

Sistemas y Señales I

Análisis de Sistemas LE en TD en el Dominio Transformado Z

Temario: Cap. 5

Análisis de Sistemas LE en TD en el Dominio Transformado Z

- La Transformada Z tiene un papel fundamental en el análisis de sistemas lineales estacionarios en tiempo discreto.
- Su importancia es similar a la que tiene la Transformada de Laplace en el análisis de SLE en tiempo continuo.
- La aplicación de la Transformada Z nos permitirá convertir la ecuación en diferencias que describe al sistema en una ecuación algebraica en las transformadas de las variables, lo que facilita su resolución.
- La Transformada Z nos permitirá caracterizar a los sistemas LE en TD mediante su función transferencia.

1. Transformada Z Bilateral

Definimos la Transformada Z bilateral de la señal $x(n)$ como:

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

z : **variable compleja**

$x(n)$: **señal en tiempo discreto**

- La transformada Z (serie infinita) existe para los valores de la variable z donde la serie converge. La región se denomina **Región de Convergencia (RDC)**.
- Las señales de duración finita tienen como RDC a todo el plano complejo (exceptuando posiblemente $z=0$ y/o $z \rightarrow \infty$)

Ejemplo:

$$x(n) = \left(\frac{1}{2}\right)^n \mu(n)$$

Vemos que $x(n)$ posee duración infinita

La transformada Z resulta:

$$X(z) = Z[x(n)] = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{2}\right)^n z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{2} z^{-1}\right)^n$$

que es una serie geométrica. La serie converge para:

$$\left|\frac{1}{2} z^{-1}\right| < 1 \quad \Leftrightarrow \quad |z| > \frac{1}{2}$$

La serie converge al valor:

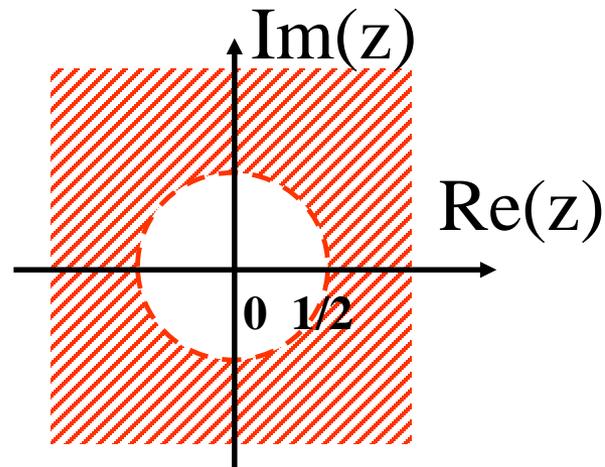
$$\frac{1}{1 - \frac{1}{2} z^{-1}}$$

Es decir, que la Transformada Z de $x(n)$ es:

$$X(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} \quad \text{RDC: } |z| > \frac{1}{2}$$

$X(z)$ es una representación alternativa, compacta, de la señal $x(n)$

Gráficamente, la RDC es:



- Región de Convergencia

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

Expresando la variable z en forma polar, tenemos:

$$z = r \cdot e^{j\varphi}$$

donde: $r = |z|$

$$\varphi = \angle z$$

entonces:

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) \underbrace{r^{-n} \cdot e^{-j\varphi n}}_{z^{-n}}$$

En la región de convergencia de $X(z)$ es:

$$|X(z)| < \infty$$

Es decir:

$$\begin{aligned} |X(z)| &= \left| \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n) r^{-n} \cdot e^{-j\varphi n} \right| \leq \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left| x(n) r^{-n} \cdot e^{-j\varphi n} \right| \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left| x(n) r^{-n} \right| < \infty \end{aligned}$$

Hallar la RDC es hallar el rango de valores de r para el cual la secuencia $x(n) r^{-n}$ es absolutamente sumable.

La RDC es usualmente una región anular

$$r_2 < r_c(z) < r_1$$

Si la señal es **causal** → RDC: **Exterior** de un círculo

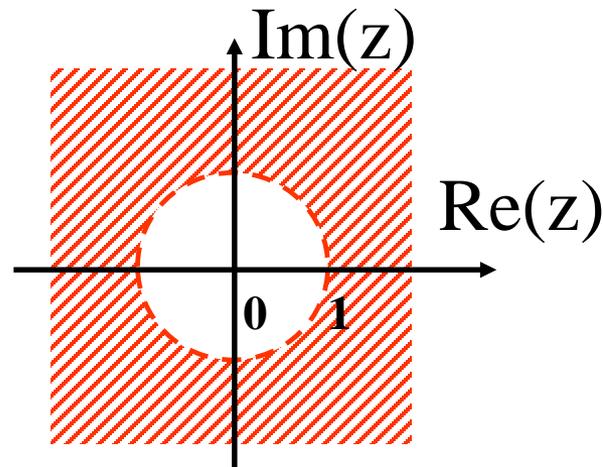
Si la señal es **anticausal** → RDC: **Interior** de un círculo

Ejemplo: Transformada del escalón

$$x(n) = \mu(n) \Rightarrow X(z) = \sum_{n=0}^{\infty} z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (z^{-1})^n$$

serie geométrica $\rightarrow X(z) = \frac{1}{1 - z^{-1}}$

$$\text{RDC} = \left\{ z / \left| \frac{1}{z} \right| < 1 \right\} = \{ z / |z| > 1 \}$$



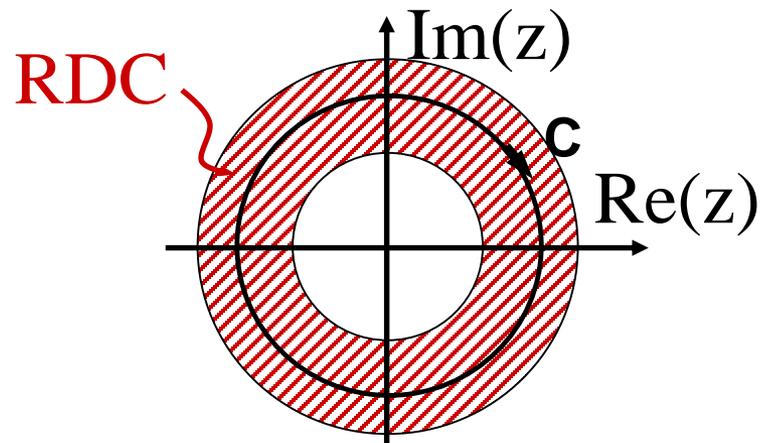
2. Transformada Z inversa

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

Multiplicamos por z^{n-1}

$$X(z) z^{n-1} = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k) z^{n-1-k}$$

