

**The z-transform**

**การแปลงแซด**

# เป้าหมาย

- นศ รู้จักความหมายของการแปลง แซด
- นศ เข้าใจประโยชน์และการนำการแปลงแซด ไปใช้งาน

# ทำไมต้องแปลงแซด ?

- เราใช้การแปลง DTFT เพื่อช่วยในการวิเคราะห์สัญญาณไม่ต่อเนื่องทางเวลาโดยใช้  $\{e^{j\omega}\}$
- และยังมีประโยชน์ ในการวิเคราะห์ในเชิงความถี่  $H(e^{j\omega})$
- แต่ DTFT เป็นการแปลงที่ใช้กับสัญญาณ steady-state (เช่น cos และ sin ) แต่ใช้กับสัญญาณที่สำคัญบางอย่างไม่ได้ เช่น  $u(n)$  หรือ  $nu(n)$
- การแปลงแซด (Z-transform) ให้คำตอบได้

# การแปลงแซด (z-Transform)

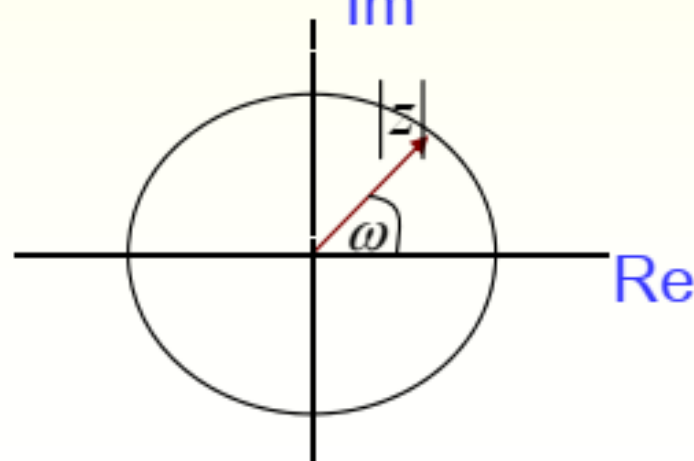
- สำหรับ สัญญาณ  $x(n)$  จะมีการแปลงแซดเป็น

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

- $z$  หมายถึง “ตัวแปรเชิงซ้อน” ซึ่งเราจะให้เป็น

$$z = |z|e^{j\omega}$$

- ซึ่งมีความหมายถึง “ขนาด” และ “เฟส”



## การแปลงแซด (z-transform) (ต่อ)

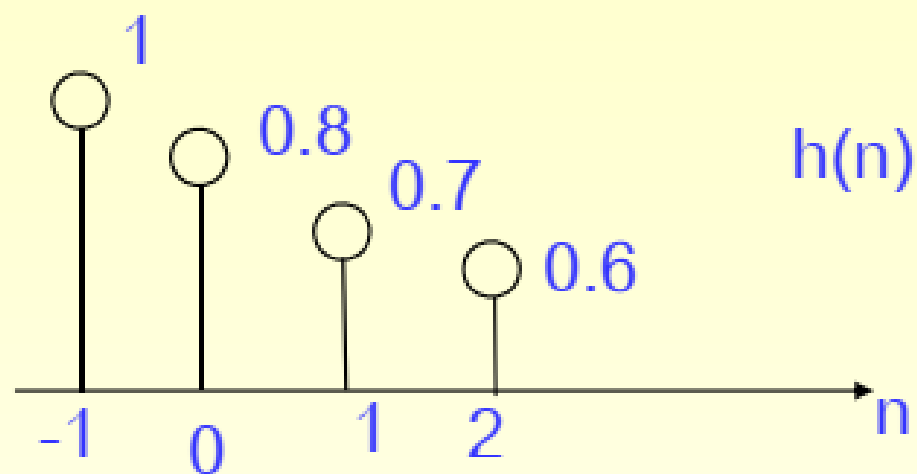
หาก “ขนาด” มีค่า เท่า หนึ่ง ( $|z|=1$ ) จะได้  $z = e^{j\omega}$

เราจะได้ ว่า การแปลง  $z$  กลายเป็นการแปลงฟูรีเยร์

$$X(z)|_{z=e^{j\omega}} = X(e^{j\omega}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)e^{-j\omega n}$$

การแปลงฟูรีเยร์เป็นกรณีพิเศษ ของการแปลงแซด

ตัวอย่าง



วิธีทำ

$$h(n) = \{1, 0.8, 0.7, 0.6\}$$

$$H(z) = z + 0.8 + 0.7z^{-1} + 0.6z^{-2}$$

# คุณสมบัติการแปลงเซดที่สำคัญ

- การเลื่อน

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

- การประสาน

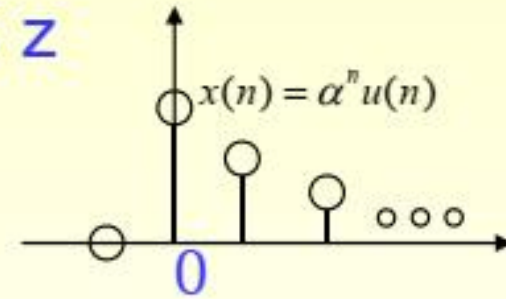
$$y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h(k)x(n - k) \Rightarrow Y(z) = H(z)X(z)$$

