

Objetivos: Entender intuitivamente algumas propriedades de transformada Z através de exemplos

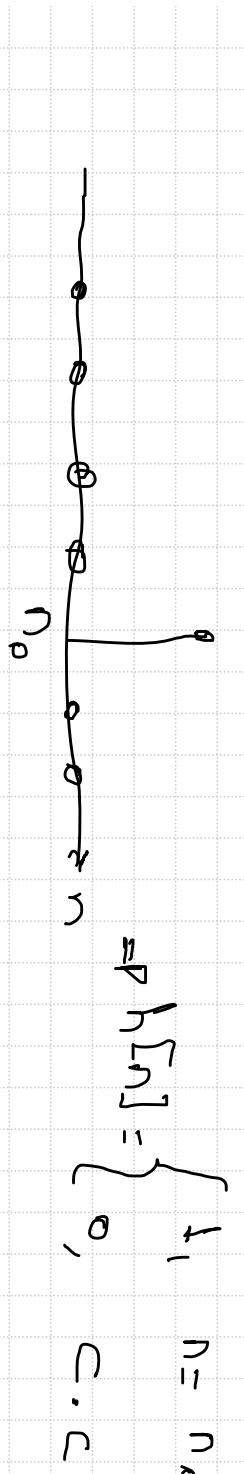
Por que propriedades?

- Permitem calcular transformadas de vários sinais a partir de outros.
- Usadas na análise e implementação de sistemas
- Aplicadas como modulação, mudança de taxa de amostragem, projeto de filtros, etc.

$$\text{Lembrando: } H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] z^{-n}$$

Problema:

Problema: Seja $h[n] = \delta[n-n_0]$ como mostrado abaixo



Determine $H(z)$

Solução:

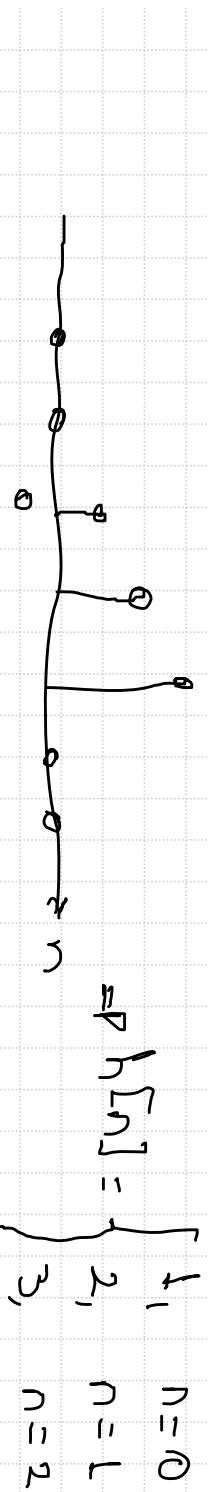
$$H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n]z^{-n} = \dots h[-1]z + h[0] + h[1]z^{-1} + \dots$$

↓
único termo não nulo é

$$= z^{-n_0}$$

$$h[n_0] = 1$$

Problema: Seja $h[n]$ como mostrado abaixo



Esboce o sinal $\mathcal{G}[n]$ com $G(z) = H(z^{-1})$.

Solução: $H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n] z^{-n} = 1 + 2z^{-1} + 3z^{-2}$

Note: outra forma de obter $H(z)$:

$$h[n] = g[n] + 2g[n-1] + 3g[n-2]$$

$$\text{Mas } \mathcal{Z}\{g[n-n_0]\} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} g[n-n_0] z^{-n} = z^{-n_0}$$

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

Voltando ao exercício, $G(z) = H(z^{-1}) = 1 + 2z + 3z^2$

$$\text{Mas } G(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} g[n] z^{-n} = \dots + g[-2] z^2 + g[-1] z + g[0] z^0 + \dots$$

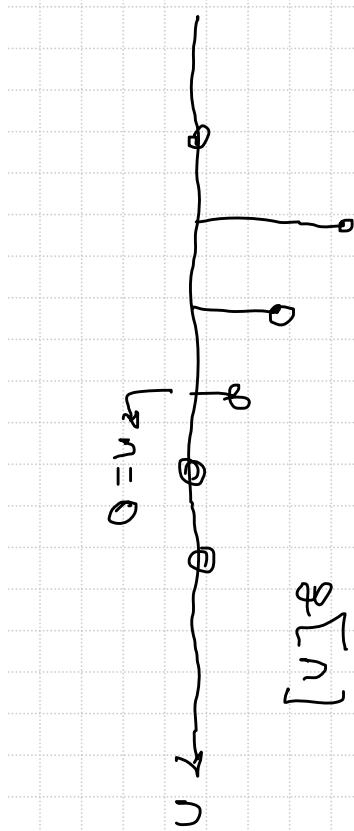
Fato: para dois polinômios serem iguais, os coeficientes devem

ser iguais em todos os coeficientes

⇒ Como $G(z) = 1 + 2z + 3z^2$, concluo que $g[1] = 0$, pois esse

é o coeficiente de z^{-1} .