Consideremos la siguiente RDC, y una curva cerrada **C** en el interior de la misma



Integrando ambos miembros de la expresión anterior sobre el contorno C

$$\oint_C X(z) z^{n-1} dz = \oint_C \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k) z^{n-1-k} dz = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k) \oint_C z^{n-1-k} dz$$

Como la serie converge en el contorno C
(C está dentro de la RDC)

Recordando el **Teorema de Cauchy** resulta:

$$\frac{1}{2\pi j} \oint_C z^{n-1-k} dz = \begin{cases} 1 & k = n \\ 0 & k \neq n \end{cases}$$

y por lo tanto:

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

**Transformada
Z Inversa**

3. Propiedades de la Transformada Z

- Linealidad

$$Z[a x_1(n) + b x_2(n)] = a Z[x_1(n)] + b Z[x_2(n)]$$

- Corrimiento en tiempo

$$Z[x(n-k)] = z^{-k} Z[x(n)]$$

- Escalado en el Dominio Z

$$Z[a^n x(n)] = X(a^{-1} z)$$

donde $X(z) = Z[x(n)]$

- Reversión de Tiempo

$$Z[x(-n)] = X(z^{-1}) \quad \text{con} \quad X(z) = Z[x(n)]$$

- Derivada en el Dominio Z

$$Z[nx(n)] = -z \frac{dX(z)}{dz} \quad \text{con} \quad X(z) = Z[x(n)]$$

- Convolución de 2 secuencias

$$Z[x_1(n) * x_2(n)] = Z[x_1(n)] \cdot Z[x_2(n)]$$

- Teorema del Valor Inicial

Si $x(n)$ es causal (es decir $x(n) = 0 \quad \forall n < 0$)

$$x(0) = \lim_{z \rightarrow \infty} X(z)$$

4. Transformadas Z Racionales

$$X(z) = \frac{N(z)}{D(z)} \quad \left. \begin{array}{l} \swarrow \\ \searrow \end{array} \right\} \text{polinomios en } z^{-1} \text{ (o } z)$$

$$X(z) = \frac{b_0 + b_1 z^{-1} + \dots + b_M z^{-M}}{a_0 + a_1 z^{-1} + \dots + a_N z^{-N}} = \frac{\sum_{k=0}^M b_k z^{-k}}{\sum_{k=0}^N a_k z^{-k}}$$

ceros de $X(z)$: valores de z tal que $X(z) = 0$

polos de $X(z)$: valores de z tal que $X(z) \rightarrow \infty$

$$X(z) = z^{N-M} \frac{b_0 z^M + b_1 z^{M-1} + \dots + b_M}{a_0 z^N + a_1 z^{N-1} + \dots + a_N}$$

$$X(z) = K z^{N-M} \frac{\prod_{i=1}^M (z - z_i)}{\prod_{j=1}^N (z - p_j)} \quad \text{con} \quad K = \frac{b_0}{a_0}$$

M ceros finitos z_1, z_2, \dots, z_M

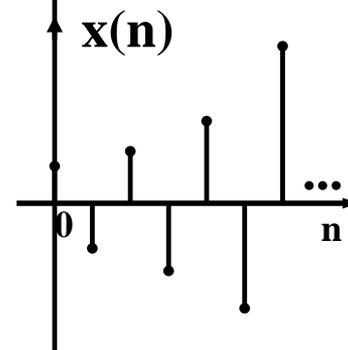
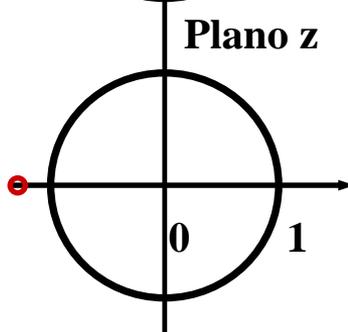
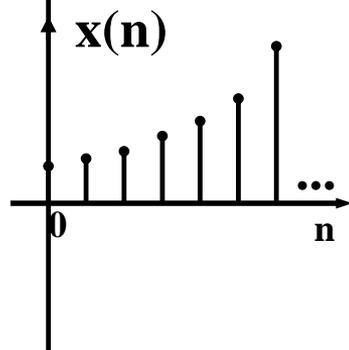
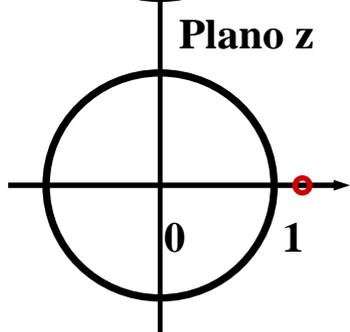
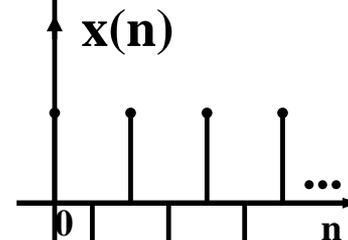
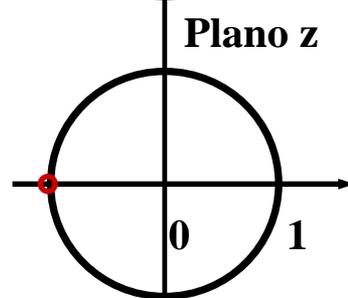
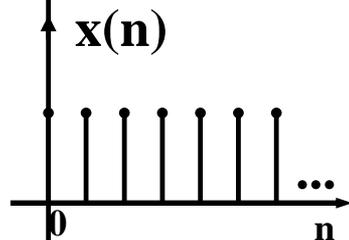
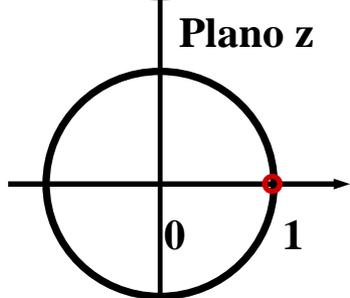
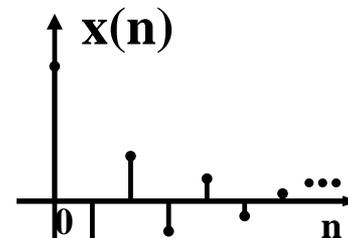
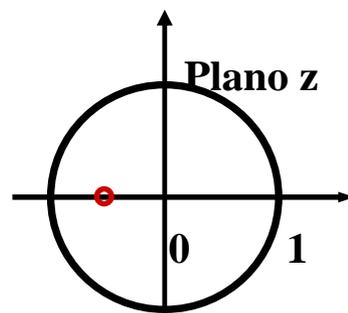
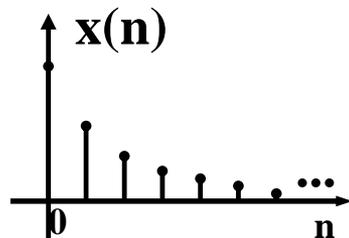
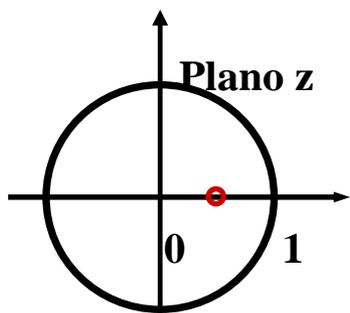
N polos finitos p_1, p_2, \dots, p_N

