

TABLA 3.1 FAMILIAS DE SEÑALES CARACTERÍSTICAS Y SUS CORRESPONDIENTES ROC

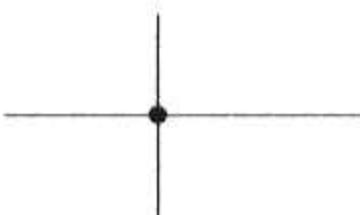
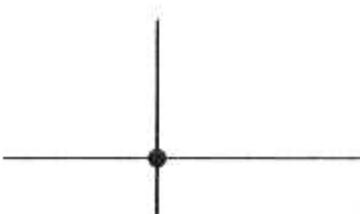
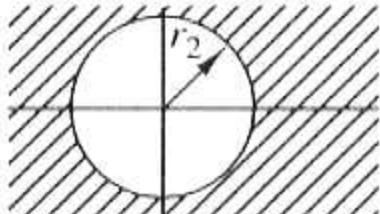
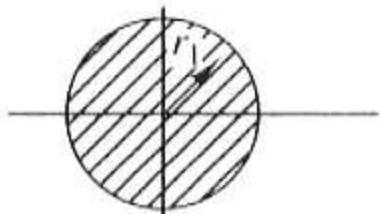
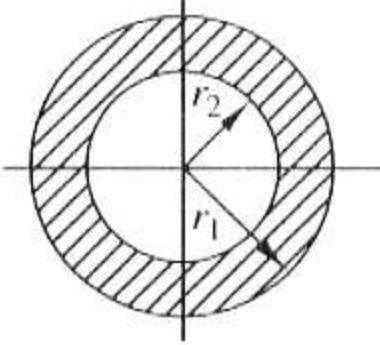
Señal	ROC
Señales de duración finita	
Causal	
Anticausal	
Bilateral	
Señales de duración infinita	
Causal	 $ z > r_2$
Anticausal	 $ z < r_1$
Bilateral	 $r_2 < z < r_1$

TABLA 3.2 PROPIEDADES DE LA TRANSFORMADA Z

Propiedad	Dominio del tiempo	Dominio z	ROC
Notación	$x(n)$ $x_1(n)$ $x_2(n)$	$X(z)$ $X_1(z)$ $X_2(z)$	ROC: $r_2 < z < r_1$ ROC ₁ ROC ₂
Linealidad	$a_1x_1(n) + a_2x_2(n)$	$a_1X_1(z) + a_2X_2(z)$	Como mínimo la intersección de ROC ₁ y ROC ₂
Desplazamiento en el tiempo	$x(n - k)$	$z^{-k}X(z)$	La de $X(z)$, excepto $z = 0$ si $k > 0$ y $z = \infty$ si $k < 0$
Escalado en el dominio z	$a^n x(n)$	$X(a^{-1}z)$	$ a r_2 < z < a r_1$
Inversión temporal	$x(-n)$	$X(z^{-1})$	$\frac{1}{r_1} < z < \frac{1}{r_2}$
Conjugación	$x^*(n)$	$X^*(z^*)$	ROC
Parte real	$\text{Re}\{x(n)\}$	$\frac{1}{2}[X(z) + X^*(z^*)]$	Incluye a la ROC
Parte imaginaria	$\text{Im}\{x(n)\}$	$\frac{1}{2}[X(z) - X^*(z^*)]$	Incluye a la ROC
Diferenciación en el dominio z	$nx(n)$	$-z \frac{dX(z)}{dz}$	$r_2 < z < r_1$
Convolución	$x_1(n) * x_2(n)$	$X_1(z)X_2(z)$	Como mínimo, la intersección de ROC ₁ y ROC ₂
Correlación	$r_{x_1 x_2}(l) = x_1(l) * x_2(-l)$	$R_{x_1 x_2}(z) = X_1(z)X_2(z^{-1})$	Como mínimo, la intersección de las ROC de $X_1(z)$ y $X_2(z^{-1})$
Teorema del valor inicial	Si $x(n)$ causal	$x(0) = \lim_{z \rightarrow \infty} X(z)$	
Multiplicación	$x_1(n)x_2(n)$	$\frac{1}{2\pi j} \oint_C X_1(v)X_2\left(\frac{z}{v}\right)v^{-1}dv$	Como mínimo, $r_{1l}r_{2l} < z < r_{1u}r_{2u}$
Relación de Parseval	$\sum_{n=0}^{\infty} x_1(n)x_2^*(n) = \frac{1}{2\pi j} \oint_C X_1(v)X_2^*(1/v^*)v^{-1}dv$		

