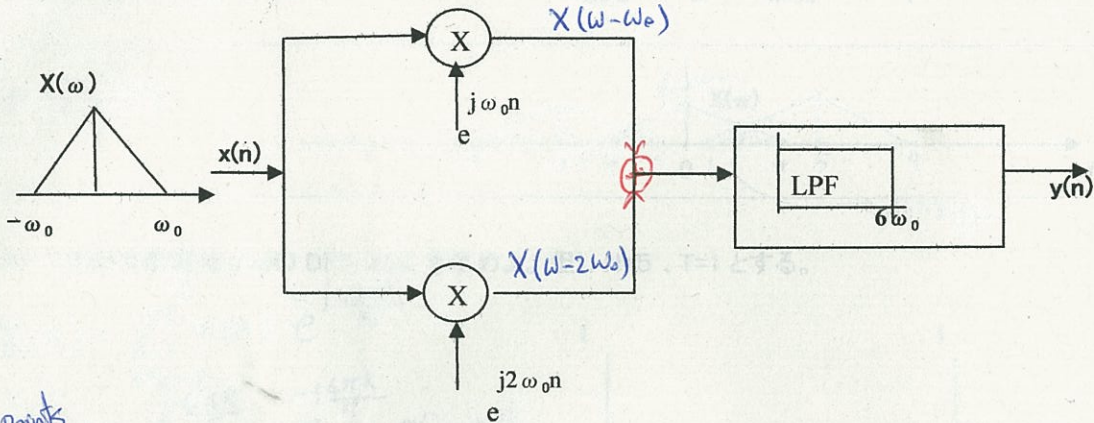


My Solution
2010/8/2

Digital Signal Processing
Undergraduate Course Student's Name:
Last-Term Examination Student's No.
2010.8.6 (Each problem scored equally)

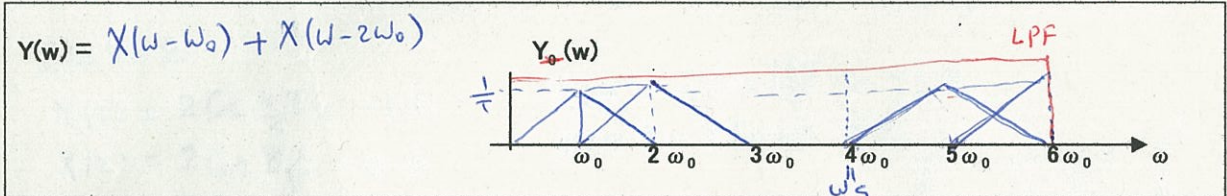
University of the Ryukyus
Faculty of Engineering
Dept. of Information Eng.
Prof. M.R. Asharif

1- 次の図のような回路がある。x(nT) のフーリエ変換 X(w) が、図示されている。出力 y(nT) のフーリエ変換 Y(w) を求めよ。また、概略を示せ。ただし、T=1, $\omega_s = 4\omega_0$ とする。

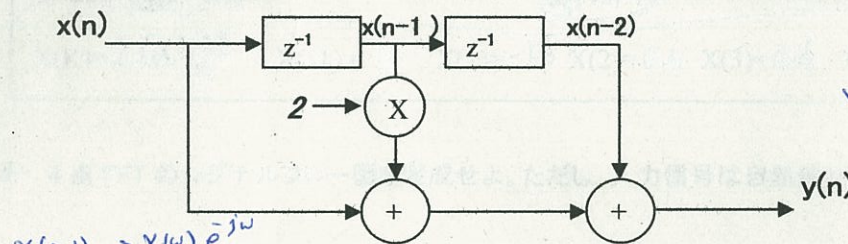


⑦ points

③ points



2- 次の図で FIR-Digital Filter の入力の周波数領域が X(w) とすると、出力の周波数領域 Y(w) を求めよ。



$$Y(w) = X(w) e^{-j\omega} [e^{j\omega} + 2 + e^{-j\omega}]$$

$$Y(w) = X(w) e^{-j\omega} [e^{j\omega/2} + e^{-j\omega/2}]^2$$

$$Y(w) = X(w) e^{-j\omega} [2 \cos(\frac{\omega}{2})]^2$$

$$x(n-1) \rightarrow X(w) e^{-j\omega}$$

$$x(n-2) \rightarrow X(w) e^{-j2\omega}$$

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

$$Y(w) = X(w) + 2X(w) e^{-j\omega} + X(w) e^{-j2\omega}$$

$$Y(w) = X(w) [1 + 2e^{-j\omega} + e^{-j2\omega}]$$

$$Y(w) = 4X(w) e^{-j\omega} \cos^2 \frac{\omega}{2}$$

3- 離散時間システムのフーリエ変換 H(w) は下記のようにになる。時間領域 h(n) を求めよ。T=1 とする。

$$H(w) = 2 \cos(w)$$

$$h(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H(w) e^{jwn} dw = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} 2 \cos w e^{jwn} dw = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \frac{e^{jw} + e^{-jw}}{2} e^{jwn} dw$$

