

سیکنال ما و سیستم ما

مبحث، مضمون
تبدیل Z

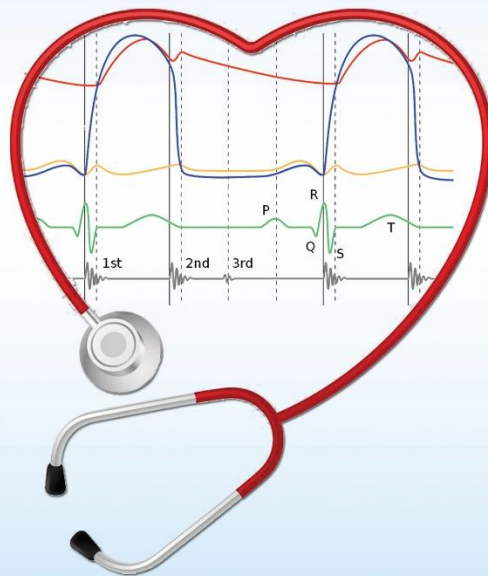
دکتر علی مالکی

<http://maleki.semnan.ac.ir>



دانشگاه سمنان

رهیافتی بر سیگنال‌ها و سیستم‌ها



مؤلف: دکتر علی مالکی
عضو هیات علمی دانشگاه سمنان



پس از مطالعه‌ی این فصل قادر خواهید بود:

حوزه‌ی مختلط Z و چگونگی مهاجرت از حوزه‌ی زمان به حوزه‌ی Z را بشناسید.

با نقاط ضعف و قوت تبدیل Z در مقایسه با تبدیل فوریه‌ی زمان - گسسته آشنا شوید.

زوج تبدیل Z سیگنال‌های پرکاربرد را به دست آورده و به کار گیرید.

مفهوم ناحیه‌ی همگرایی تبدیل Z را توصیف کرده و ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی را برشمارید.

ویژگی‌های تبدیل Z را بشناسید و از آنها برای تعیین تبدیل Z و وارون تبدیل استفاده کنید.

از ابزار تبدیل Z برای تجزیه و تحلیل سیستم‌ها و ارزیابی ویژگی‌های آنها بهره گیرید.

از تبدیل Z یک‌طرفه برای تحلیل سیستم‌های توصیف شده با معادله دیفرنس خطی با ضرایب ثابت

با شرط‌های اولیه‌ی غیرصفر استفاده کنید.

فهرست مطالب



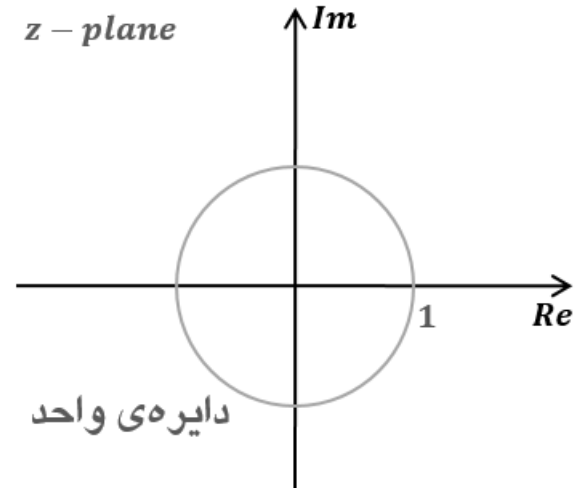
- معرفی تبدیل Z
- ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی
- وارون تبدیل Z
- ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر
- ویژگی‌های تبدیل Z
- تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- نمایش نمودار بلوکی
- تبدیل Z یک طرفه
- مثال‌های مروری
- مثال‌های نرم‌افزاری
- تمرین‌های تئوری
- تمرین‌های نرم‌افزاری

معرفی تبدیل Z



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

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



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

نکته: وجه تسمیه‌ی «دوطرفه» در نام تبدیل Z دوطرفه

علت اطلاق اصطلاح «دوطرفه» برای این نوع تبدیل Z، محاسبه‌ی زیگما از $-\infty$ تا $+\infty$ در تعریف آن است. در تعریف تبدیل Z یک‌طرفه، محدوده‌ی زیگما از صفر تا بی‌نهایت است.

مثال ۱: تبدیل Z سیگنال‌های پر کاربرد

تبدیل Z سیگنال‌های پر کاربرد زیر را محاسبه کنید. برای هر مورد، محل قطب‌ها و صفرهای عبارت تبدیل Z را محاسبه نموده و به همراه ناحیه همگرایی در صفحهی Z نشان دهید.

الف: $\delta[n]$

ب: $u[n]$

ج: $\alpha^n u[n]$

د: $-\alpha^n u[-n-1]$

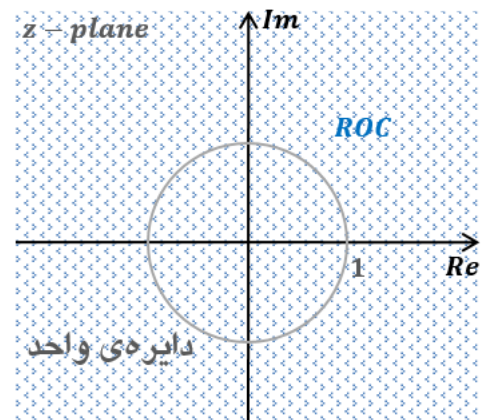
ه: $r^n \cos(\Omega_0 n) u[n]$

و: $r^n \sin(\Omega_0 n) u[n]$

حل الف:

$$\mathcal{Z}\{\delta[n]\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta[n] z^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta[n] = 1$$

$$\Rightarrow \delta[n] \xleftrightarrow{z} 1 \quad \text{ROC: entire } z\text{-plane}$$

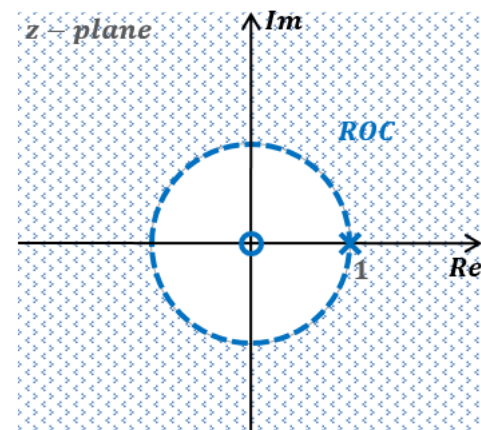


حل ب:

$$\mathcal{Z}\{u[n]\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} u[n] z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (z^{-1})^n$$

$$= \frac{1}{1 - z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z^{-1}| < 1 \quad = \frac{z}{z - 1}$$

$$\Rightarrow u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > 1$$

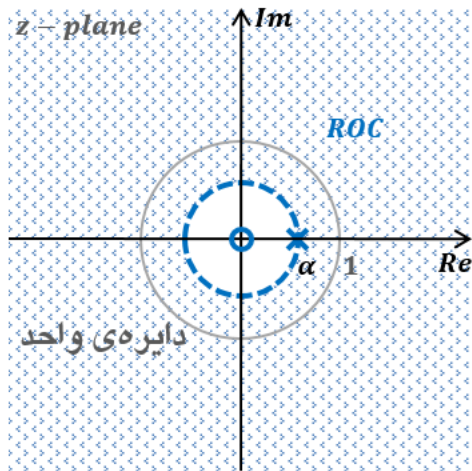


حل ج:

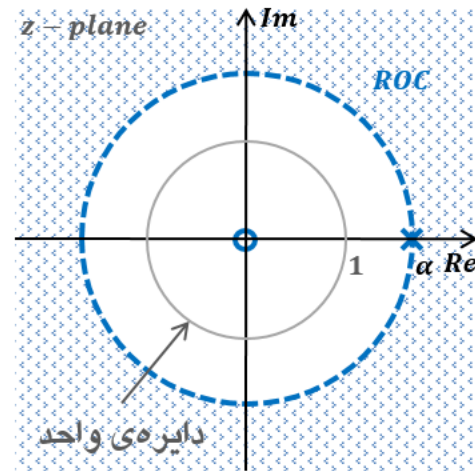
$$\mathcal{Z}\{\alpha^n u[n]\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \alpha^n u[n] z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (\alpha z^{-1})^n = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad \text{ROC: } |\alpha z^{-1}| < 1 = \frac{z}{z - \alpha}$$

$$\Rightarrow \alpha^n u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |\alpha|$$

$|\alpha| < 1$



$|\alpha| > 1$



حل د:

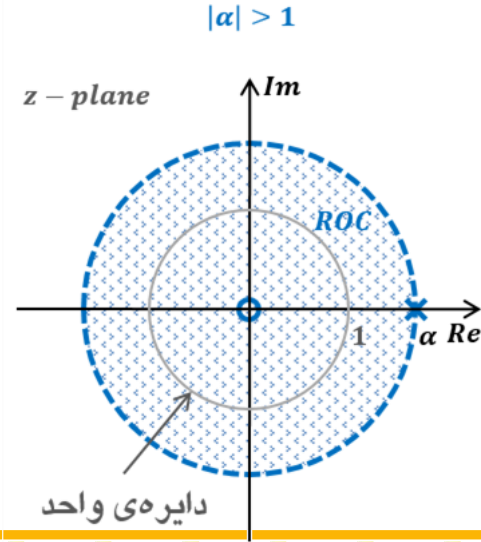
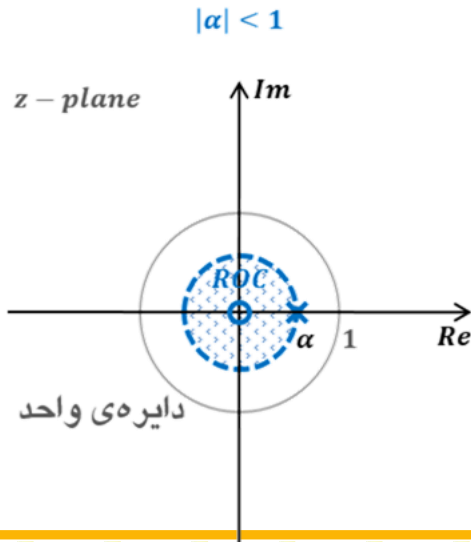
$$\mathcal{Z}\{-\alpha^n u[-n-1]\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} -\alpha^n u[-n-1] z^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{-1} -(\alpha^{-1} z)^{-n} = \sum_{n=1}^{\infty} -(\alpha^{-1} z)^n$$

$$= \frac{-\alpha^{-1} z}{1 - \alpha^{-1} z} \quad \text{ROC: } |\alpha^{-1} z| < 1$$

$$= \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| < |\alpha|$$

$$= \frac{z}{z - \alpha}$$

$$\Rightarrow -\alpha^n u[-n-1] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| < |\alpha|$$



