

มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์	
คณะวิศวกรรมศาสตร์ ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์	
การสอบกลางภาคการศึกษาที่ 2	ประจำปีการศึกษา 2553
วันที่ 21 ธันวาคม พ.ศ. 2553	เวลา 9:00-12:00
วิชา 240-381 การประมวลผลสัญญาณดิจิตอล	ห้องสอบ ห้องน้ำมานะ

คำสั่ง

- ข้อสอบมีทั้งหมด 8 ข้อ 11 หน้า รวมคะแนน 35 คะแนน ให้ทำทุกข้อ
- ไม่อนุญาตให้นำเครื่องคิดเลขและเอกสารใดๆ เข้าห้องสอบ
- ให้ตอบคำถามลงในข้อสอบ หากมีที่ว่างไม่พอให้ใช้พื้นที่ด้านหลังของข้อสอบได้

ชื่อ รหัสนักศึกษา

ทุจริตในการสอบ โภชั้นต่ำคือ ปรับตกในรายวิชาที่ทุจริต และพักการเรียน 1 ภาคการศึกษา

ทุจริตในการสอบ โภชั้นต่ำคือ ปรับตกในรายวิชาที่ทุจริต และพักการเรียน 1 ภาคการศึกษา

ชื่อ รหัสนักศึกษา

1. Signal คืออะไร จงอธิบายอย่างละเอียด และสามารถแบ่งได้เป็นกี่ประเภท จงอธิบายลักษณะของ Signal แต่ละประเภทอย่างละเอียด (3 คะแนน)

2. จงยกตัวอย่าง ข้อดี และ ข้อเสีย ของการทำ Digital Signal Processing มากกว่า 3 ข้อ และอธิบายเหตุผล
ประกอบ (3 คะแนน)

3. จงวาดกราฟของสัญญาณ $x[n]$ โดยที่ $n \in \mathbb{Z}$ ต่อไปนี้

$$3.1 \quad x[n] = 3\delta[n-3] - \delta[n-2] + 2\delta[n] + \delta[n+2]$$

(1 คะแนน)

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

$$3.2 \quad x[n] = 2\delta[n-3] + 3u[n+1]$$

(1 คะแนน)

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

$$3.3 \quad x[n] = \sum_{k=-3}^3 x[k]\delta[n-k] \text{ โดยที่ } x[k] = \{1, 2, -3, 2, -1, 3, 1\} \text{ และ } k \in \mathbb{Z}$$

(1 คะแนน)

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

$$3.4 \quad x[n] = \sum_{k=-\infty}^{\infty} 2\delta[n-k] \text{ และ } k \in \mathbb{Z}$$

(1 คะแนน)

.....

.....

.....

.....

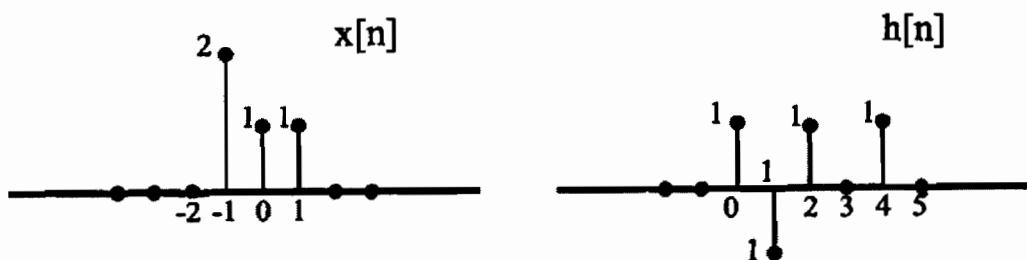
.....

.....

.....

.....

4. จงหาผลตอบสนองของระบบเชิงเส้นชนิดไม่แปรเปลี่ยนตามเวลา (linear time-Invariant System) เมื่อกำหนด
อินพุตเป็น $x[n]$ และผลตอบสนองอิมพัลส์ $h[n]$ ดังแสดงในรูปที่ 1 (5 คะแนน)



