

venerdì 29 maggio 2020 10:00

IMPULSO e tp $\text{imp}(k) = \begin{cases} 0 & k \neq 0 \\ 1 & k = 0 \end{cases}$

$$V(z) = \mathcal{Z}[v(k)] = \sum_{k=0}^{\infty} v(k) z^{-k}$$

Se $v(k) = \text{imp}(k)$

$$V(z) = v(0) + \cancel{v(1)z^{-1}} + \cancel{v(2)z^{-2}} + \dots$$

$\underset{= 1}{\quad}$

$x_k = A^k x_0$

ESPOENZIALE $v(k) = a^k, a \in \mathbb{R}$

$$V(z) = \mathcal{Z}[a^k] = 1 + az^{-1} + a^2z^{-2} + \dots$$

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

La serie converge a

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

$$V(z) = \frac{1}{1 - a/z} = \frac{z}{z - a}$$

SERIE GEOMETRICA
di "RAGGIO" az^{-1}

SERIE GEOMETRICA
di ragione q converge

$$a \frac{1}{1 - q} \quad |q| < 1$$

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

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

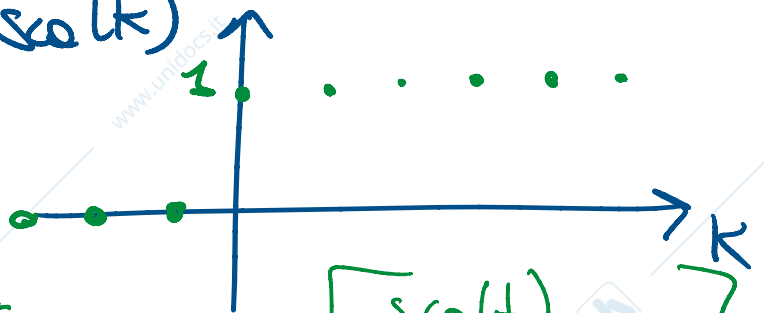
← polo $z = a$

$$|a| < 1$$

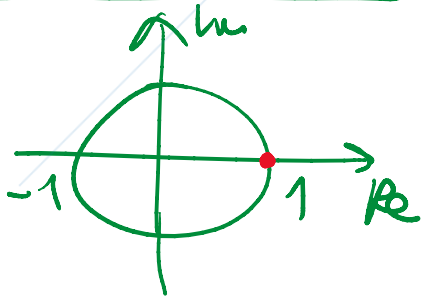
$$\mathcal{L}[e^{at}] = \frac{1}{s - a}$$

$$v(k) = a^k, \quad a = 1 \Rightarrow \text{scelt}(k)$$

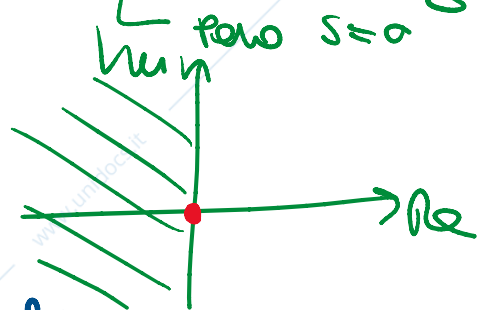
$$V(z) = \frac{z}{z - 1}$$



Polo $z = 1$



scelt(t)
 $\mathcal{L}[\cdot] = \frac{1}{s}$
 polo $s = 0$



PROPRIETÀ della transf. \mathcal{L}

① LINEARITÀ $v(k) = \alpha v_1(k) + \beta v_2(k)$

$$\mathcal{L}[v(k)] = V(z) = \alpha_1 V_1(z) + \beta V_2(z)$$

② ANTICUPO $v_2(k) = v_1(k+1)$

v_2 è v_1
 ANTICIPATO DI 1
 1 PASSO

$$V_2(z) = z^{-1} V_1(z)$$

$$V_2(z) = z \left[V_1(z) - v_1(0) \right]$$

se $v_1(0) = 0 \rightarrow$ Moltiplicare per $z \equiv$ ANTICIPARE DI UN PASSO

③ RITARDO $v_2(k) = v_1(k-1)$

v_2 è v_1
RITARDATO DI
1 PASSO

$$V_2(z) = \frac{1}{z} V_1(z)$$

DIVIDERE per $z \equiv$ RITARDARE DI 1 PASSO

$$\rightarrow V_2(z) = z^{-1} V_1(z)$$

SE HO UN RITARDO di N passi:

$$\Rightarrow \begin{cases} V_2(z) = z^{-N} V_1(z) \\ v_2(k) = v_1(k-N) \end{cases}$$

