

デジタル信号処理 試験問題 (担当: 馬場口 登, 中村 和晃)

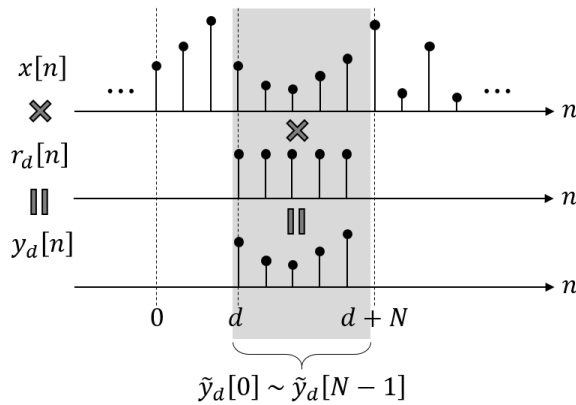


図 1: 窓関数による  $x[n]$  からの  $y_d[n]$  の生成

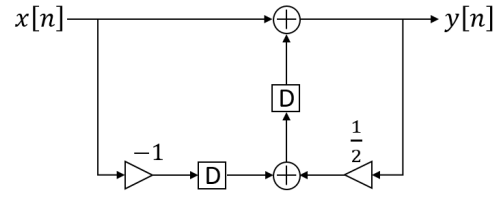


図 2: システム  $L$  のブロック線図

[1] 図 1 に示すように, 離散時間信号  $x[n]$  に長さ  $N$  の窓関数

$$r_d[n] = \begin{cases} 1 & (d \leq n < d + N) \\ 0 & (\text{それ以外}) \end{cases}$$

を適用することにより信号  $y_d[n] = x[n]r_d[n]$  を生成する場合を考え,  $x[n] \xleftrightarrow{\text{DTFT}} X(\Omega)$ ,  $r_d[n] \xleftrightarrow{\text{DTFT}} R_d(\Omega)$ ,  $y_d[n] \xleftrightarrow{\text{DTFT}} Y_d(\Omega)$  とする. また, 生成した  $y_d[n]$  における 0 でない区間, すなわち  $y_d[n]$  ( $d \leq n < d + N$ ) を改めて  $\tilde{y}_d[m]$  ( $0 \leq m < N$ ) とおき,  $\tilde{y}_d[m] \xleftrightarrow{\text{DFT}} \tilde{Y}_d[k]$  とする. このとき, 以下の問いに答えよ.

- (i)  $r_0[n]$  は矩形窓と呼ばれる窓関数である. その振幅スペクトル  $|R_0(\Omega)|$  の概形を図示し, その図を基に矩形窓の長所と短所を簡単に論ぜよ.
- (ii)  $r_d[n]$  は  $r_0[n]$  を時間シフトしたものに他ならない. この関係を数式を用いて表せ. また, その関係式に基づき,  $R_d(\Omega) = R_0(\Omega)e^{-j\Omega d}$  を示せ.
- (iii)  $R_0(\Omega)$  を求めよ.
- (iv) 一般に,  $f[n] \xleftrightarrow{\text{DTFT}} F(\Omega)$  かつ  $g[n] \xleftrightarrow{\text{DTFT}} G(\Omega)$  ならば  $f[n]g[n] \xleftrightarrow{\text{DTFT}} \frac{1}{2\pi} F(\Omega) \otimes G(\Omega)$  となることを示せ. ただし  $\otimes$  は周期的畳込みを表す演算子である.
- (v) 問い (ii)(iii)(iv) の結果を踏まえ,  $Y_d(\Omega)$  を  $X(\Omega)$  および演算子  $\otimes$  を用いて表せ.
- (vi)  $N$  を 2 のべき乗とし,  $\tilde{Y}_d[k]$  の計算に時間間引き FFT を用いるとする. このとき, ある正整数  $L$  に対し  $0 \leq d < L$  を満たす全ての  $d$  について  $\tilde{Y}_d[k]$  ( $k = 0, 1, \dots, N - 1$ ) を計算するためには何回の複素乗算が必要となるか. 理由とともに答えよ.

[2] 図 2 のブロック線図で表される離散時間信号処理システム  $L$  について, 以下の問いに答えよ. ただし, 図 2 において,  $x[n]$ ,  $y[n]$  はそれぞれ入力および出力の信号を表す. また,  $\oplus$  は加算器を,  $\triangleright$  は係数乗算器を,  $\boxed{D}$  は 1 ステップ遅延器を表す.

- (i)  $L$  を入出力差分方程式の形で表せ.
- (ii)  $L$  の伝達関数  $H(z)$  を求めよ.
- (iii)  $H(z)$  の極と零点を求め, 図示せよ. また, その結果を基に  $L$  の BIBO 安定性を論ぜよ.
- (iv)  $L$  の周波数応答  $H(\Omega)$  を求めよ.
- (v)  $L$  の振幅特性  $|H(\Omega)|$  および位相特性  $\angle H(\Omega)$  を求めよ.

[3] 本講義の感想を述べよ (分量は任意とするが必ず記載すること).