- การคูณ  $x(n)$  ด้วย  $n$

$$Z[nx(n)] = -z \frac{dX(z)}{dz}$$

# บริเวณการลู่เข้า (Region Of Convergence)

•พิจารณา  $x(n) = \alpha^n u(n)$  ได้การแปลง  $z$



$$\begin{aligned} X(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \alpha^n z^{-n} \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} (\alpha z^{-1})^n = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} \quad |\alpha z^{-1}| < 1 \quad \text{หรือ} \quad |z| > |\alpha| \end{aligned}$$

## บริเวณการลู่เข้า (ต่อ)

ลองดู

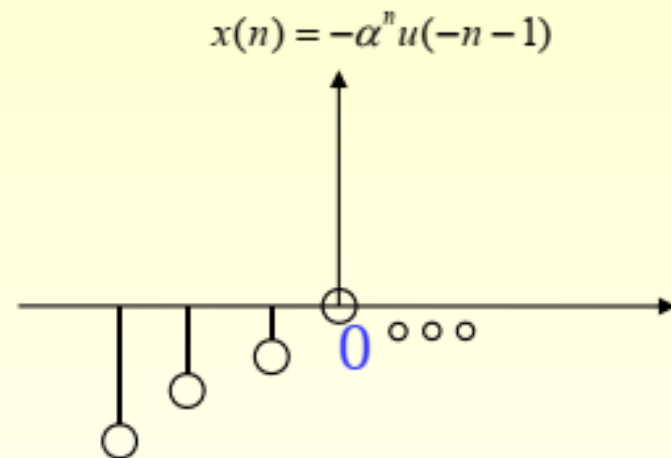
$$x(n) = -\alpha^n u(-n-1)$$

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

$$= -\sum_{n=1}^{\infty} (\alpha^{-1} z)^n = 1 - \sum_{n=0}^{\infty} (\alpha^{-1} z)^n = 1 - \frac{1}{1 - \alpha^{-1} z}$$

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

$$|\alpha^{-1} z| < 1, \text{ หรือ } |z| < |\alpha|$$



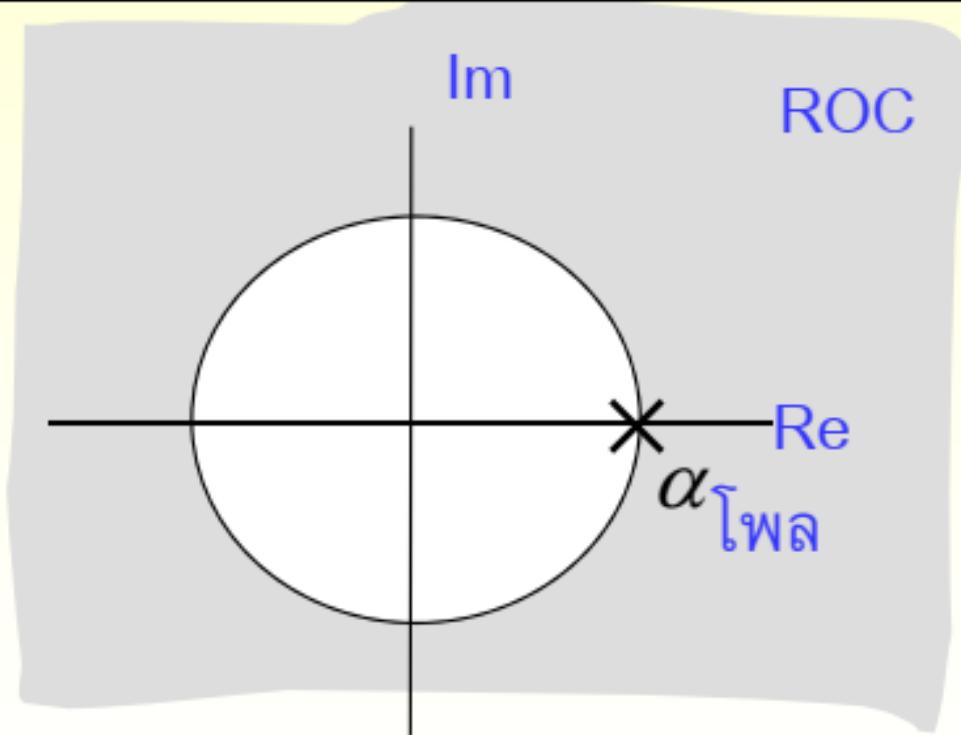
ต่าง  $x(n)$  คำตอบเหมือนกัน อะไรคือความแตกต่าง?

