

從信號與系統到控制

單元：Z轉換性質-5
Z轉換的變形性質

授課老師：連 豊 力

單元學習目標與大綱

- 根據 Z 轉換 關係式，有下面的性質：
 - 線性組合
 - 時間軸 的 平移 翻轉 與 擴張
 - 複數 Z 平面上 的 變形
 - 摺積計算關係式
 - 複數 Z 平面 的 微分
 - 初值定理 與 終值定理

Z平面上 的變形

- 如果有一個信號： $x[n]$

$$x[n] \quad \xleftrightarrow{ZT} \quad X(z) \quad ROC = Rx$$

$$a^n x[n] \quad \xleftrightarrow{ZT} \quad X\left(\frac{z}{a}\right) \quad ROC = |a| Rx$$

Z平面上 的變形

$$\sum_{n=-\infty}^{+\infty} \left(a^n x[n] \right) z^{-n}$$
$$\left(\frac{1}{a} \right)^{-n}$$

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

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

Z平面上 的變形

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

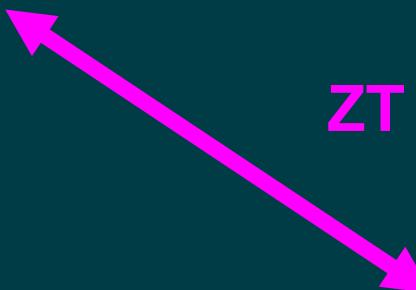
zT

$$= \boxed{X\left(\frac{z}{a}\right)}$$

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

Z平面上 的變形

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



$$= X\left(\frac{z}{a}\right)$$

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

$$ROC = |a| Rx$$

Z平面上的變形

$$\frac{1}{2\pi j} \oint \left(X\left(\begin{array}{c} z \\ a \end{array}\right) \right) (z)^{n-1} dz$$

$$\frac{z}{a} = y \quad z = a y \quad dz = a dy$$

$$= \frac{1}{2\pi j} \oint X(y) (a y)^{n-1} a dy$$

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

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

Z平面上 的變形

$$\frac{1}{2\pi j} \oint \left(X\left(\frac{z}{a}\right) \right) (z)^{n-1} dz$$

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

ZT

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

Z平面上 的變形

- 如果有一個信號： $x[n]$

$$x[n] \quad \xleftrightarrow{ZT} \quad X(z) \quad ROC = Rx$$

$$a^n x[n] \quad \xleftrightarrow{ZT} \quad X\left(\frac{z}{a}\right) \quad ROC = |a| Rx$$

Z平面上 變形 的範例

$$x[n] = \left(\frac{1}{3}\right)^n u[n] \quad \longleftrightarrow \quad X(z) = \frac{\frac{z}{6}}{(z - \frac{1}{3})} \quad |z| > \frac{1}{3}$$

$$\begin{aligned} & 6^n \left(\frac{1}{3}\right)^n u[n] \quad \longleftrightarrow \quad \text{Im} \quad \frac{\frac{z}{6}}{(z - \frac{1}{3})} \quad \left|\frac{z}{6}\right| > \frac{1}{3} \\ & = \left(\frac{6}{3}\right)^n u[n] \\ & = (2)^n u[n] \end{aligned}$$

參考文獻

- Alan V. Oppenheim, Alan S. Willsky, S. Hamid
Signals & Systems,
Prentice Hall, 2nd Edition, 1997
- **SciLab:**
Open source software for numerical computation
<http://www.scilab.org/>

