

追加ルール(問題 14 以降に適用):仮定(証明不可能な経験則など)は太枠で示す。

問題 14

次の伝達関数をもつ電子回路の入力信号がインパルスするとき、その出力の波形を求めよ。

$$0 \leq f \leq W_0 \text{ で } A$$

それ以外で 0

問題 15

非線形歪は線形歪で打ち消せないことを証明せよ。入出力特性を

$$\text{出力} = f(\text{入力})$$

とし、(非線形歪)

各周波数に対する「出力/入力」を

$$\frac{\text{出力}}{\text{入力}} = \begin{cases} g(\text{周波数}) & \text{周波数} \leq W \\ 0 & \text{else} \end{cases}$$

とする。(線形歪)

また、 W を何というか答えよ。

但し、信号は、非線形歪が生じてから、その結果に対して、線形歪がその上に上乗せされるものと仮定する。(※実際にそのようなことがあり得るかどうかは知らない)

問題 16

入力 $f(t)$ 、出力 $g(t)$ とする。

線形歪がないとき、

(ア)

である。(τは出力の遅延)

(ア)の両辺をフーリエ変換すると

(イ)

である。よって、伝達関数は

$$ke^{-j2\pi f\tau}$$

であるが、これを言い換えると、

(ウ)

問題 17

答え 17

(声と匿名化信号の話を検討してみよ)

問題 18

雑音の発生は予測することが出来ないため、確率を用いて議論するほかない。

確率密度 $p(x)$ は、

(ア)の式で表される

ものである。当然、 $p(x)$ には

(イ)

という性質もある。

また、 $p(x)$ を使って x の平均値 \bar{x} を求めることも出来る。

平均値とは、(ウ)の総和を区間の大きさに割ったもの

であり、これは(エ)の総和である。

これを式で表すと、

平均値 $\bar{x} =$ (オ)

と表される。

分散 $\overline{(x - \bar{x})^2}$ も(カ)の総和であるといえるので、

分散 $\overline{(x - \bar{x})^2} =$ (キ)

と表される。

雑音が、標準正規分布で表されると仮定すると、

(ク)が x である確率の密度 $p(x)$ は(ケ)である

といえる。

問題 19

参考: <http://www.eng.niigata-u.ac.jp/~nomoto/7.html>

標準正規分布関数 $p(x)$ が

$$A \exp\left(\frac{ax^2}{2}\right)$$

の形で表されることを確かめよう。

ガウスは、経験則として次の3つの公理を唱えた。

大きさの等しい正と負の誤差は等しい確率で生じる。

小さい誤差は大きな誤差より起こりやすい。

ある限界値より大きな誤差は実際上起こらない。

まず、誤差の大きさが x である確率の密度を $p(x)$ としよう。

測定を n 回することを考えよう。

測定値の誤差がそれぞれ x_1, x_2, \dots, x_n となる

確率の密度 $P_x(x_1, x_2, \dots, x_n)$ は

$$P_x(x_1, x_2, \dots, x_n) = (\text{ア})$$

ここで、

$p(x)$ が最大となるのは、 $x = 0$ のとき

したがって、

$P_x(x_1, x_2, \dots, x_n)$ が最大となるのは、 $x_1 = x_2 = \dots = 0$ のとき

であるから、(ア)の最大値は(イ)であると推定できる。

また、

$$(\text{ウ}|_P \text{でなく } P \text{ について}) = 0$$

ということもわかる。

ここで、

「 $P(x)$ と $P'(x)$ をつかってさらに議論を深めよう」

とか

「 $p(x)$ と $p'(x)$ をつかってさらに議論を深めよう」

という発想が出てくる。

そこで

$$\frac{d}{dx} \ln f(x) = \frac{f'(x)}{f(x)}$$

という事実が役に立つ。

$$\frac{d}{dx} \ln P(x_1, x_2, \dots, x_n) = \frac{P'(x_1, x_2, \dots, x_n)}{P(x_1, x_2, \dots, x_n)}$$

と

$$\frac{d}{dx} \ln P(x_1, x_2, \dots, x_n) = \frac{d}{dx} \ln(\mathcal{A}) = \frac{d}{dx}(\mathcal{B}) = (\mathcal{C} \mid \frac{d}{dx}(\mathcal{B}) \text{を解け})$$

より、

$$\frac{P'(x_1, x_2, \dots, x_n)}{P(x_1, x_2, \dots, x_n)} = (\mathcal{C})$$

なので、

$$\frac{P'(0,0,\dots,0)}{P(0,0,\dots,0)} = \sum_{k=1}^n \frac{p'(0)}{p(0)} = 0$$

よって

$$\sum_{k=1}^n \frac{p'(0)}{p(0)} = 0$$

ここで、

$$(\text{カ}) \text{のとき}(\text{キ}) \text{ならば} f(x) = (\text{ク}) \ (a \in \mathbb{R})$$