รูปที่ 1 รูปสำหรับคำ답นข้อที่ 4

5. จงเขียนสมการและแผนภาพของคุณสมบัติของ linear time-invariant system ดังต่อไปนี้

5.1 Commutative

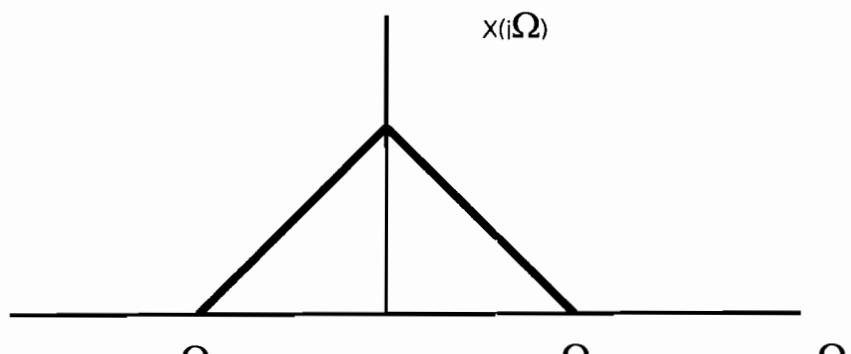
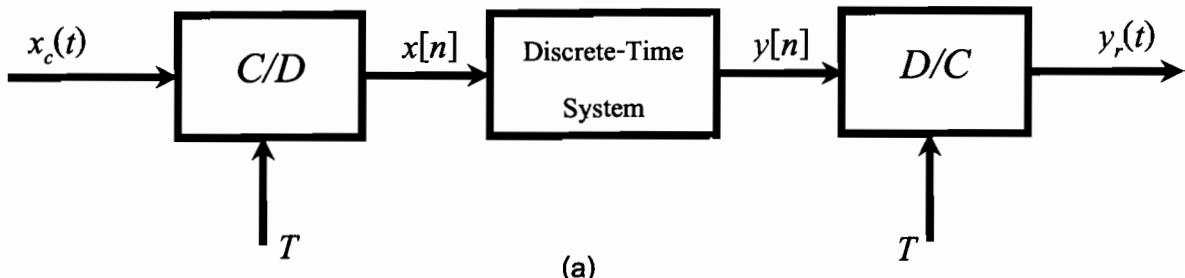
(3 คะแนน)

5.2 Distributes over addition

(2 คะแนน)

6. ระบบ LTI ในรูปที่ 2(a) มีอินพุต $X_C(t)$ และมี Fourier Transform ดังรูปที่ 2(b) โดยที่ $\Omega_0 = 3000 \pi \text{ rad/sec}$ และ ระบบ discrete-time คือ ideal low pass filter ซึ่งมีการตอบสนองความถี่

$$H(e^{j\omega}) = \begin{cases} 1, & |\omega| < \omega_c, \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$



(b)

รูปที่ 2 รูปสำหรับคำถานข้อที่ 6

6.1 ความถี่ในการสูบ (sampling rate) $F_s = 1/T$ ที่ไม่ทำให้เกิดการซ้อนทับของความถี่ (no aliasing) ของ $x[n]$ มีค่าเท่าไร

(1 คะแนน)

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

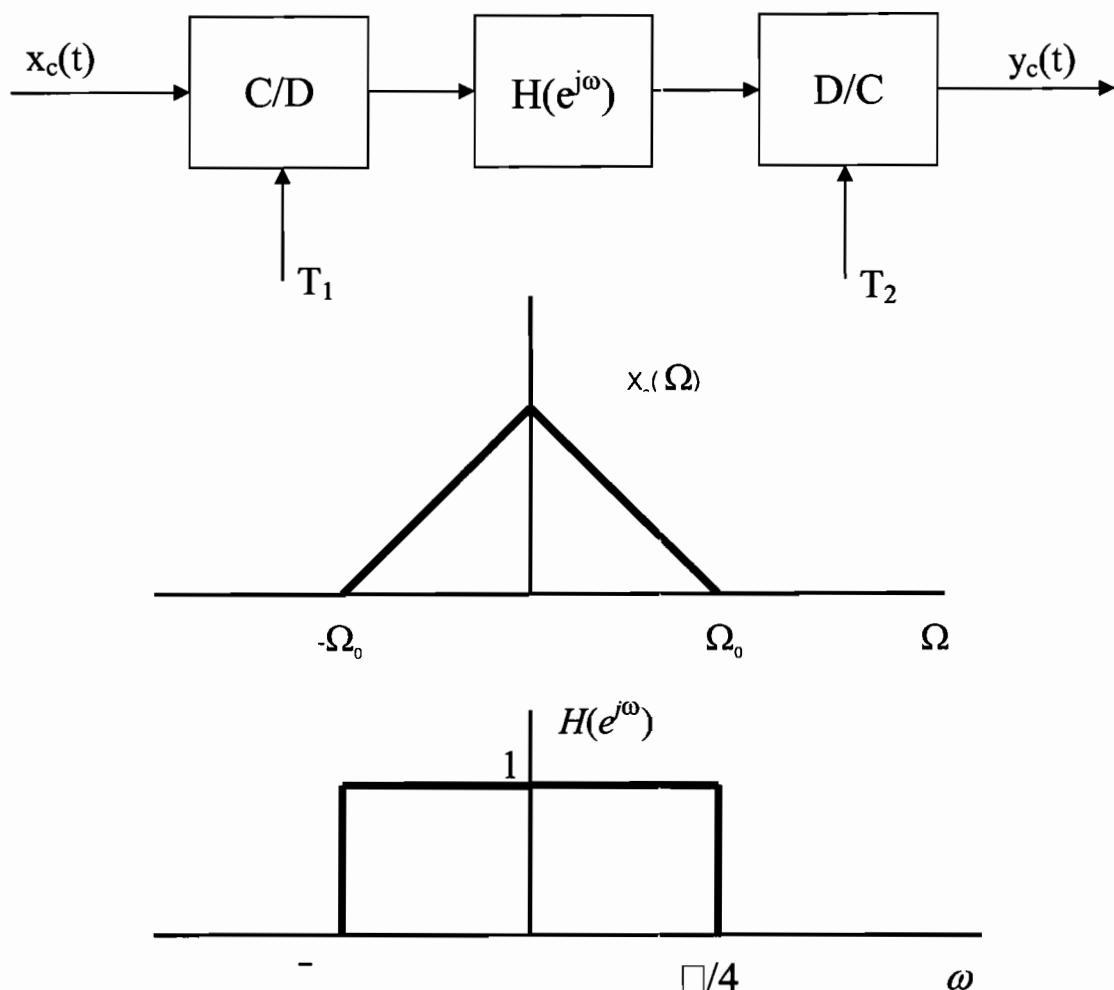
.....

