

4. Løsing av differenslikninger.

4.1. Introduksjon.

Det er ganske vanlig at du får oppgitt noen av de første leddene i en tallfølge, og deretter en sammenheng mellom etterfølgende ledd. Da er det mulig å regne seg rekursivt fra ledd til ledd i tallfølgen slik eksemplet nedenfor viser.

Eksempel 4.1: Sett opp de 4 første leddene i en tallfølge $\{x_k\}$ som er gitt ved

$$x_0 = 1, \quad x_{k+1} = \frac{1}{2}x_k + 1 \text{ når } k = 0, 1, 2, \dots$$

Løsning: Vet at $x_0 = 1$. Da blir

$$x_1 = \frac{1}{2}x_0 + 1 = \frac{1}{2} \cdot 1 + 1 = \frac{3}{2}.$$

$$x_2 = \frac{1}{2}x_1 + 1 = \frac{1}{2} \cdot \frac{3}{2} + 1 = \frac{7}{4}.$$

$$x_3 = \frac{1}{2}x_2 + 1 = \frac{1}{2} \cdot \frac{7}{4} + 1 = \frac{15}{8}.$$

Ved å bruke Z-transform er det ofte mulig å finne en formel for ledd nr. k i en slik tallfølge. Da får vi bruk for setningene om forskyvning av tallfølger fra kap. 2.5. Vi omformer og forenkler disse setningene litt, og skriver dem slik:

En tallfølge $\{x_k\}$ har Z-transformen $X(z)$. Da gjelder:

$$Z\{x_{k-n}\} = z^{-n}X(z).$$

$$Z\{x_{k+1}\} = z \cdot X(z) - z \cdot x_0.$$

$$Z\{x_{k+2}\} = z^2 \cdot X(z) - z^2 \cdot x_0 - z \cdot x_1.$$

$$Z\{x_{k+3}\} = z^3 \cdot X(z) - z^3 \cdot x_0 - z^2 \cdot x_1 - z \cdot x_2.$$

Ved hjelp av disse setningene kan vi nå Z-transformere differenslikninger.

4.2. Lineære differenslikninger.

La oss vende tilbake til Eksempel 4.1, og finne en formel for x_k :

Eksempel 4.2: Løs differenslikningen

$$x_0 = 1, \quad x_{k+1} = \frac{1}{2}x_k + 1 \text{ når } k = 0, 1, 2, \dots$$

Løsning: Vi Z-transformerer likningen, og husker at $Z\{1\} = \frac{z}{z-1}$. Da får vi:

$$z \cdot X(z) - z \cdot \underbrace{x_0}_{=1} = \frac{1}{2}X(z) + \frac{z}{z-1}$$

$$\left(z - \frac{1}{2}\right)X(z) = z + \frac{z}{z-1} = \frac{z(z-1) + z}{z-1} = \frac{z^2}{z-1}$$

Så løser vi ut $X(z)$, og delbrøkoppspalter:

$$\begin{aligned} X(z) &= \frac{z^2}{\left(z - \frac{1}{2}\right)(z-1)} = \frac{1}{\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)(1-z^{-1})} = \frac{A}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} + \frac{B}{1 - z^{-1}} \\ &= \frac{A(1-z^{-1}) + B\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)}{\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)(1-z^{-1})} = \frac{(A+B) + (-A - \frac{1}{2}B)z^{-1}}{\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right)(1-z^{-1})} \end{aligned}$$

Sammenlikning av koeffisienter gir

$$A + B = 1$$

$$-A - \frac{1}{2}B = 0$$

Legger sammen likningene, og får

$$\frac{1}{2}B = 1 \Leftrightarrow B = 2$$

som videre gir

$$A = -\frac{1}{2}B = -\frac{1}{2} \cdot 2 = -1.$$

Dermed er

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

som invers-transformeres med [tabell](#) til

$$\{x_k\} = \underline{\left\{2 - \left(\frac{1}{2}\right)^k\right\}}.$$

Vi ser lett at de første leddene fra Eksempel 4.1 stemmer med denne formelen.

Eksempel 4.3: Bruk Z-transform til å løse differenslikningene nedenfor:

a) $x_0 = 0$, $x_1 = 2$, $x_{k+2} = 3x_{k+1} - 2x_k$ når $k = 0, 1, 2, \dots$.

b) $x_0 = 6$, $x_1 = 20$, $x_{k+2} = 4x_{k+1} - 4x_k$ når $k = 0, 1, 2, \dots$.

c) $x_0 = 1$, $x_1 = 2$, $x_{k+2} = x_{k+1} - x_k$ når $k = 0, 1, 2, \dots$.

d) $x_0 = 3$, $x_1 = 4$, $x_{k+2} = x_{k+1} + 2x_{k+2} + 3 \cdot 2^k$ når $k = 0, 1, 2, \dots$

Løsning:

a) $x_0 = 0$, $x_1 = 2$, $x_{k+2} = 3x_{k+1} - 2x_k$ når $k = 0, 1, 2, \dots$.

