

#### TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA HÀ NỘI TRƯỜNG CÔNG NGHỆ THÔNG TIN VÀ TRUYỀN THÔNG

# BÀI 13 PHÉP BIẾN ĐỔI Z 1 PHÍA

TS. Nguyễn Hồng Quang PGS. TS. Trịnh Văn Loan TS. Đoàn Phong Tùng Khoa Kỹ thuật máy tính

#### ■ Nội dung bài học

- 1. Định nghĩa biến đổi Z một phía
- 2. Ứng dụng biến đổi Z một phía giải phương trình sai phân.

#### ■ Mục tiêu bài học

Sau khi học xong bài này, các em sẽ nắm được những vấn đề sau:

- Phương pháp ứng dụng biến đổi Z một phía để giải phương trình sai phân.
- Phân tích các thành phần trong đáp ứng của hệ thống rời rạc

### 1. Biến đổi Z một phía

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

- Nhận xét :
  - Biến đổi Z một phía không chứa thông tin về tín hiệu x(n) ở các thời điểm n < 0
  - Biến đổi Z một phía chỉ xác định duy nhất với tín hiệu nhân quả (x(n) = 0, khi n < 0)
- Ví dụ :

$$x_1(n) = \{1, 2, 5, 7, 0, 1\}$$

$$\stackrel{z^+}{\longleftrightarrow} X_1^+ = 1 + 2z^{-1} + 5z^{-2} + 7z^{-3} + z^{-5}$$

#### Ví dụ

$$x_2(n) = \{1, 2, 5, 7, 0, 1\} \quad \stackrel{z^+}{\longleftrightarrow} \quad X_2^+(z) = 5 + 7z^{-1} + z^{-3}$$

$$x_3(n) = \{2, 4, 5, 7, 0, 1\} \xrightarrow{z^+} X_3^+(z) = 5 + 7z^{-1} + z^{-3}$$



Với một tín hiệu không nhân quả, biến đổi Z một phía không tương ứng duy nhất. Ví dụ:

$$X_2^+(z) = X_3^+(z) \text{ nhưng } x_2(n) \neq x_3(n)$$

#### 2. Các tính chất của biến đổi Z một phía

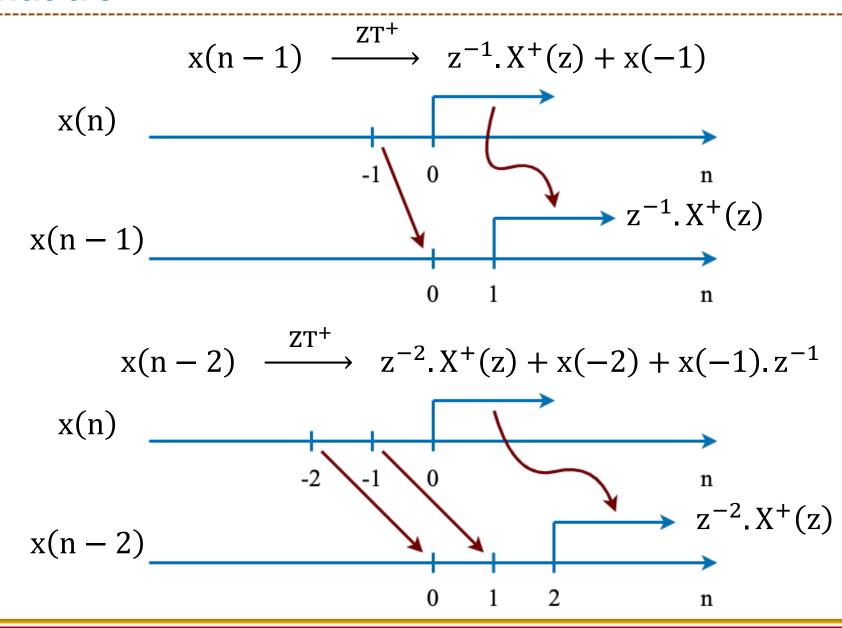
 Hầu như tất cả các tính chất đã nghiên cứu cho biến đổi Z hai phía đều có thể áp dung với biến đổi Z một phía: ngoại trừ tính chất dịch (trễ).

$$x(n) \stackrel{z^+}{\longleftrightarrow} X^+(z) \qquad k > 0$$

$$x(n-k) \stackrel{z^+}{\longleftrightarrow} z^{-k} \left[ X^+(z) + \sum_{n=1}^k x(-n)z^n \right]$$

$$= [x(-k) + x(-k+1)z^{-1} + \dots + x(-1)z^{-k+1}] + z^{-k}X^{+}(z) \qquad k > 0$$

