

## 信号処理演習略解

- (1) [4, 13, 28, 27, 18] .
- (2) [32, 31, 18] .
- (3)  $T(a_0p_0 + \sum_{m=1}^{\infty} (a_m p_m + b_m q_m)/2)$  .
- (4)  $x(t) = \sum_{m=1}^{\infty} \frac{T}{\pi^2 m^2} (1 - (-1)^m)$  .
- (5)  $x(t)$  ,  $x[n]$  のフーリエ変換をそれぞれ  $X_A(\omega)$  ,  $X_D(\omega T)$  とすると ,  
 $X_D(\omega T) = \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{\infty} X_A\left(\omega - \frac{2\pi}{T}n\right)$  .
- (6)  $\text{DFT}\{x[n-m]\} = \exp\left(-j\frac{2\pi km}{N}\right)X[k]$  .
- (7)  $F_{\text{even}}[k] = (F[k]+F[-k])/2$  ,  $F_{\text{odd}}[k] = (F[k]-F[-k])/2$  とおいて ,  $X[k] = \text{Re}\{F_{\text{even}}[k]\} + j\text{Im}\{F_{\text{odd}}[k]\}$  ,  $Y[k] = \text{Im}\{F_{\text{even}}[k]\} + j\text{Re}\{F_{\text{odd}}[k]\}$  .
- (8) (i)  $X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta[n]z^{-n} = 1$  .  
 収束領域はすべての  $z$  .
- (ii)  $X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} u[n]z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} z^{-n} = \frac{1}{1-z^{-1}}$  .  
 $z^{-1}$  を公比とする等比級数なので , 収束領域は  $|z| > 1$  .
- (iii)  $X(z) = -\sum_{n=-\infty}^{\infty} u[-n-1]z^{-n} = -\sum_{n=-\infty}^{-1} z^{-n} = -\sum_{n=1}^{\infty} z^n = \frac{-z}{1-z} = \frac{1}{1-z^{-1}}$  .  
 収束領域は  $|z| < 1$  .
- (iv)  $X(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \left(\frac{1}{2}\right)^n u[n]z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} (2z)^{-n} = \frac{1}{1-(2z)^{-1}}$  .  
 収束領域は  $|(2z)^{-1}| < 1$  より ,  $|z| > \frac{1}{2}$  .
- (v)  $X(z) = -\sum_{n=-\infty}^{\infty} \left(\frac{1}{2}\right)^n u[-n-1]z^{-n} = -\sum_{n=-\infty}^{-1} (2z)^{-n} = -\sum_{n=1}^{\infty} (2z)^n = \frac{-2z}{1-2z} = \frac{1}{1-(2z)^{-1}}$  .  
 収束領域は  $|2z| < 1$  より ,  $|z| < \frac{1}{2}$  .
- (vi)  $nu[n] = \sum_{k=1}^{\infty} u[n-k]$  であることに着目すると , (2) より初項にだけ注意して  
 $ZT\{u[n-k]\} = \frac{z^{-k}}{1-z^{-1}}$  . よって ,  $X(z) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{z^{-k}}{1-z^{-1}} = \frac{z^{-1}}{(1-z^{-1})^2}$  .  
 収束領域は  $|z| > 1$  .
- (vii)  $\frac{z(z-\alpha \cos(\Omega_0))}{z^2-2\alpha \cos(\Omega_0)z+\alpha^2}$  , ( $|z| > |\alpha|$ ) .
- (viii)  $\frac{\alpha \sin(\Omega_0)z}{z^2-2\alpha \cos(\Omega_0)z+\alpha^2}$  , ( $|z| > |\alpha|$ ) .
- (9) (i) 時不変 , (ii) 時変 .
- (10) システムは因果的で BIBO 安定なので , システムの離散時間フーリエ変換は

$$H(\exp(j\Omega)) = \sum_{n=0}^{\infty} h[n] \exp(-j\Omega n) \quad (1)$$

となる . また , システムは実入出力であるため , インパルス応答  $h[n]$  は実数となる . 離散フーリエ変換の対称性より ,  $h[n]$  が実数なら  $\text{Re}\{H(j\Omega)\}$  は偶関数 ,  $\text{Im}\{H(j\Omega)\}$  は奇関数である . このため ,  $|H(j\Omega)| = \sqrt{\text{Re}\{H(j\Omega)\}^2 + \text{Im}\{H(j\Omega)\}^2}$  は偶関数 ,  $\text{Arg}\{H(j\Omega)\} = \tan^{-1}(\text{Im}\{H(j\Omega)\}/\text{Re}\{H(j\Omega)\})$  は奇関数となる .

$$(11) \mathbf{A} = \begin{bmatrix} -a_1 & 1 & & 0 \\ \vdots & & \ddots & \\ -a_{p-1} & 0 & & 1 \\ -a_p & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{b} = \begin{bmatrix} b_1 - a_1 b_0 \\ \vdots \\ b_Q - a_Q b_0 \\ \vdots \\ -a_p b_0 \end{bmatrix}, \mathbf{c} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, d = b_0.$$

- (12) (i) 概ねローパスフィルタになる . (ii) ノッチフィルタ (特定の周波数とその高調波を阻止するフィルタ) になる . (iii) コムフィルタ (特定の周波数とその高調波を通過させるフィルタ) になる .