

## Laplace שער ו Z Laplace - מושגיהם נסוברים

\* מושג זה נסוברים בפרק 3.1  
 (קונבנציון דענו ← מושג זה)

צורה (לפ' בתוכו בדף זה)

$$\text{השאלה } \leftarrow \text{ פור'} \text{ תרשים} \quad h[n] = a^n u[n]$$

לפ' מושג זה מושג זה  
 בפרק 3.1

$$y[n] = ay[n-1] + x[n] \Leftrightarrow y[n] = h[n] * x[n]$$

כאמור פ' כנראה פ'

### 3.2 הגדרה

התמרת Z (הגדרה 3.1): יהיו  $x[n]$  אותות בדיד כלשהו. התמרת Z של האות  $x[n]$ , אשר מסומנת ב- $X(z)$  מוגדרת כדלהלן:

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

כאשר  $z \in \mathbb{C}$  (מספר מרוכב כלשהו).

$$x[n] = \{x[0], x[1], x[2], x[3]\} \quad (3.1)$$

$$X(z) = x[0] + x[1]z^{-1} + x[2]z^{-2} + x[3]z^{-3}$$

$$x[n] = \{1, 1, 1, 1\} = \begin{cases} 1 & n = 0, 1, 2, 3 \\ 0 & \text{אחרת} \end{cases}$$

$$X(z) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x[k]z^{-k} = \sum_{k=0}^3 z^{-k}$$

$$\sum_{n=0}^{N-1} r^n = \frac{1-r^N}{1-r}$$

$$r = z^{-1}$$

$$(2)$$

$$= 1 + z^{-1} + z^{-2} + z^{-3}$$

$$(3)$$

$$= \frac{1-z^{-4}}{1-z^{-1}}$$

$$\text{סכום סדרה הנדסית}$$

$$X(z) \xleftrightarrow{\mathcal{Z}} x[n] \text{ או } X(z) = \mathcal{Z}\{x[n]\}$$

$$* z=1 \quad X(1) = 4$$

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

$$* z=0 \quad X(0) \rightarrow \infty$$

תמונה הינה מושג זה

תחום ההתקנסות ROC=Region of Convergence

### תחום ההתקנסות של התמרת Z

$$X(z) = \sum_{k=0}^{\infty} a^k z^{-k}$$

מבחן הגדרה:  
 $r = az^{-1}$

תיכון:

$\sum_{n=0}^{\infty} r^n = \frac{1}{1-r}$

$|r| < 1$

$$= \sum_{k=0}^{\infty} (az^{-1})^k$$

$$= \frac{1}{1-az^{-1}}$$

$$ROC_X = |z| > |a|$$

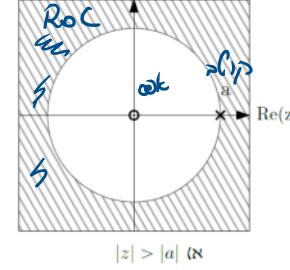
$$= \frac{z}{z-a}$$

$$z=0 \quad z=a$$

$$z=a$$

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

ימ( $z$ ):



ז' :

אפשרים (הגדרה 3.3): נקודת  $z_0$ , כך  $z=0 = X(z_0)$  נקראת אפס (zero), ומסומנת במישור Z.

ב-0.

קטבים (הגדרה 3.4): נקודת  $z_0$ , כך  $z=z_0 \rightarrow \infty = \lim_{z \rightarrow z_0} X(z)$  נקראת קוטב (pole), ומסומנת במישור Z.

ב-Z.

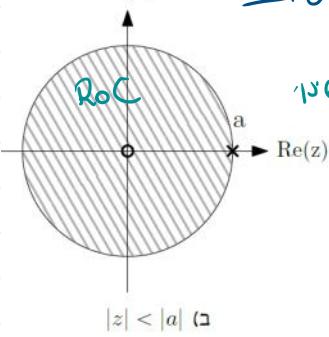
**קיטבים** (הגדרה 3.4): נקודת  $z_0$ , כך ש- $\lim_{z \rightarrow z_0} X(z) = \infty$  נקראת **קיטב** (pole), ומסומנת במשורטב  $\times$ .

(בז'ה ג'ה נאנה סכ'ה  
ענ'ה נאנה סכ'ה  
(בז'ה ג'ה נאנה סכ'ה)

$$= 1 - \left( 1 - \sum_{m=1}^{\infty} \right) : 1 + \frac{1}{az^{-1}} = \frac{1}{1 + \frac{1}{az^{-1}}} = \frac{az^{-1}}{az^{-1} + 1}$$

סכ'ה סדרה הינה סכ'ה סדרה.