حل ه:

$$\mathcal{Z}\{r^n \cos(\Omega_0 n) u[n]\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} r^n \cos(\Omega_0 n) u[n] z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} r^n \cdot \frac{1}{2} (e^{j\Omega_0 n} + e^{-j\Omega_0 n}) z^{-n} \quad |r| > 1$$

$$= \frac{1}{2} \sum_{n=0}^{\infty} (r e^{j\Omega_0} z^{-1})^n + \frac{1}{2} \sum_{n=0}^{\infty} (r e^{-j\Omega_0} z^{-1})^n$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1}} + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |r|$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1} + 1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1}}{(1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1})(1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1})}$$

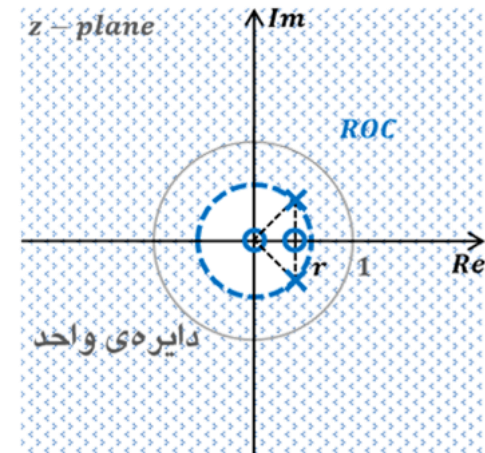
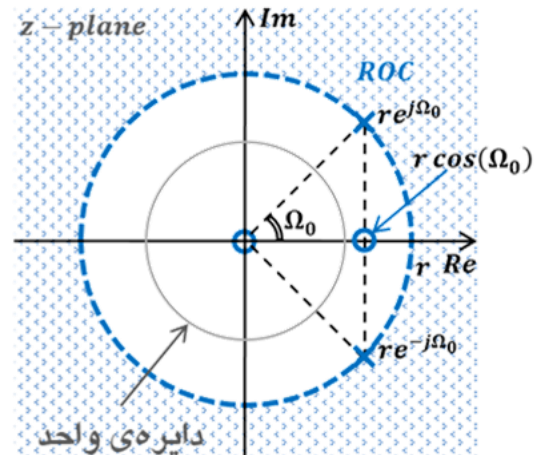
$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{2 - r(e^{j\Omega_0} + e^{-j\Omega_0})z^{-1}}{(1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1})(1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1})}$$

$$= \frac{1 - r \cos(\Omega_0) z^{-1}}{(1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1})(1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1})}$$

$$= \frac{1 - r \cos(\Omega_0) z^{-1}}{1 - 2r \cos(\Omega_0) z^{-1} + r^2 z^{-2}}$$

$$= \frac{z(z - r \cos(\Omega_0))}{(z - r e^{j\Omega_0})(z - r e^{-j\Omega_0})}$$

$$\Rightarrow r^n \cos(\Omega_0 n) u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1 - r \cos(\Omega_0) z^{-1}}{1 - 2r \cos(\Omega_0) z^{-1} + r^2 z^{-2}} \quad \text{ROC: } |z| > |r|$$



$$\mathcal{Z}\{r^n \sin(\Omega_0 n) u[n]\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} r^n \sin(\Omega_0 n) u[n] z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} r^n \cdot \frac{1}{2j} (e^{j\Omega_0 n} - e^{-j\Omega_0 n}) z^{-n} \quad |r| > 1$$

$$= \frac{1}{2j} \sum_{n=0}^{\infty} (r e^{j\Omega_0} z^{-1})^n - \frac{1}{2j} \sum_{n=0}^{\infty} (r e^{-j\Omega_0} z^{-1})^n$$

$$= \frac{1}{2j} \cdot \frac{1}{1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1}} - \frac{1}{2j} \cdot \frac{1}{1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |r|$$

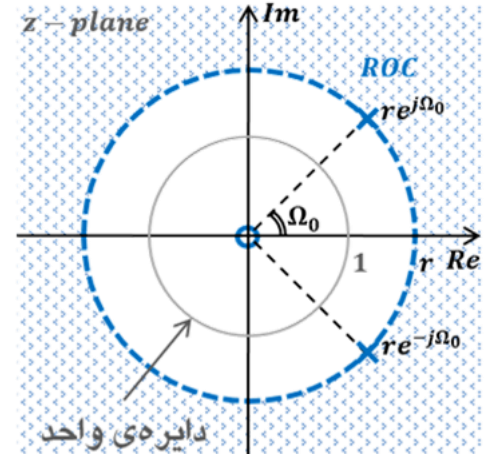
$$= \frac{1}{2j} \cdot \frac{1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1} - 1 + r e^{j\Omega_0} z^{-1}}{(1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1})(1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1})}$$

$$= \frac{r \sin(\Omega_0) z^{-1}}{(1 - r e^{j\Omega_0} z^{-1})(1 - r e^{-j\Omega_0} z^{-1})}$$

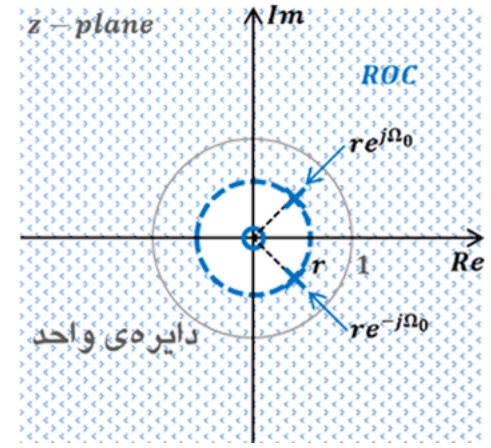
$$= \frac{r \sin(\Omega_0) z^{-1}}{1 - 2r \cos(\Omega_0) z^{-1} + r^2 z^{-2}}$$

$$= \frac{r \sin(\Omega_0) z}{(z - r e^{j\Omega_0})(z - r e^{-j\Omega_0})} \quad \begin{matrix} z_1 = 0 \\ p_1 = r e^{j\Omega_0} \quad p_2 = r e^{-j\Omega_0} \end{matrix}$$

$$\Rightarrow r^n \sin(\Omega_0 n) u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{r \sin(\Omega_0) z^{-1}}{1 - 2r \cos(\Omega_0) z^{-1} + r^2 z^{-2}} \quad \text{ROC: } |z| > |r|$$



$|r| < 1$





با واری تبدیل Z سیگنال‌های پر کاربرد مثال ۱،

❖ آیا ارتباطی بین محل قطب‌ها و صفرها و مرز ناحیه‌ی همگرایی دیده می‌شود؟

❖ آیا ارتباطی بین دست چپی / دست راستی بودن سیگنال‌های یک‌سویه و

دست چپی / دست راستی بودن ناحیه‌ی همگرایی دیده می‌شود؟

❖ آیا ارتباطی بین دوره‌ی زمانی سیگنال و گستره‌ی ناحیه‌ی همگرایی تبدیل Z

آن دیده می‌شود؟

❖ آیا مرز ناحیه‌ی همگرایی الگوی مشخصی دارد؟ این الگو از کجا نشات می‌گیرد؟



مثال ۲: ارزیابی وجود تبدیل فوریه

برای کدام یک از سیگنال‌های مثال ۱ می‌توان تبدیل فوریه نوشت؟

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

الف: $\delta[n] \xleftrightarrow{z} 1$ **ROC: entire z - plane**

تبدیل فوریه دارد.

ب: $u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - z^{-1}}$ **ROC: $|z| > 1$**

تبدیل فوریه ندارد.

ج: $\alpha^n u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}}$ **ROC: $|z| > |\alpha|$**

برای $|\alpha| < 1$ تبدیل فوریه دارد.

د: $-\alpha^n u[-n - 1] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}}$ **ROC: $|z| < |\alpha|$**

برای $|\alpha| > 1$ تبدیل فوریه دارد.



ه: $r^n \cos(\Omega_0 n) u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1 - r \cos(\Omega_0) z^{-1}}{1 - 2r \cos(\Omega_0) z^{-1} + r^2 z^{-2}}$ **ROC: $|z| > |r|$**

برای $|r| < 1$ تبدیل فوریه دارد.

و: $r^n \sin(\Omega_0 n) u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{r \sin(\Omega_0) z^{-1}}{1 - 2r \cos(\Omega_0) z^{-1} + r^2 z^{-2}}$ **ROC: $|z| > |r|$**

برای $|r| < 1$ تبدیل فوریه دارد.

فهرست مطالب

- معرفی تبدیل Z 
- ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی 
- وارون تبدیل Z
- ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر
- ویژگی‌های تبدیل Z
- تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- نمایش نمودار بلوکی
- تبدیل Z یک‌طرفه
- مثال‌های مروری
- مثال‌های نرم‌افزاری
- تمرین‌های تئوری
- تمرین‌های نرم‌افزاری



«ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی»:

- ۱- ناحیه همگرایی حلقه‌ای به مرکز مبدا صفحه‌ی Z می‌باشد.
- ۲- ناحیه‌ی همگرایی شامل قطب‌های عبارت تبدیل Z نیست.
- ۳- اگر سیگنال در دوره‌ی زمانی محدودی مقدار غیرصفر داشته باشد ناحیه‌ی همگرایی آن کل صفحه‌ی Z خواهد بود ولی ممکن است شامل $Z = 0$ یا $Z = \infty$ نباشد.
- ۴- اگر سیگنال دست‌راستی باشد ناحیه‌ی همگرایی تبدیل Z آن نیز دست‌راستی خواهد بود.
- ۵- اگر سیگنال دست‌چپی باشد ناحیه‌ی همگرایی تبدیل Z آن نیز دست‌چپی خواهد بود.



مثال ۳: ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی

با محاسبه‌ی تبدیل Z سیگنال‌های زیر، ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی را وارسی کنید.