という命題を用いる。

この命題をつかって

$$\frac{p'(x)}{p(x)} = (\text{ク})$$

をいえれば、これを積分の上変形して

$$p(x) \text{が} A \exp\left(\frac{ax^2}{2}\right) \text{の形で表せる}$$

ことをいえるからだ。

十分な回数だけ計測をしたとき、
(符号付)誤差の総和は0に近づく。

したがって、

(カ)

また、

$$\bar{x} = 0$$

のとき

$$P(x_1, x_2, \dots, x_n) = P(0, 0, \dots, 0) \text{ かつ}$$

$$P'(x_1, x_2, \dots, x_n) = P'(0, 0, \dots, 0)$$

したがって、

$$\sum_{k=1}^n \frac{p'(x_k)}{p(x_k)} = 0$$

このことより、

$$\frac{P'(x)}{P(x)} = (\text{ク})$$

といえる。

問題 20

参考: <http://www.eng.niigata-u.ac.jp/~nomoto/7.html>

(参考サイト補題の証明と標準正規分布関数の導出最後まで)

答え 20

問題 21

ガウス雑音の平均電力はどのように表されるか。確率論用語で答えよ。定数は無視してよい。

問題 22

白色雑音は(ア)振幅や電力、エネルギーなどが一定であるような雑音である。

理論上の白色雑音の電力スペクトル密度は、現実的なものの半分として表される。それは何故か→(イ)

問題 23

信号波形を $s(t)$ 、雑音波形を $n(t)$ とする。これら2つはどちらも電圧または電流のどちらかに共通して対応する。電圧の場合と電流の場合について、それぞれ場合分けして信号対雑音電力比を求めよ(デシベル比も表せ)

問題 24

現実的な正の周波数領域のみで考えるものとする。電力密度スペクトルが一定値 N_0 である白色雑音を考える。帯域幅が W の受信機を用いてこの白色雑音を受信したときの、雑音の平均電力を求めよ。

問題 25

信号 $f(t)$ を送信したい。しかし、 $f(t)$ が低周波過ぎてうまく通信できない。各周波数成分を f_0 ずつ大きくした信号を求めよ。

問題 26

問題 25 で求めた信号 $f(t) \cos 2\pi f_0 t$ のように、信号に変化を与えることを変調という。

$f(t) \cos 2\pi f_0 t$ をさらに変調して $f(t)$ を復元するまでを説明せよ。

問題 27

信号と雑音の平均電力が次の 3 つの場合、SN 比のデシベル値を求めよ。

- ①信号電力 10[mW]に対し、雑音電力 1[mW]
- ②信号電力 5[mW]に対し、雑音電力 1[μW]
- ③信号電力 4[μW]に対し、雑音電力 2[μW]

問題 28

穴埋めせよ。

正弦波は、
 $A \cos(2\pi f_c t + \phi)$ と
表される。

これを搬送波という。搬送波とは、そのままでは伝えられない変調信号を伝えるために、変調信号と合成される波のことである。

$A \cos(2\pi f_c t + \phi)$ で、
 A を変調するものを AM、
 f_c を変調するものを FM、
 ϕ を変調するものを PM
という。

また、(ア)とき、AM を ASK、
FM を FSK、
PM を PSK という。

また、搬送波に、(イ)波が使われることもある。

(イ)波を使われた AM を PAM という。同じように PFM、PPM もあり、(イ)幅を使った変調方式として PWM、量子化の上(ウ)にして(ウ)を(イ)で表現するという PCM 方式もある。

問題 29

穴埋めせよ。

「定数を変調する」とは、
その変数を、(ア)に(イ)ことである

といえるだろう。

$$A \cos(2\pi f_c t + \phi)$$

つまり

$$A \cos\left(\int_0^t 2\pi f_c d\tau + \phi\right)$$

は、

AM なら、

$$(\text{ア}) \cos\left(\int_0^t 2\pi f_c d\tau + \phi\right)$$

FM なら、

$$A \cos\left(\int_0^t 2\pi (\text{ア}) d\tau + \phi\right)$$

PM なら、

$$A \cos\left(\int_0^t 2\pi f_c d\tau + (\text{ア})\right)$$

問題 30

搬送波

$$A \cos\left(\int_0^t 2\pi f_c d\tau + \phi\right)$$

を変調信号 $S(t)$ で AM 変調すると、

$$f(A, S(t)) \cos\left(\int_0^t 2\pi f_c d\tau + \phi\right)$$

即ち

$$f(A, S(t)) \cos(2\pi f_c t + \phi)$$

の形で表される。

$f(A, S(t))$ を求めよ

問題 31

搬送波

$$A_c \cos(2\pi f_c t + \phi_c)$$

を変調信号

$$A_s \cos(2\pi f_s t)$$

で AM 変調した式をいえ。

また、それをフーリエ変換したものと、
搬送波をフーリエ変換したものを比べよ。

($\phi_c=0$ とみなせ)