$N-M$ ceros en el origen si $N > M$

$M-N$ polos en el origen si $M > N$

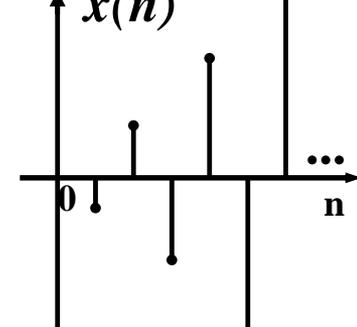
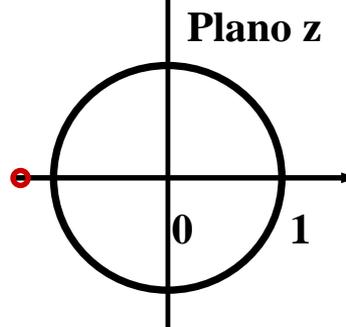
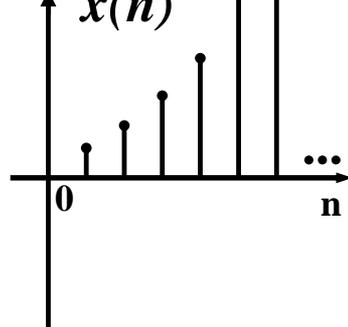
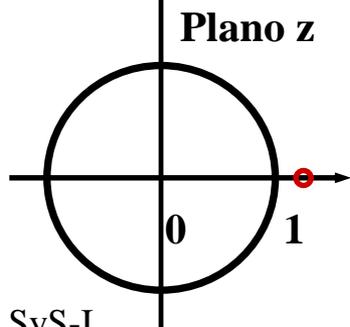
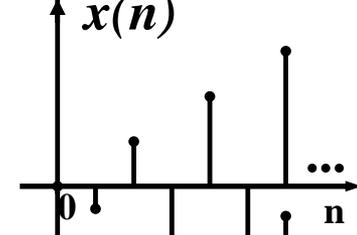
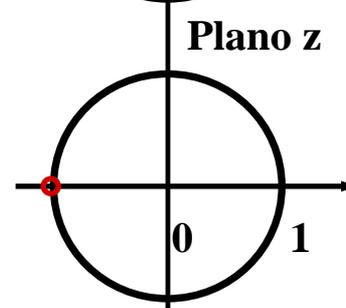
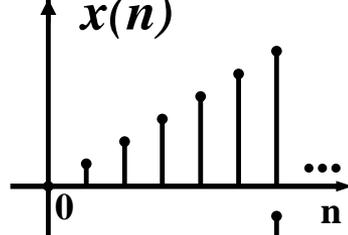
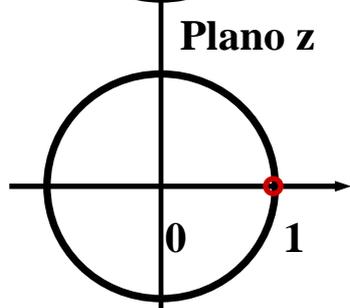
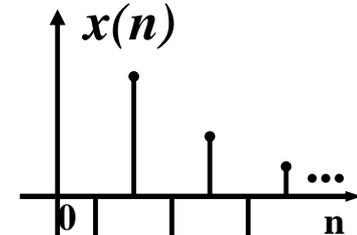
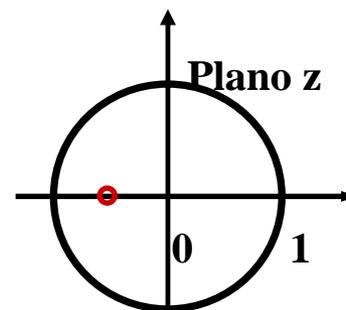
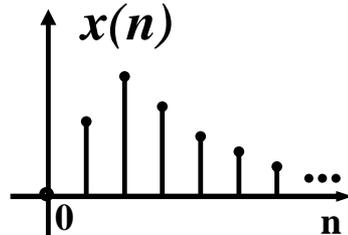
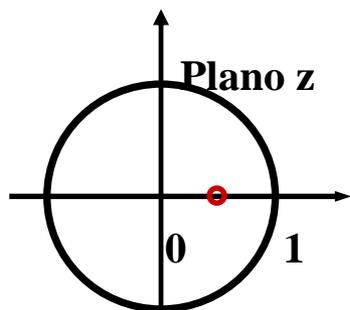
5. Ubicación de polos y Comportamiento Temporal

Señal causal $x(n) = a^n \mu(n) \leftrightarrow X(z) = \frac{1}{1 - a z^{-1}} \quad RDC : |z| > |a|$



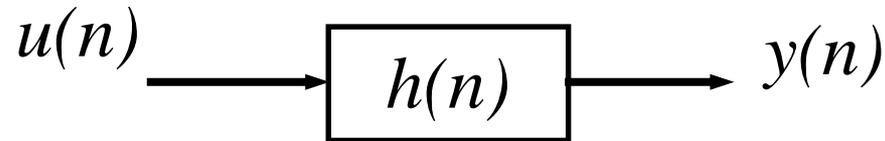
Señal causal $x(n) = n a^n \mu(n) \leftrightarrow X(z) = \frac{a z^{-1}}{(1 - a z^{-1})^2}$,

