

Contents

1	Definizione	1
1.1	Formula	1
1.2	Rapporto con Fourier	1
2	Esempi	2
2.1	Sequenza finita	2
2.2	Monolatera destra	2
2.3	Monolatera sinistra	3
2.4	Importanza della RoC	3
3	Teoremi	3
3.1	Linearità	3
3.2	Ritardo	3
3.3	Inversione temporale	3
3.4	Derivazione in z	3
3.5	Convoluzione	4

1 Definizione

1.1 Formula

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

con z variabile complessa

1.2 Rapporto con Fourier

prendiamo la definizione di trasformata z e la definizione di Fourier per sequenze

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]z^{-n}$$
$$\bar{X}(F) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]e^{-j2\pi Fn}$$

le due formule sono abbastanza simili, entrambe hanno $\sum x[n] \text{qualcosa}^{-n}$, nel caso di Fourier questo qualcosa $= e^{j2\pi F}$, nel caso della z questo può essere qualsiasi cosa, vediamo allora il caso particolare in cui z ha la forma $e^{j2\pi F}$.

$$\begin{aligned} & X(z)|_{z=e^{j2\pi F}} \\ &= \left(\sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]z^{-n} \right) |_{z=e^{j2\pi F}} \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n](e^{j2\pi F})^{-n} \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]e^{-j2\pi Fn} \\ &= \overline{X}(F) \end{aligned}$$

quindi $X(z)|_{z=e^{j2\pi F}} = \overline{X}(F)$, vale a dire, la trasformata z equivale alla trasformata di Fourier per sequenze nei punti della forma $z = e^{j2\pi F}$, se lo riscriviamo come $z = 1 \times e^{j2\pi F}$ si può notare un po' meglio che questa è una forma generica per indicare punti con modulo 1 e fase arbitraria, in umanesi vuol dire che è un punto sul cerchio unitario. (se F arbitrario $\in (-\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$ allora $2\pi F$ arbitrario $\in (-\pi, \pi)$)

2 Esempi

2.1 Sequenza finita

2.2 Monolatera destra

si prenda la sequenza

$$x[n] = 2^n u[n]$$

allora

$$\begin{aligned} X(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]z^{-n} \\ X(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] = 2^n u[n]z^{-n} \end{aligned}$$

per il gradino

$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} x[n] = 2^n z^{-n}$$
$$X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} x[n] = (2z^{-1})^{-1}$$

essendo questa diventata una serie geometrica, si ricordi intanto che

$$f(q) = \sum_{n=0}^{\infty} q^n \Rightarrow f(q) = \begin{cases} \frac{1}{1-q} & \text{se } |q| < 1 \\ \text{non converge} & \text{se } |q| \geq 1 \end{cases}$$

2.3 Monolatera sinistra

2.4 Importanza della RoC

3 Teoremi

3.1 Linearità

3.2 Ritardo

3.3 Inversione temporale

3.4 Derivazione in z

L'ipotesi è che

$$x[n] \iff X(z)$$
$$nx[n] \iff -z \frac{dX(z)}{dz}$$

la dimostrazione è che se

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

allora facendo la derivata a entrambi i lati ottieni

$$\frac{dX(z)}{dz} = \frac{d}{dz} \left(\sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]z^{-n} \right)$$

sia la derivata che la sommatoria sono lineari, quindi puoi fare

$$\frac{dX(z)}{dz} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \frac{d}{dz} (x[n]z^{-n})$$

$x[n]$ non dipende da z , quindi si porta fuori dalla derivata e

$$\begin{aligned} \frac{dX(z)}{dz} &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \frac{d}{dz} (x[n]z^{-n}) \\ \frac{dX(z)}{dz} &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] \frac{dz^{-n}}{dz} \\ \frac{dX(z)}{dz} &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] - nz^{-n-1} \\ \frac{dX(z)}{dz} &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n] - nz^{-n}z^{-1} \end{aligned}$$

z^{-1} non dipende da n quindi lo portiamo fuori insieme al segno $-$ del $-n$ introdotto dalla derivazione

$$\begin{aligned} \frac{dX(z)}{dz} &= -z^{-1} \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]nz^{-n} \\ -z \frac{dX(z)}{dz} &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x[n]nz^{-n} \end{aligned}$$

si nota ¹ che la parte destra dell'equazione corrisponde a $\mathcal{Z}\{nx[n]\}$, da ciò si ottiene la tesi.

$$\mathcal{Z}\{nx[n]\} = -z \frac{dX(z)}{dz}$$

3.5 Convoluzione

¹come se qualcuno andasse effettivamente a cercarsi ste cose