問題 32

搬送波

$$A_c \cos(2\pi f_c t + \phi_c)$$

変調信号

$$f(t)$$

のとき、

変調波の式は

$$A_c \left(1 + m_{AM} \frac{f(t)}{|f(t)|_{MAX}} \right) \cos(2\pi f_c t + \phi_c)$$

で表される。

$f(t)$ が容易に図示できるとき、図示の仕方をいえ

問題 33

非線形な入出力特性を考えよう。

まず、

入力を x , 出力を y とすると、一般に
(ア)
という関係式が成り立つ。

通常、 $a_1 = 0$ で、かつ、
 a_3 以降は無視できるほど小さくなる

ので、

入力を x , 出力を y とすると、
(イ)
という関係式が成り立つ。

といってよい。

今、

入力を $f(t) + A \cos(2\pi ft + \phi)$
とすると、
出力は
$$\begin{aligned} & a_1(f(x) + A \cos(2\pi ft + \phi)) + a_2(f(x) + A \cos(2\pi ft + \phi))^2 \\ &= a_1f(x) + a_1A \cos(2\pi ft + \phi) \\ &\quad + a_2f(x)^2 + 2a_2f(x)A \cos(2\pi ft + \phi) + a_2A^2 \cos^2(2\pi ft + \phi) \\ &= a_1f(x) + a_1A \cos(2\pi ft + \phi) \\ &\quad + a_2f(x)^2 + 2a_2f(x)A \cos(2\pi ft + \phi) + \frac{a_2A^2}{2} \cos(4\pi ft + \phi) + \frac{a_2A^2}{2} \end{aligned}$$

と表される。

これを

(ウ)に入れると、

$$\begin{aligned} & a_1A \cos(2\pi ft + \phi) + 2a_2Af(x) \cos(2\pi ft + \phi) \\ &= A(a_1 + 2a_2f(t)) \cos(2\pi ft + \phi) \end{aligned}$$

そして、これに(エ)と

$$\begin{aligned} & A(a_1 + 2a_2f(t) + b) \cos(2\pi ft + \phi) \\ &= A(a_1 + b) \left(1 + \frac{2a_2}{a_1 + b} f(t) \right) \cos(2\pi ft + \phi) \end{aligned}$$

となる。これは、 b さえうまく調整すれば、AM 変調の式の形になる。
つまり、

入力 x を(オ)

とし、その出力(イ)を、(カ)と

AM 変調波

$$A(a_1 + b) \left(1 + \frac{2a_2}{a_1 + b} f(t) \right) \cos(2\pi ft + \phi)$$

が得られる。

問題 34

入力 x を $f(t) + bA \cos(2\pi ft + \phi)$

とし、その出力 $a_1x + a_2x^2$ を、 f の BPF に入れると
AM 変調波

$$A(a_1 + b) \left(1 + \frac{2a_2}{a_1 + b} f(t) \right) \cos(2\pi ft + \phi)$$

が得られる。

このことを利用して、

$2 \cos 2\pi f_s t$ を 90%の振幅変調をしたいとき、 b を求めよ。

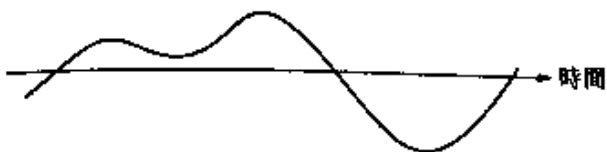
但し、 $a_1 = 1, a_2 = 2$ とする。

問題 35

リング変調器を示せ。また、ポート 1 に変調信号、ポート 3 に搬送波を印加すると、ポート 2 で AM 変調波に近いもの得られる理由を説明せよ。

問題 36

リング変調器で得られる波形、および式、フーリエ変換した式をいえ。また AM 変調波と比較せよ。



(a) 変調信号 (ポート 1 への入力)



(b) 搬送波 (ポート 3 への入力)

