

ชื่อ _____ รหัส _____



การสอนปลายภาค ประจำภาคการศึกษาที่ 2
วันที่ : 28 กุมภาพันธ์ 2549
วิชา : 240-552 Digital Signal Processing

ปีการศึกษา 2548
เวลา : 9.00-12.00
ห้อง : R300

คำสั่ง

- ข้อสอบมีทั้งหมด 6 ข้อ คะแนนเต็ม 40 คะแนน ให้นักศึกษาทำหมดทุกข้อ
- นำเอกสารหรือหนังสือเข้าห้องสอบได้
- นำเครื่องคิดเลขเข้าห้องสอบได้

คำแนะนำ

- อ่านข้อสอบและดูรูปให้ละเอียดก่อนเริ่มทำข้อสอบ
- เขียนคำตอบให้ชัดเจนด้วยลายมือที่อ่านได้ง่าย

ทุจริตในการสอบโทษต่ำสุดปรับตกวิชานี้และพัก
การเรียน 1 ภาคการศึกษา โทษสูงสุดไล่ออก

_____ รหัส _____

1 จงหาค่า frequency response ของ system function ของ linear time-invariant system เป็นดังต่อไปนี้

$$H(z) = \frac{1 - z^{-1}}{(1 - j0.5 z^{-1})(1 + j0.5 z^{-1})} \quad (4 \text{ ຄະແນນ})$$

ชื่อ _____ รหัส _____

2 จาก system function ของ linear time-invariant system เป็นดังต่อไปนี้ (6 คะแนน)

$$H(z) = \frac{(1-z^{-1})}{(1-(1-j0.5)z^{-1})(1-(1+j0.5)z^{-1})}$$

2.1 จงวาดกราฟแสดงโพลและชีโตร์หั้งหมวดของระบบ (1 คะแนน)

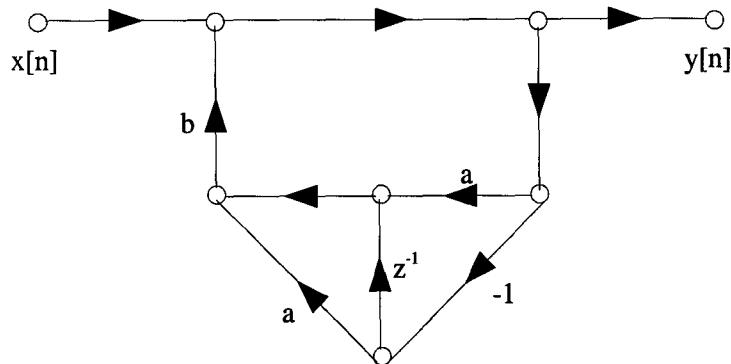
2.2 จงวาดกราฟขนาดของผลตอบสนองทางความถี่ $|H(e^{j\omega})|$ กับความถี่ ω อย่างคร่าวๆ โดยให้ระบุค่าขนาดที่ความถี่ $\omega = 0, \pi$ และจุดที่เส้นกราฟเคลื่อนที่เข้าใกล้ต่ำแห่ง zero (3 คะแนน)

ชื่อ _____ รหัส _____

$$2.3 \text{ ถ้า } x(n) = 0.9^n \cos\left(\frac{\pi}{2}n\right)u(n) \text{ จะหา } y(n) \quad (2 \text{ คะแนน})$$

ชื่อ _____ รหัส _____

3 จาก signal flow graph ในรูปด้านล่าง ไม่สามารถนำไปใช้ในการคำนวณได้เนื่องจาก difference equation ประกอบด้วย close loop ซึ่งไม่มี delay จงตอบค่าตามต่อไปนี้ (5 คะแนน)



3.1 พา difference equation และ system function (3 คะแนน)

ชื่อ _____ รหัส _____

3.2 วัด signal flow graph ซึ่งสามารถนำไปใช้ในการคำนวณได้ (2 คะแนน)

4 จงวาด signal flow graph ของ system function ด้านล่าง โดยให้อยู่ในรูป cascade ของระบบลำดับ 2 แบบ transpose direct form II ที่มีสัมประสิทธิ์เป็นจำนวนจริง (5 คะแนน)

$$H(z) = \frac{(1 + (1-j)z^{-1})(1 + (1+j)z^{-1})}{(1 + (j/3)z^{-1})(1 - (j/3)z^{-1})(1 - (1/2)z^{-1})(1 - 2z^{-1})}$$

ชื่อ _____ รหัส _____

5 จงออกแบบ Digital Lowpass Butterworth Filter โดยวิธี Bilinear Transformation ที่มีคุณสมบัติดังนี้

(10 คะแนน)

$$-5 \text{ dB} \leq |H(e^{j\omega})| \leq 0 \text{ dB} \quad 0 \leq \omega \leq 0.3\pi$$

$$|H(e^{j\omega})| \leq -15 \text{ dB} \quad 0.6\pi \leq \omega \leq \pi$$

$T_d = 1$ (ใช้ความที่ 0.3π ในการคำนวณขนาดของโพล)

ชื่อ _____ รหัส _____

๙๘

6 จงออกแบบ Digital Lowpass Butterworth Filter โดยวิธี Impulse invariance ชี้แจงคุณสมบัติดังนี้ (10 คะแนน)

$$-7 \text{ dB} \leq |H(e^{j\omega})| \leq 0 \text{ dB} \quad 0 \leq \omega \leq 0.25\pi$$

$$|H(e^{j\omega})| \leq -15 \text{ dB} \quad 0.5\pi \leq \omega \leq \pi$$

$T_d = 1$ (ใช้ความที่ 0.25π ในการคำนวณขนาดของโพล)

$$|H_c(j\Omega)|^2 = \frac{1}{1 + (\Omega/\Omega_c)^{2N}}$$

$$s_k = j\Omega_c e^{j\frac{2k-1}{2N}\pi} = \Omega_c e^{j(\frac{1}{2} + \frac{2k-1}{2N})\pi}$$

Impulse invariance

$$H(z) = \sum_{k=1}^N \frac{T_d A_k}{1 - e^{s_k T_d} z^{-1}}$$

Bilinear transformation

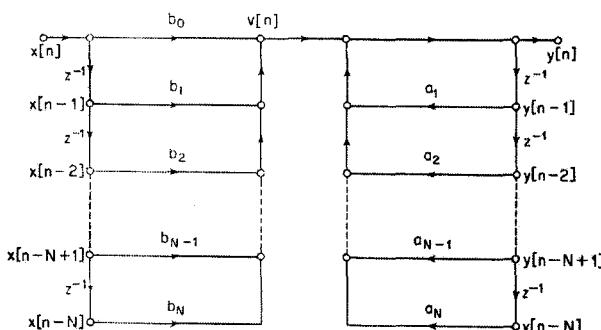
$$s = \frac{2}{T_d} \left(\frac{1 - z^{-1}}{1 + z^{-1}} \right)$$

IIR system

$$y[n] - \sum_{k=1}^N a_k y[n-k] = \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^M b_k z^{-k}}{1 - \sum_{k=1}^N a_k z^{-k}}$$

Direct from I



Direct form II