Z-transformerer differenslikningen, setter inn startverdiene, og delbrøkoppspalter:

$$z^2 \cdot X(z) - z^2 \cdot 0 - z \cdot 2 = 3(z \cdot X(z) - z \cdot 0) - 2 \cdot X(z)$$

$$(z^2 - 3z + 2)X(z) = 2z$$

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

$$= \frac{A}{1-2z^{-1}} + \frac{B}{1-z^{-1}} = \frac{A(1-z^{-1}) + B(1-2z^{-1})}{(1-2z^{-1})(1-z^{-1})} = \frac{(A+B) + (-A-2B)z^{-1}}{(1-2z^{-1})(1-z^{-1})}$$

Sammenlikning av koeffisienter gir

$$A + B = 0$$

$$-A - 2B = 2$$

Legger sammen, og får

$$-B = 2 \Leftrightarrow B = -2 \Leftrightarrow A = -B = 2.$$

Dermed blir

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

som invers-transformeres ved hjelp av [tabell](#) til

$$\underline{\underline{\{x_k\}}} = \underline{\underline{\{2 \cdot 2^k - 2\}}} = \underline{\underline{\{2(2^k - 1)\}}}.$$

b) $x_0 = 6, \quad x_1 = 20, \quad x_{k+2} = 4x_{k+1} - 4x_k \text{ når } k = 0, 1, 2, \dots$

Z-transformerer differenslikningen, setter inn startverdiene, og delbrøkoppspalter. Merk hvordan delbrøkoppspaltingen gjøres for å få brøker som lett kan invers-transformeres med tabell:

$$z^2 \cdot X(z) - z^2 \cdot 6 - z \cdot 20 = 4(z \cdot X(z) - z \cdot 6) - 4 \cdot X(z)$$

$$(z^2 - 4z + 4)X(z) = 6z^2 + 20z - 24z$$

$$\begin{aligned} X(z) &= \frac{6z^2 - 4z}{z^2 - 4z + 4} = \frac{6z^2 - 4z}{(z-2)^2} = \frac{6 - 4z^{-1}}{(1-2z^{-1})^2} \\ &= \frac{A \cdot 2z^{-1}}{(1-2z^{-1})^2} + \frac{B}{1-2z^{-1}} = \frac{2Az^{-1} + B(1-2z^{-1})}{(1-2z^{-1})^2} = \frac{B + (2A - 2B)z^{-1}}{(1-2z^{-1})^2} \end{aligned}$$

Sammenlikning av koeffisienter gir

$$B = 6$$

$$2A - 2B = -4 \Leftrightarrow A = B - 2 = 6 - 2 = 4$$

Dermed blir

$$X(z) = 4 \cdot \frac{2z^{-1}}{(1-2z^{-1})^2} + 6 \cdot \frac{1}{1-2z^{-1}}$$

som invers-transformeres ved hjelp av [tabell](#) til

$$\underline{\underline{\{x_k\}}} = \underline{\underline{\{4k \cdot 2^k + 6 \cdot 2^k\}}} = \underline{\underline{\{(2k+3) \cdot 2^{k+1}\}}}.$$

c) $x_0 = 1, \quad x_1 = 2, \quad x_{k+2} = x_{k+1} - x_k \text{ når } k = 0, 1, 2, \dots$

Z-transformerer differenslikningen, og setter inn startverdiene:

$$z^2 \cdot X(z) - z^2 \cdot 1 - z \cdot 2 = z \cdot X(z) - z \cdot 1 - X(z)$$

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

Nevneren lar seg ikke faktorisere i reelle førstegradsfaktorer. [Tabellen](#) tyder da på at den må være av formen

$$1 - 2\cos(\omega T)z^{-1} + z^{-2}.$$

Da er

$$-2\cos(\omega T) = -1 \Leftrightarrow \cos(\omega T) = \frac{1}{2} \Rightarrow \omega T = \frac{1}{3}\pi \Rightarrow \sin(\omega T) = \frac{1}{2}\sqrt{3}$$

slik at vi må splitte opp $X(z)$ på denne måten:

Forelesningsnotater i matematikk.
Z-transformen.