Im(z)



$$|z| < |a|$$

קיטב ונק'ה קיטב ונק'ה

$$Y(z) = \sum_{k=-\infty}^{-1} -a^k z^{-k} = \begin{cases} -a^n & n < 0 \\ 0 & n \geq 0 \end{cases}$$

$$y[n] = -a^n u[-n-1]$$

$$\sum_{m=k}^{\infty} -\sum_{m=1}^{\infty} a^{-m} z^m (z)$$

$$= -\sum_{m=1}^{\infty} \left( a^{-1} z \right)^m (3)$$

$$= 1 - \sum_{m=0}^{\infty} \left( a^{-1} z \right)^m (4)$$

$$= 1 - \frac{1}{1 - a^{-1} z} (5)$$

$$= \frac{1}{1 - az^{-1}}, (6) ROC_Y = |z| < |a|$$

הוק!!!

**תחום התכנסות** (הגדרה 3.2): נתוןות אוטות בדיד  $x[n]$  בעל התמורה  $X(z)$ . תחום התכנסות

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

של  $X(z)$  הוא קבוצת המספרים המרוכבים  $z$ , כך שהטור מתקנס לגבול סופי.

\* תואם ג'ה נאנה ג'ה נאנה כ'ג'ם

\* אינו מכיל קיטבים.

\* תחום התכנסות של אוט סינטטי: ג'ה נאנה ג'ה נאנה ג'ה נאנה (ב'ג'ן נוּגְגָן)

ב'ג'ן נוּגְגָן ג'ה נאנה ג'ה נאנה ג'ה נאנה

$$X(z) = \underbrace{\frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}}}_{|z| > \frac{1}{2}} + \underbrace{\frac{1}{1 + \frac{1}{3}z^{-1}}}_{|z| > \frac{1}{3}} = \frac{2z \left( z - \frac{1}{12} \right)}{\underbrace{\left( z - \frac{1}{2} \right) \left( z + \frac{1}{3} \right)}_{|z| > \max(\frac{1}{2}, \frac{1}{3})}}$$

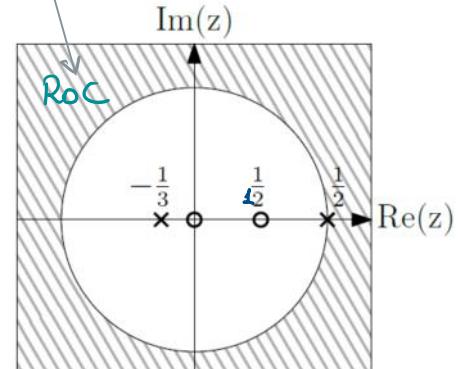
$$Q = \frac{1}{2} \quad Q = -\frac{1}{3}$$

חשב התמורה Z של האות

ג'ה נאנה

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

ב'ג'ן נאנה ג'ה נאנה ג'ה נאנה



**הערה 3.2!** אין להתבלבל בין  $z$  ו- $z^{-1}$  תוך כדי חישוב תחום התכנסות! המשטנה החופשי הוא, אעפ' שהביטוי  $z^{-1}$  מופיע באופן טבעי בחישובינו.

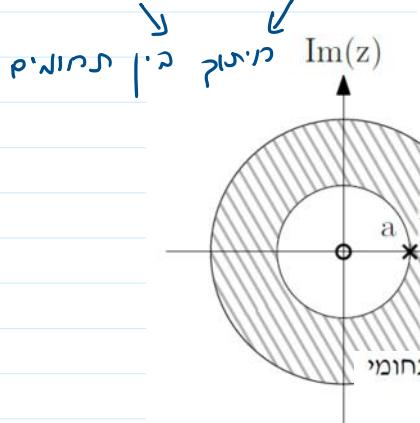
ג'ה נאנה

$$x[n] = \begin{cases} a^n & n \geq 0 \\ -b^n & n < 0 \end{cases} = \underbrace{a^n u[n]}_{ג'ה נאנה} - \underbrace{b^n u[-n-1]}_{ג'ה נאנה}$$

