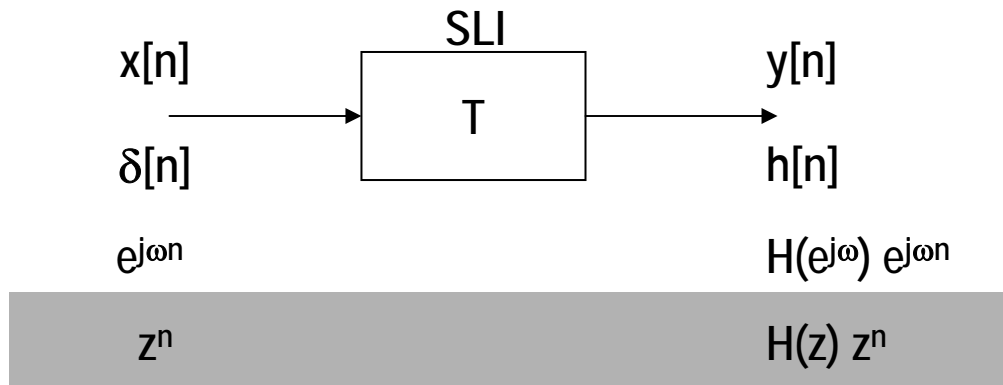


4.1: Transformada Z

- ◆ Definición y convergencia
- ◆ Propiedades
- ◆ Transformada Z inversa



$$H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] z^{-n}$$

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

Definición

◆ Previo: $h[n]$ Respuesta impulsional
 $H(z)$ Función de transferencia $H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n]z^{-n}$

◆ Generalización: $x[n]$ secuencia
 $X(z)$ Transformada Z de $x[n]$

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

- ◆ Función compleja de variable compleja
- ◆ Serie de potencias \Rightarrow convergencia?

Convergencia. ROC

◆ ROC (Region Of Convergence): Región del plano z en que hay convergencia uniforme

◆ $X(z)$ se define en la ROC

◆ $X(z)$ es analítica en la ROC

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]z^{-n}| < \infty \quad z \in \text{ROC}$$

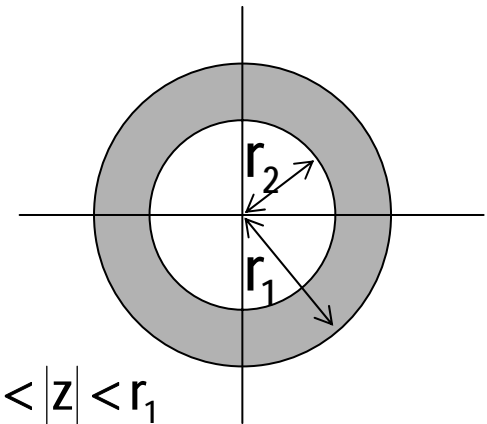
$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]z^{-n}| = \sum_{n=-\infty}^{\infty} |x[n]| |z|^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{-1} |x[n]| |z|^{-n} + |x[0]| + \sum_{n=1}^{\infty} |x[n]| |z|^{-n}$$

converge si

$$|z| < r_1$$

converge si

$$|z| > r_2 \Rightarrow r_2 < |z| < r_1$$



◆ $r_1 > r_2 \Leftrightarrow$ ROC anillo circular centrado en $z=0$

◆ $r_1 < r_2 \Leftrightarrow$ No existe ROC. No existe transformada Z

➤ Ejemplos

$$x[n] = e^{j\omega n}$$

$$x[n] = \sin \omega n / n$$

Relación con la transformada de Fourier

◆ Transformada Z:
$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]z^{-n}$$

◆ Transformada de Fourier:
$$X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]e^{-j\omega n}$$

$$X(e^{j\omega}) = X(z)|_{z=e^{j\omega}}$$

sólo cierto si

$$\{z/|z|=1\} \in \text{ROC}$$

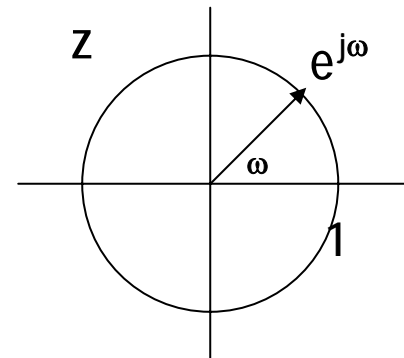
◆ En tal caso:

- $X(e^{j\omega})$ converge uniformemente a una función continua con todas las derivadas continuas
- $x[n]$ es sumable en valor absoluto

◆ Generalización $e^{j\omega} \Rightarrow z$

◆ Aplicaciones distintas

- Transformada de Fourier: análisis de señales
- Transformada Z: estudio de sistemas



