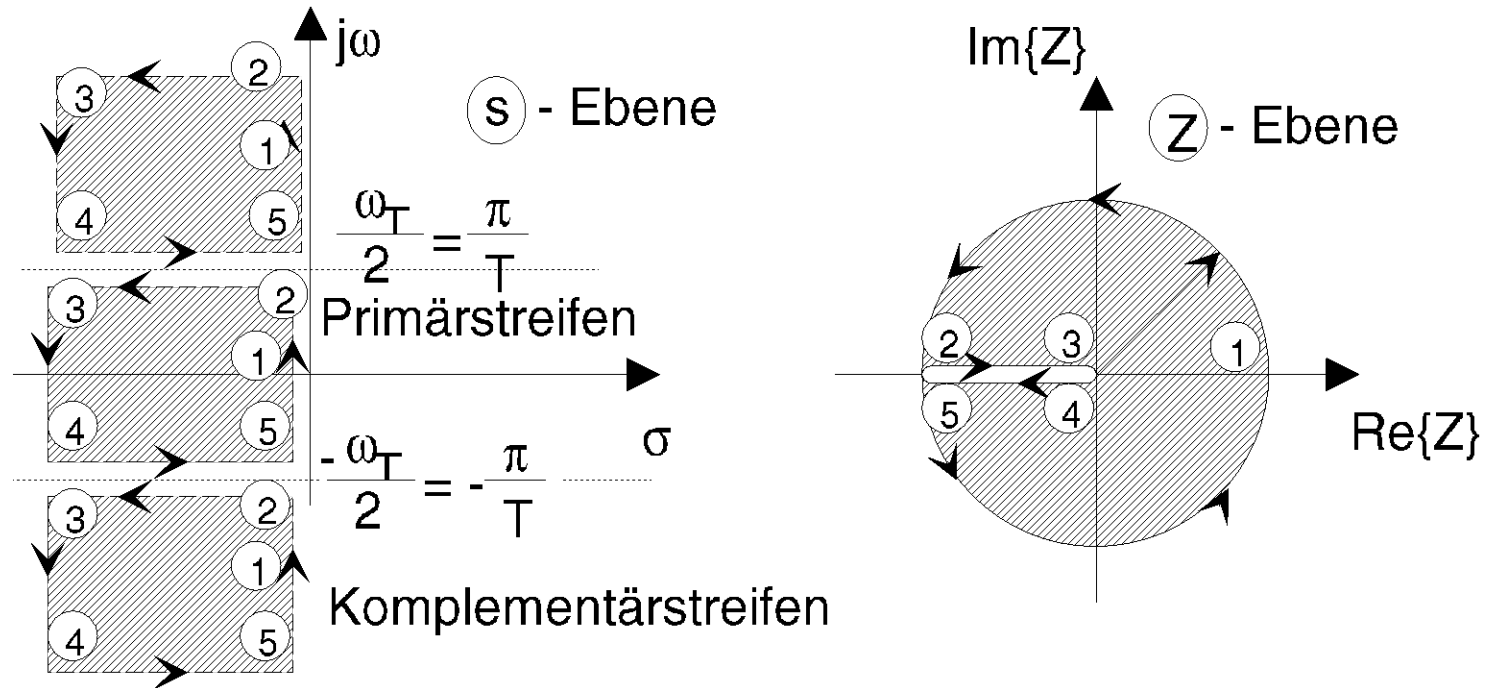
## 15.2. z-Transformation

Die  $j\omega$ -Achse wird zum Einheitskreis  $e^{j\omega T}$  in der z-Ebene.



Die z-Transformation reduziert die FT auf Werte von  $z$  auf dem Einheitskreises

## 15.2. z-Transformation



Die  $j\omega$ -Achse wird zum Einheitskreis  $e^{j\omega T}$  in der  $z$ -Ebene.

