

$$\begin{array}{l} u_0 = 1 \\ u_n = 0 \text{ si } n > 0 \end{array}$$

1

$$\begin{array}{l} u_k = 1 \\ u_n = 0 \text{ si } n \neq k \end{array}$$

 z^{-k}

1

$$\frac{z}{z - 1}$$

n

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

 a^n

$$\frac{z}{z - a}$$

 na^n

$$\frac{az}{(z - a)^2}$$

 $\cos(\omega n)$

$$\frac{z^2 - z \cos(\omega)}{z^2 - 2z \cos(\omega)}$$

 $\sin(\omega n)$

$$\frac{z \sin(\omega)}{z^2 - 2z \cos(\omega)}$$

 $a^n \cos(\omega n)$

MU4MEN01 : TRAITEMENT DU SIGNAL NUMÉRIQUE

Cours 4 : outils mathématiques
La transformée en Z

26 octobre 2021

Sylvain Argentieri

Définitions

Introduction

Pour les systèmes continus, linéaire et invariants, nous avions introduit la transformée de Laplace :

$$X(p) = \int x(t)e^{-pt}dt.$$

Elle présentait plusieurs avantages :

- introduction de la notion de fréquence complexe : la variable de Laplace p (ou s en notation anglo saxonne) ;
- généralisation de la définition de la transformée de Fourier . . . qui n'existe pas pour tous les signaux (exemple : l'échelon) ;
- permet d'introduire les notions de pôles et de zéros (caractérise les propriétés du système, en particulier sa stabilité) ;
- . . . et pleins d'autres propriétés !

Existe-t'il l'équivalent dans le monde du numérique ?

→ Oui, c'est la **transformée en Z**.

Définition

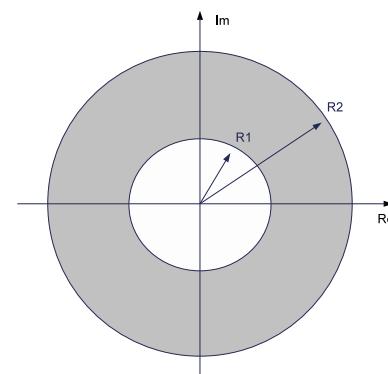
On appelle transformée en Z du signal discret $x[n]$ la grandeur notée $X(z)$ définie par :

Transformée en Z (TZ)

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

où $z \in \mathbb{C}$ est appelée *fréquence complexe*, et $R_1 < |z| < R_2$. On constate donc que $X(z)$:

- est une grandeur *continue* en z ;
- est défini sous la forme d'une série ... dont il faudra s'assurer de la convergence ...
- converge si z appartient à une *couronne de convergence*.



Exemples (1/2)

- Impulsion $\delta[n]$:

$$\text{TZ}[\delta[n]] = \sum_n \delta[n] z^{-n} = z^0 = 1$$

- Impulsion décalée $\delta[n - n_0]$:

$$\text{TZ}[\delta[n-n_0]] = \sum_n \delta[n-n_0] z^{-n} = z^{-n_0}$$

- Echelon $u[n]$:

$$\text{TZ}[u[n]] = \sum_n u[n] z^{-n} = \sum_{n \geq 0} z^{-n} = \sum_{n \geq 0} (z^{-1})^n$$

\rightarrow $\text{TZ}[u[n]] = \frac{1}{1-z^{-1}}$ \rightsquigarrow converge ?