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

$$X(z) = \frac{1}{1-az^{-1}} + \frac{1}{1-bz^{-1}} = \frac{z}{z-a} + \frac{z}{z-b}$$

$$|z| > |a| \quad |z| > |b| \quad |z| > \frac{a+b}{2}$$



$$z=0, \quad z=\frac{a+b}{2}$$

$$z=a, \quad z=b$$

אם ו/or  $|z| < R$  הטענה

## תכונותיה של התמרת Z

לינאריות (תמונה 3.6): נתונם האותות  $x_1[n], x_2[n]$  בעלי התמורות  $X_1(z), X_2(z)$  ותחום התכנסות  $R_1, R_2$ . התמרת Z של קומבינציה לנארית כלשהיא הינה:

$$\mathcal{Z}\{ax_1[n] + bx_2[n]\} = aX_1(z) + bX_2(z).$$

במידה וההתמרת Z היא פונקציה רצינולית ואין מצום בין קטבים ואפסים של  $X_1(z), X_2(z)$  ניתן לומר כי  $ROC_{ax_1+bx_2} = R_1 \cap R_2$ .

זהה במשור הזמן (תמונה 3.7): נתון האות  $x[n]$  בעל התמורה  $X(z)$  ותחום

התכנסות  $R$ . התמרת Z של האות המוזג- $m$  הינה:

$$x[n] = \delta[n] \iff 1 = X(z) \quad ROC = \mathbb{C}$$

$$x[n-m] = \delta[n-1] \iff z^{-1}X(z) = z^{-1} \quad m=1 \quad ROC = \mathbb{C} \setminus \{0\}, \quad z \neq 0$$

$$x[n+1] \iff z \quad m=-1 \quad z \neq \infty \quad X(z) = [x[0] + x[-1]]z + x[0]z^{-1}$$

$$\delta[n+1] + \delta[n-1] \iff z + z^{-1} \quad 0 < |z| < \infty$$

כיווץ במשור הזמן (תמונה 3.8): נתון האות  $x[n]$  בעל התمرة  $X(z)$  ותחום התכנסות  $R$ . התמרת Z של האות המאופן הינה:

$$(3.10) \quad \mathcal{Z}\{(z_0^n x[n])\} = X\left(\frac{z}{z_0}\right), \quad ROC = |z_0|R,$$

$$x[n] = a^n u[n] \iff X(z) = \frac{1}{1-az^{-1}} \quad (|z| > |a|) \quad \text{זאת...}$$

$$z_0 = b \quad b^n x[n] \iff X\left(\frac{z}{b}\right) = \frac{1}{1-abz^{-1}} \quad (|z| > |a||b| = |ab|)$$

שיקוף בזמן (תמונה 3.9): נתון האות  $x[n]$  בעל התمرة  $X(z)$  ותחום התכנסות  $R$ . התמרת Z של האות המשוקף הינה:

$$(3.12) \quad \mathcal{Z}\{x[-n]\} = X\left(\frac{1}{z}\right), \quad ROC = \frac{1}{R}$$

גזרת התמרת Z (הגדרה 3.5): נתון האות  $x[n]$  בעל התמרת  $X(z) = \mathcal{Z}\{x[n]\}$  ותחום  $|z| > |a|$

התכנסות  $R$ . מתקבל:

$$(3.16) \quad \mathcal{Z}\{nx[n]\} = -z \frac{dX}{dz}(z), \quad ROC = R \pm \{0\}$$

דוגמה 3.7: חשב התמורה של  $x[n] = na^n u[n]$

פתרון:

$$\begin{aligned} x[n] &= n \cdot \underbrace{a^n u[n]}_{\frac{1}{1-az^{-1}} \quad |z| > |a|} \\ \Rightarrow X(z) &= -z \frac{d}{dz} \left( \frac{1}{1-az^{-1}} \right) \\ &= \frac{az^{-1}}{(1-az^{-1})^2} \quad |z| > |a| \end{aligned}$$

קונבולוציה

נתונים האותות  $x_1[n], x_2[n]$  בעלי התמורות  $X_1(z), X_2(z)$  ותחומי התכנסות  $R_1, R_2$

מתקבל:

$$\mathcal{Z}\{x_1[n] * x_2[n]\} = X_1(z)X_2(z), \quad ROC \supset R_1 \cap R_2$$

