



## Z-TRANSFORMACJA

### Spis treści

1. Definicja
2. Przykłady transformat
3. Własności z-transformacji
4. Związek z-transformacji z transformacją Fouriera
5. Z-transformacja sygnału dwuwymiarowego

1



## Definicja z-transformacji

Z-transformata jest szeregiem Laurenta

$$\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$$

gdzie:

$s(n)$  są wartościami dyskretnego sygnału,  
 $z$  jest zmienną zespoloną, tzn.  $z \in \mathbb{C}$

Transformacja odwrotna

$$s(n) = \frac{1}{2\pi j} \oint_K \bar{s}(z) z^{n-1} dz$$

2



## Transformata impulsu Diraca

Korzystając z definicji z-transformacji

$$\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$$

można wyliczyć z-transformatę dla dyskretnego impulsu Diraca

$$\delta(n) = \begin{cases} 1 & \text{dla } n = 0 \\ 0 & \text{dla } n \neq 0 \end{cases}$$

Natychmiast otrzymujemy

$$\bar{\delta}(z) = 1$$

a obszar zbieżności jest zbiorem liczb zespolonych, czyli

$$z \in \mathbb{C}$$

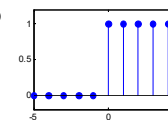
3



## Transformata skoku jednostkowego

Aby obliczyć z-transformatę skoku jednostkowego

$$u(n) = \begin{cases} 0 & \text{dla } n < 0 \\ 1 & \text{dla } n \geq 0 \end{cases}$$



skorzystamy z definicji

$$\bar{u}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$$

Otrzymujemy szereg geometryczny

$$\bar{u}(z) = \sum_{n=0}^{\infty} z^{-n} = 1 + z^{-1} + z^{-2} + \dots$$

którego pierwszym wyrazem jest  $a_1 = 1$  a ilorazem  $q = z^{-1}$

Szereg ten jest zbieżny do

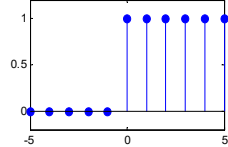
$$\bar{u}(z) = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{n=0}^N z^{-n} = \frac{a_1}{1-q} = \frac{z}{z-1}$$

Warunek zbieżności  $|q| < 1$  wyznacza obszar zbieżności  $|z| > 1$

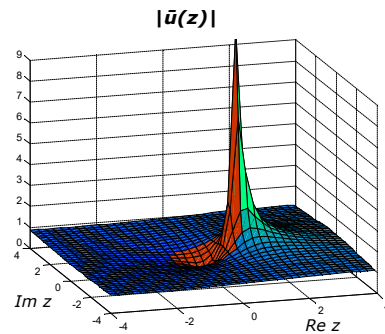
4



## Graficzna prezentacja z-transformaty skoku jednostkowego



$$u(n) = \begin{cases} 0 & \text{dla } n < 0 \\ 1 & \text{dla } n \geq 0 \end{cases}$$



$$\bar{u}(z) = \frac{z}{z-1} \quad \text{dla } |z| > 1$$

5



## Kolejny przykład transformaty

Do obliczenia z-transformaty dla sygnału

$$s(n) = \begin{cases} 0 & \text{dla } n < 0 \\ a^n & \text{dla } n \geq 0 \end{cases} = a^n u(n)$$

posłużymy się definicją

$$\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$$

otrzymując

$$\bar{s}(z) = \sum_{n=0}^{\infty} (az^{-1})^n$$

Jest to szereg geometryczny zbieżny do

$$\bar{s}(z) = \frac{1}{1-az^{-1}}$$

Z warunku zbieżności  $q = a/z$  wynika obszar zbieżności

$$|z| > |a|$$

6



## Szczególny przypadek poprzedniego przykładu

Szczególnym przypadkiem sygnału

$$s(n) = \begin{cases} 0 & \text{dla } n < 0 \\ a^n & \text{dla } n \geq 0 \end{cases} = a^n u(n)$$

jest  $s(n) = 0,8^n$  dla  $n = 0, 1, 2, \dots$

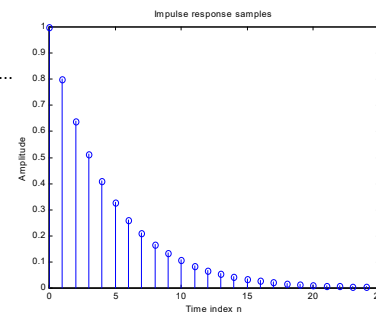
Korzystając z otrzymanego wzoru

$$\bar{s}(z) = \frac{1}{1-az^{-1}}$$

otrzymujemy

$$\bar{s}(z) = \frac{1}{1-0,8z^{-1}} = \frac{z}{z-0,8}$$

z obszarem zbieżności  $|z| > 0,8$



7



## Liniowość z-transformacji

Z-transformacja  $\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$  jest operacją **liniową**, bo dla liniowej

kombinacji dwóch sygnałów  $s(n) = as_1(n) + bs_2(n)$  otrzymujemy taką

samą liniową kombinację transformant  $\bar{s}(z) = a\bar{s}_1(z) + b\bar{s}_2(z)$

z obszarem zbieżności  $z \in R_1 \cap R_2$  gdzie  $R_1$  jest obszarem zbieżności transformaty pierwszego, a  $R_2$  drugiego sygnału.