الف: $\delta[n]$

ب: $\delta[n - 1]$

ج: $\delta[n + 1]$

حل:

$$Z\{\delta[n]\} = 1 \quad \text{ROC: entire } z - \text{plane}$$

$$\begin{aligned} Z\{\delta[n - 1]\} &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta[n - 1]z^{-n} = z^{-1} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta[n] \\ &= z^{-1} \quad \text{ROC: entire } z - \text{plane except } z = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} Z\{\delta[n + 1]\} &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta[n + 1]z^{-n} = z \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta[n + 1] \\ &= z \quad \text{ROC: entire } z - \text{plane except } z = \infty \end{aligned}$$

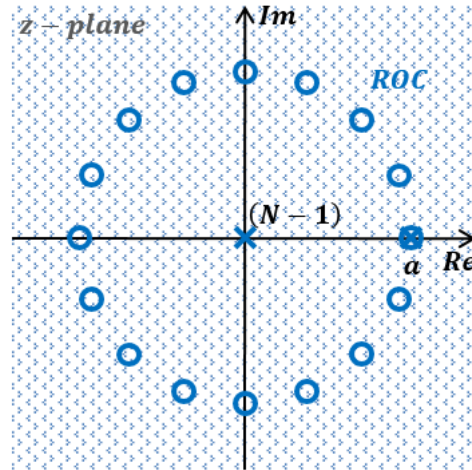
مثال ۴: ویژگی‌های ناحیه همگرایی

تبدیل Z سیگنال زیر را به دست آورید. محل قطب‌ها و صفرهای عبارت تبدیل Z را به همراه ناحیه همگرایی در صفحه Z نمایش دهید.

$$x[n] = \begin{cases} a^n & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n]z^{-n} = \sum_{n=0}^{N-1} a^n z^{-n} = \sum_{n=0}^{N-1} (az^{-1})^n = \frac{1 - (az^{-1})^N}{1 - az^{-1}} = \frac{z^N - a^N}{z^{N-1}(z - a)}$$

حل:



$$X(z) = \frac{1 - (az^{-1})^N}{1 - az^{-1}} \quad \text{ROC: entire } z - \text{plane except } z = a$$

مثال ۵:

تبدیل Z سیگنال $b > 0$ را به دست آورید. محل قطب‌ها و صفرهای عبارت تبدیل Z

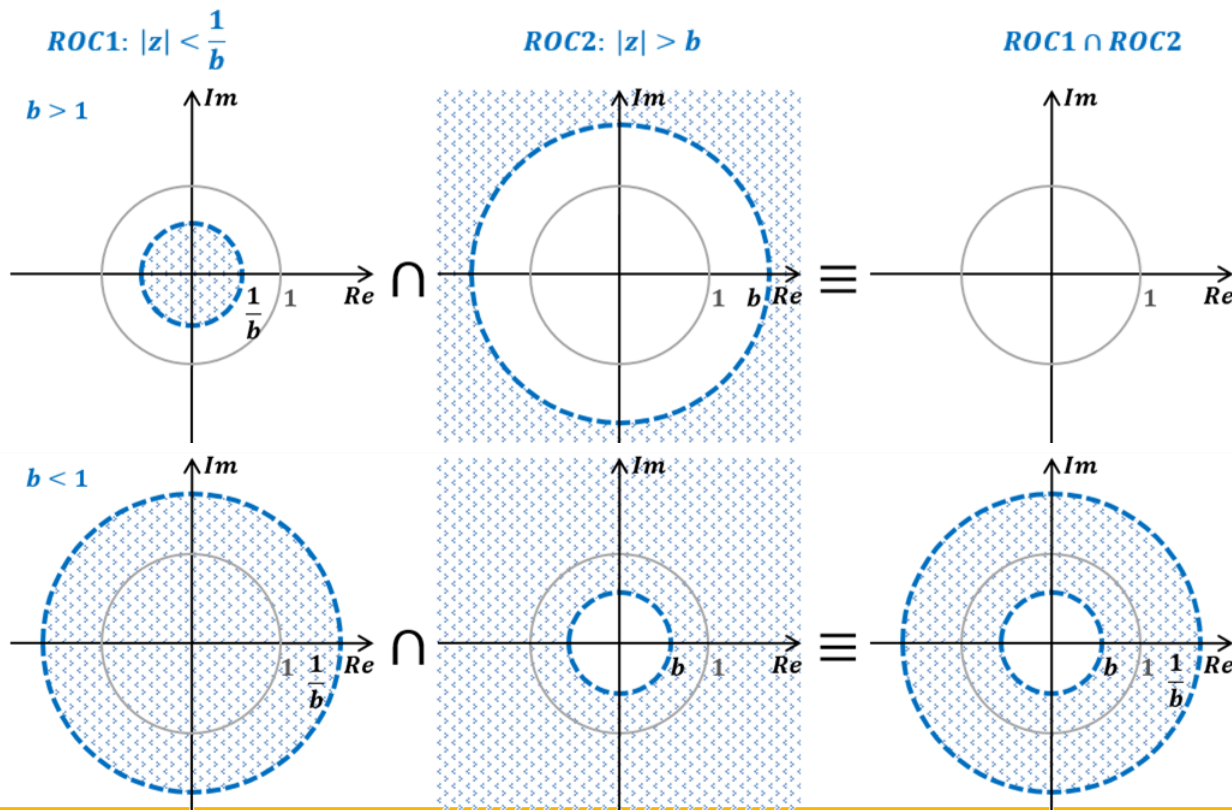
را به همراه ناحیه همگرایی در صفحه Z نمایش دهید.

حل:

$$Z\{b^{|n|}\} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} b^{|n|} z^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{-1} b^{-n} z^{-n} + \sum_{n=0}^{\infty} b^n z^{-n} = \sum_{n=1}^{\infty} (bz)^n + \sum_{n=0}^{\infty} (bz^{-1})^n$$

$$= \frac{bz}{1-bz} + \frac{1}{1-bz^{-1}} \quad : |bz^{-1}| < 1 \text{ و } |bz| < 1$$

با شرطهای همگرایی



مثال ۵:

تبدیل Z سیگنال $x[n] = b^{|n|}$ را به دست آورید. محل قطبها و صفرهای عبارت تبدیل Z

را به همراه ناحیهی همگرایی در صفحهی Z نمایش دهید.

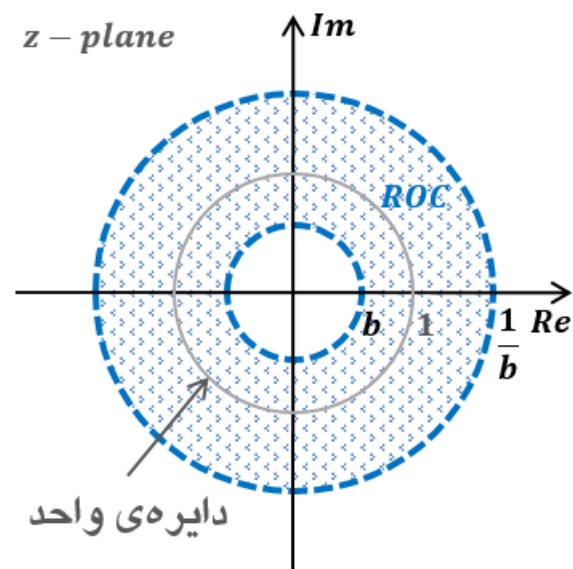
حل:

$$\begin{aligned} \mathcal{Z}\{b^{|n|}\} &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} b^{|n|} z^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{-1} b^{-n} z^{-n} + \sum_{n=0}^{\infty} b^n z^{-n} = \sum_{n=1}^{\infty} (bz)^n + \sum_{n=0}^{\infty} (bz^{-1})^n \\ &= \frac{bz}{1-bz} + \frac{1}{1-bz^{-1}} \quad : |bz^{-1}| < 1 \text{ و } |bz| < 1 \end{aligned}$$

با شرطهای همگرایی $|bz| < 1$ و $|bz^{-1}| < 1$

اگر $0 < b < 1$ باشد با ناحیهی همگرایی $b < |z| < \frac{1}{b}$:

$$\begin{aligned} \Rightarrow \mathcal{Z}\{b^{|n|}\} &= \frac{-z}{z - \frac{1}{b}} + \frac{z}{z - b} \\ &= \frac{-z^2 + bz + z^2 - \frac{1}{b}z}{\left(z - \frac{1}{b}\right)(z - b)} \\ &= \frac{\left(b - \frac{1}{b}\right)z}{\left(z - \frac{1}{b}\right)(z - b)} \end{aligned}$$



فهرست مطالب

معرفی تبدیل Z ✓

ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی ✓

وارون تبدیل Z ✓ 

ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر

ویژگی‌های تبدیل Z

تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z

نمایش نمودار بلوکی

تبدیل Z یک‌طرفه

مثال‌های مروری

مثال‌های نرم‌افزاری

تمرین‌های تئوری

تمرین‌های نرم‌افزاری



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

وارون تبدیل Z :

به واسطه‌ی پیچیدگی‌های محاسباتی این انتگرال کانتور،
اغلب ترجیح می‌دهیم از روشی دیگر برای تعیین وارون
تبدیل Z بهره‌گیریم.



«دیگر روش‌های تعیین وارون تبدیل Z »:

- ❖ بسط کسره‌های جزئی
- ❖ بسط سری توانی (روش تقسیم‌های متوالی یا استفاده از بسط‌های متعارف)
- ❖ استفاده از ویژگی‌های تبدیل Z

مثال ۶: به دست آوردن رابطه‌ی وارون تبدیل Z

با استفاده از رابطه‌ی تبدیل Z و زوج تبدیل فوریه‌ی زمان - گسسته، رابطه‌ی وارون تبدیل Z را به دست آورید. **حل:**

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

$$\Rightarrow X(re^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n](re^{j\omega})^{-n} = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} (x[n]r^{-n})e^{-j\omega n} \Rightarrow x[n]r^{-n} \xrightarrow{\mathcal{F}} X(re^{j\omega})$$

$$\Rightarrow x[n]r^{-n} = \frac{1}{2\pi} \int_{\langle 2\pi \rangle} X(re^{j\omega}) e^{j\omega n} d\omega \Rightarrow x[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{\langle 2\pi \rangle} X(re^{j\omega}) (re^{j\omega})^n d\omega$$

تغییر متغیر $z = re^{j\omega}$:

$$\frac{dz}{d\omega} = jre^{j\omega} = jz$$

$$d\omega = \frac{1}{j} z^{-1} dz$$

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

مثال ۷: وارون تبدیل Z به روش بسط کسره‌های جزئی

برای $X(z)$ داده شده، وارون تبدیل Z را به ازای هر یک از ROC‌های ممکن به روش بسط کسره‌های جزئی بیابید.

$$X(z) = \frac{3 - \frac{5}{6}z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)\left(1 - \frac{1}{3}z^{-1}\right)}$$