FdT di un sistema ^{LTI} a TEMPO DISCRETO

$$x(k+1) = Ax(k) + Bu(k)$$

$$y(k) = Cx(k) + Du(k)$$

y

ANTIFASO

↳ Z

ANTIARO

$$Z \left[X(k+1) \right] = Z \left[X(1) - X(0) \right]$$

EO. STATO

$$Z \left[X(z) - X(0) \right] = A X(z) + B U(z)$$

$$\left[zI - A \right] X(z) = z X(0) + B U(z)$$

$$X(z) = \left[zI - A \right]^{-1} z X(0) + \left[zI - A \right]^{-1} B U(z)$$

$$Y(z) = C \left\{ \left[zI - A \right]^{-1} z X(0) + \left[zI - A \right]^{-1} B U(z) \right\} + D U(z)$$

Per C.I. NULLE $X(0) = 0$, si ottiene

$$G(z) = \frac{Y(z)}{U(z)} = C \left[zI - A \right]^{-1} B + D$$

GUADAGNO $\mu = G(1)$

↓ È UNA FUNZ. RAZIONALE di z

TIPO di $G(z)$: # poli - # zeri in $z=1$

GUADAGNO STATICO

$$\bar{y} = (C(I-A)^{-1}B+D)^{-1} \bar{u}$$

|||
 $G(z) \Big|_{z=1}$

USCITA FORZATA

(*) $Y(z) = G(z) U(z) = \frac{N(z)}{D(z)} U(z) =$

$$= \frac{b_0 z^m + b_1 z^{m-1} + \dots + b_m}{a_0 z^m + a_1 z^{m-1} + \dots + a_m}$$

NUM di grado m
 DEN di grado m
 GRADO RELATIVO
 $r = m - m$

Dall'eq (*) si ha

$$D(z) Y(z) = N(z) U(z)$$

$$(a_0 z^m + a_1 z^{m-1} + \dots + a_m) Y(z) = (b_0 z^m + b_1 z^{m-1} + \dots + b_m) U(z)$$

USANDO le PROPRIETÀ di ANTICIPO

$$a_0 y(k+m) + a_1 y(k+m-1) + \dots + a_m y(k) =$$

$$= b_0 u(k+m) + b_1 u(k+m-1) + \dots + b_m u(k)$$

TRASINO TUTTA L'EQUAZIONE INDISTO DI

↓ TRASLO TUTTA L'EQUAZIONE INDIETRO DI N PASSI (LTI)

$$a_0 \underline{y(k)} + a_1 y(k-1) + \dots + a_m y(k-m) = b_0 u(k+m-m) + \dots + b_m u(k-m)$$

Da cui EQUAZ. delle differenze

$$\underline{y(k)} = -\frac{a_1}{a_0} y(k-1) + \dots - \frac{a_m}{a_0} y(k-m) + \frac{b_0}{a_0} u(k+m-m) + \dots + \frac{b_m}{a_0} u(k-m)$$

IMPLICAZIONI DI UN SISTEMA NON CAUSALE

$$\frac{Y(z)}{U(z)} = G(z) = \frac{z+2}{1} = \frac{N(z)}{D(z)}$$

↓ problema relativo $k < 0$

1 zero $z = -1$
0 poli



$$Y(z) = (z+2) U(z)$$

$$\underline{y(k)} = u(k+1) + 2u(k)$$

Per conoscere y al passo k , mi serve conoscere u al passo $k+1$!

ANTI TRASFORMATA per SISTEMI e T.D.