$a=1$

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

எது:

$$x_1[n] = u[n]$$

: נרמז

$$X_2(z) = \frac{1}{1-az^{-1}}, \quad ROC = |z| > |a|$$

$$x_2[n] = a^n u[n]$$

: נרמז

$$X_1(z)X_2(z) = \frac{1}{1-z^{-1}} \cdot \frac{1}{1-az^{-1}}$$

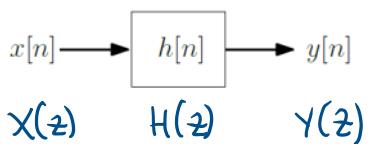
$$ROC = |z| > \max(|a|, 1)$$

תחום התכנסות הולך וגדל כ-  
הולך וגדל כ-  
הולך וגדל כ-  
הולך וגדל כ-

מבחן  
הולך וגדל  
הולך וגדל  
הולך וגדל  
הולך וגדל

$$\begin{aligned} x_1[n] * x_2[n] &= \frac{1}{1-a} \left[ u[n] - a(u[n] - a^n u[n]) \right] \\ &= \frac{1-a^{n+1}}{1-a} u[n] \end{aligned}$$

LTI מערכות



כונן זריז גורם

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{B(z)}{A(z)}$$

$$Y(z) A(z) = X(z) B(z)$$

$$\begin{aligned} A(z) &= 1 + a_1 z^{-1} + \dots + a_N z^{-N} \\ B(z) &= b_0 + b_1 z^{-1} + \dots + b_M z^{-M} \end{aligned}$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{\sum_{k=0}^M b_k z^{-k}}{\sum_{k=0}^N a_k z^{-k}} \quad \Leftrightarrow \quad \sum_{k=0}^N a_k y[n-k] = \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$

הנחתה כפלה

הנחתה כפלה

$$h[n] = a^n u[n] \xrightarrow{\mathcal{Z}} \frac{1}{1-az^{-1}} = \frac{Y(z)}{X(z)} = H(z)$$

הנחתה כפלה

$$X(z) = Y(z) - az^{-1}Y(z)$$

$$u[n] = u \cdot u[n] \longleftrightarrow \frac{1}{1 - az^{-1}} = \frac{1}{X(z)} = H(z)$$

$$H(z) = Y(z) - az^{-1}Y(z)$$

$$x[n] = y[n] - ay[n-1] \Rightarrow y[n] = \underbrace{ay[n-1]}_{\text{היא נס}}{{+}} \underbrace{x[n]}_{\text{בצק}}$$

$$h[n] = \{1, 2, 3, 4\}$$

$$x[n] = \{1, 1\}$$

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

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

$$Y(z) = H(z)X(z) = (1 + 2z^{-1} + 3z^{-2} + 4z^{-3}) + z^{-1}(1 + 2z^{-1} + 3z^{-2} + 4z^{-3}) \\ = 1 + 3z^{-1} + 5z^{-2} + 7z^{-3} + 4z^{-4}$$

כ. פ. כ: מקדמים של תוצאה הכפלה בין זוג פולינומים היא קונבולוציה של המקדמים.

### LTI תבניות של אוטואות

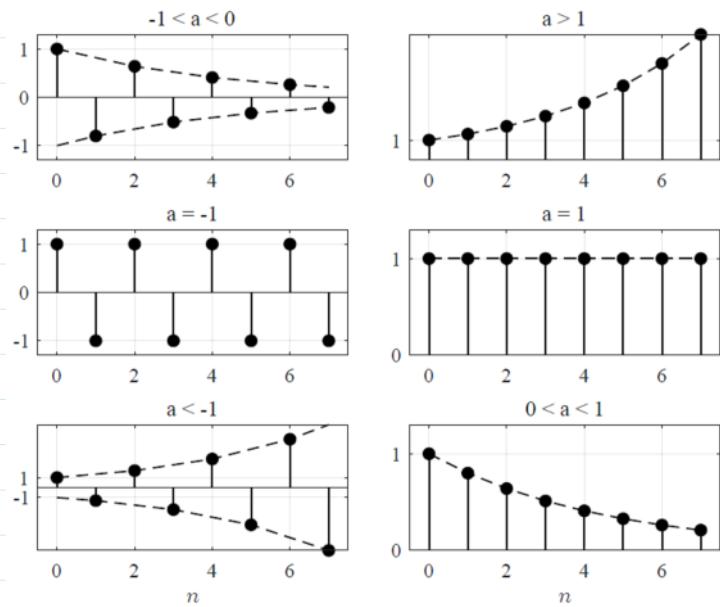
**סיבתיות** (תמונה 3.14): אם המערכת LTI סיבטיבית, תחום ההתקנסות של התגובה להלם הוא מסווג "מוחוץ למעגל". אם פונקציית התמסורת רצינלית ותחום ההתקנסות מסווג "מוחוץ למעגל", המערכת סיבטיבית.