#### Tính chất trễ



#### Ví du

Tìm biến đổi Z một phía của tín hiệu:

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

*b.* 
$$x_1(n) = x(n-2) \text{ v\'oi } x(n) = a^n$$

$$x(n) = a^{n}u(n) \rightarrow X^{+}(z) = \frac{1}{1 - az^{-1}}$$

$$x_1(n) = x(n-2) \rightarrow z^{-2}[X^+(z) + x(-1)z + x(-2)z^2].$$
  
=  $z^{-2}X^+(z) + x(-1)z^{-1} + x(-2)$ 



$$X_1^+(z) = \frac{z^{-2}}{1 - az^{-1}} + a^{-1}z^{-1} + a^{-2}$$

#### 3. Giải phương trình sai phân

Xác định đáp ứng của hệ thống sau với tác động u(n):

$$y(n) = a.y(n-1) + x(n); -1 < a < 1$$

- Điều kiện đầu: y(-1) = 1
- Giải. Lấy biến đổi Z một phía:

$$Y^{+}(z) = \alpha[z^{-1}Y^{+}(z) + y(-1)] + X^{+}(z)$$

$$Y^{+}(z) = \frac{\alpha}{1 - \alpha z^{-1}} + \frac{1}{(1 - \alpha z^{-1})(1 - z^{-1})}$$

Đáp ứng đầu vào không (Zero Input Response)

$$y(n) = \alpha^{n+1}u(n) + \frac{1 - \alpha^{n+1}}{1 - \alpha}u(n)$$

$$= \frac{1}{1 - \alpha}(1 - \alpha^{n+2})u(n)$$

Đáp ứng trạng thái không (Zero State Response)

## 4. Tổng kết

- Biến đổi Z một phía là biến đổi Z chỉ xét đến phần nhân quả của tín hiệu.
- Biến đổi Z một phía được ứng dụng để giải phương trình sai phân biểu diễn cho hệ thống.
- Đáp ứng của hệ thống gồm hai thành phần: đáp ứng đầu vào không và đáp ứng trạng thái không

#### Bài tập về nhà

- Bài tập 1
  - ☐ Úng dụng biến đổi Z một phía để giải PT\_SP:

$$y(n) - \frac{1}{2}y(n-1) = x(n) - \frac{1}{2}x(n-1)$$

biết  $x(n) = \delta(n)$ , y(-1) = 0.

Chương 2. Các phép biến đổi thông dụng trong xử lý tín hiệu

#### Bài tập 2

Một hệ thống nhân quả biểu diễn bằng phương trình sai phân sau:

$$y(n) = 0.5y(n-1) + x(n) + 2x(n-1); -1 < a < 1$$

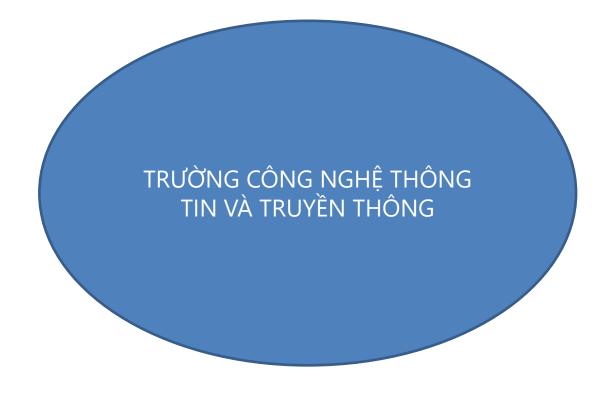
- Điều kiện đầu: y(-1) = 1
- Xác định đáp ứng của hệ thống với tác động u(n).
- Xác định đáp ứng trạng thái không và đáp ứng đầu vào không của hệ thống.

Bài học tiếp theo. BÀI

## PHẨN TÍCH PHỔ CỦA TÍN HIỆU LIÊN TỤC

#### Tài liệu tham khảo:

- Nguyễn Quốc Trung (2008), Xử lý tín hiệu và lọc số, Tập 1, Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật, Chương 1 Tín hiệu và hệ thống rời rạc.
- J.G. Proakis, D.G. Manolakis (2007), Digital Signal Processing, Principles, Algorithms, and Applications, 4<sup>th</sup> Ed, Prentice Hall, Chapter 1 Introduction.



Chúc các bạn học tốt!