ANTITRASFORMATA per SISTEMI e T.D.

$$v(k) = \mathcal{Z}^{-1} [V(z)]$$

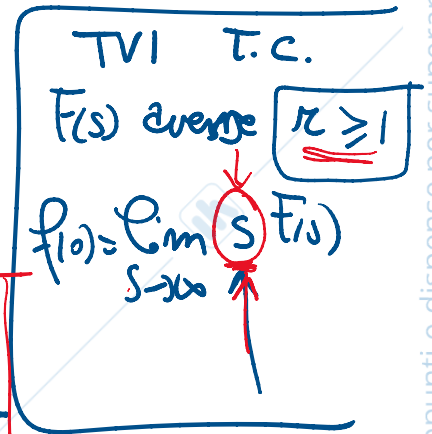
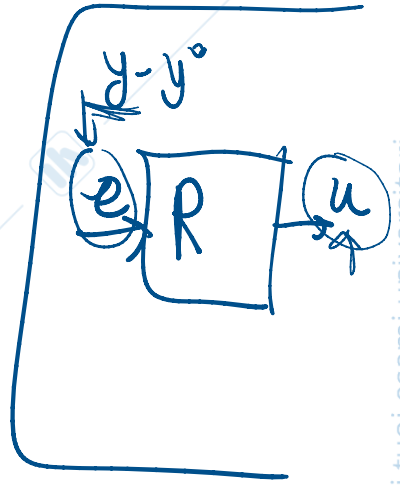
TED VALOR INIZIALE

DATE $V(z)$ RAZIONALE FRATTA

$$V(z) = \mathcal{Z} [v(k)]$$

$$\boxed{v(0)} = \lim_{z \rightarrow \infty} V(z)$$

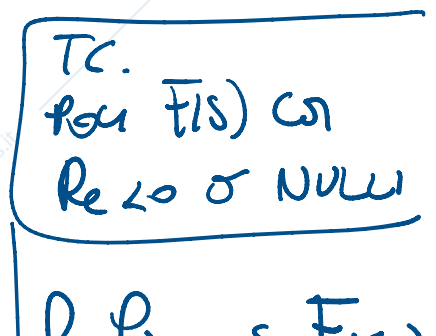
$$V(z) = \boxed{v(0)} + \cancel{v(1)z^{-1}} + \cancel{v(2)z^{-2}} + \dots$$



TVF Sia $V(z)$ trasf. RAZIONALE FRATTA

$V(z)$ ABBA POLI TUTTI con $|p| < 1$ o in $z=1$

$$v_{\infty} = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1) V(z)$$



$$z \rightarrow \frac{1}{z}$$

$$f = \lim_{s \rightarrow 0} s F(s)$$

ANTITRASFORMATA
 MEDIANTE LUNGA
 DIVISIONE DI POLINOMI

$$V(z) = \frac{4z^2 - z + 2}{z^2 + 2z + 2} \leftarrow \text{ANTITRAF?}$$

Con la lunga divisione possiamo
 calcolare SOLO i CAMPIONI DELL'ANTITR.
NON la sua forma analitica

$$\downarrow \underline{v(0)}, \underline{v(1)}, \underline{v(2)} \dots$$

$$\begin{array}{r} 4z^2 - z + 2 \\ -4z^2 - 8z - 8 \\ \hline -9z - 6 \\ +9z + 18 + 18z^{-1} \\ \hline +12 + 18z^{-1} \\ -12 - 24z^{-1} - 24z^{-2} \\ \hline -6z^{-1} - 24z^{-2} \end{array}$$

$$\begin{array}{r} z^2 + 2z + 2 \\ \hline 4 - 9z^{-1} + 12z^{-2} \dots \\ \hline \downarrow \quad \downarrow \quad \downarrow \\ v(0) \quad v(1) \quad v(2) \end{array}$$

$$V(z) = \frac{4z^2 - z + 2}{z^2 + 2z + 2} = 4 - 9z^{-1} + 12z^{-2} + \frac{-6z^{-1} - 24z^{-2}}{\dots}$$

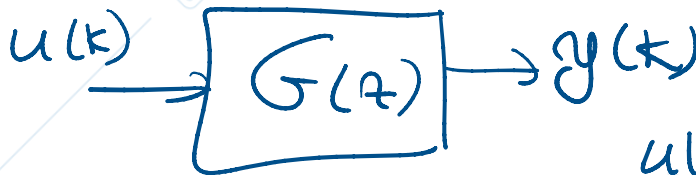
$$V(z) = \frac{4z - z + 2}{z^2 + 2z + 2} = \frac{4 - 9z^{-1} + 12z^{-2}}{z^2 + 2z + 2} + \frac{-6z - 24}{z^2 + 2z + 2}$$

PRIMI 3
CAMPIONI
DELL'ANTITRASF.

$$\left\{ \begin{aligned} U(0) &= 4 \\ U(1) &= -9 \\ U(2) &= 12 \end{aligned} \right.$$