บริเวณการลู่อเข้า ROC คือ บริเวณสีเทา เป็น  
บริเวณที่ทำให้สมการเป็นจริง

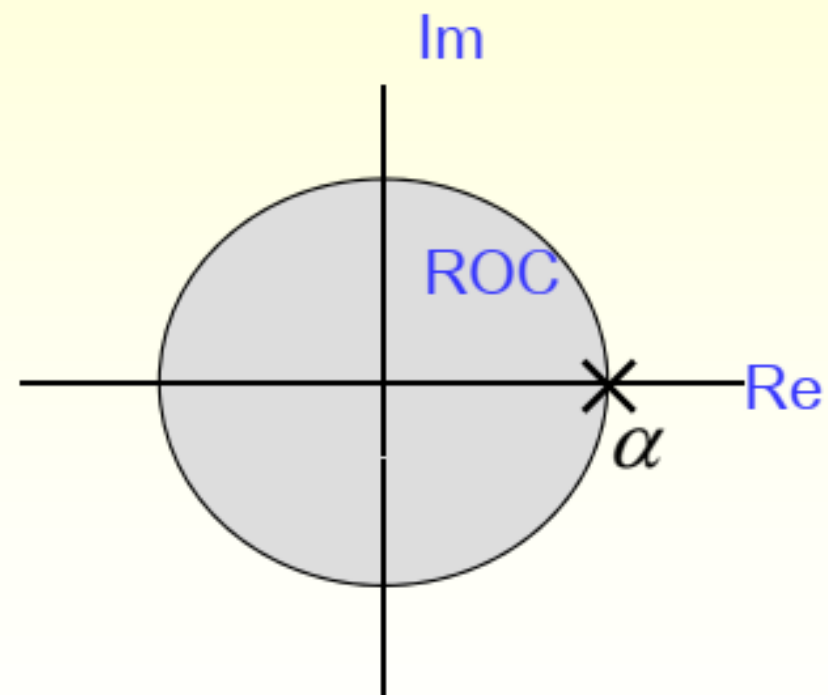
$$X(z) = \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}}$$

$$x(n) = \alpha^n u(n)$$

$$x(n) = -\alpha^n u(-n-1)$$



ROC อยู่ **นอก** วงกลมรัศมี  $\alpha$



ROC อยู่ **ใน** วงกลมรัศมี  $\alpha$

ตัวอย่าง

จงหาผลการแปลง Z และ บริเวณการลู่อเข้าของ

$$x(n) = \alpha^n u(n) - \beta^n u(-n - 1)$$

วิธีทำ

$$\begin{aligned} X(z) &= \sum_{n=0}^{\infty} \alpha^n z^{-n} - \sum_{n=0}^{\infty} (\beta^{-1} z)^{-n+1} \\ &= \frac{1}{1 - \alpha z^{-1}} - \frac{1}{1 - \beta z^{-1}} \end{aligned}$$

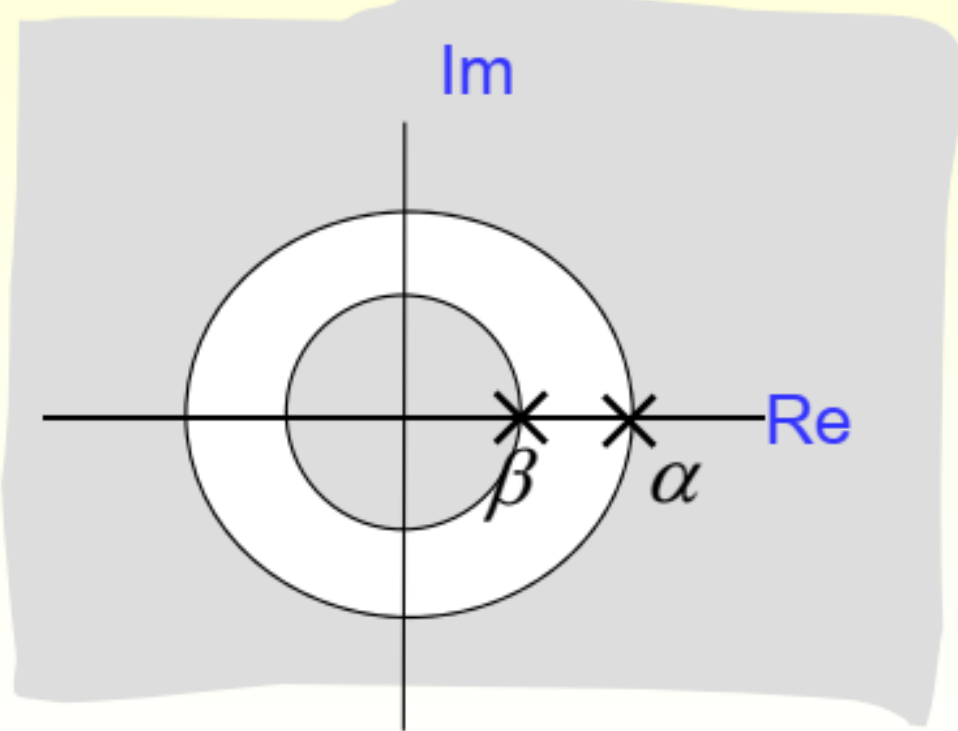
เทอม แรก ROC คือ บริเวณ  $|z| > |\alpha|$