RDC: $|z| > |a|$



$$\begin{aligned}
Z[na^n \mu(n)] &= -z \frac{dZ[a^n \mu(n)]}{dz} = -z \frac{d}{dz} \left(\frac{z}{z-a} \right) \\
&= -z \frac{z-a-z}{(z-a)^2} = \frac{az}{(z-a)^2} = \frac{az^{-1}}{(1-az^{-1})^2}
\end{aligned}$$

6. Función Transferencia Z



$$y(n) = h(n) * u(n)$$

↓ **Z**

$$Y(z) = H(z) \cdot U(z)$$

$$H(z) = Z \left[h(n) \right] \quad \text{Función Transferencia Z}$$

$$H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h(n) z^{-n} = \frac{Y(z)}{U(z)} \Big|_{C.I. \text{ nulas}}$$

Para un sistema descrito por una ecuación en diferencias:

$$y(n) = -\sum_{k=1}^N a_k y(n-k) + \sum_{k=0}^M b_k u(n-k)$$

↓ **Z (C.I. nulas)**

$$Y(z) = -\sum_{k=1}^N a_k Y(z) z^{-k} + \sum_{k=0}^M b_k U(z) z^{-k}$$

$$Y(z) \left[1 + \sum_{k=1}^N a_k z^{-k} \right] = U(z) \left[\sum_{k=0}^M b_k z^{-k} \right]$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{U(z)} = \frac{\sum_{k=0}^M b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^N a_k z^{-k}}$$

**Transferencia
Z Racional**

Casos especiales

- $a_k = 0$, $\forall k$

$$H(z) = \sum_{k=0}^M b_k z^{-k} = \frac{1}{z^M} \sum_{k=0}^M b_k z^{M-k}$$

M ceros \rightarrow determinados por los coeficientes b_k
1 polo de orden M en $z=0$

El sistema se denomina **FIR (Finite Impulse Response)**

- $b_k = 0$, para $1 \leq k \leq M$

$$H(z) = \frac{b_0}{1 + \sum_{k=1}^N a_k z^{-k}} = \frac{b_0 z^N}{\sum_{k=0}^N a_k z^{N-k}} \quad \text{con } a_0 = 1$$

N polos \rightarrow determinados por los coeficientes a_k
1 cero de orden N en $z=0$

Casos especiales (continuación)

El sistema anterior es de tipo **IIR (Infinite Impulse Response)**. Para ver esto calculemos $h(n)$

$$\frac{H(z)}{z} = \frac{b_0 z^{N-1}}{\sum_{k=0}^N a_k z^{N-k}} = \frac{b_0 z^{N-1}}{\prod_{k=1}^N (z - p_k)} = \sum_{k=1}^N \frac{\alpha_k}{(z - p_k)}$$

Expansión en fracciones simples

Luego:

$$H(z) = \sum_{k=1}^N \frac{\alpha_k}{(1 - p_k z^{-1})} \xrightarrow{\mathbf{Z^{-1}}} h(n) = \sum_{k=1}^N \alpha_k p_k^n \mu(n)$$

Está definida para infinitos valores de $n \Rightarrow$ IIR

7. Cálculo de la Transformada Z inversa

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

C: contorno cerrado que encierra al origen y está dentro de la RDC de $X(z)$

Métodos de Resolución

- Evaluación directa de la integral de contorno
- Expansión en serie de potencias en z y z^{-1}
- **Expansión en Fracciones Simples
+ Tabla de pares Transformados Z**

Evaluación directa de la integral de Contorno

Por el Teorema de los Residuos de Cauchy

$$\frac{1}{2\pi j} \oint_C \frac{f(z)}{z - z_0} dz = \begin{cases} f(z_0) & \text{si } z_0 \text{ interior a } C \\ 0 & \text{si } z_0 \text{ exterior a } C \end{cases}$$

$f(z)$ derivable sobre y en el interior del contorno C y sin polos en $z = z_0$

En su forma más general:

$$\frac{1}{2\pi j} \oint_C \frac{f(z)}{g(z)} dz = \sum_{i=1}^n A_i(z_i) \quad \text{con } A_i(z) = (z - z_i) \frac{f(z)}{g(z)}$$

$f(z)$ no tiene polos en el interior de C

$g(z)$ es un polinomio con raíces distintas z_1, z_2, \dots, z_N dentro de C

$\{A_i(z_i)\}$ Residuos correspondientes a los polos
 z_1, z_2, \dots, z_N

Aplicado al cálculo de la transformada Z inversa se tiene:

$$x(n) = \frac{1}{2\pi j} \oint_C X(z) z^{n-1} dz = \sum_{\substack{\text{todos los polos} \\ z_i \text{ interiores a } C}} \left[\text{residuo de } X(z) z^{n-1} \text{ en } z = z_i \right]$$

Ejemplo:

$$X(z) = \frac{1}{1 - a z^{-1}} \quad \text{RDC: } |z| > |a|$$

(Hacerlo !!)

Expansión en Serie de Potencias

Expandimos $X(z)$ como:

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} c_n z^{-n}$$

que converge en la RDC de $X(z)$. Por la unicidad de la Transformada Z

$$x(n) = c_n \quad \forall n$$

Expansión en Fracciones Simples

Expresamos $X(z)$ como la combinación lineal

$$X(z) = \sum_{i=1}^K \alpha_i X_i(z)$$

donde los $X_i(z)$ tienen transformada inversa conocida $x_i(n)$

Entonces por linealidad:

$$x(n) = \sum_{i=1}^K \alpha_i x_i(n)$$

8. Transformada Z Unilateral

$$X^+(z) = \sum_{n=0}^{\infty} x(n) z^{-n}$$

$X^+(z)$: No contiene información de $x(n)$ para $n < 0$

$X^+(z)$: Es única sólo para señales causales

Ejemplo:

$$x_1(n) = \{1, 2, \underset{\uparrow}{5}, 7, 0, 1\} \quad \stackrel{\mathbf{Z}}{\leftrightarrow} \quad X_1^+(z) = 5 + 7z^{-1} + z^{-3}$$

$$x_2(n) = \{2, 4, \underset{\uparrow}{5}, 7, 0, 1\} \quad \stackrel{\mathbf{Z}}{\leftrightarrow} \quad X_2^+(z) = 5 + 7z^{-1} + z^{-3}$$

$$\boxed{Z^+[x(n)] = Z[x(n)\mu(n)]}$$

Como $x(n)\mu(n)$ es causal, la RDC de $X^+(z)$ es el exterior de un círculo.