Ejemplos (I)

$$x[n] = \begin{cases} 1 & -N \leq n \leq N \\ 0 & \text{otro} \end{cases} = \delta[n+N] + \dots + \delta[n+1] + \delta[n] + \delta[n-1] + \dots + \delta[n-N]$$

$$X(z) = \underbrace{z^N + \dots + z^1 + 1}_{z \neq \infty} + \underbrace{z^{-1} + \dots + z^{-N}}_{z \neq 0} = \sum_{n=-N}^N z^{-n} = \frac{z^N - z^{-(N+1)}}{1 - z^{-1}}$$

$$z \neq \infty$$

$$z \neq 0$$

$$\text{ROC} = \mathbb{C} - \{0, \infty\}$$

- ◆ En general, la ROC de una secuencia de longitud finita es todo el plano z salvo posiblemente $z=0$ y $z=\infty$
 - $x[n]=0 \ n < 0$ (causal), la ROC es todo el plano menos $z=0$
 - $x[n]=0 \ n > 0$ la ROC es todo el plano menos $z=\infty$

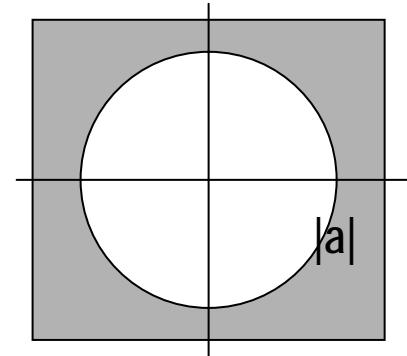
Ejemplos (II)

$$x[n] = a^n u[n]$$

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

$$|az^{-1}| < 1$$

$$|z| > |a|$$



$$|a| < 1 \quad \{z/|z|=1\} \in \text{ROC} \quad X(e^{j\omega}) = X(z)|_{z=e^{j\omega}} = \frac{1}{1 - ae^{-j\omega}}$$

$$|a| > 1 \quad \{z/|z|=1\} \notin \text{ROC} \quad X(e^{j\omega}) \neq X(z)|_{z=e^{j\omega}} \quad X(e^{j\omega}) \text{ no converge}$$

$$a = 1 \quad \{z/|z|=1\} \notin \text{ROC} \quad X(e^{j\omega}) \neq X(z)|_{z=e^{j\omega}}$$

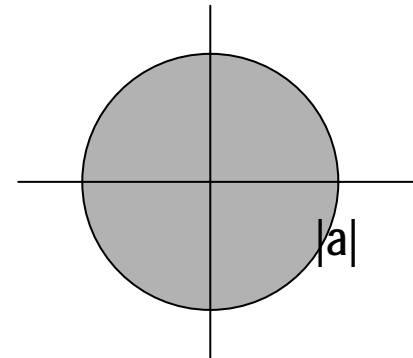
$$x[n] = u[n] \quad U(z) = \frac{1}{1 - z^{-1}} \quad U(e^{j\omega}) = \frac{1}{1 - e^{-j\omega}} + \pi \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - k2\pi)$$

Ejemplos (III)

$$x[n] = -a^n u[-n-1]$$

$$X(z) = -\sum_{n=-\infty}^{-1} a^n z^{-n} = -\sum_{n=1}^{\infty} (a^{-1}z)^n = -\frac{a^{-1}z}{1-a^{-1}z} = \frac{1}{1-az^{-1}}$$

$$|a^{-1}z| < 1 \quad |z| < |a|$$



- ◆ Diferentes secuencias pueden tener la misma expresión algebraica de la transformada Z
- ◆ Siempre se ha de especificar la ROC

$$x[n] = a^n u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1-az^{-1}} \quad |z| > |a|$$

$$x[n] = -a^n u[-n-1] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1-az^{-1}} \quad |z| < |a|$$