$$h(n) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} e^{jw(n+1)} dw + \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} e^{jw(n-1)} dw$$

$$h(n) = \frac{1}{2\pi} \left[\frac{e^{j\pi(n+1)}}{j(n+1)} - \frac{e^{-j\pi(n+1)}}{-j(n+1)} \right] + \frac{1}{2\pi} \left[\frac{e^{j\pi(n-1)}}{j(n-1)} - \frac{e^{-j\pi(n-1)}}{-j(n-1)} \right]$$

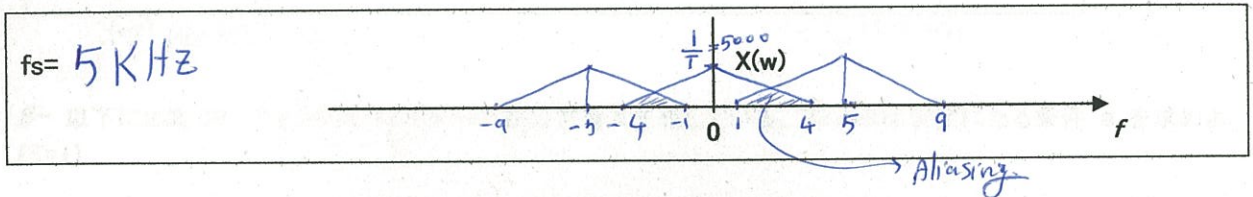
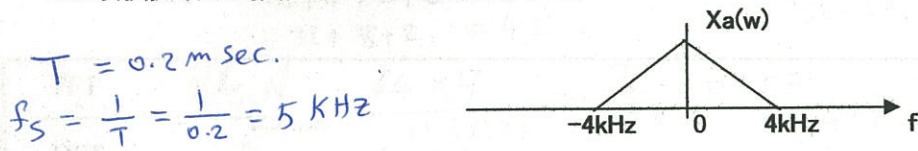
$$h(n) = \frac{\sin[\pi(n+1)]}{\pi(n+1)} + \frac{\sin[\pi(n-1)]}{\pi(n-1)}$$

$$h(n) = \delta(n+1) + \delta(n-1)$$

$$h(n) = \delta(n+1) + \delta(n-1)$$



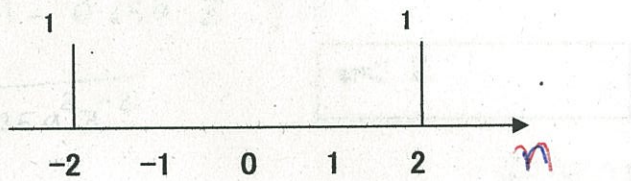
4- 図の振幅スペクトルを持つ連続時間 $x(t)$ を $T=0.2$ msec のサンプリング周期でサンプリングした。離散時間の振幅スペクトルの概略を示せ。



5- つぎの有限信号 $x(n)$ の DFT, $X(k)$, を求めよ。但し $N=5$ 、 $T=1$ とする。

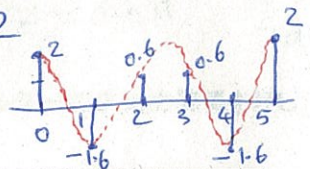
$$X(k) = \sum_{n=-2}^2 x(n) e^{-j\frac{2\pi nk}{N}}$$

$$X(k) = e^{j\frac{4\pi k}{5}} + e^{-j\frac{4\pi k}{5}} = 2 \cos \frac{4\pi k}{5}$$