حل:

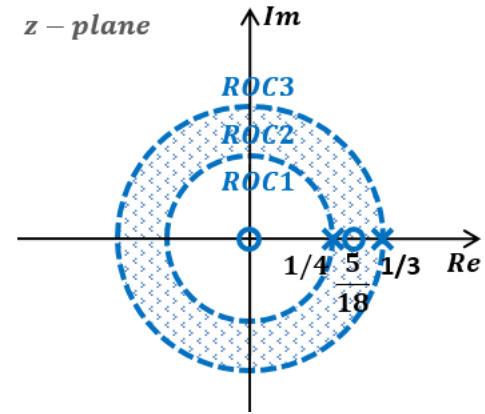
$$X(z) = \frac{3z\left(z - \frac{5}{18}\right)}{\left(z - \frac{1}{4}\right)\left(z - \frac{1}{3}\right)}$$

$$\Rightarrow X(z) = \frac{A}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} + \frac{B}{1 - \frac{1}{3}z^{-1}}$$

$$A = \left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)X(z) \Big|_{z^{-1}=4} = \frac{3 - \frac{5}{6}z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{3}z^{-1}\right)} \Big|_{z^{-1}=4} = 1$$

$$B = \left(1 - \frac{1}{3}z^{-1}\right)X(z) \Big|_{z^{-1}=3} = \frac{3 - \frac{5}{6}z^{-1}}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} \Big|_{z^{-1}=3} = 2$$

$$\Rightarrow X(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} + \frac{2}{1 - \frac{1}{3}z^{-1}}$$



برای ناحیه همگرایی $|z| < \frac{1}{4}$:

$$x[n] = -\left(\frac{1}{4}\right)^n u[-n-1] - 2\left(\frac{1}{3}\right)^n u[-n-1]$$

برای ناحیه همگرایی $\frac{1}{4} < |z| < \frac{1}{3}$:

$$x[n] = \left(\frac{1}{4}\right)^n u[n] - 2\left(\frac{1}{3}\right)^n u[-n-1]$$

برای ناحیه همگرایی $|z| > \frac{1}{3}$:

$$x[n] = \left(\frac{1}{4}\right)^n u[n] + 2\left(\frac{1}{3}\right)^n u[n]$$

مثال ۸: وارون تبدیل Z به روش بسط سری توانی

وارون تبدیل Z را برای $0 < |z| < \infty$ ، $X(z) = 4z^2 + 2 + 3z^{-1}$ به روش بسط سری توانی به دست آورید.

حل:

$$X(z) = 4z^2 + 2 + 3z^{-1}$$

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

$$x[n] = \begin{cases} 4 & n = -2 \\ 2 & n = 0 \\ 3 & n = 1 \\ 0 & \text{others} \end{cases}$$

$$\Rightarrow x[n] = 4\delta[n+2] + 2\delta[n] + 3\delta[n-1]$$



نکته:

در محاسبه‌ی وارون تبدیل Z ، برای دستیابی به بسط سری توانی به روش تقسیم متوالی، لازم است پیش از شروع روند تقسیم، عبارت‌های صورت و مخرج را به نحو مناسب مرتب کنیم. اگر ناحیه‌ی همگرایی سیگنال دست‌راستی است لازم است صورت و مخرج $X(z)$ را برحسب توانهای صعودی z^{-1} مرتب کنیم ولی چنانچه ناحیه‌ی همگرایی سیگنال دست‌چپی است لازم است صورت و مخرج $X(z)$ را برحسب توانهای نزولی z^{-1} مرتب نماییم. پس از مطالعه‌ی مثال ۹ باید بتوانید در مورد علت این قاعده توضیح دهید!



مثال ۹: وارون تبدیل Z به روش بسط سری توانی - روش تقسیم متوالی

وارون تبدیل Z هر یک از $X(z)$ های داده شده را به روش بسط سری توانی - روش تقسیم متوالی به دست آورید.

الف) $X(z) = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad |z| > |\alpha|$

ب) $X(z) = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad |z| < |\alpha|$

حل الف:

$$\frac{1}{-(1 - \alpha z^{-1})} \quad \left| \begin{array}{l} 1 - \alpha z^{-1} \\ 1 + \alpha z^{-1} + \alpha^2 z^{-2} + \alpha^3 z^{-3} + \dots \end{array} \right.$$

$$\frac{-(\alpha z^{-1} - \alpha^2 z^{-2})}{\alpha^2 z^{-2}} \quad \frac{-(\alpha^2 z^{-2} - \alpha^3 z^{-3})}{\alpha^3 z^{-3}}$$

$$\Rightarrow X(z) = \frac{1}{1 + \alpha z^{-1}} = 1 + \alpha z^{-1} + \alpha^2 z^{-2} + \alpha^3 z^{-3} + \dots$$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n]z^{-n} = \dots + x[-2]z^2 + x[-1]z + x[0] + x[1]z^{-1} + x[2]z^{-2} + x[3]z^{-3} + \dots$$

$$\Rightarrow x[n] = \begin{cases} \alpha^n & n \geq 0 \\ 0 & n < 0 \end{cases} \Rightarrow x[n] = \alpha^n u[n]$$



برای سیگنال دست راستی، عبارتهای صورت و مخرج

به صورت توانهای نزولی Z (یا توانهای صعودی z^{-1})

مرتب می شوند.

حل ب:

$$\frac{1}{-(1 - a^{-1}z)} \bigg| \frac{-az^{-1} + 1}{-a^{-1}z - a^{-2}z^2 - a^{-3}z^3 + \dots}$$

$$\frac{-(a^{-1}z - a^{-2}z^2)}{a^{-1}z} \bigg| \frac{-a^{-2}z^2}{-a^{-2}z^2 - a^{-3}z^3}$$

$$\frac{-a^{-2}z^2}{a^{-2}z^2} \bigg| \frac{-a^{-3}z^3}{a^{-3}z^3}$$



برای سیگنال دست چپی، عبارتهای صورت و مخرج به صورت توانهای صعودی z (یا توانهای نزولی z⁻¹) مرتب می شوند.

$$\Rightarrow X(z) = \frac{1}{1 - az^{-1}} = -a^{-1}z - a^{-2}z^2 - a^{-2}z^2 - a^{-2}z^2 - \dots$$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n]z^{-n} = \dots + x[-2]z^2 + x[-1]z + x[0] + x[1]z^{-1} + x[2]z^{-2} + x[3]z^{-3} + \dots$$

$$\Rightarrow x[n] = \begin{cases} -a^n & n \leq -1 \\ 0 & n \geq 0 \end{cases} \Rightarrow x[n] = -a^n u[-n - 1]$$

مثال ۱۰: وارون تبدیل Z به روش بسط سری توانی - بسط‌های متعارف

وارون تبدیل Z عبارت $X(z) = \log(1 + az^{-1})$, $|z| > |a|$ را به روش بسط سری توانی به دست

آورید. راهنمایی: از بسط سری توانی متعارف زیر بهره گیرید.


$$\log(1 + v) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{-(-v)^n}{n}$$

حل:

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

$$\Rightarrow x[n] = -\frac{1}{n} (-a)^n u[n-1]$$

فهرست مطالب

- معرفی تبدیل Z
- ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی
- وارون تبدیل Z
- ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر 
- ویژگی‌های تبدیل Z
- تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- نمایش نمودار بلوکی
- تبدیل Z یک طرفه
- مثال‌های مروری
- مثال‌های نرم‌افزاری
- تمرین‌های تئوری
- تمرین‌های نرم‌افزاری



$$|X(e^{j\omega})| = \frac{\text{حاصلضرب طول بردارهای صفر}}{\text{حاصلضرب طول بردارهای قطب}}$$

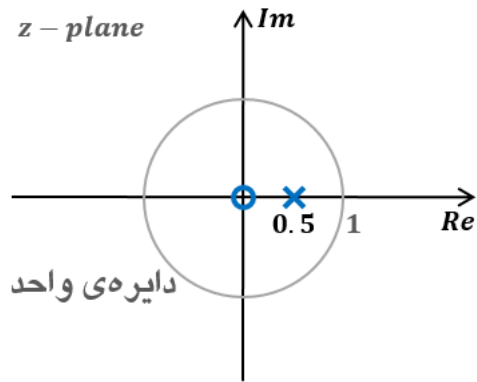
$$\angle X(e^{j\omega}) = (\text{مجموع زاویه‌ی بردارهای صفر}) - (\text{مجموع زاویه‌ی بردارهای قطب})$$



مثال ۱۱: ارزیابی هندسی تبدیل فوریه

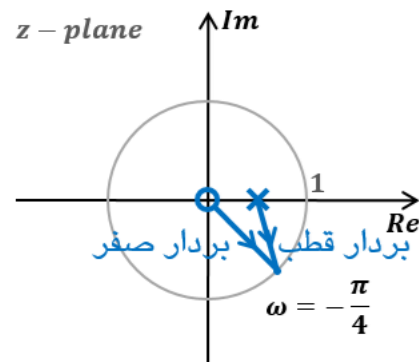
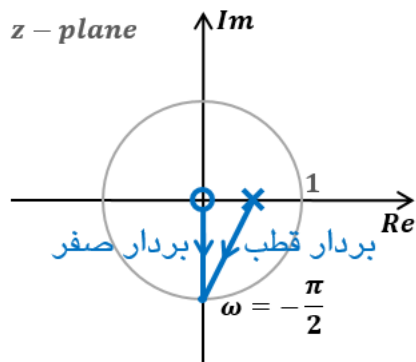
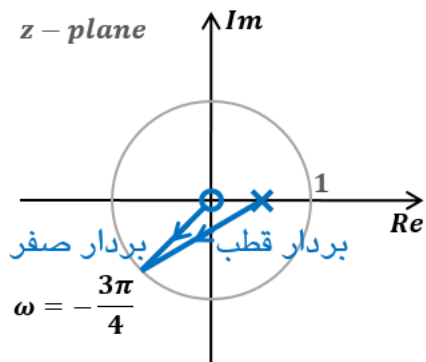
نمودار قطب-صفر تابع سیستم داده شده است. اندازه و فاز پاسخ فرکانسی آن را تعیین نمایید.