**יציבות** (תמונה 3.15): המערכת יציבה אם ורק אם תחום ההתקנסות מכיל את מעגל היחידה

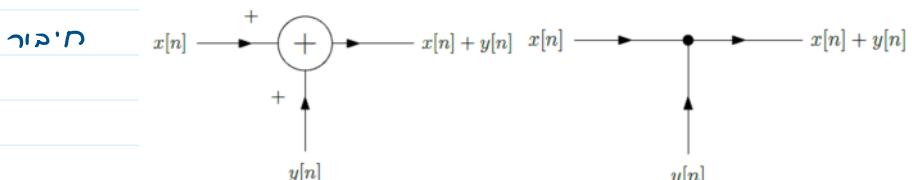
$$|z| = 1$$

$$(3.27) \quad ROC_h = \{|z| = 1\}.$$

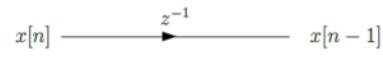
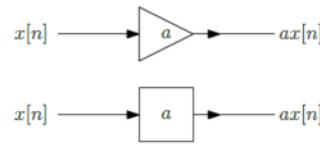
**דוגמה 3.12:** מערכת בעלת תגובה להלם  $x[n] = a^n u[n]$   $\xrightarrow{\mathcal{Z}} \frac{1}{1 - az^{-1}} = \frac{z}{z - a}$ ,  $|z| > |a|$

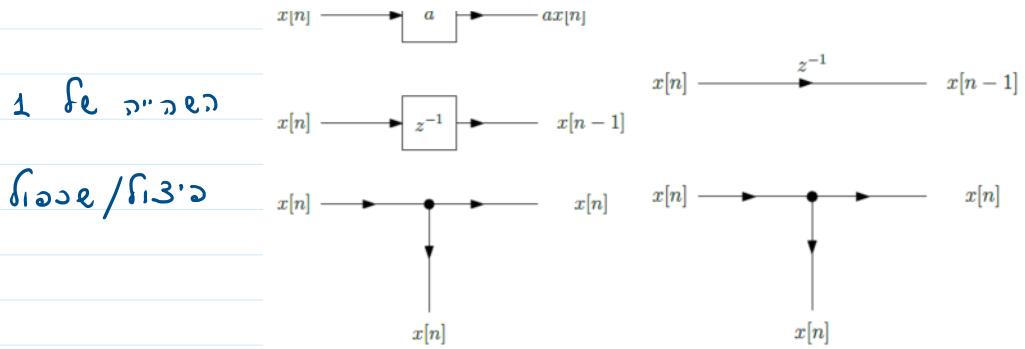


### יצוג מערכות



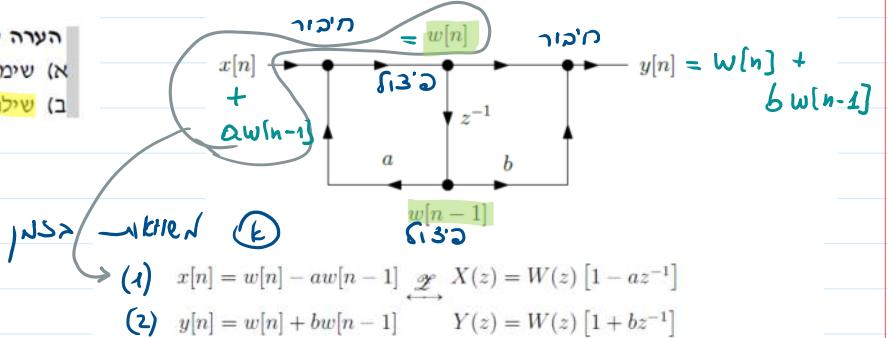
כ.פ. כ.ז.ז.א





הערה 3.9 ! פתרון של השאלות מסוג זה בד"כ דרוש:  
 א) שימוש בנקודות עזר,  
 ב) שימוש של משוואות הפרשיות ופונקציות תמסורת.

3.10: מצא פונקציית תמסורת, ומשוואת ההפרשיות של המערכת.



$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1 + bz^{-1}}{1 - az^{-1}} \xrightarrow{\mathcal{Z}} y[n] - ay[n-1] = x[n] + bx[n-1]$$

מתתקבל  
③

ההשראות הבלתי נסויים (ההשראות הבלתי נסויים)