TABLA 3.3 ALGUNOS PARES COMUNES DE TRANSFORMADAS Z

	Señal, $x(n)$	Transformada z, $X(z)$	ROC
1	$\delta(n)$	1	Todo z
2	$u(n)$	$\frac{1}{1 - z^{-1}}$	$ z > 1$
3	$a^n u(n)$	$\frac{1}{1 - az^{-1}}$	$ z > a $
4	$na^n u(n)$	$\frac{az^{-1}}{(1 - az^{-1})^2}$	$ z > a $
5	$-a^n u(-n - 1)$	$\frac{1}{1 - az^{-1}}$	$ z < a $
6	$-na^n u(-n - 1)$	$\frac{az^{-1}}{(1 - az^{-1})^2}$	$ z < a $
7	$(\cos \omega_0 n)u(n)$	$\frac{1 - z^{-1} \cos \omega_0}{1 - 2z^{-1} \cos \omega_0 + z^{-2}}$	$ z > 1$
8	$(\sin \omega_0 n)u(n)$	$\frac{z^{-1} \sin \omega_0}{1 - 2z^{-1} \cos \omega_0 + z^{-2}}$	$ z > 1$
9	$(a^n \cos \omega_0 n)u(n)$	$\frac{1 - az^{-1} \cos \omega_0}{1 - 2az^{-1} \cos \omega_0 + a^2 z^{-2}}$	$ z > a $
10	$(a^n \sin \omega_0 n)u(n)$	$\frac{az^{-1} \sin \omega_0}{1 - 2az^{-1} \cos \omega_0 + a^2 z^{-2}}$	$ z > a $