เทอม สอง ROC คือ บริเวณ  $|z| < |\beta|$

บริเวณการลู่เข้า ROCเป็นบริเวณที่เกิดจากการ interceptionของROC ทั้งสอง

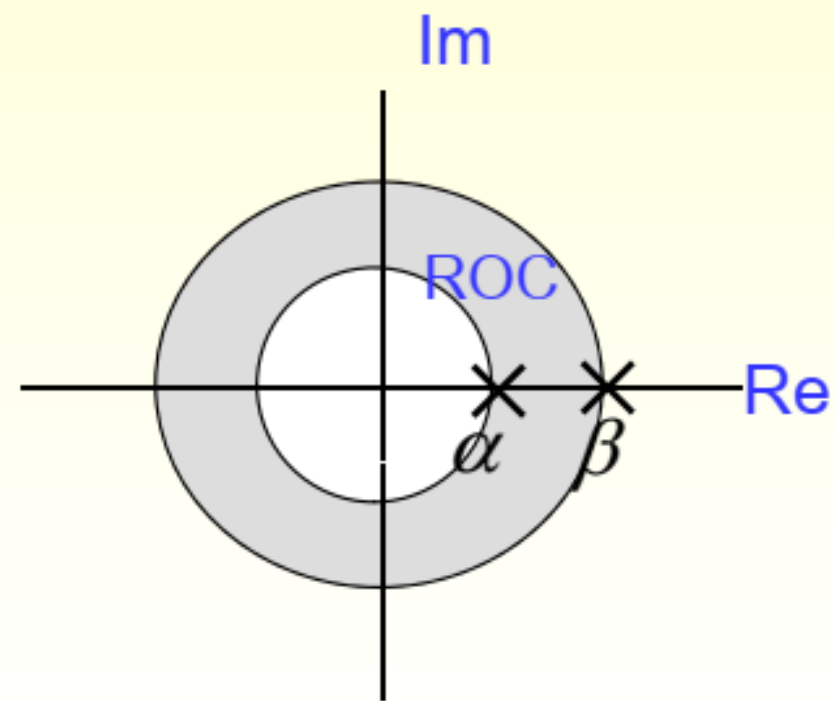
$$x(n) = \alpha^n u(n) - \beta^n u(-n - 1)$$

$$|\beta| < |\alpha|$$



ROC ไม่มีค่า, ดังนั้นไม่มี  $X(z)$

$$|\alpha| < |\beta|$$



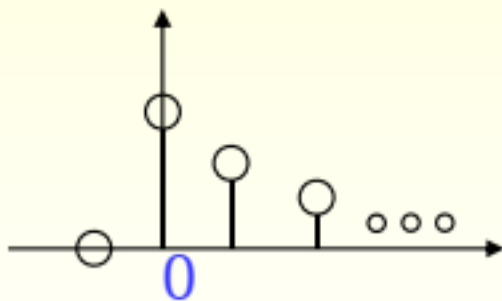
ROC อยู่ระหว่างวงกลม

# ความเป็นคอซัล (Causality)

สัญญาณที่เป็นคอซัล(**causal**) คือสัญญาณที่มีค่าในช่วง  $n \geq 0$

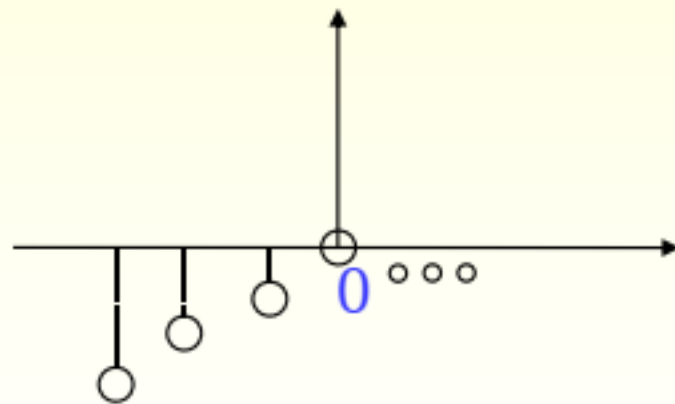
สัญญาณที่เป็น คอซัลตรงกันข้าม (**anti-causal**) มีค่าในช่วง  $n < 0$