Exemples (2/2)

■ Fonction $x[n] = a^n u[n]$:

$$\begin{aligned}
 T\mathcal{Z}[a^n u[n]] &= \sum_n a^n u[n] z^{-n} = \sum_{n \geq 0} a^n z^{-n} \\
 &= \sum_{n \geq 0} (az^{-1})^n = \frac{1}{1 - az^{-1}} = 1 + az^{-1} + a^2 z^{-2} + \dots \\
 &= \frac{1}{1 - az^{-1}}
 \end{aligned}$$

MAIS: $z = 2a$: $X(2a) = \sum_{n \geq 0} \left(\frac{a}{2a}\right)^n = \sum_{n \geq 0} \left(\frac{1}{2}\right)^n = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}} = 2$

$\hookrightarrow CN!$

$z = \frac{a}{2}$: $X\left(\frac{a}{2}\right) = \sum_{n \geq 0} \left(\frac{a + 2}{a}\right)^n = \sum_{n \geq 0} 2^n \rightarrow +\infty$

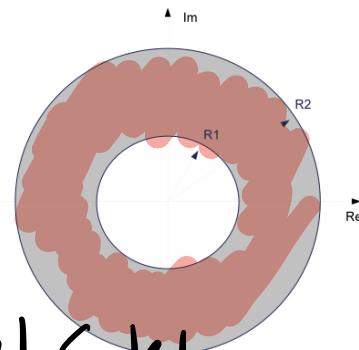
$\hookrightarrow DR!$

Convergence

En pratique, on peut montrer que $X(z)$ converge si z se trouve dans une couronne de convergence définie par ses rayons R_1 et R_2 , tels que :

$$R_1 = \lim_{n \rightarrow \infty} \left\{ |x[n]|^{1/n} \right\}$$

$$R_2 = \frac{1}{\lim_{n \rightarrow \infty} |x[-n]|^{1/n}}$$



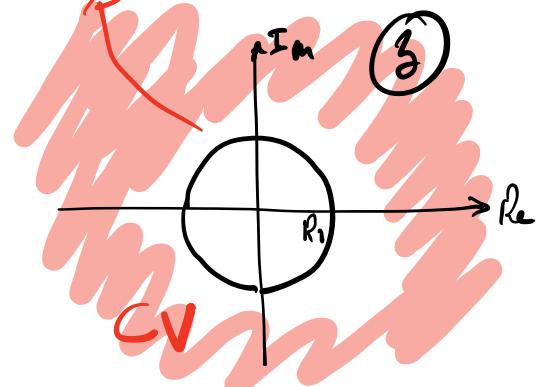
Appliqué à $x[n] = a^n u[n]$, cela donne :

$$X(z) = \frac{1}{1 - az^{-1}} \quad \text{si} \quad |az^{-1}| < 1 \Leftrightarrow |a| < |z|$$

En effet :

$$R_1 = \lim_{n \rightarrow +\infty} |a^n|^{1/n} = |a|$$

$$R_2 = \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{|a^{-n}|} \rightarrow +\infty$$



Propriétés

Propriétés (1/2)

■ Linéarité :

$$\mathcal{TZ}[x[n] + y[n]] = X(z) + Y(z)$$

■ Retard :

$$\begin{aligned} \mathcal{TZ}[x[n-n_0]] &= \sum_n x[n-n_0] z^{-n} \\ &\stackrel{k=n-n_0}{=} \sum_k x[k] z^{-(k+n_0)} \\ &= z^{-n_0} \underbrace{\sum_k x[k] z^{-k}}_{\Rightarrow} \Rightarrow \mathcal{TZ}[x[n-n_0]] = z^{-n_0} X(z) \end{aligned}$$

■ Changement d'échelle :

$$\begin{aligned} \mathcal{TZ}\left[a^n x[n]\right] &= \sum_n a^n x[n] z^{-n} = \sum_n x[n] \left(\frac{z}{a}\right)^{-n} \\ &= X\left(\frac{z}{a}\right) \end{aligned}$$

Propriétés (2/2)

■ Dérivation :

$$\begin{aligned} \frac{d X(z)}{dz} &= \frac{d}{dz} \left[\sum_n x(n) z^{-n} \right] = \sum_n -x(n) n z^{-n-1} \\ &= -z \underbrace{\sum_n n x(n) z^{-n}}_{\text{Tz}[n x(n)]} \Rightarrow \text{Tz}[n x(n)] = -z \frac{d X(z)}{dz} \end{aligned}$$