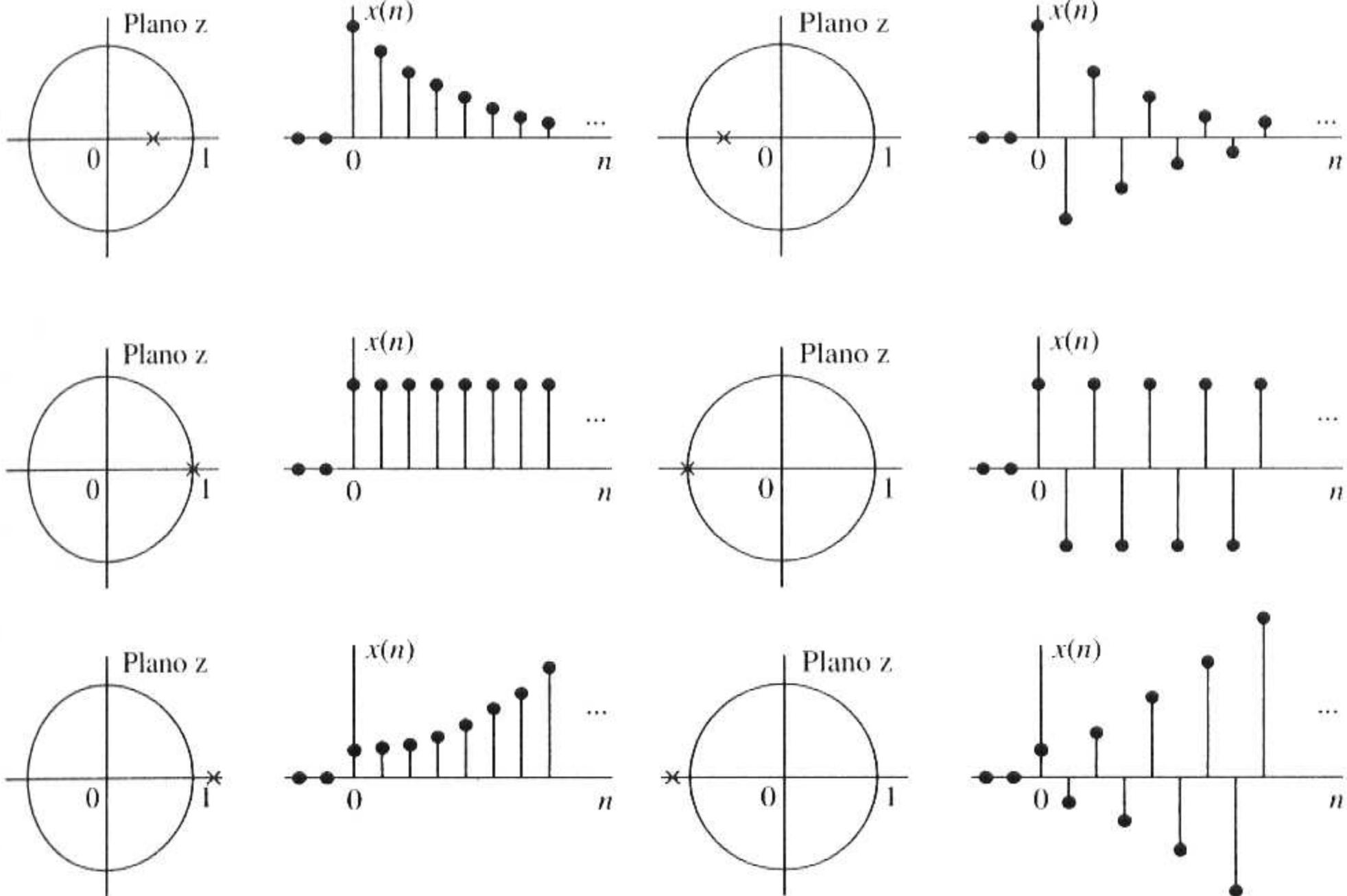


Figura 3.11 Comportamiento en el dominio del tiempo de una señal causal de un solo polo como función de la localización del polo con respecto al circunferencia unidad.