Propiedades de la $X^+(z)$

Posee las mismas propiedades de la $X(z)$, exceptuando la propiedad de corrimiento en el tiempo

Caso 1: Retardo de Tiempo

$$x(n) \longleftrightarrow X^+(z)$$

$$x(n-k) \longleftrightarrow z^{-k} \left[X^+(z) + \sum_{n=1}^k x(-n)z^n \right], \quad k > 0$$

En el caso en que $x(n)$ sea causal, entonces

$$x(n-k) \longleftrightarrow z^{-k} X^+(z)$$

Prueba:

$$Z^+ [x(n-k)] = \sum_{n=0}^{\infty} x(n-k) z^{-n}$$

$$n-k = m \rightarrow = \sum_{m=-k}^{\infty} x(m) z^{-m-k} = z^{-k} \sum_{m=-k}^{\infty} x(m) z^{-m}$$

$$= z^{-k} \left[\sum_{m=0}^{\infty} x(m) z^{-m} + \sum_{m=-k}^{-1} x(m) z^{-m} \right]$$

$$= z^{-k} \left[X^+(z) + \sum_{m=1}^k x(-m) z^m \right]$$

Caso 2: Avance de Tiempo

$$x(n) \longleftrightarrow X^+(z)$$

$$x(n+k) \longleftrightarrow z^k \left[X^+(z) - \sum_{n=0}^{k-1} x(n) z^{-n} \right], \quad k > 0$$

Teorema del Valor Final

$$\text{Si } x(n) \longleftrightarrow X^+(z)$$

entonces :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x(n) = \lim_{z \rightarrow 1} (z - 1) X^+(z)$$

El límite existe si la RDC de $(z - 1) X^+(z)$ incluye al círculo unitario

Ejemplo:

La respuesta al impulso de un SLE relajado es:

$$h(n) = \alpha^n \mu(n) ; \quad 0 < \alpha < 1$$

Determine el valor de la respuesta al escalón cuando $n \rightarrow \infty$

Tenemos:

$$y(n) = h(n) * u(n)$$

donde:

$$u(n) = \mu(n)$$

Por la propiedad de la transformada de la convolución

$$Y(z) = H(z) U(z)$$

(como las señales $h(n)$, $y(n)$ y $u(n)$ son señales causales, la transformada Z unilateral y bilateral son idénticas)

$$Y(z) = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \frac{1}{1 - z^{-1}} = \frac{z^2}{(z-1)(z-\alpha)} \quad RDC : |z| > 1$$

Luego:

$$(z-1)Y(z) = \frac{z^2}{(z-\alpha)} \quad RDC : |z| > |\alpha|$$

Como $|\alpha| < 1$, la RDC $(z - 1) Y(z)$ incluye a la circunferencia unitaria. Luego, por TVF:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} y(n) = \lim_{z \rightarrow 1} (z - 1) Y(z) = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{z^2}{z - \alpha} = \frac{1}{1 - \alpha} \quad (1)$$

Verifiquemos el límite en el dominio temporal. Se tiene

$$\frac{Y(z)}{z} = \frac{z}{(z - 1)(z - \alpha)} = \frac{A}{z - 1} + \frac{B}{z - \alpha}$$

$$A = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{z}{z - \alpha} = \frac{1}{1 - \alpha}$$

$$B = \lim_{z \rightarrow \alpha} \frac{z}{z - 1} = -\frac{\alpha}{1 - \alpha}$$

Luego

$$\begin{aligned} Y(z) &= \frac{1}{1-\alpha} \frac{z}{z-1} - \frac{\alpha}{1-\alpha} \frac{z}{z-\alpha} \\ &= \frac{1}{1-\alpha} \frac{1}{1-z^{-1}} - \frac{\alpha}{1-\alpha} \frac{1}{1-\alpha z^{-1}} \\ \Rightarrow y(n) &= \frac{1}{1-\alpha} \mu(n) - \frac{\alpha}{1-\alpha} \alpha^n \mu(n) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} y(n) = \frac{1}{1-\alpha} \quad (2)$$

Comparar (1) y (2).

Uso de la Transformada Z unilateral para la solución de las Ecuaciones en Diferencias con condiciones iniciales no nulas

Ejemplo:

$$(1) \quad y(n) = \alpha y(n-1) + u(n) \quad , \quad |\alpha| < 1$$

Calcular la respuesta del sistema a un escalón unitario, con condición inicial $y(-1)=1$

Solución:

Tomando la Transformada Z^+ en ambos miembros de la ecuación (1), tenemos:

$$Y^+(z) = \alpha \left[z^{-1} Y^+(z) + y(-1) \right] + U^+(z)$$

$$Y^+(z) (1 - \alpha z^{-1}) = \alpha y(-1) + U^+(z)$$

$$Y^+(z) = \frac{\alpha y(-1)}{(1 - \alpha z^{-1})} + \frac{1}{(1 - \alpha z^{-1})} U^+(z)$$

Para:

$$u(n) = \mu(n) \Rightarrow U^+(z) = \frac{1}{(1 - z^{-1})}$$

$$Y^+(z) = \frac{\alpha}{(1 - \alpha z^{-1})} + \frac{1}{(1 - \alpha z^{-1})} \frac{1}{(1 - z^{-1})} = \frac{\alpha z}{z - \alpha} + \frac{z^2}{(z - \alpha)(z - 1)}$$

$$\frac{Y^+(z)}{z} = \frac{\alpha}{z-\alpha} + \frac{z}{(z-\alpha)(z-1)} = \frac{\alpha(z-1)+z}{(z-\alpha)(z-1)}$$

$$= \frac{A}{z-\alpha} + \frac{B}{z-1}$$

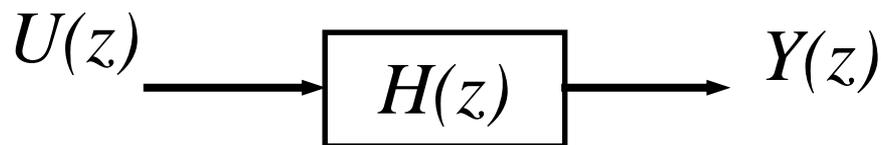
$$A = \lim_{z \rightarrow \alpha} \frac{\alpha(z-1)+z}{z-1} = -\frac{\alpha^2}{1-\alpha}$$

$$B = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{\alpha(z-1)+z}{z-\alpha} = \frac{1}{1-\alpha}$$

$$\Rightarrow Y^+(z) = -\frac{\alpha^2}{(1-\alpha)} \frac{1}{(1-\alpha z^{-1})} + \frac{1}{(1-\alpha)} \frac{1}{(1-z^{-1})}$$

$$\Rightarrow y(n) = -\frac{\alpha^2}{(1-\alpha)} \alpha^n \mu(n) + \frac{1}{(1-\alpha)} \mu(n)$$