$$x(n) = \alpha^n u(n)$$



คอซัล

$$x(n) = -\alpha^n u(-n-1)$$



คอซัลตรงกันข้าม

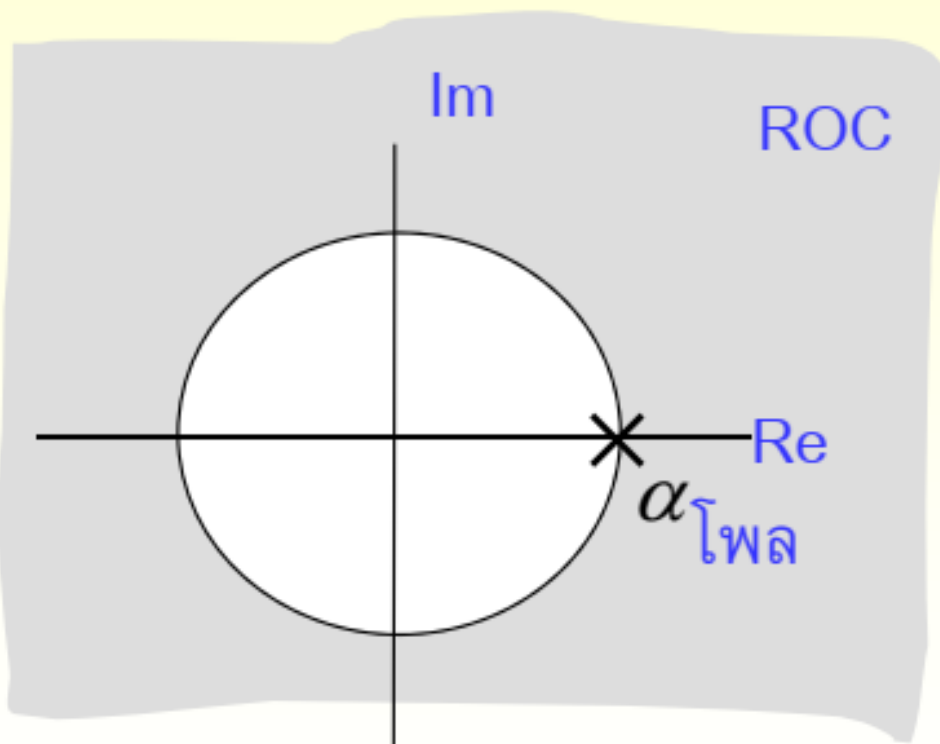
หรือดูจาก ROC ก็ได้

# ROC อยู่นอกวงกลม=คอซัล

## ROC อยู่ในวงกลม=คอซัลตรงกันข้าม

- คอซัล

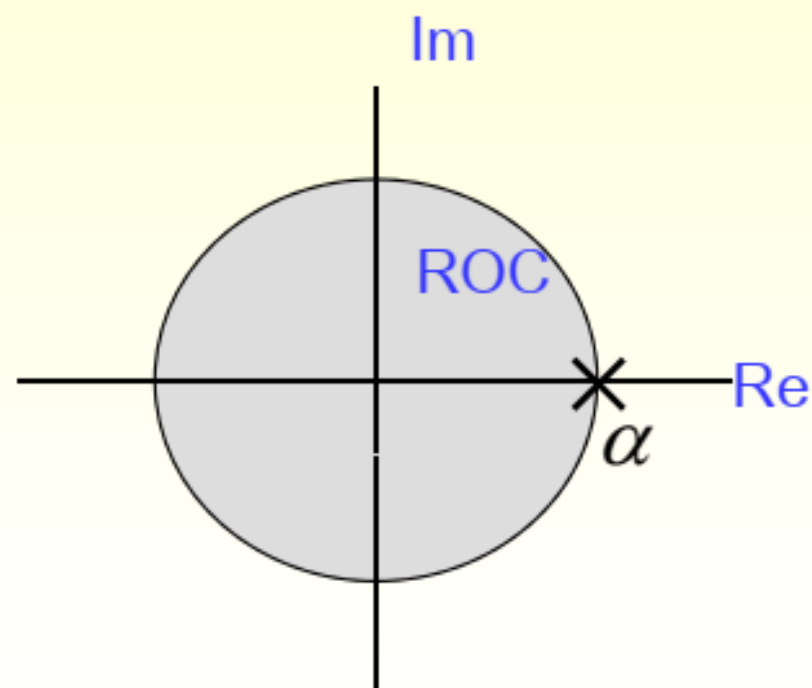
$$x(n) = \alpha^n u(n)$$



ROC อยู่นอกวงกลมรัศมี  $\alpha$

- คอซัลตรงกันข้าม

$$x(n) = -\alpha^n u(-n-1)$$



ROC อยู่ในวงกลมรัศมี  $\alpha$

# การแปลง z ผกผัน

## (Inversion of the z-Transform)

- เพื่อแปลงกลับจาก โดเมนแซดไปเป็นโดเมนเวลา

$$x(n) \equiv Z^{-1}[X(z)]$$

- พิจารณา

$$X(z) = \frac{a_0 + a_1z + a_2z^2 + \dots + a_Nz^N}{b_0 + b_1z + b_2z^2 + \dots + b_Mz^M}$$

- จัดอยู่ในรูป

$$X(z) = \frac{a_0 + a_1z + a_2z^2 + \dots + a_Nz^N}{(z - p_1)(z - p_2)\dots(z - p_M)}$$