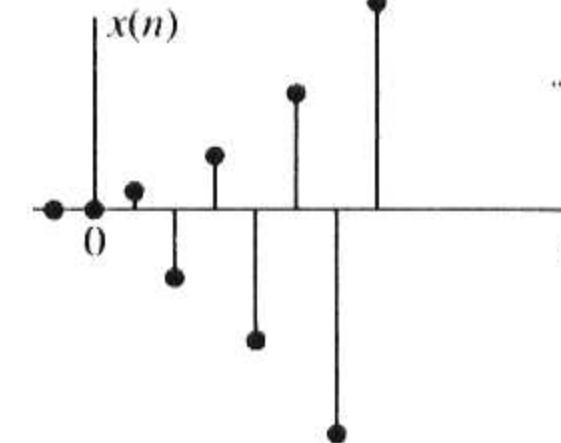
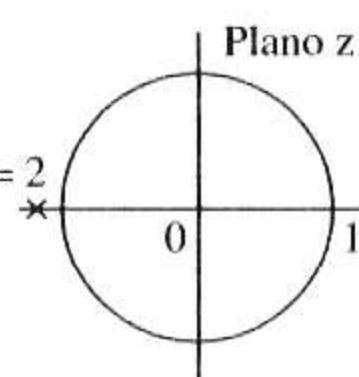
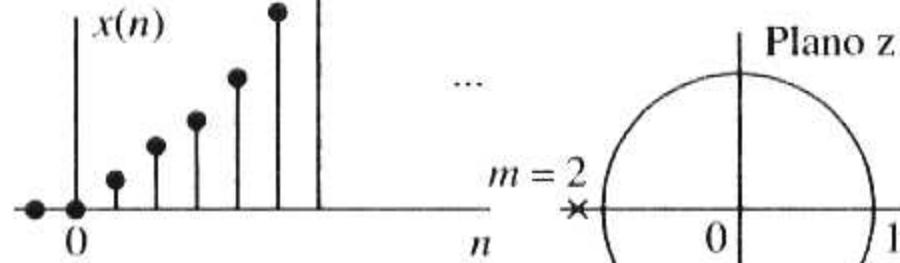
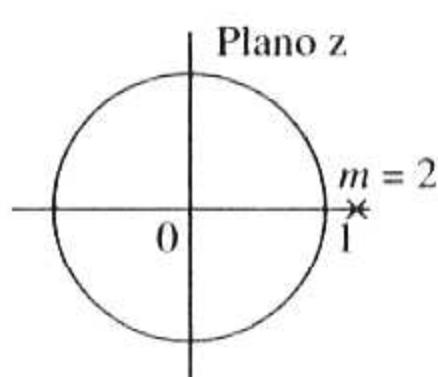
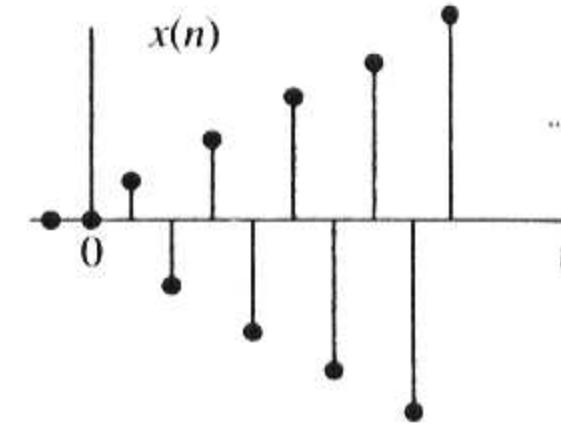
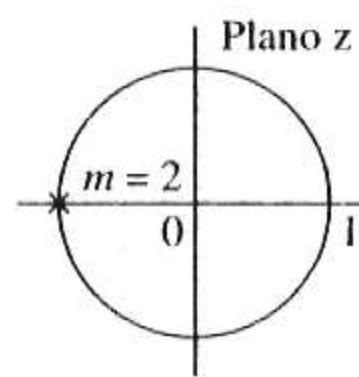
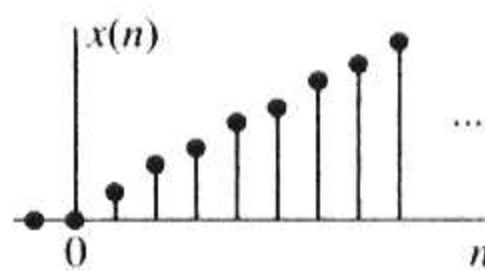
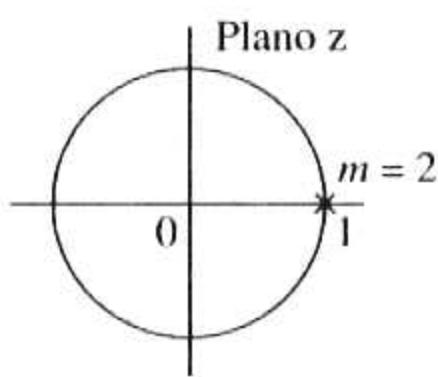
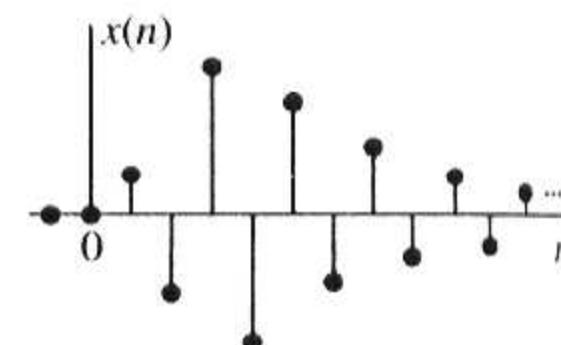
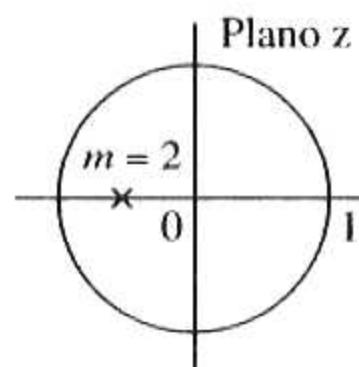
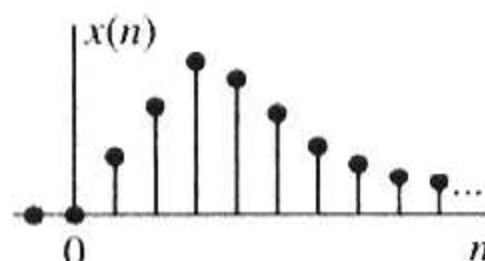
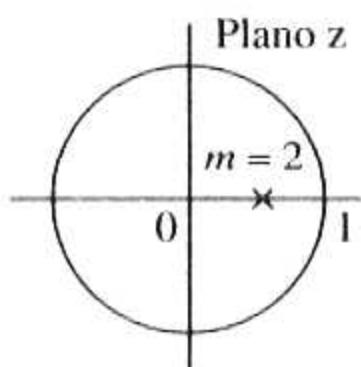


Figura 3.12 Comportamiento en el dominio del tiempo de señales causales con un doble polo real ($m = 2$), en función de la localización del polo.