$$g[n] = \begin{cases} 3, & n = -2 \\ 2, & n = -1 \\ 1, & n = 0 \\ 0, & \text{c.c.} \end{cases}$$

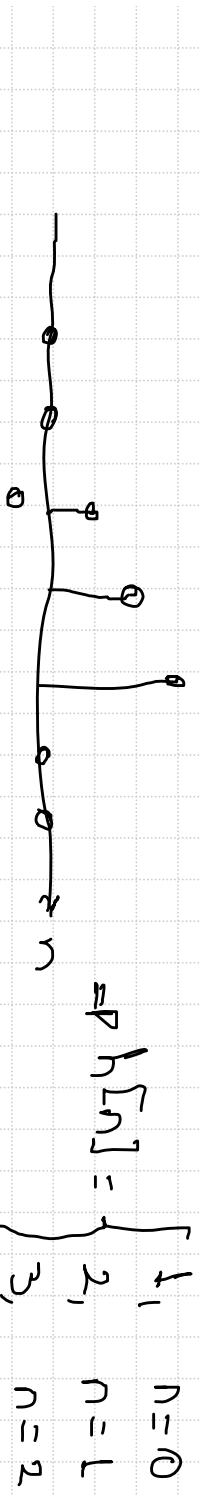


Caso General: Se $G(z) = H(z^{-1})$, $g[n] = h[-n]$
Esperamente

$$G(z) = H(z^{-1}) = \sum h[n] (z^{-1})^{-n} = \sum h[n] z^n$$
$$\sum h[-n] z^{-n}$$

$$G(z) = \sum g[n] z^{-n}$$

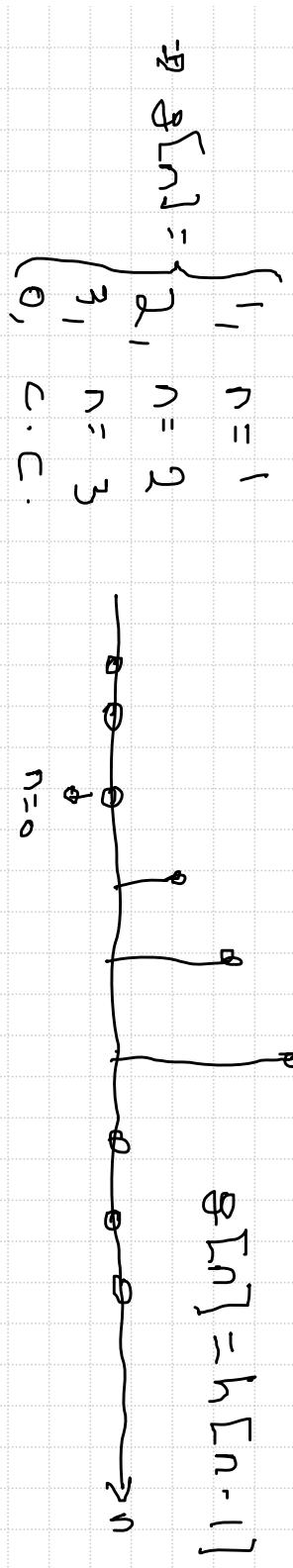
Problema: Seja $h[n]$ como mostrado abaixo



$$\Rightarrow h[n] = \begin{cases} 1, & n=0 \\ 2, & n=1 \\ 3, & n=2 \\ 0, & \text{c. c.} \end{cases}$$

Espaço de saída $g[n]$ com $g_1(n) = z^{-1}H(z)$

Solução: $H(z) = 1 + 2z^{-1} + 3z^{-2} \Rightarrow G(z) = z^{-1} + 2z^{-2} + 3z^{-3}$



$$g[n] = h[n-1]$$

$$\Rightarrow g[n] = \begin{cases} 1, & n=-1 \\ 2, & n=0 \\ 3, & n=1 \\ 0, & \text{c. c.} \end{cases}$$

Caso general: $g(\tau) = e^{-\tau_0} h(\tau) \Rightarrow g[n] = h[n-n_0]$

$$G(z) = z^{-n_0} H(z) = z^{-n_0} \sum h[n] z^{-n} = \sum h[n] z^{-(n+n_0)}$$

Imagine um sistema com resposta ao impulso

$$h[n] = g[n-n_0]$$

$$x[n] = x[n-n_0] \quad * \quad s[n-n_0]$$

Interpretação desses resultados.