حل:



$$|X(e^{j\omega})| = \frac{\text{طول بردار صفر}}{\text{طول بردار قطب}}$$

$$\angle X(e^{j\omega}) = (\text{زاویه‌ی بردار صفر}) - (\text{زاویه‌ی بردار قطب})$$



$$\omega = -\pi \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{1.5} = 0.667$$

$$\omega = -\frac{3\pi}{4} \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2 + \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2}} = 0.715$$

$$\omega = -\frac{\pi}{2} \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{\sqrt{(0.5)^2 + 1}} = 0.894$$

$$\omega = -\frac{\pi}{4} \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{1}{2}\right)^2 + \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2}} = 1.357$$

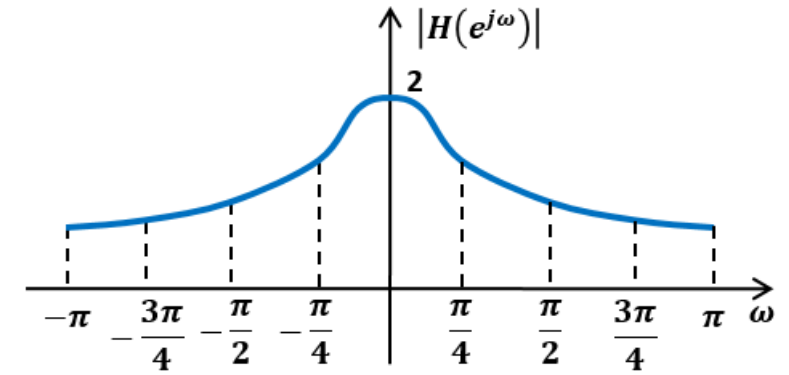
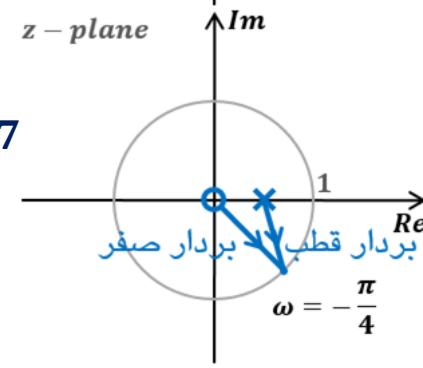
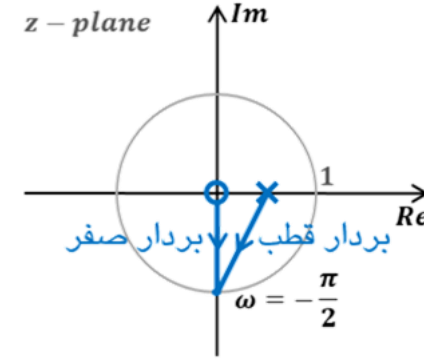
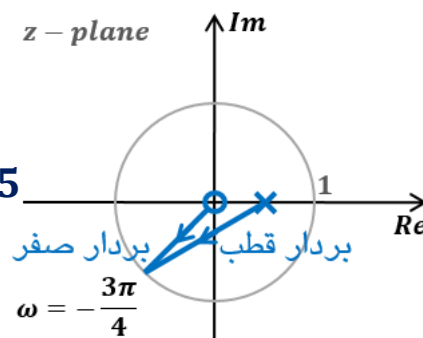
$$\omega = 0 \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{0.5} = 2$$

$$\omega = \frac{\pi}{4} \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{1}{2}\right)^2 + \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2}} = 1.357$$

$$\omega = \frac{\pi}{2} \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{\sqrt{(0.5)^2 + 1}} = 0.894$$

$$\omega = \frac{3\pi}{4} \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2 + \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2}} = 0.715$$

$$\omega = \pi \quad H(e^{j\omega}) = \frac{1}{1.5} = 0.667$$



$$\omega = -\pi \quad \angle H(e^{j\omega}) = (-\pi) - (-\pi) = 0$$

$$\omega = -\frac{3\pi}{4} \quad \angle H(e^{j\omega}) = \left(-\frac{3\pi}{4}\right) - \left(-\pi + \tan^{-1}\left(\frac{\frac{\sqrt{2}}{2}}{\frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{1}{2}}\right)\right) = 0.081\pi$$

$$\omega = -\frac{\pi}{2} \quad \angle H(e^{j\omega}) = -\frac{\pi}{2} - \left(-\pi + \tan^{-1}\left(\frac{1}{\frac{1}{2}}\right)\right) = 0.148\pi$$

$$\omega = -\frac{\pi}{4} \quad \angle H(e^{j\omega}) = -\frac{\pi}{4} - \left(-\tan^{-1}\left(\frac{\frac{\sqrt{2}}{2}}{\frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{1}{2}}\right)\right) = 0.159\pi$$

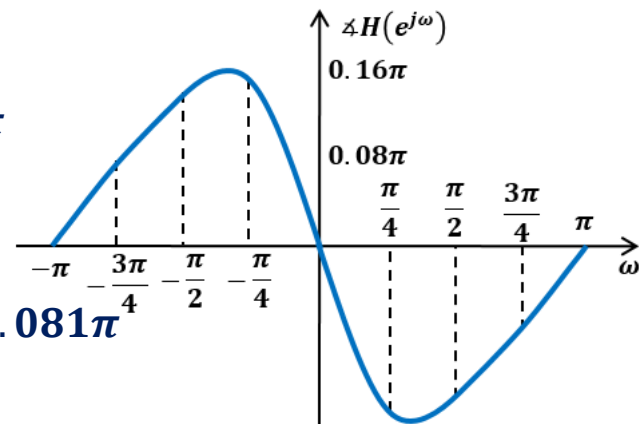
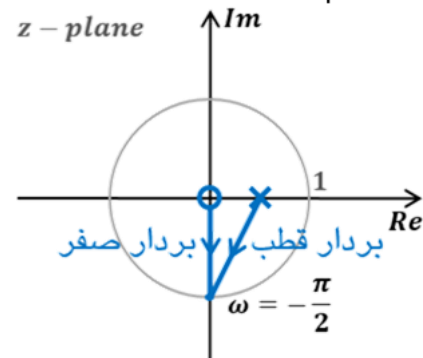
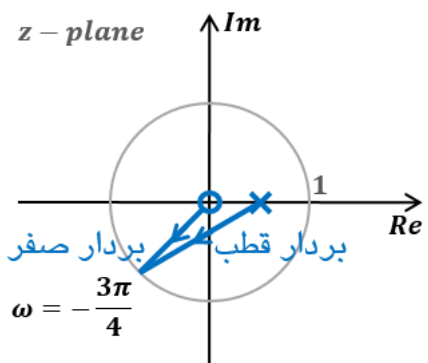
$$\omega = 0 \quad \angle H(e^{j\omega}) = 0 - 0 = 0$$

$$\omega = \frac{\pi}{4} \quad \angle H(e^{j\omega}) = \frac{\pi}{4} - \tan^{-1}\left(\frac{\frac{\sqrt{2}}{2}}{\frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{1}{2}}\right) = -0.159\pi$$

$$\omega = \frac{\pi}{2} \quad \angle H(e^{j\omega}) = \frac{\pi}{2} - \left(-\pi - \tan^{-1}\left(\frac{1}{\frac{1}{2}}\right)\right) = -0.148\pi$$

$$\omega = \frac{3\pi}{4} \quad \angle H(e^{j\omega}) = \frac{3\pi}{4} - \left(\pi + \tan^{-1}\left(\frac{\frac{\sqrt{2}}{2}}{\frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{1}{2}}\right)\right) = -0.081\pi$$

$$\omega = \pi \quad \angle H(e^{j\omega}) = \pi - \pi = 0$$





نکته: اثر تقارن آرایش قطبها و صفرها بر اندازه و فاز تبدیل فوریه

دقت کنید که اندازه و فاز تبدیل فوریه‌ی مثال ۱۱ به ترتیب دارای تقارن زوج و فرد می‌باشند. اگر از ابتدا از این تقارن‌ها اطلاع داشتیم نیمی از محاسبات (مثلا برای $\omega = -\pi$ تا صفر) کفایت می‌کرد و با استفاده از تقارن‌ها، نیمه‌ی دیگر را تکمیل می‌کردیم. به نظر شما آیا می‌توان این تقارن‌ها را به ویژگی‌ای در ترسیمه‌ی قطب- صفر نسبت داد؟

راهنمایی می‌کنم! آیا می‌توان این تقارن‌ها را به تقارن آرایش قطبها و صفرها نسبت به محور حقیقی صفحه‌ی z نسبت داد؟ به نوبه‌ی خود، آیا می‌توان تقارن آرایش قطبها و صفرها نسبت به محور حقیقی صفحه‌ی z را به ویژگی‌ای از سیگنال در حوزه‌ی زمان نسبت داد؟ برای راهنمایی، ویژگی مزدوج و تقارن‌های آن را در بخش بعدی ببینید.





نکته: اثر وجود قطب یا صفری در نزدیکی دایره‌ی واحد

- اگر نمودار قطب- صفر دارای صفری روی دایره‌ی واحد باشد در ω متناظر با آن صفر، بردار صفری با طول صفر خواهیم داشت. در نتیجه، اندازه‌ی تبدیل فوریه در ω متناظر با صفر روی دایره‌ی واحد، صفر می‌شود.
 - اگر نمودار قطب- صفر دارای قطبی روی دایره‌ی واحد باشد در ω متناظر با آن قطب، بردار قطبی با طول صفر خواهیم داشت. در نتیجه، اندازه‌ی تبدیل فوریه در ω متناظر با قطب روی دایره‌ی واحد، بی‌نهایت می‌شود.
 - اگر نمودار قطب- صفر دارای صفری در نزدیکی دایره‌ی واحد باشد در ω متناظر با آن صفر، بردار صفری با طول بسیار کوچک خواهیم داشت. در نتیجه، اندازه‌ی تبدیل فوریه در ω متناظر با صفر نزدیک دایره‌ی واحد، کمینه‌ی محلی خواهد داشت.
 - اگر نمودار قطب- صفر دارای قطبی در نزدیکی دایره‌ی واحد باشد در ω متناظر با آن قطب، بردار قطبی با طول بسیار کوچک خواهیم داشت. در نتیجه، اندازه‌ی تبدیل فوریه در ω متناظر با قطب نزدیک دایره‌ی واحد، بیشینه‌ی محلی خواهد داشت.
- بر این اساس، آیا بیشینه‌ی اندازه‌ی تبدیل فوریه در مثال ۱۱ در $\omega = 0$ را می‌توان تفسیر کرد؟

فهرست مطالب

- معرفی تبدیل Z
- ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی
- وارون تبدیل Z
- ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر
- ویژگی‌های تبدیل Z
- تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- نمایش نمودار بلوکی
- تبدیل Z یک طرفه
- مثال‌های مروری
- مثال‌های نرم‌افزاری
- تمرین‌های تئوری
- تمرین‌های نرم‌افزاری