■ Théorème de la valeur initiale :

$$\lim_{n \rightarrow 0} x(n) = x(0) = \lim_{z \rightarrow +\infty} X(z)$$

■ Théorème de la valeur finale :

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} x(n) = \lim_{z \rightarrow 1} (z^{-1}) X(z)$$

Convolution

On rappelle que la convolution entre 2 signaux s'écrit :

$$c[n] = x[n] * y[n] = \sum_{i=-\infty}^{+\infty} x[i]y[n-i]$$

Alors, $C(z) = TZ[c[n]]$ est donné par :

$$\begin{aligned} C(z) &= \sum_n \left(\sum_i x[i]y[n-i] \right) z^{-n} \\ &= \sum_i x[i] \underbrace{\sum_n y[n-i] z^{-n}}_{Tz[y(n)]} \\ &= \underbrace{\sum_i x[i] z^{-i}}_{Tz[x(n)]} Tz[y(n)] \\ &= Tz[x(n)] \cdot Tz[y(n)] \\ &= X(z) \cdot Y(z) \end{aligned}$$

$x[n] * y[n]$

$\downarrow TZ$

$X(z) \cdot Y(z)$

Transformée inverse

Définition

La transformée en Z inverse est formellement définie selon :

$$x[n] = \frac{1}{j2\pi} \oint_{\mathcal{C}} X(z) z^{n-1} dz.$$

où \mathcal{C} est un chemin fermé parcouru dans le sens inverse des aiguilles d'une montre et appartenant entièrement à la couronne de convergence de $X(z)$.

En pratique, cette définition n'est guère exploitable, et on évite son calcul par des "moyens détournés"

TZ inverse : division polynomiale (1/2)

Si $X(z)$ est une fraction rationnelle : $X(z) = \frac{N(z)}{D(z)}$, alors on peut poser la division polynomiale et espérer identifier une forme connue.

$$\text{Exemple : } X(z) = \frac{1}{1 - az^{-1}}$$

$$\begin{array}{r}
 \underline{1} \\
 \underline{- \frac{1 - az^{-1}}{az^{-1}}} \\
 \underline{\underline{a z^{-1} - a^2 z^{-2}}} \\
 \underline{\underline{- \frac{a^2 z^{-2} - a^3 z^{-3}}{a^3 z^{-3}}}}
 \end{array}$$

$$\begin{aligned}
 & \frac{1 - az^{-1}}{1 + az^{-1} + a^2 z^{-2} + \dots} \\
 X(z) &= \frac{1 + az^{-1} + a^2 z^{-2} + \dots}{\sum_{n \geq 0} a^n z^{-n}} \\
 &= \sum_n a^n u[n] z^{-n} \\
 &\Rightarrow [u[n] = a^n u[1]]
 \end{aligned}$$

TZ inverse : division polynomiale (2/2)

Mais ce principe peut s'appliquer à des rapports de polynômes quelconques car $X(z) = Q(z) + R(z)$ avec le quotient $Q(z) = \sum_{n=0}^{N-1} q[n]z^{-n}$.

Si N est suffisamment grand, alors $R(z) \rightarrow 0$, et $X(z) \approx Q(z)$, de sorte que $x[n] = TZI[X(z)] \approx q[n]$.

Exemple :

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

$$\begin{array}{r} z^2 \\ \hline z^2 - 3z + 2 \\ \hline 3z - 2 \\ \hline z^2 - 3z + 6z^{-1} \\ \hline 7z^{-1} - 14z^{-2} \\ \hline 15z^{-1} - 14z^{-2} \\ \hline \end{array}$$

$$\left| \begin{array}{c} z^2 - 3z + 2 \\ \hline 1 + 3z^{-1} + 7z^{-2} + 15z^{-3} + \dots \end{array} \right.$$

$$X(z) = x[0] + x[1]z^{-1} + x[2]z^{-2} + \dots$$

$$\Rightarrow x[0] = 1 \quad x[3] = 15$$

$$x[1] = 3$$

$$x[2] = 7$$

⋮

Décomposition en éléments simples (1/2)

Soit $X(z)$ une fraction rationnelle, telle que :

$$X(z) = \frac{N(z)}{D(z)} = \sum_{i=1}^N \frac{a_i}{z - p_i}$$

Alors, on trouve $x[n]$ par la transformée en Z inverse des éléments $\frac{a_i}{z - p_i}$.