$$X(z) = A \cdot \frac{1 - \cos(\omega T)z^{-1}}{1 - 2\cos(\omega T)z^{-1} + z^{-2}} + B \cdot \frac{\sin(\omega T)z^{-1}}{1 - 2\cos(\omega T)z^{-1} + z^{-2}}$$

$$= \frac{A\left(1 - \frac{1}{2}z^{-1}\right) + B \cdot \frac{1}{2}\sqrt{3}z^{-1}}{1 - z^{-1} + z^{-2}} = \frac{A + \left(-\frac{1}{2}A + \frac{1}{2}\sqrt{3}B\right)z^{-1}}{1 - z^{-1} + z^{-2}}$$

Sammenlikning av koeffisienter gir nå

$$\begin{aligned} A &= 1 \\ -\frac{1}{2}A + \frac{1}{2}\sqrt{3}B &= 1 \quad \Leftrightarrow \quad \frac{1}{2}\sqrt{3}B = 1 + \frac{1}{2} \cdot 1 = \frac{3}{2} \quad \Leftrightarrow \quad B = \sqrt{3} \end{aligned}$$

Dermed blir

$$X(z) = 1 \cdot \frac{1 - \cos\left(\frac{1}{3}\pi\right)z^{-1}}{1 - 2\cos\left(\frac{1}{3}\pi\right)z^{-1} + z^{-2}} + \sqrt{3} \cdot \frac{\sin\left(\frac{1}{3}\pi\right)z^{-1}}{1 - 2\cos\left(\frac{1}{3}\pi\right)z^{-1} + z^{-2}}$$

som invers-transformeres til

$$\{x_k\} = \underbrace{\left\{ \cos\left(k \cdot \frac{1}{3}\pi\right) + \sqrt{3} \cdot \sin\left(k \cdot \frac{1}{3}\pi\right) \right\}}_{\text{som invers-transformeres til}}.$$

d) $x_0 = 3, \quad x_1 = 4, \quad x_{k+2} = x_{k+1} + 2x_{k+2} + 3 \cdot 2^k \text{ når } k = 0, 1, 2, \dots$

Z-transformerer differenslikningen, setter inn startverdiene, og delbrøkkoppspalter. Merk hvordan delbrøkkoppspaltingen gjøres for å få brøker som lett kan invers-transformeres med tabell:

$$\begin{aligned} z^2 \cdot X(z) - z^2 \cdot 3 - z \cdot 4 &= z \cdot X(z) - z \cdot 3 + 2 \cdot X(z) + 3 \cdot \frac{1}{1 - 2z^{-1}} \\ (z^2 - z - 2)X(z) &= 3z^2 + 4z - 3z + \frac{3z}{z - 2} = \frac{(3z^2 + z)(z - 2) + 3z}{z - 2} = \frac{3z^3 - 5z^2 + z}{z - 2} \\ X(z) &= \frac{3z^3 - 5z^2 + z}{((z - 2)(z + 1))(z - 2)} = \frac{3z^3 - 5z^2 + z}{(z - 2)^2(z + 1)} = \frac{3 - 5z^{-1} + z^{-2}}{(1 - 2z^{-1})^2(1 + z^{-1})} \\ &= \frac{A \cdot 2z^{-1}}{(1 - 2z^{-1})^2} + \frac{B}{1 - 2z^{-1}} + \frac{C}{1 + z^{-1}} \\ &= \frac{2Az^{-1}(1 + z^{-1}) + B(1 - 2z^{-1})(1 + z^{-1}) + C(1 - 2z^{-1})^2}{(1 - 2z^{-1})^2(1 + z^{-1})} \\ &= \frac{2Az^{-1} + 2Az^{-2} + B - Bz^{-1} - 2Bz^{-2} + C - 4Cz^{-1} + 4Cz^{-2}}{(1 - 2z^{-1})^2(1 + z^{-1})} \\ &= \frac{(B + C) + (2A - B - 4C)z^{-1} + (2A - 2B + 4C)z^{-2}}{(1 - 2z^{-1})^2(1 + z^{-1})} \end{aligned}$$

Sammenlikning av koeffisienter gir

$$\begin{aligned} B + C &= 3 \\ 2A - B - 4C &= -5 \\ 2A - 2B + 4C &= 1 \end{aligned}$$

Skifter fortegn på den midterste likningen og legger sammen. Da blir

$$9C = 9 \quad \Leftrightarrow \quad C = 1$$

slik at

$$B = 3 - C = 3 - 1 = 2.$$

Til slutt blir

$$2A = 1 + 2B - 4C = 1 + 2 \cdot 2 - 4 \cdot 1 = 1 \quad \Leftrightarrow \quad A = \frac{1}{2}.$$

Dermed blir

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

som invers-transformeres til

$$\{x_k\} = \underbrace{\left\{ \frac{1}{2}k \cdot 2^k + 2 \cdot 2^k + (-1)^k \right\}}_{\text{som invers-transformeres til}} = \underbrace{\left\{ k \cdot 2^{k-1} + 2^{k+1} + (-1)^k \right\}}_{\text{som invers-transformeres til}}.$$

Oppgave 4.1.