Se applico la LUNGA DIVISIONE all'uscita forata del sistema $Y(z) = G(z)U(z)$ posso calcolare i campioni della risposta nel dominio del tempo

RISPOSTA ALL'IMPULSO



$$u(k) = \text{imp}(k)$$

$$Y(z) = G(z)U(z)$$

$$U(z) = 1$$

$$Y(z) = G(z)$$

$$y(k)_{\text{IMP}} = \mathcal{Z}^{-1} [G(z)]$$

SIST. AS.ST. ha RISP. IMPULSO CHE $\rightarrow 0$

$$k \rightarrow +\infty$$

RISP. O SCALNO

$$\left\{ \begin{aligned} u(k) &= \text{sc}(k) \\ U(z) &= \frac{z}{z-1} \end{aligned} \right.$$

$$Y(z) = G(z)U(z)$$

Sappiamo calcolare i campioni di $y(k)$ con la LUNGA DIVISIONE

Dal TVF sappiamo che (se APPLICABILE)

$$y_{\infty} = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1) Y(z) = \lim_{z \rightarrow 1} \cancel{(z-1)} G(z) \frac{z}{\cancel{z-1}} = \lim_{z \rightarrow 1} G(z)$$

$G(z)$ AS. STABILE e di tipo 0

LLP VALORE DI REGIME delle RSP, e SCALLO e' IL GUADAGNO μ

TVI $y(0)$?

(*) $y(0) = \lim_{z \rightarrow \infty} Y(z) = \lim_{z \rightarrow \infty} G(z) \frac{z}{z-1}$

$G(z) = \frac{N}{D}$

$= \lim_{z \rightarrow \infty} G(z) \begin{cases} 0 & m < n \\ \neq 0 & m = n \\ & n > 0 \end{cases}$

N grado m
 D " n

Primo (come e TC) ITERARE il TVI

Passo (come a Tc) ITERARE il TVI
per calcolare i CAMPIONI SUCCESSIVI
della RISPOSTA

Per ANTICIPAZIONE (c.t. nulla)

$$y(0) = \lim_{z \rightarrow \infty} Y(z) = \lim_{z \rightarrow \infty} G(z)$$

$$y(k) = \lim_{z \rightarrow \infty} z^k Y(z) = \lim_{z \rightarrow \infty} z^k G(z)$$

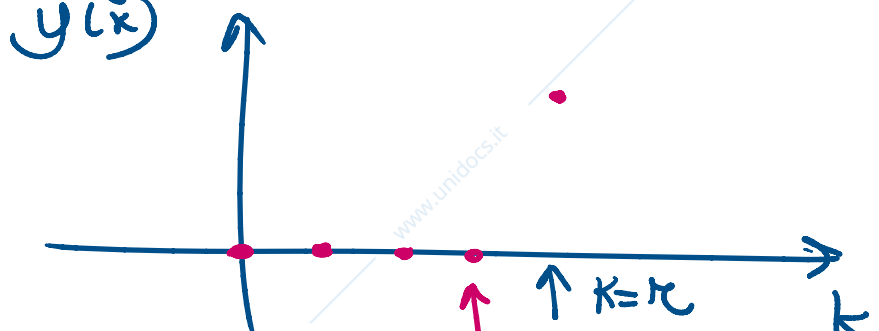
DOPO
 $k = M - m = \underline{\underline{N}}$
PASSI

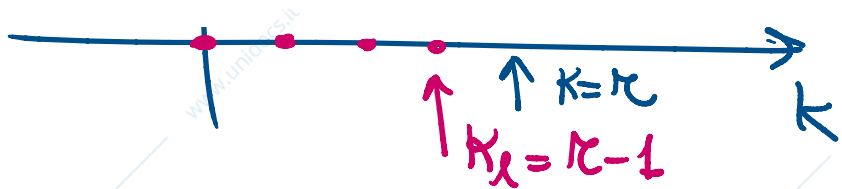
$\neq 0$ quando
 $k + m = M$

TEMPO DI LATENZA $k_L = N - 1$

↳ # CAMPIONI NULLI della
 RISPOSTA ALLO SCALUNO
 DI UN SISTEMA A T.D.

es Sistema con grado nel N
 $y(k)$





www.unidocs.it

www.unidocs.it

www.unidocs.it



www.unidocs.it

www.unidocs.it



www.unidocs.it

www.unidocs.it



www.unidocs.it

www.unidocs.it