

Ayrık Zamanlı Sistemlerde Transfer Fonksiyonu

Ayrık zamanlı sistemler

- Fark denklemi
- Transfer fonksiyonu
- Dönüşüm Uzunluğu ile ilişkiler

(2D) ayrık zamanlı sistemler transfer fonksiyonu kullanılarak tanımlanabilir. Başlangıç koşullarının sıfır olması şartıyla, girişin Z-dönüşümünün, çıkışın Z-dönüşümüne oranı transfer fonksiyonu olarak tanımlanır. AYS için transfer fonksiyonu Z-tamamında tanımlanır ve bu sistemlerin hareketleri sisteme ait her çok acıktır (kararlılık, nedensellik v.b.) yapılabilir.

$x(n) \rightarrow$ giriş $y(n) \rightarrow$ çıkış

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} \quad (\text{başlangıç koşulları sıfır})$$

Bir sistemin fark denklemi şöyledir,

$$\sum_{k=0}^N a_k y(n-k) = \sum_{k=0}^M b_k x(n-k) \quad \text{şeklinde olur}$$

$$z \{ a_0 y(n) + a_1 y(n-1) + \dots + a_N y(n-N) \} = z \{ b_0 x(n) + b_1 x(n-1) + \dots + b_M x(n-M) \}$$

$$Y(z) \cdot (a_0 + a_1 z^{-1} + \dots + a_N z^{-N}) = X(z) (b_0 + b_1 z^{-1} + \dots + b_M z^{-M})$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{b_0 + b_1 z^{-1} + \dots + b_M z^{-M}}{a_0 + a_1 z^{-1} + \dots + a_N z^{-N}}$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{\sum_{k=0}^M b_k z^{-k}}{\sum_{k=0}^N a_k z^{-k}}$$

$$y_{zs}(n) = h(n) * x(n)$$

$$Y_{zs}(z) = H(z) \cdot X(z)$$

$H(z) \rightarrow$ Birim örnek cevabının Z-dönüşümüdür.

Örnek: L2D A2 bir sistemde $x(n)$ giriş ve $y(n)$ ise çıkıştır. Sistemin girişine birim basamak ($u(n)$) uygulandığında başlangıç koşulları sıfır iken

$$y(n) = 2 \cdot \left(\frac{1}{3}\right)^n u(n) \text{ çıkışı alınmıştır. Buna göre;}$$

- Transfer fonksiyonunu bulunuz.
- Birim örnek cevabını bulunuz. ($h(n)$)
- $x(n) = \left(\frac{1}{2}\right)^n u(n)$ giriş için çıkışı elde ediniz.

a) $x(n) = u(n) \rightarrow \boxed{L2D} \rightarrow y_{25}(n) = 2 \cdot \left(\frac{1}{3}\right)^n u(n)$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} \quad (\text{başlangıç şartları sıfır})$$

$$X(z) = z \{u(n)\} = \frac{z}{z-1} \quad Y(z) = z \{y_{25}(n)\} = 2 \cdot \frac{z}{z-\frac{1}{3}}$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{2 \cdot \frac{z}{z-\frac{1}{3}}}{\frac{z}{z-1}} = 2 \cdot \frac{z-1}{z-\frac{1}{3}}$$

b) $h(n) = z^{-1} \{H(z)\}$

$$h(n) = z^{-1} \left\{ 2 \cdot \frac{z-1}{z-\frac{1}{3}} \right\} \quad \frac{H(z)}{z} = \frac{2 \cdot \frac{z-1}{z-\frac{1}{3}}}{z} \quad \frac{H(z)}{z} = \frac{c_1}{z} + \frac{c_2}{z-\frac{1}{3}}$$

$$c_1 = 6, \quad c_2 = 2 \cdot \frac{-\frac{2}{3}}{\frac{1}{3}} = -4$$

$$\frac{H(z)}{z} = \frac{6}{z} - \frac{4}{z-\frac{1}{3}} \quad H(z) = 6 - 4 \cdot \frac{z}{z-\frac{1}{3}} \quad \underline{h(n) = 6\delta(n) - 4\left(\frac{1}{3}\right)^n u(n)}$$

c) $x(n) = \left(\frac{1}{2}\right)^n u(n)$ giriş için $y(n) = ?$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} \quad Y(z) = X(z) \cdot H(z) \quad X(z) = \frac{z}{z-\frac{1}{2}} \quad H(z) = 2 \cdot \frac{z-1}{z-\frac{1}{3}}$$

$$Y(z) = 2 \cdot \frac{z-1}{z-\frac{1}{3}} \cdot \frac{z}{z-\frac{1}{2}} \quad \frac{Y(z)}{z} = \frac{2 \cdot \frac{z-1}{z-\frac{1}{3}}}{\left(z-\frac{1}{2}\right)\left(z-\frac{1}{3}\right)}$$

$$\frac{Y(z)}{z} = \frac{C_1}{z - \frac{1}{3}} + \frac{C_2}{z - \frac{1}{2}}$$

$$C_1 = 8, \quad C_2 = -6$$

$$Y(z) = \frac{8 \cdot z}{z - \frac{1}{3}} - \frac{6 \cdot z}{z - \frac{1}{2}}$$

$$y_{\text{tot}}(n) = \left[8 \cdot \left(\frac{1}{3}\right)^n - 6 \left(\frac{1}{2}\right)^n \right] u(n)$$