Respuesta de Sistemas con funciones Transferencia Z Racionales



$$H(z) = \frac{N(z)}{D(z)} \left. \begin{array}{l} \swarrow \\ \searrow \end{array} \right\} \text{polinomios en } z^{-1} \text{ (o } z)$$

Asumimos $u(n)$ con transformada Z^+ racional

$$U(z) = \frac{P(z)}{Q(z)}$$

Asumimos además $H(z)$ con polos simples p_1, p_2, \dots, p_N y $U(z)$ con polos simples q_1, q_2, \dots, q_L ; con:

$$p_k \neq q_m \quad \forall \quad k = 1, \dots, N \quad \wedge \quad m = 1, \dots, L$$

Asumiendo además que no hay cancelación de polo-cero
 Suponiendo condiciones iniciales nulas, la respuesta del sistema a la entrada resulta:

$$Y(z) = \frac{N(z) P(z)}{D(z) Q(z)}$$

Expandiendo en fracciones simples obtenemos

$$Y(z) = \sum_{k=1}^N \frac{A_k}{1 - p_k z^{-1}} + \sum_{k=1}^L \frac{B_k}{1 - q_k z^{-1}}$$

$\downarrow \mathbf{Z}^{-1}$

$$Y(z) = \sum_{k=1}^N A_k p_k^n \mu(n) + \sum_{k=1}^L B_k q_k^n \mu(n)$$

**Respuesta
Natural**

**Respuesta
Forzada**

9. Causalidad y Estabilidad de Sistemas en TD

• Causalidad:

Vimos que la condición necesaria y suficiente para que un SLE sea causal es que:

$$h(n) = 0 \quad \forall \quad n < 0$$

Vimos también que la RDC de la Transformada Z de una secuencia causal es el exterior de un círculo.

Podemos concluir que:

Un sistema LE es causal si y solo si la RDC de la función transferencia Z del sistema es el exterior de un círculo de radio $r < \infty$, incluyendo el punto $z = \infty$

- **Estabilidad:**

La estabilidad de un sistema LE puede expresarse en término de las características de la función transferencia Z del sistema.

Vimos que la condición necesaria y suficiente para la BIBO estabilidad de un sistema lineal estacionario es:

$$\sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)| < \infty$$

Veremos que esta condición implica que $H(z)$ debe contener a la circunferencia unitaria en su RDC.

En efecto, considerando que:

$$H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h(n) z^{-n}$$

Luego:

$$\left| H(z) \right| = \left| \sum_{n=-\infty}^{\infty} h(n) z^{-n} \right| \leq \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left| h(n) z^{-n} \right| = \sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)| |z^{-n}|$$

Si se evalúa en la circunferencia unitaria ($|z|=1$) por lo que resulta:

$$\left| H(z) \right| \leq \sum_{n=-\infty}^{\infty} |h(n)|$$

De donde podemos concluir que si el sistema es BIBO estable, entonces la RDC de $H(z)$ contiene a la circunferencia unitaria.

Lo converso también es válido. Concluyendo así que:

Un sistema LE es BIBO estable si y solo si la RDC de la función transferencia Z del sistema incluye a la circunferencia unitaria

• Las condiciones para causalidad y estabilidad son diferentes y una no implica la otra. De hecho podemos tener sistemas:

- Estab. / Causal

- Inestab. / Causal

- Estab. / No Causal

- Inestab. / No Causal

• Para un **sistema causal**, la condición necesaria y suficiente se puede restringir un poco, como:

Sistema causal \longleftrightarrow RDC de $H(z)$ es el exterior de un círculo de radio r

Sistema estable \longleftrightarrow RDC de $H(z)$ contiene a la circunferencia unitaria

Sistema **causal y estable** \longleftrightarrow RDC de $H(z)$ es $|z| > r ; r < 1$

Como la RDC no puede contener polos de $H(z)$ podemos concluir que:

Un sistema LE **causal**, es BIBO estable si y solo si todos los polos de $H(z)$ están en el interior del círculo unitario

Ejemplo:

Sea el sistema LE con transferencia Z:

$$H(z) = \frac{3 - 4z^{-1}}{1 - 3.5z^{-1} + 1.5z^{-2}} = \frac{1}{1 - 0.5z^{-1}} + \frac{2}{1 - 3z^{-1}}$$

Especifique la RDC de $H(z)$ y determine $h(n)$ para las siguientes condiciones:

- El sistema es estable
- El sistema es causal
- El sistema es anticausal

a. Sistema BIBO estable

La condición necesaria y suficiente para BIBO estabilidad es que la RDC de $H(z)$ contenga a la circunferencia unitaria