Dowód opiera się na podstawieniu kombinacji dwóch sygnałów do wzoru

$\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$  definiującego z-transformację, czyli

$$\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} (as_1(n) + bs_2(n))z^{-n} = a \sum_{n=-\infty}^{\infty} s_1(n)z^{-n} + b \sum_{n=-\infty}^{\infty} s_2(n)z^{-n}$$

8



## Transformata sygnału przesuniętego

Oznaczmy parę sygnał-transformata w następujący sposób  $s(n) \leftrightarrow \bar{s}(z)$

wtedy parę sygnał przesunięty i jego z-transformatę można zapisać w postaci

$$s(n - n_0) \leftrightarrow z^{-n_0} \bar{s}(z)$$

Przesunięcie sygnału w dziedzinie czasu oznacza pomnożenie z-transformaty przez

$$z^{-n_0}$$

Dowód opiera się na podstawieniu sygnału przesuniętego do wzoru  $\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$  definiującego z-transformację, czyli

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n - n_0)z^{-n} = \sum_{m=-\infty}^{\infty} s(m)z^{-m-n_0} = z^{-n_0} \sum_{m=-\infty}^{\infty} s(m)z^{-m} = \bar{s}(z)z^{-n_0}$$

9



## Transformacja splotu

Zależność pomiędzy sygnałem będącym splotem dwóch sygnałów a jego z-transformatą ma postać

$$s(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} s_1(k)s_2(n-k) \leftrightarrow \bar{s}(z) = \bar{s}_1(z)\bar{s}_2(z)$$

Obszar zbieżności jest częścią wspólną obszarów zbieżności transformat obu splatanych sygnałów, tzn.  $z \in R_1 \cap R_2$

Dowód opiera się na podstawieniu splotu dwóch sygnałów do wzoru definiującego z-transformację i odpowiednich przekształceniach

$$\begin{aligned} \bar{s}(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \sum_{k=-\infty}^{\infty} s_1(k)s_2(n-k)z^{-n} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} s_1(k) \sum_{n=-\infty}^{\infty} s_2(n-k)z^{-n} = \\ &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} s_1(k)z^{-k} \bar{s}_2(z) = \bar{s}_1(z)\bar{s}_2(z) \end{aligned}$$

10



## Związek z-transformacji z transformacją Fouriera

$$\bar{s}(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)z^{-n}$$

$$\hat{s}(f) = \int_{-\infty}^{\infty} s(t)e^{-2\pi j f t} dt$$

$$\hat{s}(f) \approx \Delta t \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(n)e^{-2\pi j f n \Delta t}$$

$$\bar{s}(z) \Big|_{z=e^{2\pi j f \Delta t}} \approx \frac{\hat{s}(f)}{\Delta t}$$

$$f_p = \frac{1}{\Delta t} \Rightarrow f = \frac{f}{f_p} = f \Delta t$$

$$|z| = 1 \Leftrightarrow z = e^{2\pi j f \Delta t} = e^{2\pi j f}$$

$$\hat{s}(k) = \sum_{n=0}^{N-1} s(n)w^{kn} \quad \text{gdzie } w = e^{-j\frac{2\pi}{N}}$$

czyli  $z = w^{-k} = e^{j\frac{2\pi}{N}k}$

Zatem

$$\hat{s}(k) = \bar{s}(z) \Big|_{z=e^{2\pi j k / N}}$$

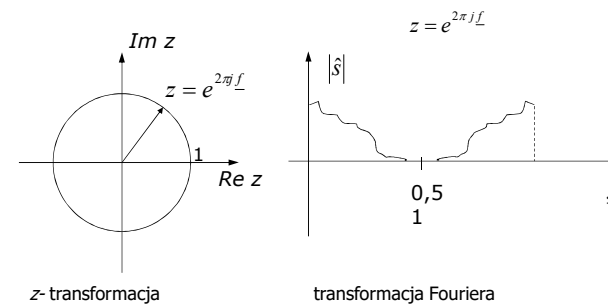
Transformacja ciągła

dyskretna

11



## Związek z-transformacji z transformacją Fouriera



12



## Z-transformacja sygnału dwuwymiarowego

$$\bar{s}(z_x, z_y) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} \sum_{n=-\infty}^{\infty} s(m, n) z_x^{-m} z_y^{-n}$$

$$(z_x, z_y) \in C^2 \quad \sum_{m=-\infty}^{\infty} \sum_{n=-\infty}^{\infty} |s(m, n)| |z_x|^{-m} |z_y|^{-n} < \infty$$