## 15.2. Inverse z-Transformation

### Inverse z-Transformation

$$u(n) = \frac{1}{2\pi j} \oint_C U(z) \cdot z^{n-1} dz$$

IZT

积分路径c必须包含U(z)的奇点。

Der Integrationspfad c muß singuläre Punkte von U(z) einschließen.

## 15.3. Bestimmung der Zeitfolge aus der Systemfunktion

Systemfunktion  $U(z) = \mathbf{Z}\{u(n)\}$

- $u(n)$  mittels Durchführung der inversen  $z$ -Transformation
- einfacher oft durch Teilbruchzerlegung von  $U(z)$

Rücktransformierte der Teilbrüche kann dann aus Tabellen der  $z$ -Transformation entnommen werden

通过执行逆 $z$ 变换将 $u(n)$ 反变换为时域信号。  
通常通过对 $U(z)$ 进行部分分式分解来简化这一过程。  
然后，从 $z$ 变换表中提取出部分分式的反变换。

## 15.3. Bestimmung der Zeitfolge aus der Systemfunktion

**Beispiel:** Diskreter 3-Werte-Rechteckimpuls  $\Pi_3(n)$ ,

die Folge  $\{0,0,1,1,1,0,0\}$  hat eine z-Transformierte

$$U(z) \equiv \mathbf{Z}_{\Pi} \{u(k)\} \equiv \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(k) z^{-k}$$

$$+ u(-2)z^2 + u(-1)z^1 + u(0)z^0 + u(1)z^{-1} + u(2)z^{-2} +$$

$$\mathbf{Z}_{\Pi} \{\Pi_3(n)\} = z + 1 + z^{-1}$$

## 15.3. Bestimmung der Zeitfolge aus der Systemfunktion

### Bezug zur Fouriertransformation

与傅立叶变换的关系

z变换是数字序列傅立叶变换的一种扩展,

– 就像Laplace变换可以被解释为对于时域连续信号的傅立叶变换的扩展一样。

Die z-Transformation stellt eine Erweiterung der Fouriertransformation von Zahlenfolgen dar,

- so wie die Laplace-Transformation als Erweiterung der Fouriertransformation für zeitkontinuierliche Signale interpretiert werden kann.

Polarkoordinaten:  $U(z)$  für  $z = r e^{j\Omega}$

$$U(z) = U(re^{j\Omega}) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(k) r^{-k} e^{-jk\Omega} = \mathbf{F}\{u(k)r^{-k}\}$$

## 15.3. Bestimmung der Zeitfolge aus der Systemfunktion

$U(z)$  für  $z = r e^{j\Omega}$  also identisch mit der Fouriertransformierten der Folge  $u(k) r^{-k}$ .

$\mathbf{F}\{u(k) \cdot r^{-k}\}$  für alle Folgen  $u(k)$  mit exponentieller Gewichtung  $r^{-k}$ .

Für  $r = 1$  (Einheitskreis)

$$U(z) \Big|_{z=e^{j\Omega}} = U(e^{j\Omega}) = \mathbf{F}\{u(k)\}$$

z-Transformation mit der Fouriertransformation identisch

## 15.4. Eigenschaften

### Frequenzgang

Aus der Analysegleichung folgt, dass der Frequenzgang  $U(j\Omega)$  sich aus  $U(z)$  für  $z = e^{j\Omega}$  bestimmen läßt:

Für  $r = 1$  (Einheitskreis)