$$H(z) = \frac{1}{1 - 0.5z^{-1}} + \frac{2}{1 - 3z^{-1}}$$



causal

$$\text{RDC}_1 = \left\{ z / |z| > \frac{1}{2} \right\}$$



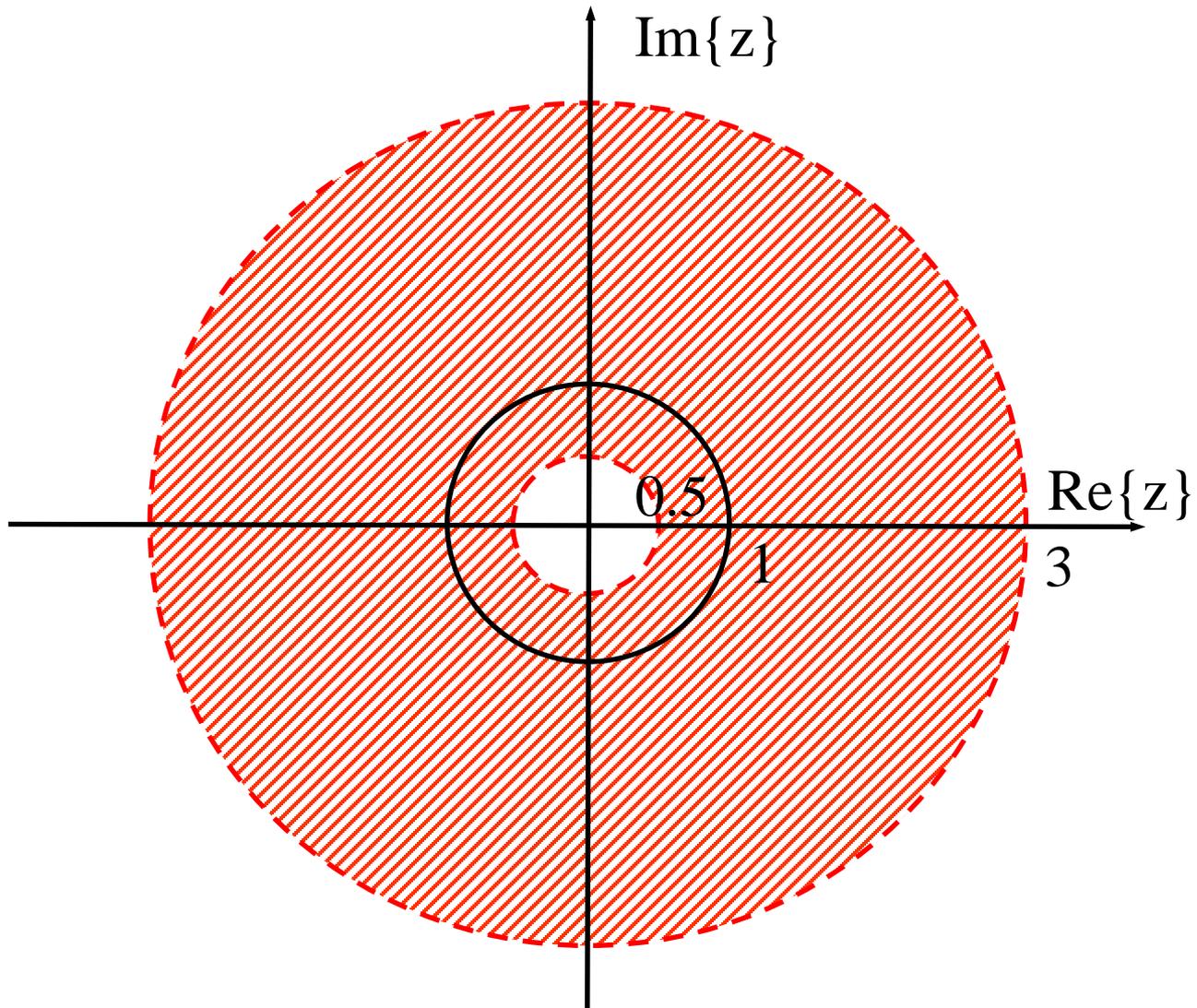
anticausal

$$\text{RDC}_2 = \{ z / |z| < 3 \}$$

$$\text{RDC}\{H(z)\} = \text{RDC}_1 \cap \text{RDC}_2 = \left\{ z / \frac{1}{2} < |z| < 3 \right\} \supset \{ z / |z| = 1 \}$$

$$h(n) = \left(\frac{1}{2} \right)^n \mu(n) - 3^n \mu(-n-1)$$

**no causal
BIBO estable**



$$\text{RDC}\{H(z)\} = \text{RDC}_1 \cap \text{RDC}_2 = \left\{ z / \frac{1}{2} < |z| < 3 \right\} \supset \{ z / |z| = 1 \}$$

b. Sistema causal

La RDC de $H(z)$ debe ser el exterior de un círculo

$$H(z) = \frac{1}{1 - 0.5z^{-1}} + \frac{2}{1 - 3z^{-1}}$$



causal



causal

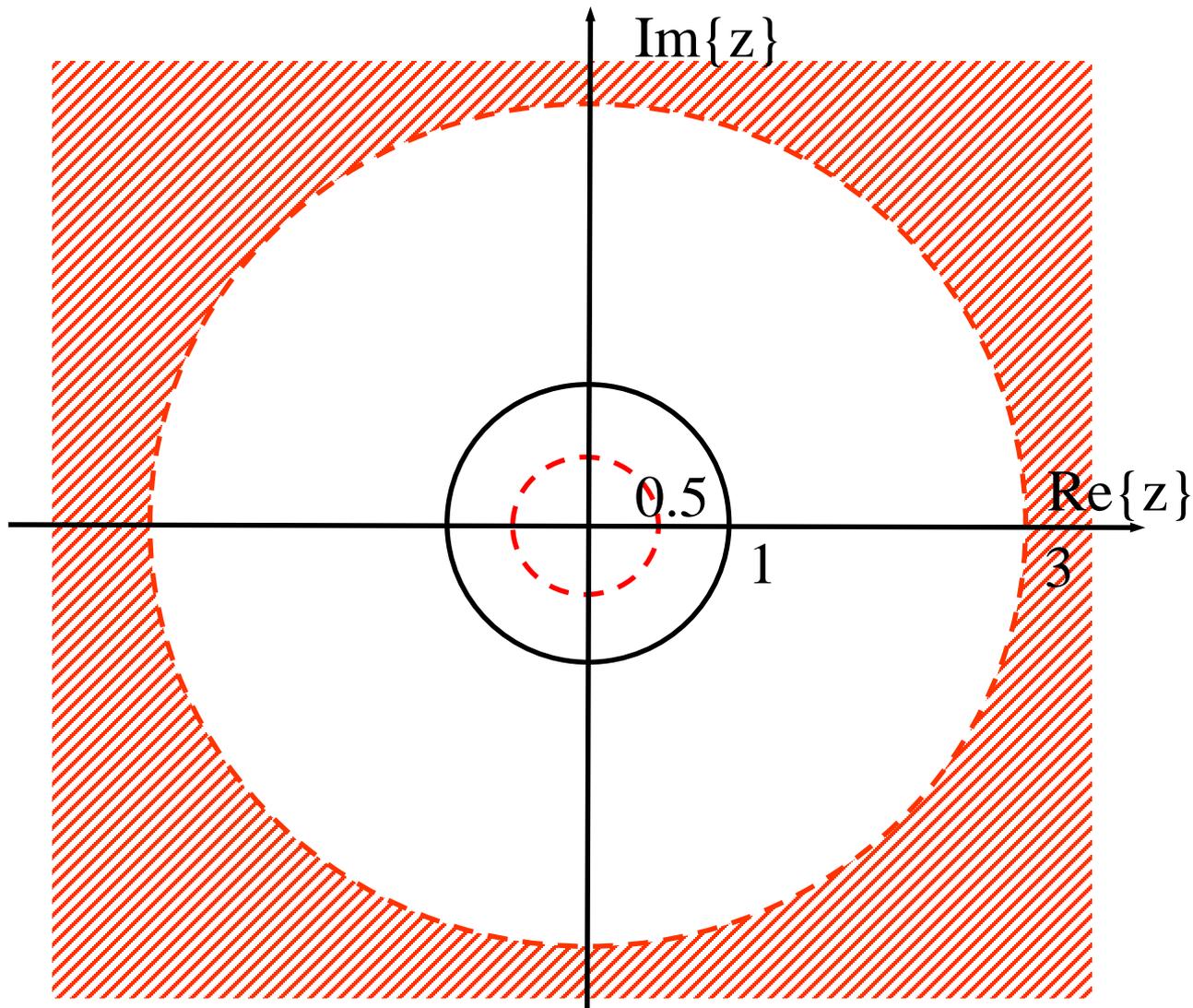
$$\text{RDC}_1 = \left\{ z / |z| > \frac{1}{2} \right\}$$

