

## Z-Dönüşümü

Ayrık zamanlı sistemler için kullanan ve sürekli analizlerde yardımcı olan bir dönüşümdür. Sürekli zamanlı sistemlerdeki Laplace dönüşümünün ayrık zamanlı sistemlerdeki karşılığıdır. Laplace dönüşümü ile matematiksel olarak ilişkilidir.

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

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

Burada  $z$  kompleks bir sayı olup  
 $z = \sigma + j\omega$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) \cdot z^{-n} \rightarrow \text{iki yönlü Z-dönüşümü}$$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^0 x(n) \cdot z^{-n}$$

$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} x(n) \cdot z^{-n}$$

} Tek yönlü Z-dönüşümü

**Geometrik Ser:** Elementleri arasında belirli bir oran bulunan serilerdir.  $a_n$  serinin genel terimi olarak ifade soruların geometrik serisi aşağıdaki gibi gösterilir.

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n = a_0 + a_1 + a_2 + \dots + a_n$$

$$\frac{a_1}{a_0} = \frac{a_2}{a_1} = \frac{a_3}{a_2} = \dots = \frac{a_n}{a_{n-1}} = r \quad (r: \text{Geometrik oran})$$

$S \rightarrow$  toplam olarak ifade,

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n = a_1 + a_2 + a_3 + \dots$$

2 terimli toplam  $S_2 = a_1 + a_2$

$n$  terimli toplam  $S_n = a_1 + a_2 + \dots + a_n$

$$\begin{aligned} a_1 &= 1 \\ a_2 &= r \\ a_3 &= r^2 \\ &\vdots \\ a_n &= r^{n-1} \end{aligned}$$

$$S_n = a_1 + a_2 + \dots + a_n$$

$$S_n = 1 + r + r^2 + \dots + r^{n-1}$$

$$r \cdot S_n = r + r^2 + r^3 + \dots + r^n$$

$$S_n(1-r) = 1-r^n$$

$$\boxed{S_n = \frac{1-r^n}{1-r}}$$

$\rightarrow n$  terimli bir geometrik serinin toplamını verir.

$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} x(n) \cdot z^{-n} \rightarrow \text{sonlu toplam}$$

Sonlu toplam

buluşturmak için;

$$\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1-r^{n+1}}{1-r} = \frac{1}{1-r}$$

$|r| < 1 \rightarrow \text{sonlu}$

$|r| > 1 \rightarrow \text{sonsuz}$

Örnek;  $\sum_{n=0}^{\infty} 2\left(\frac{1}{3}\right)^n$  sonucunu bulunuz.

$$\sum_{n=0}^{\infty} 2\left(\frac{1}{3}\right)^n = 2 \cdot \underbrace{\left(1 + \frac{1}{3} + \frac{1}{3^2} + \dots\right)}_{r = \frac{1}{3}} = 2 \cdot \frac{1}{1 - \frac{1}{3}} = 2 \cdot \frac{3}{2} = 3 \quad \text{yakınsak serisi}$$

Örnek;  $\sum_{n=0}^{\infty} 3\left(\frac{1}{4}\right)^n - 2\left(\frac{1}{5}\right)^n$  sonucunu bulunuz.

$$3 \cdot \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{4}\right)^n - 2 \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{5}\right)^n = 3 \cdot \frac{1}{1 - \frac{1}{4}} - 2 \cdot \frac{1}{1 - \frac{1}{5}} = \frac{3 \cdot 4}{3} - \frac{2 \cdot 5}{4} = \frac{3}{2}$$

NOT: İki yakınsak serinin toplamı da yakınsaktır.

Serilerden herhangi bir iraksak olursa bu serilerin toplamı iraksak olur.

Örnek;  $x(n) = \left(\frac{1}{4}\right)^n \cdot u(n)$  ise  $X(z) = ?$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) \cdot z^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left(\frac{1}{4}\right)^n \cdot u(n) \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{4}\right)^n \cdot z^{-n}$$