4.3. Systemer av lineære differenslikninger.

Dersom du har fått tak på teknikken med å løse differenslikninger med Z-transform, vil det ikke by på store problemer å løse system av slike likninger. Vi går derfor rett løs på et eksempel:

Eksempel 4.4: Løs dette systemet av differenslikninger:

$$\begin{aligned} (1) \quad x_{k+1} &= -x_k + 2y_k & x_0 &= 1 \\ (2) \quad y_{k+1} &= 2x_k + 2y_k & y_0 &= 0 \end{aligned}$$

Løsning: Starter med å Z-transformere begge likningene:

$$\begin{aligned} z \cdot X(z) - z \cdot 1 &= -X(z) + 2Y(z) \Leftrightarrow (z+1)X(z) - 2Y(z) = z \\ z \cdot Y(z) - z \cdot 0 &= 2X(z) + 2Y(z) \Leftrightarrow -2X(z) + (z-2)Y(z) = 0 \end{aligned}$$

Dette likningssystemet kan for eksempel løses med matrisemetoder:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} z+1 & -2 \\ -2 & z-2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X(z) \\ Y(z) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} z \\ 0 \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} X(z) \\ Y(z) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} z+1 & -2 \\ -2 & z-2 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} z \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{(z+1)(z-2)-4} \begin{bmatrix} z-2 & 2 \\ 2 & z+1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} z \\ 0 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{z^2-z-6} \begin{bmatrix} z^2-2z \\ 2z \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Faktoriserer nevneren:

$$z^2 - z - 6 = (z-3)(z-2),$$

slik at

$$\begin{aligned} X(z) &= \frac{z^2 - 2z}{(z-3)(z+2)} = \frac{1-2z^{-1}}{(1-3z^{-1})(1+2z^{-1})} = \frac{A}{1-3z^{-1}} + \frac{B}{1+2z^{-1}} \\ &= \frac{A(1+2z^{-1}) + B(1-3z^{-1})}{(1-3z^{-1})(1+2z^{-1})} = \frac{(A+B) + (2A-3B)z^{-1}}{1-3z^{-1}} \end{aligned}$$

Sammenlikning av koeffisienter gir

$$A + B = 1$$

$$2A - 3B = -2$$

Multipliserer øverste likning med 3 og legger sammen:

$$5A = 1 \Leftrightarrow A = \frac{1}{5},$$

$$B = 1 - A = 1 - \frac{1}{5} = \frac{4}{5}.$$

Dermed blir

$$X(z) = \frac{\frac{1}{5}}{1-3z^{-1}} + \frac{\frac{4}{5}}{1+2z^{-1}} \Leftrightarrow \{x_k\} = \underbrace{\left\{ \frac{1}{5} \cdot 3^k + \frac{4}{5} \cdot (-2)^k \right\}}_{\text{Definition}}.$$

Nå gjenstår det bare å finne y_k . Det enkleste er ofte å benytte likning (1):

$$x_{k+1} = -x_k + 2y_k \Leftrightarrow y_k = \frac{1}{2}(x_{k+1} + x_k),$$

men for treningens skyld skal vi benytte samme framgangsmåte som da vi fant x_k :

$$\begin{aligned} Y(z) &= \frac{2z}{(z-3)(z+2)} = \frac{2z^{-1}}{(1-3z^{-1})(1+2z^{-1})} = \frac{A}{1-3z^{-1}} + \frac{B}{1+2z^{-1}} \\ &= \frac{A(1+2z^{-1}) + B(1-3z^{-1})}{(1-3z^{-1})(1+2z^{-1})} = \frac{(A+B) + (2A-3B)z^{-1}}{1-3z^{-1}} \end{aligned}$$

Sammenlikning av koeffisienter gir

$$A + B = 0$$

$$2A - 3B = 2$$

Multipliserer øverste likning med 3 og legger sammen:

$$5A = 2 \Leftrightarrow A = \frac{2}{5},$$

$$B = -A = -\frac{2}{5}.$$

Dermed blir

$$Y(z) = \frac{\frac{2}{5}}{1-3z^{-1}} + \frac{-\frac{2}{5}}{1+2z^{-1}} \Leftrightarrow \{y_k\} = \underbrace{\left\{ \frac{2}{5} \cdot 3^k - \frac{2}{5} \cdot (-2)^k \right\}}_{\text{Definition}}.$$

Oppgave 4.2.

Nå vil jeg anbefale at du tar en titt på [diskrete systemer](#).