$$\text{RDC}_2 = \{ z / |z| > 3 \}$$

$$\text{RDC} \{ H(z) \} = \text{RDC}_1 \cap \text{RDC}_2 = \{ z / |z| > 3 \} \not\supset \{ z / |z| = 1 \}$$

$$h(n) = \left(\frac{1}{2} \right)^n \mu(n) + 3^n \mu(n)$$

Causal
No BIBO estable



$$\text{RDC}\{H(z)\} = \text{RDC}_1 \cap \text{RDC}_2 = \{z / |z| > 3\} \not\supset \{z / |z| = 1\}$$

c. Sistema anticausal

La RDC de $H(z)$ es el interior de un círculo.

$$H(z) = \frac{1}{1 - 0.5z^{-1}} + \frac{2}{1 - 3z^{-1}}$$

↑
anticausal

$$\text{RDC}_1 = \left\{ z / |z| < \frac{1}{2} \right\}$$

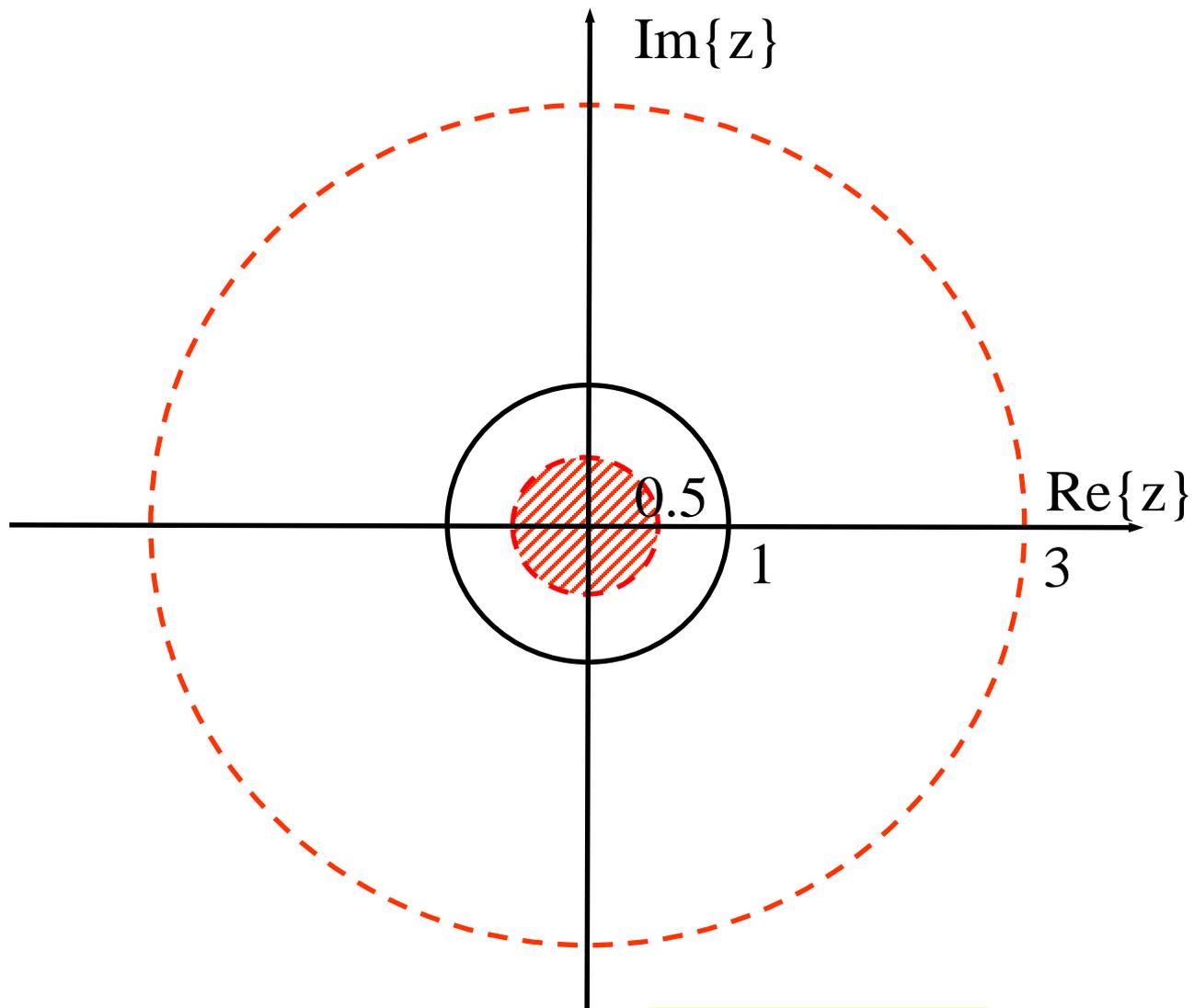
↑
anticausal

$$\text{RDC}_2 = \{ z / |z| < 3 \}$$

$$\text{RDC}\{H(z)\} = \text{RDC}_1 \cap \text{RDC}_2 = \left\{ z / |z| < \frac{1}{2} \right\} \neq \{ z / |z| = 1 \}$$

$$h(n) = -\left(\frac{1}{2}\right)^n \mu(-n-1) - 3^n \mu(-n-1)$$

anticausal
no BIBO estable



$$\text{RDC}\{H(z)\} = \text{RDC}_1 \cap \text{RDC}_2 = \left\{ z / |z| < \frac{1}{2} \right\} \neq \{ z / |z| = 1 \}$$