# Table of Z-transform pairs

Entry number	Discrete-time sequence $x(n), n \geq 0$	z-transform $X(z)$	Region of convergence of $X(z)$
1	$k\delta(n)$	$k$	Everywhere
2	$k$	$\frac{kz}{z-1}$	$ z  > 1$
3	$kn$	$\frac{kz}{(z-1)^2}$	$ z  > 1$
4	$kn^2$	$\frac{kz(z+1)}{(z-1)^3}$	$ z  > 1$
5	$ke^{-\alpha n}$	$\frac{kz}{z-e^{-\alpha}}$	$ z  > e^{-\alpha}$
6	$kne^{-\alpha n}$	$\frac{kze^{-\alpha}}{(z-e^{-\alpha})^2}$	$ z  > e^{-\alpha}$
7	$1 - e^{-\alpha n}$	$\frac{z(1-e^{-\alpha})}{z^2 - z(1+e^{-\alpha}) + e^{-\alpha}}$	$ z  > e^{-\alpha}$
8	$\cos(\alpha n)$	$\frac{z(z - \cos \alpha)}{z^2 - 2z \cos \alpha + 1}$	$ z  > 1$
9	$\sin(\alpha n)$	$\frac{z \sin \alpha}{z^2 - 2z \cos \alpha + 1}$	$ z  > 1$
10	$e^{-\alpha n} \sin(\alpha n)$	$\frac{ze^{-\alpha} \sin \alpha}{z^2 - 2e^{-\alpha} z \cos \alpha + e^{-2\alpha}}$	$ z  > e^{-\alpha}$
11	$e^{-\alpha n} \cos(\alpha n)$	$\frac{ze^{-\alpha}(ze^{\alpha} - \cos \alpha)}{z^2 - 2ze^{-\alpha} \cos \alpha + e^{-2\alpha}}$	$ z  > e^{-\alpha}$
12	$\cosh(\alpha n)$	$\frac{z^2 - z \cosh \alpha}{z^2 - 2z \cosh \alpha + 1}$	$ z  > \cosh \alpha$
13	$\sinh(\alpha n)$	$\frac{z \sinh \alpha}{z^2 - 2z \cosh \alpha + 1}$	$ z  > \sinh \alpha$
14	$k\alpha^n$	$\frac{kz}{z-\alpha}$	$ z  > \alpha$
15	$kn\alpha^n$	$\frac{k\alpha z}{(z-\alpha)^2}$	$ z  > \alpha$
16	$2 c  p ^n \cos(n\angle p + \angle c)$	$\frac{cz}{z-p} + \frac{c^*z}{z-p^*}$	

$k$  and  $\alpha$  are constants;  $c$  is a complex number.

## โพลสามกรณี

- โพลเป็นจำนวนจริงไม่ซ้ำค่า
- โพลเป็นจำนวนเชิงซ้อนไม่ซ้ำค่า
- โพลเป็นจำนวนซ้ำค่า

# 1. โพลเป็นจำนวนจริงไม่ซ้ำค่า

ตัวอย่าง

$$Y(z) = \frac{4z^2}{z^2 - 0.25} = \frac{4z^2}{(z-0.5)(z+0.5)}$$

วิธีทำ

$$Y(z) = \frac{4z^2}{(z-0.5)(z+0.5)} = \frac{C_1 z}{z-0.5} + \frac{C_2 z}{z+0.5}$$

$$\frac{Y(z)}{z} = \frac{4z}{(z-0.5)(z+0.5)} = \frac{C_1}{(z-0.5)} + \frac{C_2}{(z+0.5)}$$

## หา C1 และ C2

• หา C1 
$$\frac{4z(z-0.5)}{(z-0.5)(z+0.5)} \Big|_{z=0.5} = \frac{C_1(z-0.5)}{(z-0.5)} + \frac{C_2(z-0.5)}{(z+0.5)}$$

$$C_1 = \frac{4z}{z+0.5} \Big|_{z=0.5} = \frac{4(0.5)}{1} = 2$$

• หา C2 
$$\frac{4z(z+0.5)}{(z-0.5)(z+0.5)} \Big|_{z=-0.5} = \frac{C_1(z+0.5)}{(z-0.5)} + \frac{C_2(z+0.5)}{(z+0.5)}$$

$$C_2 = \frac{4z}{z-0.5} \Big|_{z=-0.5} = \frac{4(-0.5)}{-1} = 2$$

$$\frac{Y(z)}{z} = \frac{2}{z-0.5} + \frac{2}{z+0.5}$$

$$Y(z) = \frac{2z}{z-0.5} + \frac{2z}{z+0.5}$$

จากหนังสือ อ พรชัยเปิดตาราง 4.1 หน้า 46 ข้อ 5  
และตารางหน้าถัดไป ได้ผลการแปลงผกผันแซดเป็น

$$y(n) = 2(0.5)^n u(n) + 2(-0.5)^n u(n)$$

## 2. โพลเป็นจำนวนเชิงซ้อนไม่ซ้ำค่า

ตัวอย่าง

$Y(z)$  แสดงโดย

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

วิธีทำ

$$Y(z) = \frac{z}{z^2 + 1} = \frac{C_1 z}{z - j} + \frac{C_2 z}{z + j}$$

$$j = 0 + j$$

$$= \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) + j \sin\left(\frac{\pi}{2}\right)$$

$$= e^{j\frac{\pi}{2}}$$

$$Y(z) = \frac{C_1 z}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{C_2 z}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}$$