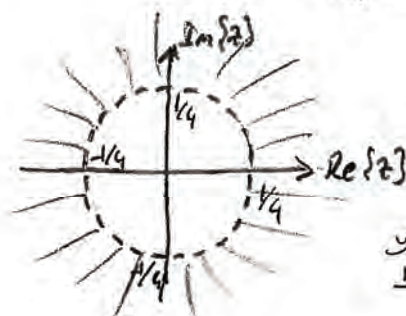
$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} \underbrace{\left(\frac{1}{4} \cdot z^{-1}\right)^n}_r = \frac{1}{1-r} \quad r = \frac{1}{4} z^{-1}$$

$$X(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{4} z^{-1}} = \frac{z}{z - \frac{1}{4}} \quad |r| < 1$$

$$\left|\frac{1}{4} z^{-1}\right| < 1$$

$$\frac{1}{4} < |z|$$

yakınsak bölgesi

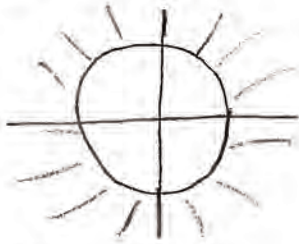


yakınsak bölgesi

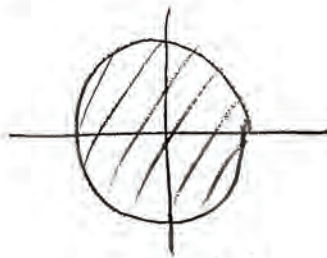


## Yakınsama Bölgesinin Özellikleri

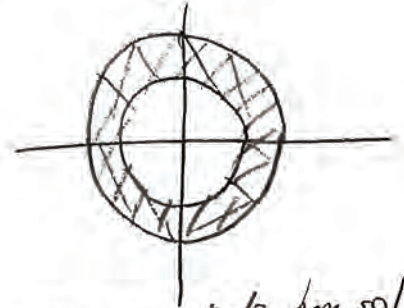
- 1) Sağ taraflı işaretler için yakınsama bölgesi yarıçapı işaretin türüne bağlı olarak değişen bir çember dışı olacaktır. (İşaretin sınırsız sınırlı olduğu durumda geçerlidir)
- 2) Sınırsız sınırlı sol taraflı işaretler için yakınsama bölgesi yarıçapı işaretin türüne göre değişen bir çember içi olacaktır
- 3) Hem sağ taraflı hem de sol taraflı sınırsız sınırlı bir işaret için verilen yakınsama bölgesi iki çemberin arasındaki halka şeklindeki bölgedir.



Sınırsız sınırlı  
sağ taraflı



Sınırsız sınırlı  
sol taraflı



Sınırsız sınırlı hem sol  
hem sağ taraflı

- 4) Sınırlı sınırlı işaretler için yakınsama bölgesi (Y.B);

Y.B., bütün  $z$ -düzlemi  $-\{z=0 \vee z=\infty\}$  şeklindedir

Örnek;

Aşağıda verilen işaretin  $z$ -dönüşümü ve Y.B. elde ediniz

$$x(n) = \{-1, 1, 2, 3\} \quad x(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) \cdot z^{-n}$$

$\uparrow$   
 $n=0$

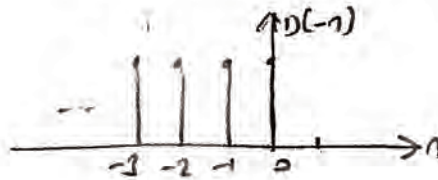
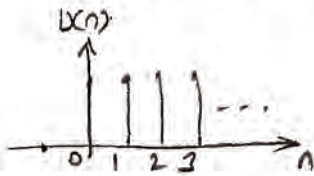
$$x(z) = \sum_{n=-1}^2 x(n) \cdot z^{-n} = x(-1) \cdot z^1 + x(0) \cdot z^0 + x(1) \cdot z^{-1} + x(2) \cdot z^{-2}$$

$$x(z) = -z + 1 + 2z^{-1} + 3z^{-2}$$

Y.B. = bütün  $z$ -düzlemi  $-\{z=0 \wedge z=\infty\}$   $\wedge \Rightarrow$  ve semboli

Örnek:

$$x(n) = -a^n \cdot u(-n) \quad \text{ve} \quad x(z) = ?$$



(Sol taraflı ünitsiz)

$$x(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} -a^n u(-n) \cdot z^{-n}$$

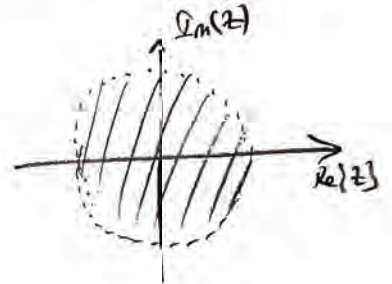
$$x(z) = \sum_{n=-\infty}^0 -a^n \cdot z^{-n} \quad n = -k$$

$$x(z) = - \sum_{k=0}^{\infty} a^{-k} \cdot z^k = - \sum_{k=0}^{\infty} (a^{-1} \cdot z)^k$$