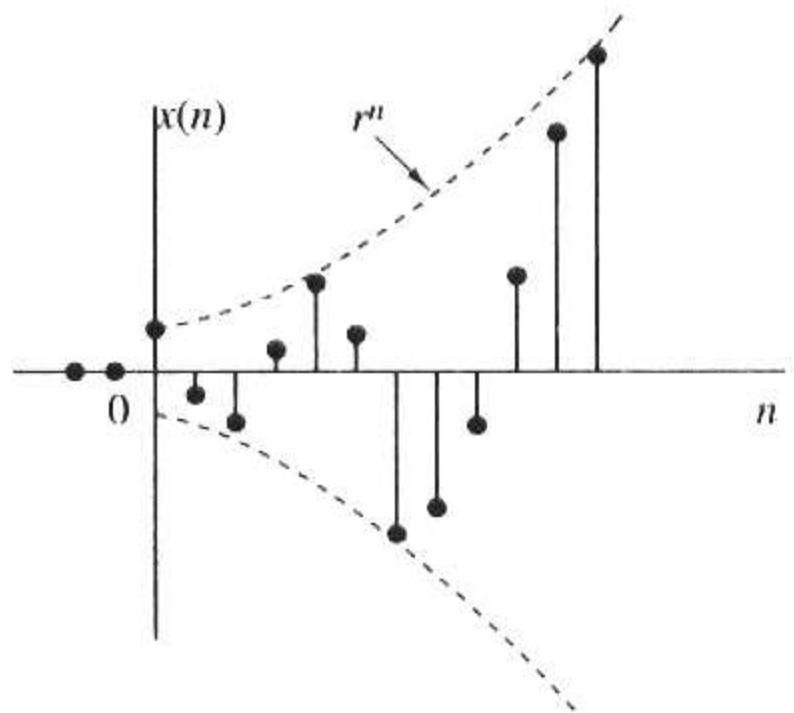
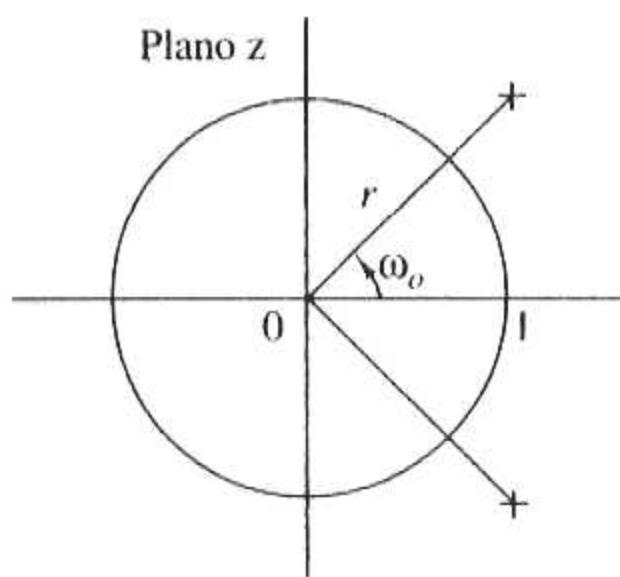
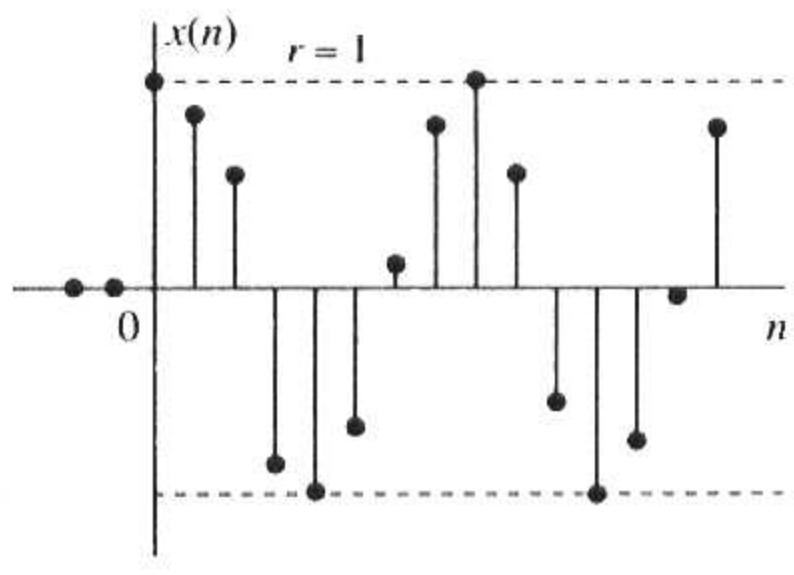
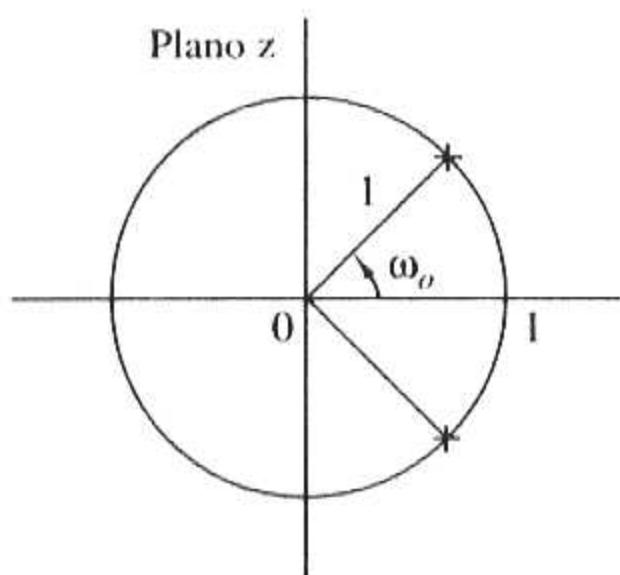