ویژگی‌های تبدیل Z



- ❖ ویژگی خطی بودن
- ❖ ویژگی جابجایی زمانی
- ❖ ویژگی مقیاس در حوزه Z
- ❖ ویژگی معکوس زمانی
- ❖ ویژگی گسترش زمانی
- ❖ ویژگی مزدوج و تقارن‌های آن
- ❖ ویژگی کانولوشن
- ❖ ویژگی مشتق‌گیری در حوزه Z
- ❖ و قضیه‌ی مقدار اولیه



ویژگی خطی بودن



$$x_1[n] \xleftrightarrow{z} X_1(z) \quad \text{ROC: } R_1$$

$$x_2[n] \xleftrightarrow{z} X_2(z) \quad \text{ROC: } R_2$$

$$\Rightarrow \alpha x_1[n] + \beta x_2[n] \xleftrightarrow{z} \alpha X_1(z) + \beta X_2(z) \quad \text{ROC: containing } R_1 \cap R_2$$



مثال ۱۲: ویژگی خطی بودن

$X_1(z)$ و $X_2(z)$ که به ترتیب نشانگر تبدیل \mathcal{Z} سیگنال‌های $x_1[n]$ و $x_2[n]$ می‌باشند داده شده است. با استفاده از ویژگی خطی بودن، تبدیل \mathcal{Z} سیگنال $x_1[n] - x_2[n]$ را به دست آورده و ناحیهی همگرایی آن را وارسی کنید.

$$X_1(z) = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |\alpha|$$

$$X_2(z) = \frac{\alpha z^{-1}}{1 - \alpha z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |\alpha|$$

$$\mathcal{Z}\{x_1[n] - x_2[n]\} = X_1(z) - X_2(z) = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} - \frac{\alpha z^{-1}}{1 - \alpha z^{-1}} = \frac{1 - \alpha z^{-1}}{1 - \alpha z^{-1}} = 1$$

حل:

ویژگی جابجایی زمانی



$$x[n] \xleftrightarrow{z} X(z) \quad \text{ROC: } R \quad \Rightarrow \quad x[n - n_0] \xleftrightarrow{z} z^{-n_0} X(z) \quad \text{ROC: } R$$



مثال ۱۳: ویژگی جابجایی زمانی

سیگنال $x[n] = \delta[n - 1]$ را در نظر بگیرید. تبدیل \mathcal{Z} سیگنال‌های $x[n]$ و $x[n + 2]$ را به دست آورید. جابجایی زمانی چه تاثیری روی ناحیه همگرایی سیگنال $x[n]$ داشته است؟

حل:

$$\delta[n] \xleftrightarrow{z} 1 \quad \text{ROC: entire } z - \text{ plane}$$

$$x[n] = \delta[n - 1] \xleftrightarrow{z} z^{-1} \quad \text{ROC: entire } z - \text{ plane except } z = 0$$

$$x[n + 2] = \delta[n + 1] \xleftrightarrow{z} z \quad \text{ROC: entire } z - \text{ plane except } z = \infty$$

ویژگی مقیاس در حوزه Z



$$x[n] \xleftrightarrow{z} X(z) \quad \text{ROC: } R \quad \Rightarrow \quad (z_0)^n x[n] \xleftrightarrow{z} X\left(\frac{z}{z_0}\right) \quad \text{ROC: } |z_0|R$$

$$e^{j\omega_0 n} x[n] \xleftrightarrow{z} X(e^{-j\omega_0} z) \quad \text{ROC: } R$$

ویژگی وارون زمانی



$$x[n] \xleftrightarrow{z} X(z) \quad \text{ROC: } R \quad \Rightarrow \quad x[-n] \xleftrightarrow{z} X\left(\frac{1}{z}\right) \quad \text{ROC: } \frac{1}{R}$$

ویژگی گسترش زمانی



$$x_k[n] = \begin{cases} x[n/k] & \text{اگر } n \text{ ضریبی از } k \text{ باشد} \\ 0 & \text{اگر } n \text{ ضریبی از } k \text{ نباشد} \end{cases}$$

$$x[n] \xleftrightarrow{z} X(z) \quad \text{ROC: } R \quad \Rightarrow \quad x_k[n] \xleftrightarrow{z} X(z^k) \quad \text{ROC: } R^{\frac{1}{k}}$$

ویژگی مزدوج و تقارن‌های آن



$$x[n] \xleftrightarrow{z} X(z) \quad \text{ROC: } R \quad \Rightarrow \quad x^*[n] \xleftrightarrow{z} X^*(z^*) \quad \text{ROC: } R$$

«تقارن‌های مزدوج»:

$$\text{If } x[n]: \text{real} \Rightarrow x[n] = x^*[n] \Rightarrow X(z) = X^*(z^*) \Rightarrow X^*(z) = X(z^*)$$

$$\text{If } x[n]: \text{even} \Rightarrow x[n] = x[-n] \Rightarrow X(z) = X\left(\frac{1}{z}\right)$$

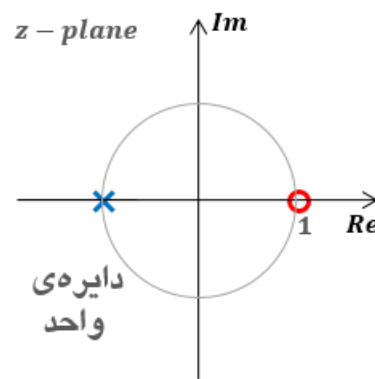
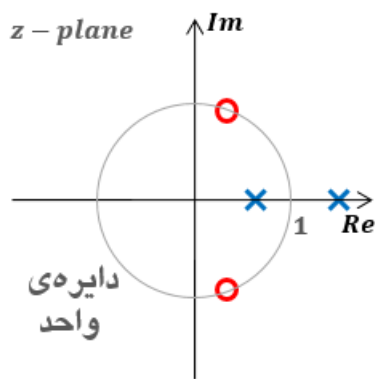
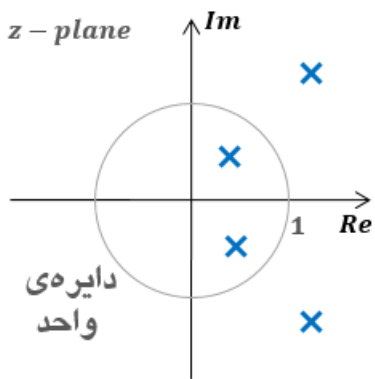
$$\text{If } x[n]: \text{odd} \Rightarrow x[n] = -x[-n] \Rightarrow X(z) = -X\left(\frac{1}{z}\right)$$



نکته: تقارن‌های نمودار قطب-صفر

اگر سیگنال حقیقی باشد نمودار قطب-صفر تبدیل Z آن نسبت به محور حقیقی در صفحه z تقارن خواهد داشت. به بیان دیگر، قطب‌ها و صفرها یا حقیقی هستند یا جفت‌های مزدوج مختلط.

اگر سیگنال «حقیقی و زوج» یا «حقیقی و فرد» باشد نمودار قطب-صفر تبدیل Z آن نسبت به محور حقیقی و دایره‌ی واحد تقارن خواهد داشت. به عبارت دیگر، قطب‌ها و صفرهای $X(z)$ ، چهارگانه‌های متقارن نسبت به دایره‌ی واحد و محور حقیقی صفحه z هستند، دوگانه‌های (جفت‌های) حقیقی متقارن نسبت به دایره‌ی واحد هستند، دوگانه‌های (جفت‌های) مزدوج مختلط روی دایره‌ی واحد هستند یا یگانه‌هایی در $z = 1$ یا $z = -1$ می‌باشند.



$$x_1[n] \xleftrightarrow{z} X_1(z) \quad \text{ROC: } R_1$$

$$x_2[n] \xleftrightarrow{z} X_2(z) \quad \text{ROC: } R_2$$

$$\Rightarrow x_1[n] * x_2[n] \xleftrightarrow{z} X_1(z) \cdot X_2(z) \quad \text{ROC: containing } R_1 \cap R_2$$

ویژگی مشتق‌گیری در حوزه‌ی Z



$$x[n] \xleftrightarrow{z} X(z) \quad \text{ROC: } R \quad \Rightarrow \quad n x[n] \xleftrightarrow{z} -z \frac{d}{dz} X(z) \quad \text{ROC: } R$$

مثال ۱۴: ویژگی مشتق‌گیری در حوزه‌ی Z

با استفاده از ویژگی مشتق‌گیری در حوزه‌ی Z ، سیگنالی را بیابید که تبدیل Z آن برابر با عبارت $X(z)$ است. $\log(1 + az^{-1}) \quad |z| > |a|$

حل:

$$x[n] \xleftrightarrow{z} \log(1 + az^{-1}) \quad \text{ROC: } |z| > |a|$$

$$n x[n] \xleftrightarrow{z} -z \frac{d}{dz} \{\log(1 + az^{-1})\} = -z \cdot \frac{-az^{-2}}{1 + az^{-1}} = \frac{az^{-1}}{1 + az^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |a|$$

$$(-a)^n u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - (-a)z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |a|$$

$$(-a)^{n-1} u[n-1] \xleftrightarrow{z} \frac{z^{-1}}{1 + az^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |a|$$

$$-(-a)^n u[n-1] \xleftrightarrow{z} \frac{az^{-1}}{1 + az^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |a|$$

$$\Rightarrow n x[n] = -(-a)^n u[n-1]$$

$$\Rightarrow x[n] = -\frac{1}{n} (-a)^n u[n-1]$$

مثال ۱۵: ویژگی مشتق‌گیری در حوزه‌ی Z

وارون تبدیل Z سیگنال زیر را به دست آورید.

$$X(z) = \frac{\alpha z^{-1}}{(1 - \alpha z^{-1})^2} \quad \text{ROC: } |z| > |\alpha|$$

حل:

$$\alpha^n u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad \text{ROC: } |z| > |\alpha|$$

$$n \alpha^n u[n] \xleftrightarrow{z} -z \frac{d}{dz} \left(\frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \right) = -z \frac{-\alpha z^{-2}}{(1 - \alpha z^{-1})^2} = \frac{\alpha z^{-1}}{(1 - \alpha z^{-1})^2} \quad \text{ROC: } |z| > |\alpha|$$

$$\Rightarrow n \alpha^n u[n] \xleftrightarrow{z} \frac{\alpha z^{-1}}{(1 - \alpha z^{-1})^2} \quad \text{ROC: } |z| > |\alpha|$$

$$\Rightarrow x[n] = n \alpha^n u[n]$$

قضیه مقدار اولیه



$$x[0] = \lim_{z \rightarrow \infty} X(z)$$

اگر $x[n]$ برای $n < 0$ برابر صفر باشد:

مثال ۱۶: اثبات قضیه مقدار اولیه

قضیه مقدار اولیه را تبدیل Z را اثبات کنید.