$\sum_{n=0}^{\infty} r^n \rightarrow$  geometrik diziye benzer

$$x(z) = - \frac{1}{1 - a^{-1}z} \quad |a^{-1}z| < 1$$

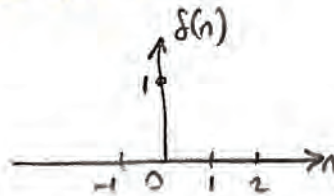
$$x(z) = - \frac{a}{a-z} \quad |z| < a \quad x(z) = \frac{a}{z-a}$$



Temel İşaretlerin Z-Dönüştürme

1) Birim Örnek:

$$\delta(n) = \begin{cases} 1 & n=0 \\ 0 & n \neq 0 \end{cases}$$



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

$$Z\{\delta(n)\} = 1$$

Y.B (Yakınsama Bölgesi) = Tüm Z-düzlemi

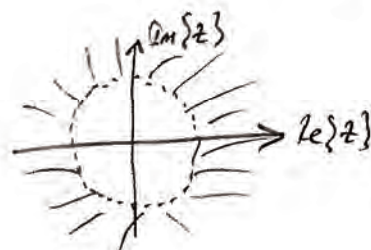
2) Birim Basamak:

$$u(n) = \begin{cases} 1 & n \geq 0 \\ 0 & n < 0 \end{cases}$$

$$Z\{u(n)\} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} u(n) \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (z^{-1})^n$$

$$Z\{u(n)\} = \frac{1}{1-z^{-1}}, \quad |z^{-1}| < 1$$

$$Z\{u(n)\} = \frac{z}{z-1} \quad 1 < |z|$$





Besnek sinyali için;

$$\mathcal{Z}\{A \cdot u(n)\} = A \cdot \frac{z}{z-1}, \quad |z| > 1$$

3) Ramp Sinyali

$$r(n) = \begin{cases} nT & n \geq 0 \\ 0 & n < 0 \end{cases}$$

$T \rightarrow$  sabit bir katsayı.  
Birn rampa sinyali için  $T=1$  olabilir.

$$\mathcal{Z}\{r(n)\} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} r(n) \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (nT) \cdot z^{-n} = 0 + Tz^{-1} + (2T)z^{-2} + (3T)z^{-3} + \dots$$

(geometrik seri gibi!)

$$R(z) = Tz^{-1} + 2Tz^{-2} + 3Tz^{-3} + \dots$$

$$zR(z) = T + 2Tz^{-1} + 3Tz^{-2} + \dots$$

$$zR(z) - R(z) = T + Tz^{-1} + Tz^{-2} + \dots$$

$$R(z)(z-1) = T(1 + z^{-1} + z^{-2} + \dots)$$

$$R(z)(z-1) = T \cdot \frac{1}{1-z^{-1}} \quad |z^{-1}| < 1$$

$$R(z) = T \cdot \frac{z}{z-1} \cdot \frac{1}{z-1} \quad |z| > 1$$

$$R(z) = \frac{T \cdot z}{(z-1)^2} \quad |z| > 1$$

4) Üstel Siretler

$$x(n) = a^n u(n)$$

$$\mathcal{Z}\{x(n)\} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} a^n \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \underbrace{(a z^{-1})^n}_r = \frac{1}{1 - a z^{-1}} \quad |a z^{-1}| < 1$$

$$X(z) = \frac{z}{z-a} \quad |z| > a$$

Exponansiyel Siret için;

$$x(n) = \begin{cases} e^{nT} & n \geq 0 \\ 0 & n < 0 \end{cases}$$

$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} e^{nT} \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (e^T \cdot z^{-1})^n = \frac{1}{1 - e^T z^{-1}} = \frac{z}{z - e^T} \quad |z| > |e^T|$$