Propiedades

$$x[n] \xleftrightarrow{z} X(z)$$

$$R_X = \{r_2 < |z| < r_1\}$$

$$y[n] \xleftrightarrow{z} Y(z)$$

$$R_Y$$

◆ Linealidad

$$ax[n] + by[n] \xleftrightarrow{z} aX(z) + bY(z)$$

Al menos $R_X \cap R_Y$

◆ Retardo

$$x[n-k] \xleftrightarrow{z} z^{-k} X(z)$$

R_X a excepción posiblemente de $z=0$ y $z=\infty$

◆ Convolución

$$x[n] * y[n] \xleftrightarrow{z} X(z)Y(z)$$

Al menos $R_X \cap R_Y$

◆ Escalado en z

$$(z_0)^n x[n] \xleftrightarrow{z} X(z/z_0)$$

$$\{z_0 | r_2 < |z| < |z_0| r_1\}$$

◆ Reflexión en n

$$x[-n] \xleftrightarrow{z} X(z^{-1})$$

$$\{1/r_1 < |z| < 1/r_2\}$$

◆ Derivación en z

$$nx[n] \xleftrightarrow{z} -zX'(z)$$

R_X a excepción posiblemente de $z=0$ y $z=\infty$

◆ Conjugación

$$x^*[n] \xleftrightarrow{z} X^*(z^*)$$

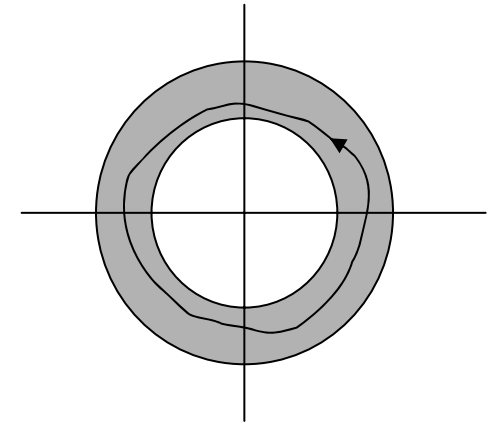
$$R_X$$

Transformada inversa

◆ Método formal

- A partir del teorema de Cauchy de variable compleja

$$x[n] = \frac{1}{2\pi j} \oint_C X(z) z^{n-1} dz$$



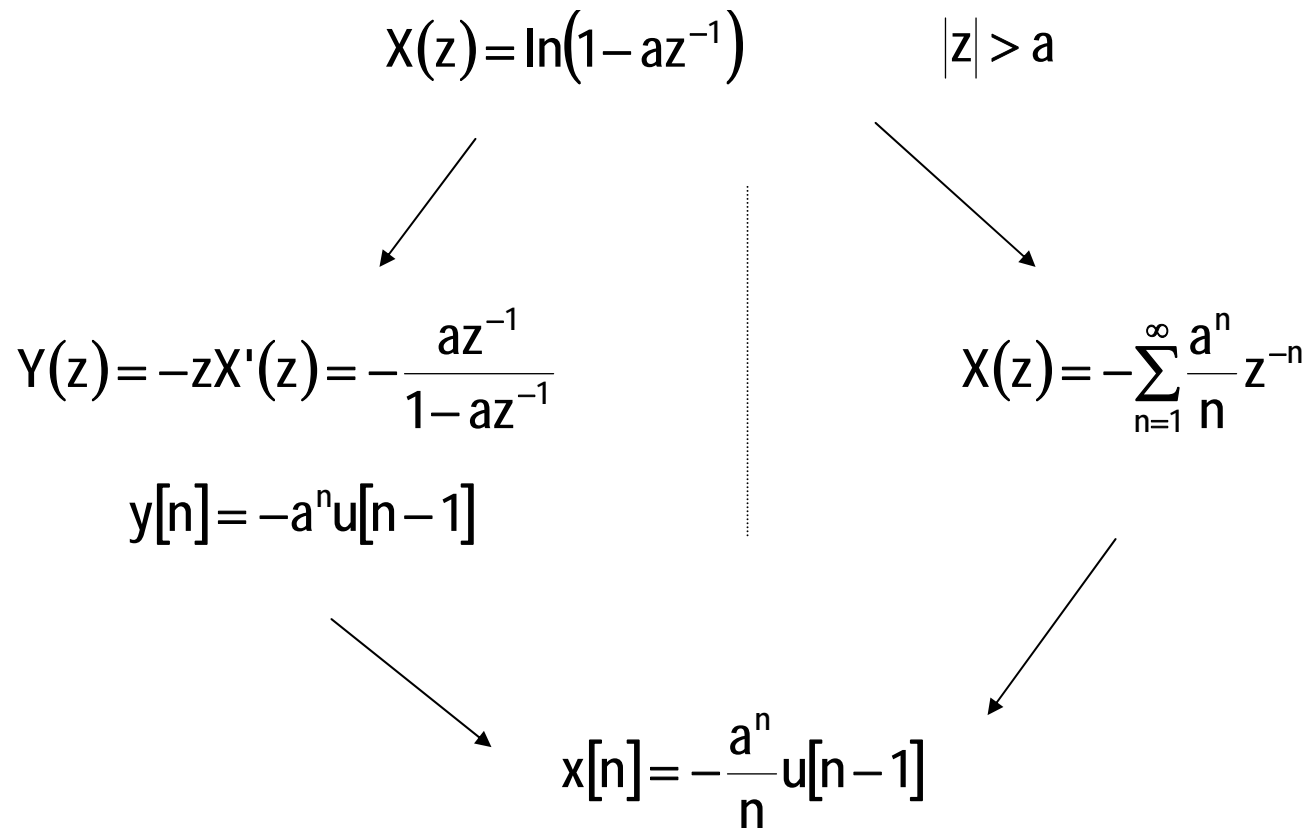
- C: camino cerrado incluido en la ROC rodeando el origen en sentido antihorario
- método formal no práctico