TZI d'un élément simple (ordre 1)

$$\text{TZI} \left[\frac{a_i}{z - p_i} \right] = a_i p_i^{n-1} u[n-1]$$

Décomposition en éléments simples (2/2)

Exemple : $X(z) = \frac{1}{z^2 - 3z + 2}$

$$\text{TZI} \left[\frac{a_i}{z - p_i} \right] = a_i p_i^{n-1} u[n-1]$$

$$\begin{aligned} X(z) &= \frac{1}{(z-1)(z-2)} = \frac{a}{z-1} + \frac{b}{z-2} \\ &= \underbrace{\frac{1}{z-2}}_{\textcircled{1}} - \underbrace{\frac{1}{z-1}}_{\textcircled{2}} \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} a = -1 \\ b = 1 \end{array} \right\}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \text{TZI}[X(z)] &= 1 \times 2^{n-1} u[n-1] - 1 \times 1^{n-1} u[n-1] \\ &= 2^{n-1} u[n-1] - u[n-1] \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \boxed{\text{TZI}[X(z)] = x[n] = (2^{n-1} - 1) u[n-1]}$$

Identification avec une table des transformées

Suites	Transformée en z	Domaine de convergence
$u_0 = 1$ $u_n = 0 \text{ si } n > 0$	1	\mathbb{C}
$u_k = 1$ $u_n = 0 \text{ si } n \neq k$	z^{-k}	\mathbb{C}^*
1	$\frac{z}{z-1}$	$ z > 1$
n	$\frac{z}{(z-1)^2}$	$ z > 1$
a^n	$\frac{z}{z-a}$	$ z > a$
na^n	$\frac{az}{(z-a)^2}$	$ z > a$
$\cos(\omega n)$	$\frac{z^2 - z \cos(\omega)}{z^2 - 2z \cos(\omega) + 1}$	$ z > 1$
$\sin(\omega n)$	$\frac{z \sin(\omega)}{z^2 - 2z \cos(\omega) + 1}$	$ z > 1$
$a^n \cos(\omega n)$	$\frac{z^2 - az \cos(\omega)}{z^2 - 2az \cos(\omega) + a^2}$	$ z > a$
$a^n \sin(\omega n)$	$\frac{az \sin(\omega)}{z^2 - 2az \cos(\omega) + a^2}$	$ z > a$

Lien avec les autres transformées

Relation entre la TFSD et la TZ (1/2)

Si on compare les 2 définitions :

$$X(e^{j2\pi fT_e}) = \sum_n x[n] e^{-j2\pi fT_e n}$$

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

Il vient assez naturellement que :