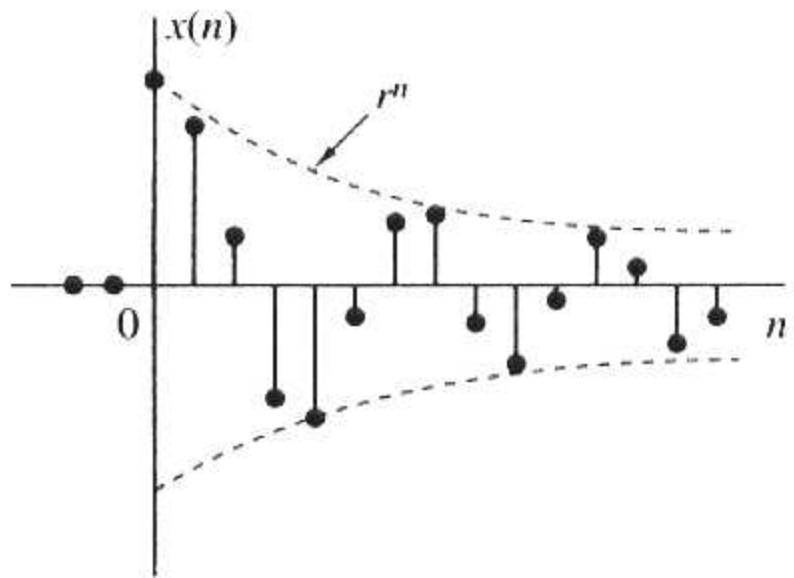
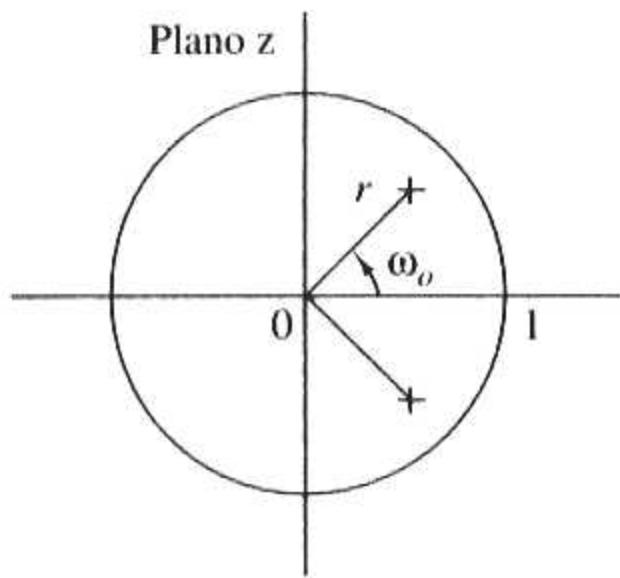


Figura 3.13 Un par de polos conjugados se corresponde con señales causales que oscilan en el tiempo.