ชื่อ รหัสนักศึกษา

6.2 ถ้า $\omega_c = \frac{\pi}{4}$ ความถี่ที่ใช้ในการสุมความค่าอย่างน้อยที่สุดเท่าไหร่จึงจะทำให้ $Y_r(t) = X_C(t)$ (อธินายวิธีคิดด้วย) (2 คะแนน)

6.3 จงอธิบายและหาค่าคงข้อของ $X_s(j\Omega)$, $X(e^{j\omega})$ และ $Y(e^{j\omega})$ เมื่อใช้ความถี่ในการสูม 3000 kHz และ $\omega_c = \frac{\pi}{2}$ (3 คะแนน)

7. จากรูปที่ 3 ให้อธิบายและหาค่า Fourier Transform ของ $y_c(t)$ เมื่อ $\Omega_0 = 6\pi \times 10^3$ rad/sec



รูปที่ 3 สำหรับค่าตามข้อที่ 7

7.1 เมื่อ $F_1 = 6$ kHz และ $F_2 = 12$ kHz

(3 คะแนน)

ชื่อ รหัสนักศึกษา

7.2 เมื่อ $F_1 = 12 \text{ kHz}$ และ $F_2 = 6 \text{ kHz}$

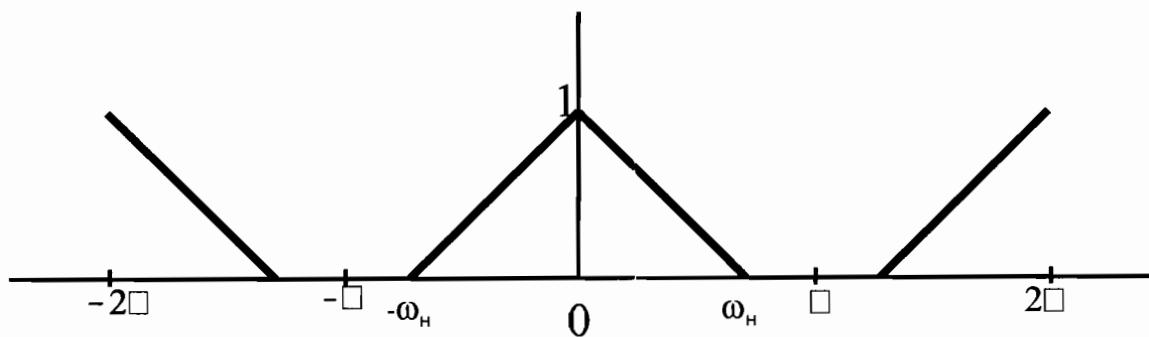
(3 គេង)

8. กำหนดให้ $x[n]$ ซึ่งมี Fourier Transform ดังรูปที่ 4

$$x_s[n] = \begin{cases} x[n], & n = Mk, \quad k=0, \pm 1, \pm 2, \dots \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

และ

$$x_d[n] = x_s[Mn] = x[Mn]$$



รูปที่ 4 สำหรับคำถ้ามข้อที่ 8

จงอธิบายและหาค่าคงของ $X_d(e^{j\omega})$ และ $X_s(e^{j\Omega_T})$ เมื่อ $M = 2$, $\omega_H = \pi/8$

(3 คะแนน)