XỬ LÝ TÍN HIỆU SỐ

Tuần 4

Giảng viên: Lê Ngọc Thúy

CHTN

Cho hệ thống có hàm truyền đạt:

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

Điểm cực và điểm không hệ thống là:

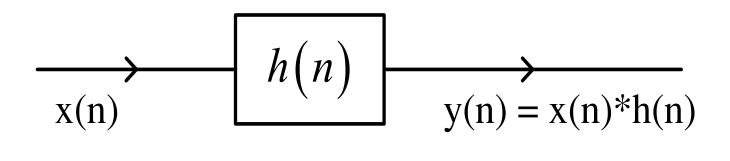
- 1. Điểm không: $z_{01} = \infty$; điểm cực: $z_{p1} = 2$
- 2. Điểm không: $z_{01} = 0$; điểm cực: $z_{p1} = \frac{1}{2}$
- 3. Điểm không: $z_{01} = \infty$; điểm cực: $z_{p1} = \frac{1}{2}$
- 4. Điểm không: $z_{01} = 0$; điểm cực: $z_{p1} = 2$

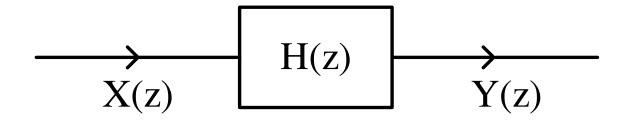
Nội dung

- CHƯƠNG 2: BIẾN ĐỔI Z
- ☐ Biến đổi Z
- ☐ Biến đổi Z ngược
- ☐ Tính chất của biến đổi Z
- ☐ Hệ thống trong miền Z

Hệ thống trong miền Z

Hàm truyền đạt





$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = ZT[h(n)]$$

$$h(n) = IZT[H(Z)]$$

Phương trình sai phân tuyến tính, bất biến, nhân quả

$$X(z) \qquad Y(z)$$

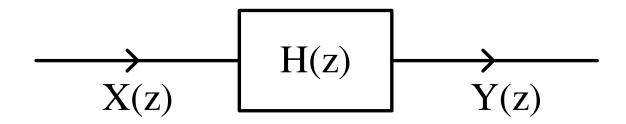
$$\sum_{k=0}^{N} a_k y(n-k) = \sum_{r=0}^{M} b_r x(n-r)$$

$$ZT\left[\sum_{k=0}^{N} a_k y(n-k)\right] = ZT\left[\sum_{r=0}^{M} b_r x(n-r)\right]$$

$$Y(z)\sum_{k=0}^{N} a_k z^{-k} = X(z)\sum_{r=0}^{M} b_r z^{-r}$$

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

Phân tích hệ thống trong miền Z



$$Y(Z) = X(Z).H(Z)$$

✓ Ví dụ: Xác định đáp ứng đối với tín hiệu bước nhảy đơn vị của hệ thống có đáp ứng xung như sau (điều kiện đầu bằng không):

$$h(n) = \alpha^n u(n)$$

Độ ổn định

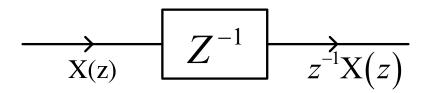
$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{\sum_{r=0}^{M} b_r z^{-r}}{\sum_{k=0}^{N} a_k z^{-k}}$$

$$S = \sum_{n = -\infty}^{\infty} |h(n)| < \infty \iff |Z_{pk}| < 1 \forall k$$

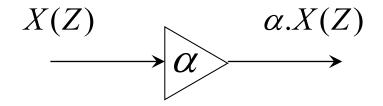
Tiêu chuẩn ổn định Jury

$$D(z)\big|_{z=1} > 0 \qquad D(z)\big|_{z=-1} > 0 \text{ v\'oi N chẵn} \qquad \begin{vmatrix} 1>|a_{_{N}}| \\ |c_{_{0}}|>|c_{_{N-1}}| \\ |d_{_{0}}|>|d_{_{N-2}}| \\ |r_{_{0}}|>|r_{_{2}}| \end{vmatrix}$$

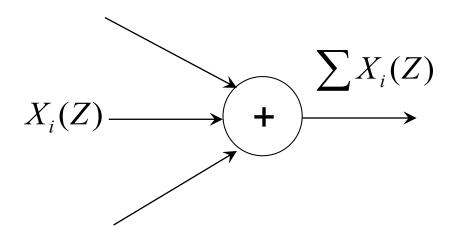
Thực hiện hệ thống



✓Bộ trễ tín hiệu



✓ Bộ khuếch đại



✓ Bộ cộng tín hiệu

Tổng kết

- ☐ Biến đổi Z
- ☐ Biến đổi Z ngược
- ☐ Tính chất của biến đổi Z
- ☐ Hệ thống trong miền Z
- ☐ Bài tập: 1.32 1.60