حل:

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

$$= \dots + x[-3]z^3 + x[-2]z^2 + x[-1]z + x[0] + x[1]z^{-1} + x[2]z^{-2} + x[3]z^{-3} + \dots$$

$$= x[0] + x[1]z^{-1} + x[2]z^{-2} + x[3]z^{-3} + \dots \quad \text{شرط قضیه: } x[n] = 0 \text{ برای } n < 0$$

$$\Rightarrow \lim_{z \rightarrow \infty} X(z) = \lim_{z \rightarrow \infty} (x[0] + x[1]z^{-1} + x[2]z^{-2} + x[3]z^{-3} + \dots) = x[0]$$

فهرست مطالب

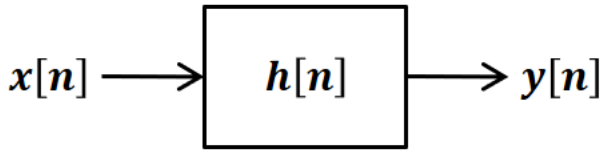
- معرفی تبدیل Z
- ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی
- وارون تبدیل Z
- ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر
- ویژگی‌های تبدیل Z
- تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- نمایش نمودار بلوکی
- تبدیل Z یک طرفه
- مثال‌های مروری
- مثال‌های نرم‌افزاری
- تمرین‌های تئوری
- تمرین‌های نرم‌افزاری





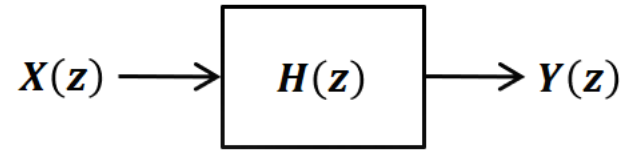
تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه Z

در حوزه‌ی زمان



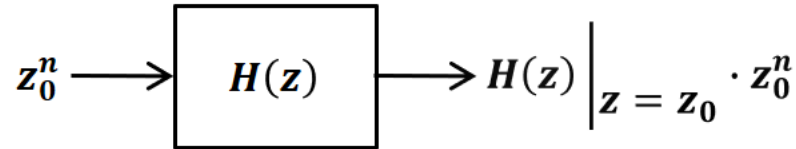
$$y[n] = x[n] * h[n]$$

در حوزه‌ی Z



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

$$h[n] \xleftrightarrow{Z} H(z)$$



↙
↓
↓
↓
 تابع ویژه تابع سیستم مقدار ویژه تابع ویژه



بررسی ویژگی‌های سیستم‌ها در حوزه Z



- ❖ **شرط لازم و کافی** برای **علی بودن** سیستم آن است که ناحیه‌ی همگرایی تابع سیستم دست‌راستی بوده و بی‌نهایت را در برگیرد.
- ❖ برای سیستمی با تابع سیستم **rational**، **شرط لازم و کافی** برای **علی بودن** سیستم آن است که ناحیه‌ی همگرایی تابع سیستم دست‌راستی بوده و درجه‌ی صورت از درجه‌ی مخرج بزرگ‌تر نباشد (وقتی بر حسب Z نوشته می‌شود).
- ❖ **شرط لازم و کافی** برای **پایداری** سیستم آن است که ناحیه‌ی همگرایی تابع سیستم شامل دایره‌ی واحد باشد.
- ❖ **شرط لازم و کافی** برای **پایداری** یک سیستم **علی** آن است که تمام قطب‌های تابع سیستم درون دایره‌ی واحد باشند. در مباحثی نظیر کنترل خطی سیستم‌ها که علی بودن پیش‌فرض است پایداری سیستم بر اساس محل قطب‌های تابع سیستم ارزیابی می‌گردد.



مثال ۱۷: ویژگی علی بودن سیستم توصیف شده با تابع سیستم

علی بودن سیستم‌های توصیف شده با تابع سیستم زیر را بررسی کنید.

$$\text{الف) } H(z) = \frac{z^3 - 2z^2 + z}{z^2 + \frac{1}{4}z + \frac{1}{8}}$$

$$\text{ب) } H(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} + \frac{1}{1 - 2z^{-1}} \quad |z| > 2$$

حل الف: سیستم غیر علی است.

حل ب: علی است.

$$H(z) = \frac{z}{z - \frac{1}{2}} + \frac{z}{z - 2} = \frac{z^2 - 2z + z^2 - \frac{1}{2}z}{\left(z - \frac{1}{2}\right)(z - 2)} = \frac{2z^2 - \frac{5}{2}z}{\left(z - \frac{1}{2}\right)(z - 2)}$$

مثال ۱۸: ویژگی‌های علی بودن و پایداری

عبارت تابع سیستم یک سیستم LTI داده شده است. پاسخ ضربه‌ی سیستم را چنان بیابید که

الف: سیستم پایدار باشد. ب: سیستم علی باشد.

$$H(z) = \frac{2z^2 - \frac{5}{2}z}{z^2 - \frac{5}{2}z + 1}$$

ج: سیستم ضدعلی باشد.

حل:

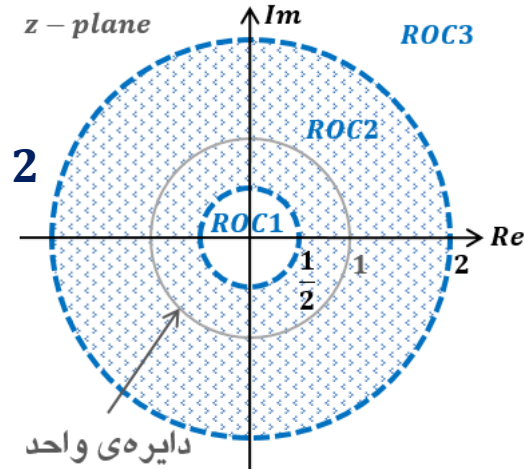
$$H(z) = \frac{2z \left(z - \frac{5}{4} \right)}{(z - 2) \left(z - \frac{1}{2} \right)} \quad z_1 = 0 \quad z_2 = \frac{5}{4}$$

$$p_1 = \frac{1}{2} \quad p_2 = 2$$

$$ROC1: |z| < \frac{1}{2}$$

$$ROC2: \frac{1}{2} < |z| < 2$$

$$ROC3: |z| > 2$$



$$H(z) = \frac{2 \left(1 - \frac{5}{4}z^{-1} \right)}{(1 - 2z^{-1}) \left(1 - \frac{1}{2}z^{-1} \right)} = \frac{1}{1 - 2z^{-1}} + \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}$$

حل الف:

$$ROC2: \frac{1}{2} < |z| < 2 \Rightarrow h[n] = -(2)^n u[-n - 1] + \left(\frac{1}{2} \right)^n u[n]$$


$$ROC3: |z| > 2 \Rightarrow h[n] = (2)^n u[n] + \left(\frac{1}{2} \right)^n u[n]$$

حل ب:

$$ROC1: |z| < \frac{1}{2} \Rightarrow h[n] = -(2)^n u[-n - 1] - \left(\frac{1}{2} \right)^n u[-n - 1]$$

حل ج:

فهرست مطالب

- معرفی تبدیل Z
- ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی
- وارون تبدیل Z
- ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر
- ویژگی‌های تبدیل Z
- تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- نمایش نمودار بلوکی 
- تبدیل Z یک طرفه
- مثال‌های مروری
- مثال‌های نرم‌افزاری
- تمرین‌های تئوری
- تمرین‌های نرم‌افزاری



نمایش نمودار بلوکی

$$H(z) = \frac{b_0 + b_1z^{-1} + b_2z^{-2} + b_3z^{-3} + \dots}{1 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2} + a_3z^{-3} + \dots}$$

$$H(z) = \frac{b_0 + b_1z^{-1} + b_2z^{-2}}{1 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2}}$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} \Rightarrow \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{b_0 + b_1z^{-1} + b_2z^{-2}}{1 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2}} \Rightarrow Y(z) = \frac{b_0 + b_1z^{-1} + b_2z^{-2}}{1 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2}} X(z)$$

فرم مستقیم II:

فرم مستقیم I:

$$V(z) = \frac{X(z)}{1 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2}}$$

$$V(z) = (b_0 + b_1z^{-1} + b_2z^{-2})X(z)$$

$$Y(z) = (b_0 + b_1z^{-1} + b_2z^{-2})V(z)$$

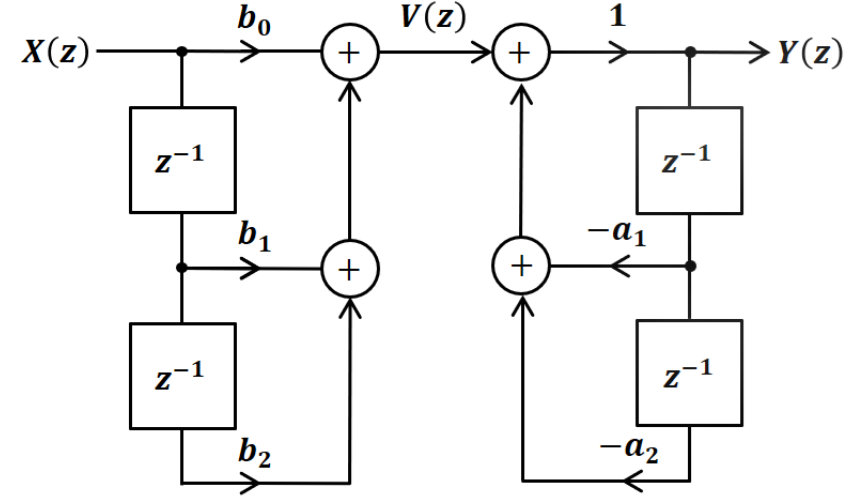
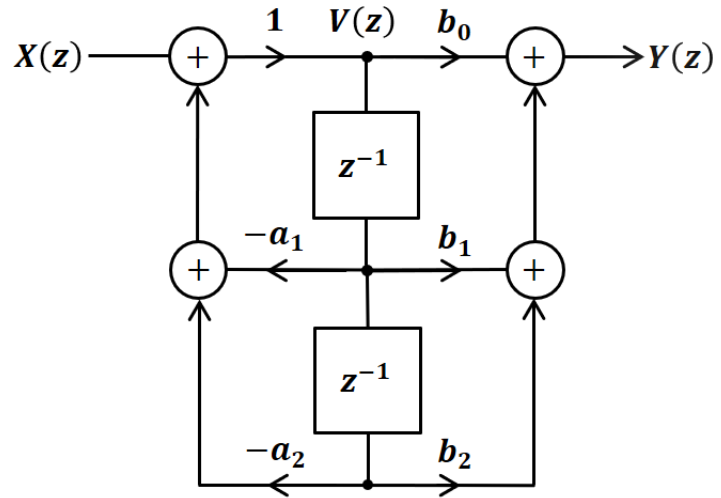
$$Y(z) = \frac{V(z)}{1 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2}}$$