### 5) Sinusoidal Transfer

$$x_1(n) = \sin(\Omega n) u(n)$$

$$x_2(n) = \cos(\Omega n) u(n)$$

$$e^{j\Omega n} = \cos(\Omega n) + j\sin(\Omega n)$$

$$e^{j\Omega n} \cdot u(n) = \cos(\Omega n) \cdot u(n) + \sin(\Omega n) \cdot u(n)$$

$$Z\{e^{j\Omega n} \cdot u(n)\} = \frac{z}{z - e^{j\Omega}}, \quad |z| > |e^{j\Omega}|$$

$$= \frac{z \cdot (z - e^{-j\Omega})}{(z - e^{j\Omega})(z - e^{-j\Omega})}, \quad |z| > 1$$

$$= \frac{z^2 - z(\cos(\Omega) + j\sin(\Omega))}{z^2 - ze^{-j\Omega} - ze^{j\Omega} + 1}$$

$$Z\{e^{j\Omega n} \cdot u(n)\} = \frac{z^2 - z \cdot \cos(\Omega) + j z \sin(\Omega)}{z^2 - z(e^{j\Omega} + e^{-j\Omega}) + 1}$$

$$Z\{e^{j\Omega n} u(n)\} = \frac{z^2 - z \cos(\Omega) + j z \sin(\Omega)}{z^2 - 2z \cdot \cos(\Omega) + 1} \quad |z| > 1$$

$$Z\{\cos(\Omega n) \cdot u(n)\} = \frac{z \cdot (z - \cos(\Omega))}{z^2 - 2z \cdot \cos(\Omega) + 1}$$

$$Z\{\sin(\Omega n) u(n)\} = \frac{z \cdot \sin(\Omega)}{z^2 - 2z \cdot \cos(\Omega) + 1}$$

## 2-Dünyaşınan Özellikleri

1) Lineerlik özelliği:

$$\mathcal{Z}\{x_1(n)\} = X_1(z) \quad , \quad YB_1$$

$$\mathcal{Z}\{x_2(n)\} = X_2(z) \quad , \quad YB_2$$

$$\mathcal{Z}\{a_1 x_1(n) + a_2 x_2(n)\} = a_1 X_1(z) + a_2 X_2(z) \quad YB_1 \cap YB_2 \quad (a_1, a_2 \in \mathbb{R})$$

Not: Yakınsama bölgesi her bir se işlemleri içeren 2-dünyaşınan de mevcut değildir.

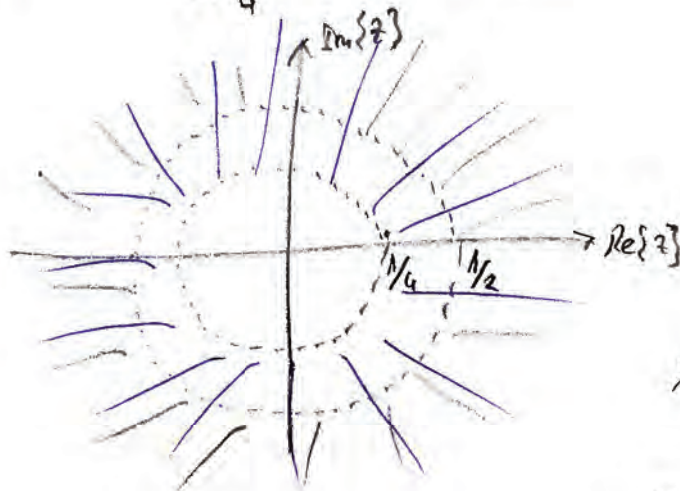
Örnek:  $x(n) = \left(\frac{1}{2}\right)^n u(n) - \left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)$  se  $X(z)$  ve Y.B 'ni bulunuz.

$$\mathcal{Z}\{x(n)\} = \mathcal{Z}\left\{\left(\frac{1}{2}\right)^n u(n)\right\} - \mathcal{Z}\left\{\left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)\right\}$$

$$\mathcal{Z}\left\{\left(\frac{1}{2}\right)^n u(n)\right\} = \frac{z}{z - \frac{1}{2}} \quad |z| > \frac{1}{2}$$

$$\mathcal{Z}\{a^n u(n)\} = \frac{z}{z - a} \quad |z| > a$$

$$\mathcal{Z}\left\{\left(-\frac{1}{4}\right)^n u(n)\right\} = \frac{z}{z + \frac{1}{4}} \quad , \quad |z| > \frac{1}{4}$$



$$X(z) = \frac{z}{z - \frac{1}{2}} - \frac{z}{z + \frac{1}{4}}$$

$$Y.B \Rightarrow |z| > \frac{1}{2}$$

## **KAYNAKLAR**

- 1-** Prof. Dr. Arif GÜLTEN Ders Notları
- 2-** Digital Signal Processing 1st Edition by Alan V. Oppenheim, Ronald W. Schafer
- 3-** Sayısal Sinyal İşleme: İlkeler, Algoritmalar ve Uygulamalar, John G. Proakis.