$$S[n] = s[n]$$

Comutatividade

$$\begin{array}{ccc} x[n] & \xrightarrow{\quad} & s[n] \\ \downarrow & & \downarrow \\ y[n] & = & x[n] * s[n] = s[n] * x[n] \end{array}$$

$$\begin{array}{c} \curvearrowleft \\ S[n] \\ \curvearrowright \end{array} \xrightarrow{x[n]} y[n] = x[n]$$

por definição de
resposta ao impulse

↑ por invariância no tempo

$$\begin{array}{c} \curvearrowleft \\ S[n-n_0] \\ \curvearrowright \end{array} \xrightarrow{x[n]} x[n-n_0]$$

$$S[n-n_0] * x[n] = x[n-n_0]$$

Voltando é propriedade de

Auf folgende

$$\begin{aligned} & \xrightarrow{\tau_0} \boxed{h[n]} \xrightarrow{\tau_0} H(\tau_0) \tau_0^n \\ & \left. \begin{array}{c} \xrightarrow{x[n]} \boxed{\delta[n-n_0]} \xrightarrow{x[n-n_0]} \\ \xrightarrow{\tau_0} \boxed{\delta[n-n_0]} \end{array} \right\} = \tau_0^{n-n_0} \\ & = H(\tau_0) \tau_0^n \end{aligned}$$

$$\Rightarrow H(\tau_0) = \tau_0^{-n_0}$$

Propriedade da convolução:

$$\mathcal{Z}\{x[n] * h[n]\} = X(\tau) * H(\tau)$$

Aplicação quando $x[n] = \delta_0^n$ (a função)

$$\text{Lembando: } x[n] = \frac{1}{2\pi i} \oint \frac{X(\tau)}{\tau - n} d\tau$$

onde o contorno é formado com $\tau = r e^{i\theta}$, $r \in \text{ROC}$

$$x[n] = \delta_0^n \Rightarrow X(z) = 2\pi i \cdot \delta_0 \delta(z - z_0)$$

$$\text{Portanto } z_0 = \frac{1}{2\pi i} \oint \frac{2\pi i \cdot \delta_0 \delta(z - z_0)}{z - n} \delta_0^n dz$$

$$= z_0 \oint \frac{\delta(z - z_0)}{z^2} \delta_0^n dz = z_0 \frac{\delta_0^n}{z_0} = z_0^n$$

Assim se $x[n] = z_0^n$,

$$y(t) = H(t)x(t) = H(t)2\pi j z_0 s(t - z_0)$$

$$= H(z_0) 2\pi j z_0 s(t - z_0)$$

$$= D_N(t) = \mathcal{F}^{-1}\{H(z_0) 2\pi j z_0 s(t - z_0)\}$$

$$= H(z_0) \mathcal{F}^{-1}\{2\pi j z_0 s(t - z_0)\}$$

$$= H(z_0) z_0^t$$

Chegando à propriedade da convolução usando auto funções.

$$x_0 \xrightarrow{\mathcal{Z}} \boxed{h[n]} \xrightarrow{\mathcal{Z}} x_0 H(z_0) z_0^n$$

$$d_0 z_0^n + d_1 z_1^n \xrightarrow{d_0 H(z_0) z_0^n + d_1 H(z_1) z_1^n} h[n]$$

$$\sum_n d_k z_k^n \xrightarrow{h[n]} \sum_n d_k H(z_k) z_k^n$$

Para qualquer $x[n]$ que possa ser escrito como combinação de auto funções, calcular sair da é fácil, basta conhecer $H(z)$.

Mas eu posso escrever qualquer sinal como combinação de auto funções:

$$x[n] = \oint \frac{x(\tau)}{z - e^{j\omega n}} d\tau$$

\hookrightarrow ou [fonte] ou [fonte]
 $\hookrightarrow d_1$ peso com que $e^{jn\omega}$ aparece em $x[n]$

Qual a resposta a $x[n]$?

$$x[n] \xrightarrow{\quad} h[n] = ?$$

Cada termo $\frac{X(z)}{2\pi j z}$, para cada um dos valores de q , produz na saída $\frac{X(z)}{2\pi j z} u^n$.

Combino esses termos para curar $Y(z)$ da mesma forma que combinou para obter $x[n]$

$$\begin{aligned} Y[z] &= \int \frac{X(z) H(z)}{2\pi j z} u^n dz \\ &= \oint \frac{Y(z)}{2\pi j z} u^n dz \end{aligned}$$