$$V(z) = X(z) - a_1z^{-1}V(z) - a_2z^{-2}V(z)$$

$$V(z) = b_0X(z) + b_1z^{-1}X(z) + b_2z^{-2}X(z)$$

$$Y(z) = b_0V(z) + b_1z^{-1}V(z) + b_2z^{-2}V(z)$$

$$Y(z) = V(z) - a_1z^{-1}Y(z) - a_2z^{-2}Y(z)$$



http://maleki.seman.ac.ir

دکتر علی مالکی



مثال ۱۹: نمایش نمودار بلوکی

نمایش نمودار بلوکی سیستمی با تابع سیستم مرتبه دوم داده شده را به فرم‌های زیر رسم کنید.

$$H(z) = \frac{1}{\left(1 + \frac{1}{2}z^{-1}\right)\left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)}$$

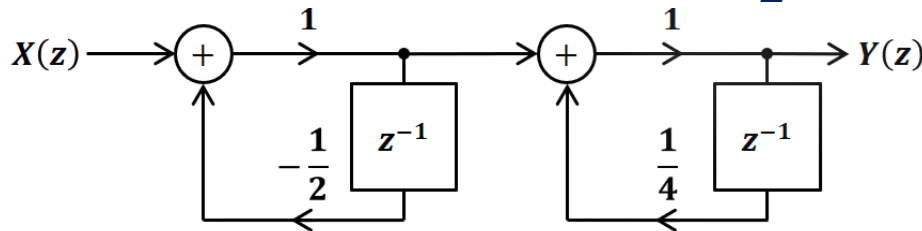
ج: فرم موازی

ب: فرم سری

الف: فرم مستقیم

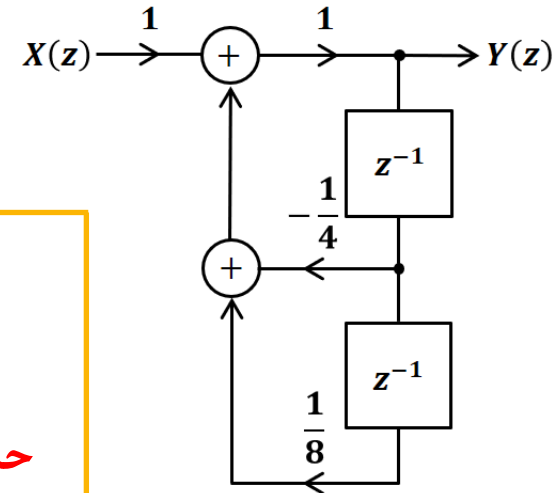
حل ب:

$$H(z) = \frac{1}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}} \cdot \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$

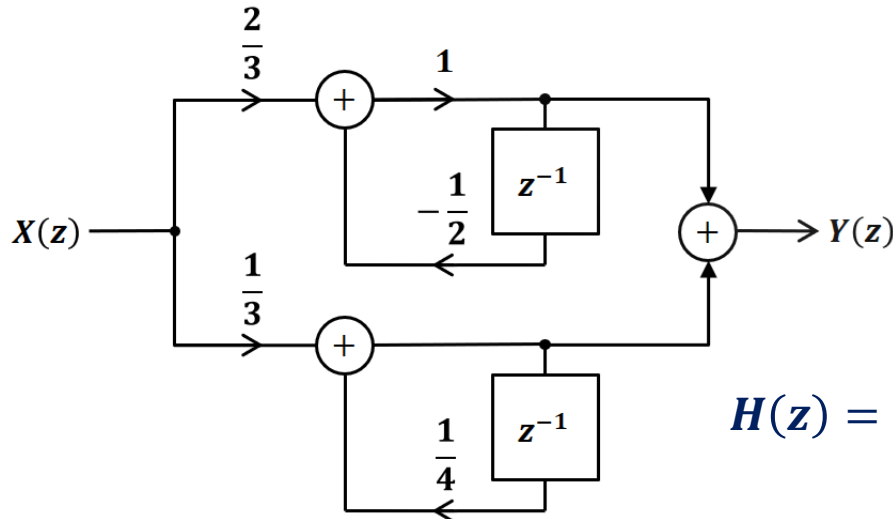


حل الف:

$$H(z) = \frac{1}{1 + \frac{1}{4}z^{-1} - \frac{1}{8}z^{-2}}$$



حل ج:



$$H(z) = \frac{\frac{2}{3}}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}} + \frac{\frac{1}{3}}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$

فهرست مطالب

- معرفی تبدیل Z
- ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی
- وارون تبدیل Z
- ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر
- ویژگی‌های تبدیل Z
- تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- نمایش نمودار بلوکی
- تبدیل Z یک طرفه
- مثال‌های مروری
- مثال‌های نرم‌افزاری
- تمرین‌های تئوری
- تمرین‌های نرم‌افزاری



تبدیل Z یک طرفه



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

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

مثال ۲۰: محاسبه‌ی تبدیل \mathcal{Z} یک طرفه سیگنال تاخیر یافته

تبدیل \mathcal{Z} یک طرفه‌ی سیگنال‌های $x[n-1]$ و $x[n-2]$ را بر حسب تبدیل \mathcal{Z} یک طرفه‌ی $x[n]$ به دست آورید.

حل:

$$\begin{aligned} \text{UZT}\{x[n-1]\} &= \sum_{n=0}^{\infty} x[n-1]z^{-n} = z^{-1} \sum_{n=1}^{\infty} x[n-1]z^{-(n-1)} + x[-1] \\ &= z^{-1} \sum_{m=0}^{\infty} x[m]z^{-m} + x[-1] = z^{-1}\mathcal{X}(z) + x[-1] \end{aligned}$$

$$\Rightarrow x[n-1] \xleftrightarrow{\text{UZT}} z^{-1}\mathcal{X}(z) + x[-1]$$

$$\Rightarrow x[n-2] \xleftrightarrow{\text{UZT}} z^{-2}\mathcal{X}(z) + z^{-1}x[-1] + x[-2]$$

مثال ۲۱:

سیستمی را در نظر بگیرید که رابطه‌ی ورودی-خروجی آن با معادله‌ی تفاضلی زیر توصیف شده است.

الف: اگر $y[-1] = 2$ باشد پاسخ ورودی صفر این سیستم را تعیین کنید. $y[n-1] + 2y[n] = x[n]$

ب: پاسخ حالت صفر سیستم را به ورودی $x[n] = \left(\frac{1}{4}\right)^n u[n]$ تعیین نمایید.

ج: اگر $x[n] = \left(\frac{1}{4}\right)^n u[n]$ و $y[-1] = 2$ باشد پاسخ سیستم را برای $n \geq 0$ به دست آورید.

حل الف:

$$z^{-1}y(z) + y[-1] + 2y(z) = 0 \Rightarrow y(z) = \frac{-y[-1]}{2 + z^{-1}} = \frac{-2}{2 + z^{-1}} = \frac{-1}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}}$$

$$\Rightarrow y[n] = -\left(-\frac{1}{2}\right)^n u[n]$$

حل ب:

$$y[n-1] + 2y[n] = x[n] \Rightarrow Y(z) = \frac{X(z)}{2 + z^{-1}} = \frac{\frac{1}{2}}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}} X(z)$$

$$x[n] = \left(\frac{1}{4}\right)^n u[n] \Rightarrow X(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}} \Rightarrow Y(z) = \frac{\frac{1}{2}}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}} \cdot \frac{1}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$

$$\Rightarrow Y(z) = \frac{\frac{1}{2}}{\left(1 + \frac{1}{2}z^{-1}\right)\left(1 - \frac{1}{4}z^{-1}\right)} \Rightarrow Y(z) = \frac{\frac{1}{3}}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}} + \frac{\frac{1}{6}}{1 - \frac{1}{4}z^{-1}}$$


$$\Rightarrow y[n] = \frac{1}{3}\left(-\frac{1}{2}\right)^n u[n] + \frac{1}{6}\left(\frac{1}{4}\right)^n u[n]$$

حل ج:

$$y[n] = -\frac{2}{3}\left(-\frac{1}{2}\right)^n u[n] + \frac{1}{6}\left(\frac{1}{4}\right)^n u[n]$$

فهرست مطالب



- ✓ معرفی تبدیل Z
- ✓ ویژگی‌های ناحیه‌ی همگرایی
- ✓ وارون تبدیل Z
- ✓ ارزیابی هندسی تبدیل فوریه به کمک نمودار قطب - صفر
- ✓ ویژگی‌های تبدیل Z
- ✓ تجزیه و تحلیل سیستم‌های LTI در حوزه‌ی Z
- ✓ نمایش نمودار بلوکی
- ✓ تبدیل Z یک طرفه 
- ✓ مثال‌های مروری
- ✓ مثال‌های نرم‌افزاری
- ✓ تمرین‌های تئوری
- ✓ تمرین‌های نرم‌افزاری



چون گذشتی هفت واوی، در که است
نیست از فرنگ آن آگاه کس
چون دهندت آگهی ای ناصور؟
کی خبر بازت دهد ای بی خبر؟
واوی عشق است از آن پس، بی کنار
پس چهارم واوی استعنا صفت
پس ششم واوی حیرت صعبناک
بعد از این روی روش نبود تورا
گر بود یک قطره قلمم کردت

گفت ما را هفت واوی در ره است
و انباید در جهان زین راه کس
چون نیاید باز کس زین راه دور
چون شدند آن جای که کم سربه سر
هست واوی طلب آغاز کار
پس سیم واوی است آن معرفت
هست بهجم واوی توحید پاک
هفتمین واوی فقر است و فنا
در کشش افقی روش کم کردت

عطار نیشابوری