Örnek: $y(n) - \frac{3}{4}y(n-1) + \frac{1}{8}y(n-2) = x(n)$ fark denklemini ilk verileri sistemin,

a) Transfer fonksiyonunu

b) İstenen örnek cevabını

c) İstenen basamak cevabını bulunuz. (NOT: Sistem nedensel değildir)

a) $h(n) = 0, \quad n < 0$ (nedensel olmayan sistem için)

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)}$$

$$z\{y(n)\} - \frac{3}{4}z\{y(n-1)\} + \frac{1}{8}z\{y(n-2)\} = z\{x(n)\}$$

$$Y(z) - \frac{3}{4}z^{-1}Y(z) + \frac{1}{8}z^{-2}Y(z) = X(z)$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1}{1 - \frac{3}{4}z^{-1} + \frac{1}{8}z^{-2}} = \frac{z^2}{z^2 - \frac{3}{4}z + \frac{1}{8}}$$

b) $z^{-1}\{H(z)\} = h(n)$

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

$$\frac{H(z)}{z} = \frac{C_1}{z - \frac{1}{2}} + \frac{C_2}{z - \frac{1}{4}} \quad \begin{matrix} C_1 = 2 \\ C_2 = -1 \end{matrix}$$

$$h(n) = \left[2 \cdot \left(\frac{1}{2}\right)^n - \left(\frac{1}{4}\right)^n \right] u(n)$$

c) $x(n] = u(n) \Rightarrow y(n) = ?$

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

$$Y(z) = H(z) \cdot X(z) = \frac{z^2}{(z - \frac{1}{2})(z - \frac{1}{4})} \cdot \frac{z}{z-1}$$

$$\frac{Y(z)}{z} = \frac{z^2}{(z-1)(z - \frac{1}{2})(z - \frac{1}{4})}$$

$$\Rightarrow \frac{Y(z)}{z} = \frac{C_1}{z-1} + \frac{C_2}{z - \frac{1}{2}} + \frac{C_3}{z - \frac{1}{4}}$$

$$C_1 = \frac{8}{3}$$

$$C_2 = -2$$

$$C_3 = \frac{1}{3}$$

$$Y(z) = \frac{8}{3} \frac{z}{z-1} - 2 \frac{z}{z - \frac{1}{2}} + \frac{1}{3} \frac{z}{z - \frac{1}{4}}$$

$$y(n) = \left(\frac{8}{3} - 2 \left(\frac{1}{2}\right)^n + \frac{1}{3} \left(\frac{1}{4}\right)^n \right) u(n)$$

Ayrık Zamanlı Sistemlerde Kararlılık

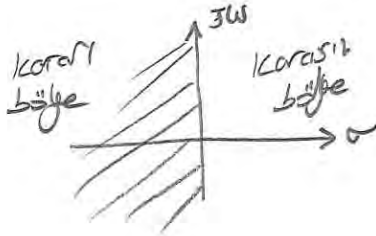
1- Transfer Fonksiyonundan Faydalanan Kararlılık Analizi

$$H(z) = \frac{B(z)}{A(z)} = \frac{b_m z^m + b_{m-1} z^{m-1} + \dots + b_1 z + b_0}{a_n z^n + a_{n-1} z^{n-1} + \dots + a_1 z + a_0}$$

$$B(z) = 0 \quad (\text{Sıfırlar}) \quad z_1, z_2, \dots, z_m$$

$$A(z) = 0 \quad (\text{Kutuplar}) \quad z_1, z_2, \dots, z_n$$

s -düzleminde sistemin kararlı olması, transfer fonksiyonundaki kutupların sol yarı s -düzleminde olması gerekir.



$$z = e^{sT}$$

$$s = \sigma + j\omega$$

T : örnekleme periyodu

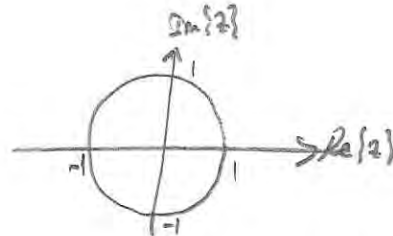
$$z = e^{(\sigma + j\omega)T}$$

$$z = e^{\sigma T} \cdot e^{j\omega T}$$

↓ ↓
genlik faz

$$\sigma < 0 \quad \text{yani}$$

$$z = 1 \cdot e^{j\omega T}$$



$$\sigma < 0, \quad |z| < 1$$

$$\sigma > 0, \quad |z| > 1$$

z düzleminde birim çemberin içi veya dışını temsil etmektedir.