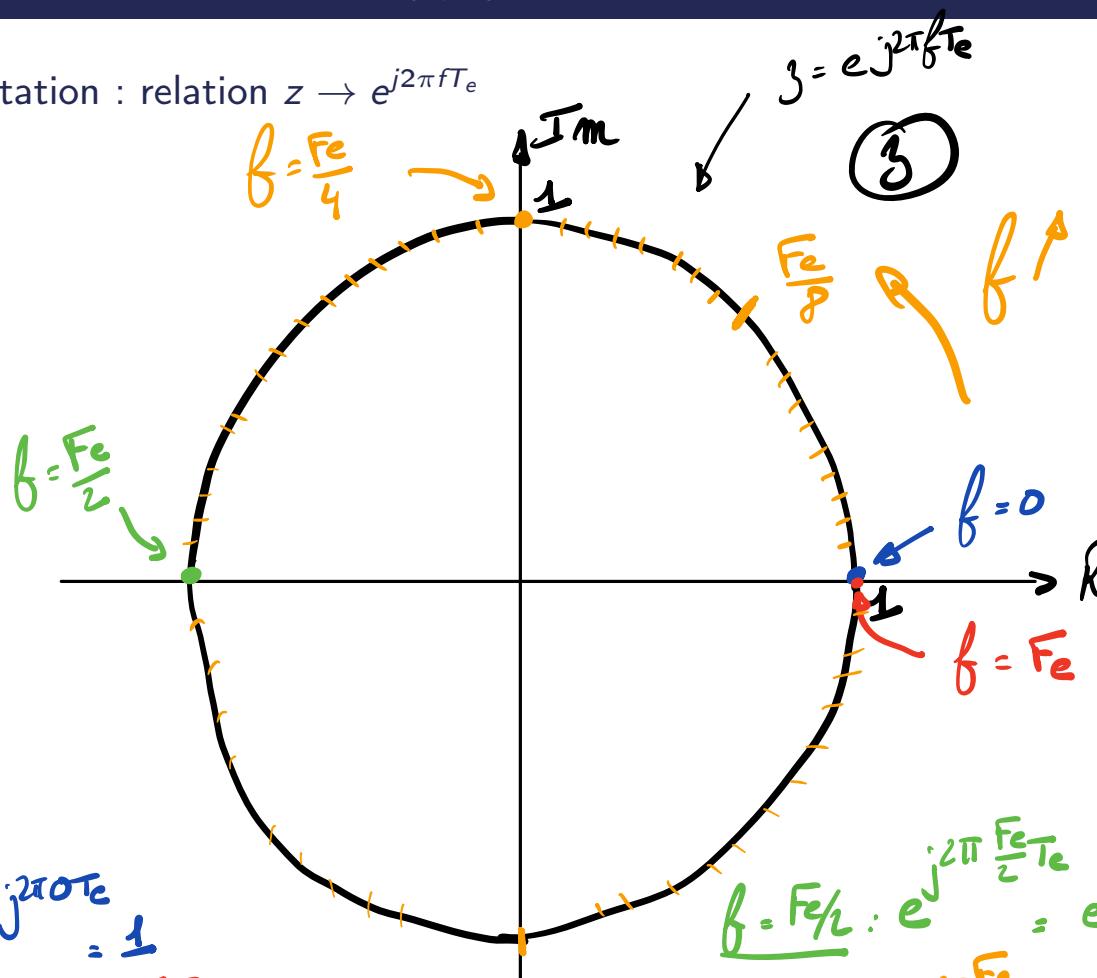
Lien TFSD/TZ

$$X(e^{j2\pi fT_e}) = X(z)|_{z=e^{j2\pi fT_e}}$$

- On constate donc que parmi l'ensemble des $z \in \mathbb{C}$, on retrouve les fréquences “en Hz” en ne s'intéressant qu'aux z de module 1.
- Cette équivalence justifie également la notation “ $e^{j2\pi fT_e}$ ” pour la TFSD !

Relation entre la TFSD et la TZ (2/2)

Interprétation : relation $z \rightarrow e^{j2\pi f T_e}$



$$\text{Si } f=0 : e^{j2\pi 0 T_e} = 1$$

$$\text{Si } f=F_e : e^{j2\pi F_e T_e} = 1$$

$$\text{Si } f=\frac{F_e}{2} : e^{j2\pi \frac{F_e}{2} T_e} = e^{j\pi} = -1$$

$$\text{Si } f=\frac{F_e}{4} : e^{j2\pi \frac{F_e}{4} T_e} = e^{j\frac{\pi}{2}} = j$$

Relation entre la TL et la TZ (1/2)