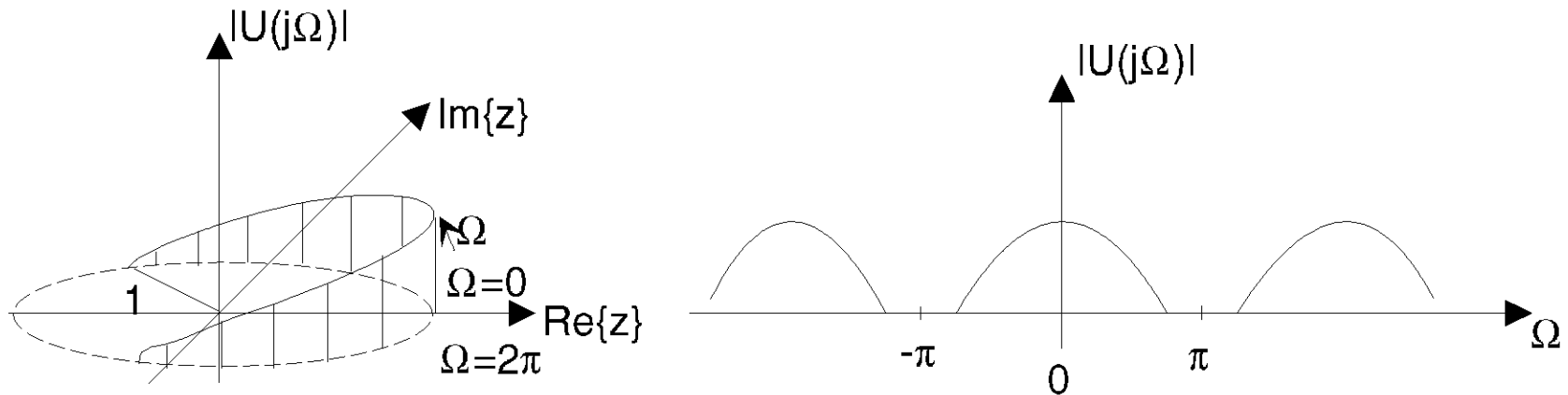
$$U(j\omega) = U(z) \Big|_{z=e^{j\Omega}} = U(e^{j\Omega}) = \mathbf{F}\{u(k)\}$$



## 15.4. Eigenschaften

Der geometrische Ort für den Frequenzgang ist damit der Einheitskreis, da  $|z| = |e^{j\Omega}| = 1$  ist.

Er entspricht also der  $j\omega$ -Achse bei der Laplacetransformation.



## 15.3. Bestimmung der Zeitfolge aus der Systemfunktion

### Beispiel: Diskreter 3-Werte-Rechteckimpuls (Fortsetzung)

Der diskrete Rechteckimpuls hat eine z-Transformierte

$$\mathbf{Z}_{\Pi}\{\Pi_3(n)\} = z + 1 + z^{-1}$$

und damit eine Fouriertransformierte

$$\mathbf{F}\{\Pi_3(n)\} = U(j\Omega) = e^{j\Omega} + 1 + e^{-j\Omega} = 1 + 2 \cos(\Omega)$$

## 15.3. Bestimmung der Zeitfolge aus der Systemfunktion

### Existenz und Konvergenzbereich

Die z-Transformierte  $U(z)$  existiert, wenn  $u(k) \cdot z^{-k}$  absolut summierbar,

- also eine stabile Folge ist!!!

mit  $z = r \cdot e^{j\Omega}$  folgt:

$$\sum_{k=-\infty}^{\infty} |u(k) \cdot r^{-k}| < \infty$$

## 15.4. Eigenschaften

### **Linearität.**

$$a u_1(n) + b u_2(n) \leftrightarrow a \times U_1(z) + b \times U_2(z)$$

### **Zeitinvertierung.**

$$u(-n) \leftrightarrow U(z^{-1})$$

### **Verschiebung im Zeitbereich.**

$$u(n-q) \leftrightarrow z^{-q} \times U(z)$$

### **Faltung im Zeitbereich:**

$$u(n) * v(n) \leftrightarrow U(z) \times V(z)$$

## 15.4. Eigenschaften

### **Linearität.**

$$a u_1(n) + b u_2(n) \leftrightarrow a \times U_1(z) + b \times U_2(z)$$

### **Zeitinvertierung.**

$$u(-n) \leftrightarrow U(z^{-1})$$

### **Verschiebung im Zeitbereich.**

$$u(n-q) \leftrightarrow z^{-q} \times U(z)$$

### **Faltung im Zeitbereich:**

$$u(n) * v(n) \leftrightarrow U(z) \times V(z)$$