# ท่ C1

$$Y(z)(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}) = \frac{z(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})}{z^2 + 1} = \frac{C_1 z(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{C_2 z(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}$$

$$\frac{\cancel{(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})}}{\cancel{(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})}(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})} \Big|_{z=e^{j\frac{\pi}{2}}} = \frac{C_1 \cancel{(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})}}{\cancel{z} - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{C_2 \cancel{(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})}}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}} \stackrel{=0}{}$$

$$C_1 = \frac{1}{(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})} \Big|_{z=e^{j\frac{\pi}{2}}} = \frac{1}{(e^{j\frac{\pi}{2}} - e^{-j\frac{\pi}{2}})} = \frac{1}{2j} = 0.5e^{-j\frac{\pi}{2}}$$

## ทำ C2

$$Y(z)(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}) = \frac{z(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})}{z^2 + 1} = \frac{C_1 z(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{C_2 z(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}$$

$$\frac{\cancel{(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})}}{(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})\cancel{(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})}} \Big|_{z=e^{-j\frac{\pi}{2}}} = \frac{C_1 \cancel{(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})}}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{C_2 \cancel{(z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}})}}{\cancel{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}}$$

$$C_2 = \frac{1}{(z - 1e^{j\frac{\pi}{2}})} \Big|_{z=e^{-j\frac{\pi}{2}}} = \frac{1}{(e^{-j\frac{\pi}{2}} - e^{j\frac{\pi}{2}})} = \frac{1}{-2j} = 0.5e^{j\frac{\pi}{2}}$$

## แทนค่า C1 และ C2

$$Y(z) = \frac{C_1 z}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{C_2 z}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}$$

$$Y(z) = \frac{0.5e^{-j\frac{\pi}{2}} z}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{0.5e^{j\frac{\pi}{2}} z}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}$$

จาก ตารางที่ 4.1 ข้อ 14 หน้า 46

$$2|C||p|^n \cos(n\angle p + \angle C) \Leftarrow \frac{Cz}{z-p} + \frac{C^* z}{z-p^*}$$

$$Y(z) = \frac{0.5e^{-j\frac{\pi}{2}}z}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{0.5e^{j\frac{\pi}{2}}z}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}$$

Annotations:
 

- A line points from the label  $0.5 \angle -\frac{\pi}{2}$  to the numerator  $0.5e^{-j\frac{\pi}{2}}$  of the first term.
- A line points from the label  $1 \angle \frac{\pi}{2}$  to the denominator  $1e^{j\frac{\pi}{2}}$  of the first term.

$$y(n) = 2|0.5||1|^n \cos\left(\frac{\pi}{2}n - \frac{\pi}{2}\right) \leftarrow \frac{0.5e^{-j\frac{\pi}{2}}z}{z - 1e^{j\frac{\pi}{2}}} + \frac{0.5e^{j\frac{\pi}{2}}z}{z - 1e^{-j\frac{\pi}{2}}}$$

$$= \cos\left(\frac{\pi}{2}n - \frac{\pi}{2}\right)$$

### 3. โพลเป็นจำนวนซ้ำค่า

ตัวอย่าง

$$Y(z) = \frac{z^2}{(z - 0.5)(z - 1)^2}$$

วิธีทำ

$$Y(z) = \frac{z^2}{(z - 0.5)(z - 1)^2} = \frac{C_1 z}{(z - 0.5)} + \frac{C_2 z}{(z - 1)^2} + \frac{C_3 z}{z - 1}$$

หา  $C_1$

$$\frac{z^2 \cancel{(z - 0.5)}}{\cancel{(z - 0.5)}(z - 1)^2} \Big|_{z=0.5} = \frac{C_1 z \cancel{(z - 0.5)}}{\cancel{(z - 0.5)}} + \frac{C_2 z \cancel{(z - 0.5)}}{(z - 1)^2} + \frac{C_3 z \cancel{(z - 0.5)}}{z - 1}$$

$$C_1 = \frac{z}{(z - 1)^2} \Big|_{z=0.5} = \frac{0.5}{(0.5 - 1)^2} = 2$$

หา C2

$$\frac{z^2 \cancel{(z-1)^2}}{(z-0.5) \cancel{(z-1)^2}} \Big|_{z=1} = \frac{C_1 z \cancel{(z-1)^2}}{(z-0.5)} + \frac{C_2 z \cancel{(z-1)^2}}{\cancel{(z-1)^2}} + \frac{C_3 z \cancel{(z-1)^2}}{z-1}$$

$$C_2 = \frac{z}{(z-0.5)} \Big|_{z=1} = \frac{1}{(1-0.5)} = 2$$

หา C3

$$\frac{z^2 \cancel{(z-1)}}{(z-0.5)(z-1)} \Big|_{z=1} = \frac{C_1 z(z-1)}{(z-0.5)} + \frac{C_2 z \cancel{(z-1)}}{z-1} + \frac{C_3 z \cancel{(z-1)}}{\cancel{(z-1)}}$$

แทน  $z=1$  ตรงๆเลย ไม่ได้ (เพราะอะไร?) และ สังเกต การตัดค่า  $C_1$  ไว้

ต้องแทน  $C_2=2$  ลงไปก่อน

$$\frac{z^2}{(z-0.5)(z-1)} \Big|_{z=1} = \frac{C_1 z(z-1)}{(z-0.5)} + \frac{(2)z}{z-1} + C_3 z$$