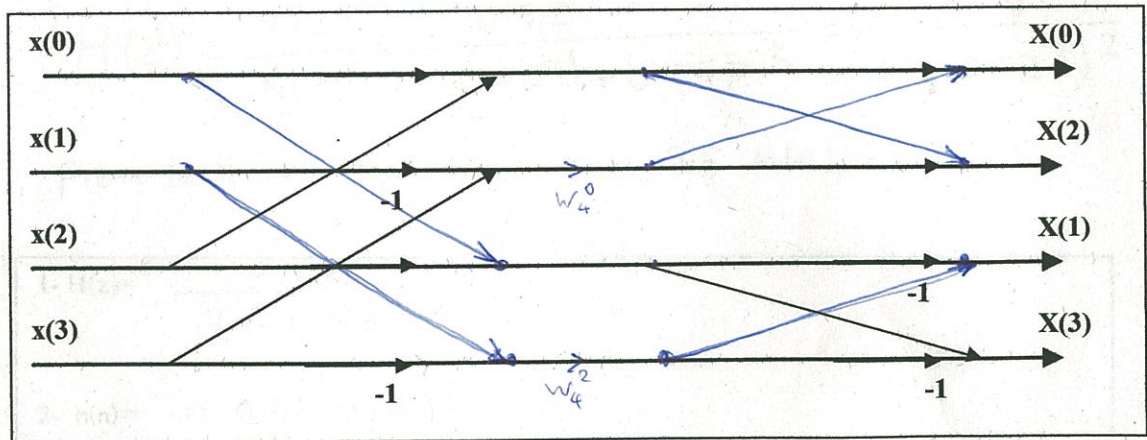
$X(0) = 2$
 $X(1) = 2 \cos \frac{4\pi}{5} = -1.6$
 $X(2) = 2 \cos \frac{8\pi}{5} = 0.6$
 $X(3) = 2 \cos \frac{12\pi}{5} = 0.6$

$X(4) = 2 \cos \frac{16\pi}{5} = -1.6$
 $X(5) = 2 \cos 4\pi = 2$



$X(k) = 2 \cos \frac{4\pi k}{5}$ $X(0) = 2$ $X(1) = -1.6$ $X(2) = 0.6$ $X(3) = 0.6$ $X(4) = -1.6$ $X(5) = 2$

6- 4点 FFT のシグナルフロー図を完成せよ。ただし、入力信号は自然順とする。



7- N=128 点として、DFT と FFT の乗算回数を比較せよ。また、bitreversal 入力で 42 番目にどの入力サンプルが入るか。

$$\begin{array}{ccc} \text{7 bits} & & \text{bit reversal} \\ \text{0101010} & \neq & \text{0101010} \\ 32+8+2 & = & 32+8+2 = 42 \end{array}$$

FFT	$= \frac{N \log_2 N}{2} = \frac{64 \times 7}{128 \times 128} = \frac{7}{256} = 0.027$	$\times (42)$
DFT		

⑦ points ↔ ↔ ③ points

8- 以下に2次 IIR デジタルフィルターの差分方程式を表している。フィルタは安定にたるとる条件 a を求めよ。(T=1)

$$y(n) = x(n) + a y(n-1) - 0.25 a^2 y(n-2)$$

$$Y(z) = X(z) + a z^{-1} Y(z) - 0.25 a^2 z^{-2} Y(z)$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{1}{1 - a z^{-1} + 0.25 a^2 z^{-2}}$$

$$a < 2$$

$$1 - a z^{-1} + 0.25 a^2 z^{-2} = 0$$

$$(1 - 0.5 a z^{-1})^2 = 0 \rightarrow 1 - 0.5 a z^{-1} = 0$$

$$z_p^{-1} = \frac{1}{0.5 a} \Rightarrow z_p = 0.5 a$$

安定のため
 $|z_p| < 1$
 $|0.5 a| < 1$
 $|a| < 2$

9- 次の差分方程式は、ある離散時間線形時不変システム(IIR デジタルフィルター)の入出力関係を表している。

$$y(n) = 0.5 x(n-1) + y(n-1) - 0.25 y(n-2)$$

1- デジタルフィルターの伝達関数 H(z) を求めよ。

2- システムのインパルス応答 h(n) を求めよ。

$$Y(z) = 0.5 z^{-1} X(z) + z^{-1} Y(z) - 0.25 z^{-2} Y(z)$$

$$H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{0.5 z^{-1}}{1 - z^{-1} + 0.25 z^{-2}} = \frac{0.5 z^{-1}}{(1 - 0.5 z^{-1})^2}$$

From table in book: $h(n) = n 0.5^n u(n)$

⑤ points

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

⑤ points

$$2- h(n) = n 0.5^n u(n)$$