On rappelle que $X(p) = \int x(t)e^{-pt}dt$. Si on calcule la transformée de Laplace du signal échantillonné $x_e(t) = \sum_n x(nT_e)\delta(t - nT_e)$, on a alors :

$$\begin{aligned} X_e(p) &= \int \sum_n x(nT_e) \delta(t - nT_e) e^{-pt} dt = \sum_n x(nT_e) \int \delta(t - nT_e) e^{-pt} dt \\ &= \sum_n x(nT_e) e^{-pnT_e} \\ &= \sum_n x[n] (e^{-pT_e})^n \end{aligned}$$

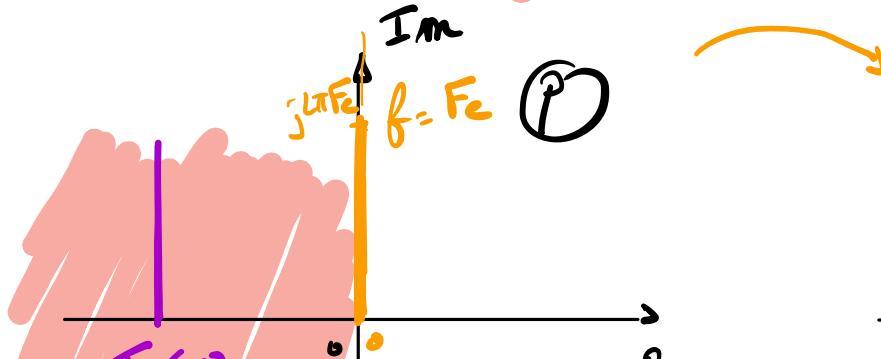
Lien TL/TZ

$$X_e(p) = X_e(z)|_{z=e^{pT_e}}$$

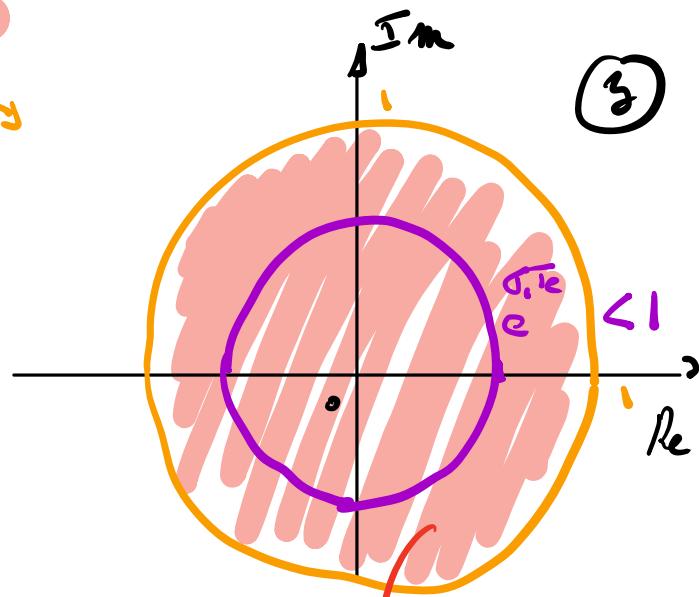
Si on se souvient qu'on pose souvent $p = \sigma + j2\pi f$, on a alors l'analogie :
 $p \rightarrow e^{\sigma T_e} \times e^{j2\pi f T_e}$.

Relation entre la TL et la TZ (2/2)

Interprétation : relation $p \rightarrow e^{\sigma T_e} \times e^{j2\pi f T_e}$



domaine de stabilité
pour l'analogique



domaine de stabilité
pour le numérique !

Conclusion



Transformée en Z : à retenir

- Définition : $X(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n]z^{-n}$;
- Propriétés : retard !
- Calcul des transformées inverses pas simple . . . mais on y arrive par des moyens détournés, principalement pas décomposition en éléments simples et table des transformées ;
- La TFSD est un cas particulier de la TZ pour z sur le **cercle unité**. Celui-ci peut alors être gradué en fréquences.