จัดสมการใหม่เพื่อหา C3

$$C_3 = \frac{z}{(z-0.5)(z-1)} \Big|_{z=1} - \frac{C_1(z-1)}{(z-0.5)} \Big|_{z=1} - \frac{(2)}{z-1} \Big|_{z=1}$$

ใช้ การหา

$$C_3 = \frac{z - C_1(z-1)^2 - 2(z-0.5)}{(z-0.5)(z-1)} \Big|_{z=1}$$

สลับเทอม 2 กับ 3

$$= \frac{z - 2(z-0.5) - C_1(z-1)^2}{(z-0.5)(z-1)} \Big|_{z=1}$$

$$= \frac{-\cancel{(z-1)} - C_1(z-1)}{(z-0.5)\cancel{(z-1)}} \Big|_{z=1}$$

แทนค่า  $z=1$  ในขั้นตอนนี้

เทอม C1 จะหายไปเองเมื่อ  $z=1$

$$= \frac{-1-0}{(1-0.5)} = -2$$

แทนค่าลงไป

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

$$y(n) = 2(0.5)^n + 2n - 2$$

# ประโยชน์ของ z-Transform

- ช่วยในการหาผลตอบสนองในโดเมนเวลาของระบบ

ตัวอย่าง

$$y(n] + \sum_{l=1}^N a_l y(n-l) = \sum_{m=0}^M b_m x(n-m)$$

วิธีทำ

$$y(n] = 0.9 y(n-1) + x(n]$$

$$Y(z) = 0.9z^{-1}Y(z) + X(z)$$

$$\frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1}{1-0.9z^{-1}} = H(z)$$

$$h(n] = (0.9)^n u(n]$$

## 2. ช่วยหาผลการประสาน

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

ตัวอย่าง

$$h(n) = (0.5)^n u(n) \quad x(n) = \left(\frac{1}{3}\right)^n u(n)$$

วิธีทำ

เราทราบว่า  $Y(z) = H(z)X(z)$

$$H(z) = \frac{z}{z - 0.5}, \quad |z| > 0.5$$

$$X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n)z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{3}\right)^n z^{-n}$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{3} z^{-1}\right)^n = \frac{1}{1 - \frac{1}{3} z^{-1}} = \frac{z}{z - \frac{1}{3}}, \quad |z| > \frac{1}{3}$$

$$Y(z) = \frac{z}{z-0.5} \cdot \frac{z}{z-\frac{1}{3}}$$

หา inverse z-transform

$$Y(z) = \frac{z^2}{(z-0.5)(z-\frac{1}{3})} = \frac{C_1 z}{(z-0.5)} + \frac{C_2 z}{(z-\frac{1}{3})}$$

$$C_1 = 3, C_2 = -2 \quad \Rightarrow \quad Y(z) = \frac{3z}{(z-0.5)} - \frac{2z}{(z-\frac{1}{3})}$$

แปลงกลับ

$$y(n) = 3(0.5)^n u(n) - 2\left(\frac{1}{3}\right)^n u(n)$$

### 3. ช่วยหาเอาต์พุตของ difference equation

ตัวอย่าง การหมุนของดาวเทียมแสดงได้ด้วย

$$y(n) + y(n-1) + 0.5y(n-2) = 0.5x(n) + 0.5x(n-1)$$

$y(n)$  = ตำแหน่งมุม (angular position)

$x(n)$  = ทอร์ก (Torque) จากตัวขับ

ให้หา  $y(n)$  ที่  $x(n)$  เป็น  $\delta(n)$

วิธีทำ แปลง  $z$

$$Y(z) - z^{-1}Y(z) + 0.5z^{-2}Y(z) = 0.5X(z) + 0.5z^{-1}X(z)$$

$$Y(z) = \frac{0.5 + 0.5z^{-1}}{1 - z^{-1} + 0.5z^{-2}} X(z)$$

ได้ Transfer function

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

$$\begin{aligned} \frac{Y(z)}{z} &= \frac{0.5(z+1)}{(z - 0.707e^{j\pi/4})(z - 0.707e^{-j\pi/4})} \\ &= \frac{0.79e^{-j1.25}}{z - 0.707e^{j\pi/4}} + \frac{0.79e^{j1.25}}{z - 0.707e^{-j\pi/4}} \end{aligned}$$

เมื่อ คูณกลับด้วย  $z$

$$Y(z) = \frac{0.79e^{-j1.25}z}{z - 0.707e^{j\pi/4}} + \frac{0.79e^{j1.25}z}{z - 0.707e^{-j\pi/4}}$$

ตำแหน่งมุม  $y(n)$  หาได้จากการแปลง  $z$  ผกผัน

$$y(n) = 1.58(0.707)^n \cos(\pi n / 4 - 1.25), \quad n \geq 0$$

## สรุป

- หาผลลัพธ์การแปลงแซดได้ในบางกรณีที่ใช้การแปลง DTFT ไม่ได้
- สมการการแปลงแซดให้ความหมายมากกว่าหนึ่งสัญญาณ โดเมนเวลา โดยแตกต่างกันตาม ROC
- การแปลงแซดช่วยหาผลลัพธ์สมการผลต่างได้