Transfer fonksiyonunun paydasını sıfır yapan değerler kutuplardır ve kutupların konumu sistemin kararlılığını belirler.

Sistemin kutupları z -düzleminde farklı şekillerde konumlanabilir.

Aşağıda verilen özellikler sistemin kararlılığını belirlemek için sağlar.

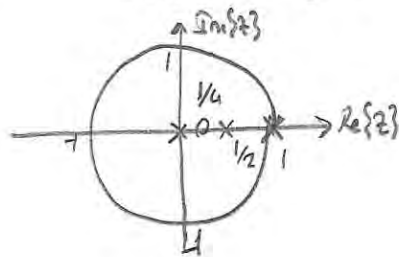
- 1) Kutuplar birim çemberin içersindeyse sistem asimptotik kararlıdır.
- 2) Birim çember üzerinde katlı (tekrarlı) kutup varsa veya birim çember dışında kutup varsa sistem kararsızdır.
- 3) Birim çember üzerinde katlı (tekrarlı) olmayan kök veya kökler varsa ve birim çember dışında kutup yoksa marginel kararlıdır.

Örnek; Aşağıda verilen transfer fonksiyonlarının sıfır ve kutuplarını bularak her bir sistemin kararlılığını inceleyiniz.

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

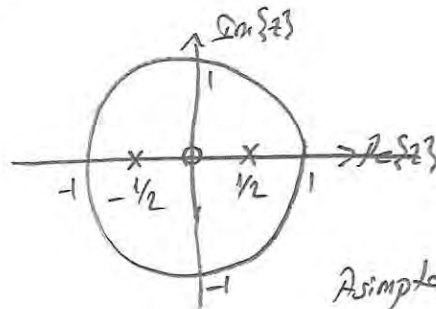
$$z - \frac{1}{4} = 0 \Rightarrow z = \frac{1}{4} \text{ (sıfır)}$$

$$z(z-1)(z-\frac{1}{2}) = 0 \Rightarrow z_1 = 0, z_2 = 1, z_3 = \frac{1}{2} \text{ (kutuplar)}$$



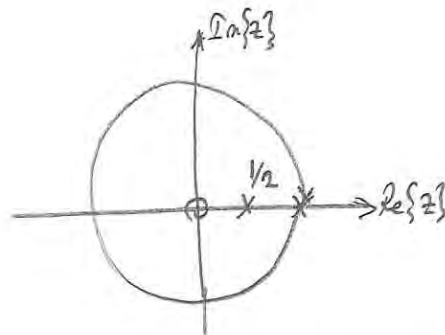
Marginal kararlı

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



Asimptotik kararlı

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



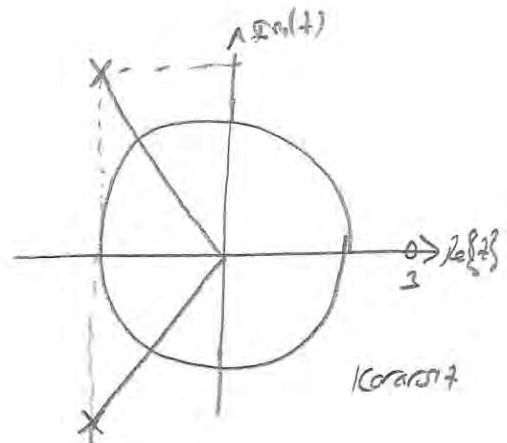
Kararsız

$$H(z) = \frac{z-3}{z^2+2z+5}$$

$$z = 3 \text{ (sıfır)}$$

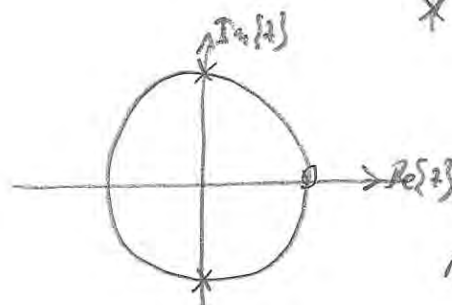
$$z_1 = -1 + j2 = \sqrt{5} e^{j2}$$

$$z_2 = -1 - j2 = \sqrt{5} e^{-j2}$$



Kararsız

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



Marginal kararlı

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.