◆ Métodos prácticos

- Inspección
- Desarrollo en serie
- Descomposición en fracciones (caso racional)

Inspección

Desarrollo en serie



Desarrollo en fracciones

$$X(z) = \frac{N(z)}{D(z)} = \frac{\sum_{i=0}^Q b_i z^{-i}}{\sum_{i=0}^P a_i z^{-i}} = \frac{b_o \prod_{i=1}^Q (1 - c_i z^{-1})}{a_o \prod_{i=1}^P (1 - d_i z^{-1})} \quad c_i, d_i \neq 0$$

◆ Si los polos son simples

$$\text{Si } Q < P \quad X(z) = \sum_{i=1}^P \frac{A_i}{1 - d_i z^{-1}} \quad A_i = (1 - d_i z^{-1}) X(z) \Big|_{z=d_i}$$

$$\text{Si } Q \geq P \quad X(z) = Q(z) + \frac{R(z)}{D(z)} = \sum_{i=0}^{Q-P} B_i z^{-i} + \sum_{i=1}^P \frac{A_i}{1 - d_i z^{-1}}$$

$$A_i = (1 - d_i z^{-1}) \frac{R(z)}{D(z)} \Big|_{z=d_i} = (1 - d_i z^{-1}) X(z) \Big|_{z=d_i}$$

◆ Si los polos son múltiples existe un desarrollo análogo

Ejemplo

$$X(z) = \frac{3 + z^{-1} + z^{-2}}{1 - 2.5z^{-1} + z^{-2}} = \frac{\begin{array}{r} z^{-2} + \phantom{z^{-1}} + 3 \\ -z^{-2} + 2.5z^{-1} - 1 \\ \hline 3.5z^{-1} + 2 \end{array}}{1} \cdot \frac{z^{-2} - 2.5z^{-1} + 1}{1}$$

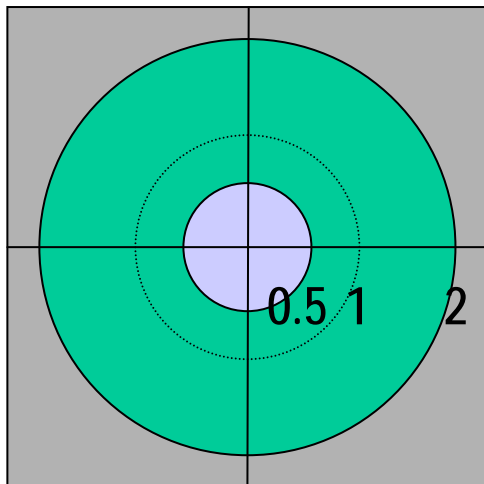
$$X(z) = 1 + \frac{2 + 3.5z^{-1}}{1 - 2.5z^{-1} + z^{-2}} = 1 + \frac{A_1}{1 - 2z^{-1}} + \frac{A_2}{1 - 0.5z^{-1}}$$

$$A_1 = \left. \frac{2 + 3.5z^{-1}}{1 - 0.5z^{-1}} \right|_{z=2} = 5$$

$$A_2 = \left. \frac{2 + 3.5z^{-1}}{1 - 2z^{-1}} \right|_{z=0.5} = -3$$

La ROC no tiene polos

$$\begin{array}{ll} 2 < |z| & x_1[n] = \delta[n] + 5 \cdot 2^n u[n] - 3 \cdot 0.5^n u[n] \\ 0.5 < |z| < 2 & x_2[n] = \delta[n] - 5 \cdot 2^n u[-n-1] - 3 \cdot 0.5^n u[n] \\ |z| < 0.5 & x_3[n] = \delta[n] - 5 \cdot 2^n u[-n-1] + 3 \cdot 0.5^n u[-n-1] \end{array}$$



Resumen

◆ Transformada Z

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]z^{-n} \quad \text{ROC}$$

◆ Relación con Transformada de Fourier

$$X(e^{j\omega}) = X(z)|_{z=e^{j\omega}} \quad \{z/|z|=1\} \in \text{ROC}$$

◆ Transformada Z inversa:

➤ formal

➤ prácticos:

✓ inspección

✓ desarrollo en serie

✓ desarrollo en fracciones

$$x[n] = \frac{1}{2\pi j} \oint_C X(z)z^{n-1}dz$$