変調信号: $f(t)$

搬送波: $A_c \cos(2\pi f_c t + \theta_c)$

答え 14

$$G(f) = H(f)F(f)$$

である。ここで、

$$(\text{インパルス}) \leftrightarrow 1$$

なので、

$$\begin{aligned} &\text{入力信号がインパルスとき、} \\ &G(f) = H(f) \end{aligned}$$

したがって、出力波形 $g(t)$ は

$$g(t) = h(t)$$

であり、これはつまり、伝達関数 $H(f)$ を逆フーリエ変換したもの(インパルス応答) $h(t)$ が出力波形 $g(t)$ であるということである。

ここで、

したがって、

$$g(t) = \int_{-\infty}^{\infty} H(f)e^{j2\pi ft} df$$

$$= \int_0^{W_0} Ae^{j2\pi ft} df$$

$$= \frac{A}{j2\pi t} \left[e^{j2\pi ft} \right]_{f=0}^{f=W_0}$$

$$= \frac{A}{j2\pi t} (e^{j2\pi W_0 t} - 1)$$

ここで、オイラーの公式より、

$$e^{jx} = \cos x + j \sin x$$

なので、

$$g(t) = \frac{A}{j2\pi t} (\cos 2\pi W_0 t + j \sin 2\pi W_0 t - 1)$$

となる。

実部だけ取り出すと、

$$= \frac{A}{2\pi t} (-j \cos 2\pi W_0 t + \sin 2\pi W_0 t + j)$$

$$= \frac{A}{2\pi t} (\sin 2\pi W_0 t + (1 - \cos 2\pi W_0 t)j)$$

より、

$$\operatorname{Re}(G(f)) = \frac{A}{2\pi t} (\sin 2\pi W_0 t)$$

$$= AW_0 \operatorname{sinc} 2\pi W_0 t$$

答え 15

証明

W を帯域幅という。

以下、帯域幅内で考える。(即ち、周波数 $\leq W$ として考える)

非線形歪の結果 $= f(\text{入力})$

であり、

$$g(\text{周波数}) = \frac{\text{出力}}{\text{非線形歪みの結果}}$$

となるので

$$\text{出力} = g(\text{周波数}) f(\text{入力})$$

となる。

よって、

$$f(\text{入力}) = \frac{a \times \text{入力}}{g(\text{周波数})}$$

となればよい。

$g(\text{周波数})$ が定数のとき

$f(\text{入力})$ は線形となる。

$g(\text{周波数})$ が定数でないとき

f (入力)が周波数依存性を持つことになり、不適切。

QED

答え 16

(ア): $g(t) = kf(t - \tau)$

(イ):

$$G(f) = k \int_{-\infty}^{\infty} f(t - \tau) e^{-j2\pi f t} dt$$

$$= k \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{-j2\pi f \cdot (u + \tau)} du$$

$$= k \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{-j2\pi f u} e^{-j2\pi f \tau} du$$

$$= kF(f)e^{-j2\pi f \tau}$$

(ウ):

$$|H(f)| = k$$

また位相は $-2\pi f \tau$

答え 18

(ア):

$$\lim_{\Delta x \rightarrow \infty} \frac{\left(X \text{が} x \leq X \leq x + \Delta x \text{となる確率} \right)}{\Delta x}$$

(イ):

$$\int_{-\infty}^{\infty} p(x) dx = 1$$

このように、確率密度を値で積分すると、確率になる。

(ウ):

$-\infty$ から ∞ までの各値の出現する回数に x をかけたもの

(エ):

$-\infty$ から ∞ までの各値の出現する割合に x をかけたもの

(オ):

$$\int_{-\infty}^{\infty} xp(x) dx$$

(カ):

$-\infty$ から ∞ までの各値の出現する割合に $(x - \bar{x})^2$ をかけたもの

(キ):

$$\int_{-\infty}^{\infty} (x - \bar{x})^2 p(x) dx$$

(ク):雑音の大きさ

(ケ):

$$\frac{1}{(x - \bar{x})^2 \sqrt{2\pi}} \exp\left(-\left(\frac{x - \bar{x}}{(x - \bar{x})^2}\right)^2 \frac{1}{2}\right)$$

答え 19

(ア):

$$\prod_{k=1}^n p(x_k)$$

(イ):

$$P(0,0,\dots,0) = \prod_{k=1}^n p(0) = (p(0))^n$$

(ウ): $P'(0,0,\dots,0)$

(エ):

$$\sum_{k=1}^n \ln p(x_k)$$

(オ):

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx} \sum_{k=1}^n \ln p(x_k) \\ = \sum_{k=1}^n \frac{p'(x_k)}{p(x_k)} \end{aligned}$$

(カ):

$$\sum_{k=1}^n x_k = 0$$

(キ):

$$\sum_{k=1}^n f(x_k) = 0$$

(ク): ax

答え 21

分散

答え 22

(ア):すべての周波数に渡って

(イ):現実では負の周波数領域を考えないため、負の領域に電力スペクトルを分散させる必要がないから

答え 23

電圧の場合

$$\frac{\frac{1}{R} \int_0^T s(t)^2 dt / T}{\frac{1}{R} \int_0^T n(t)^2 dt / T} = \frac{\overline{s(t)^2}}{\overline{n(t)^2}}$$

電流の場合

$$\frac{R \int_0^T s(t)^2 dt / T}{R \int_0^T n(t)^2 dt / T} = \frac{\overline{s(t)^2}}{\overline{n(t)^2}}$$

どちらも

$$\frac{\overline{s(t)^2}}{\overline{n(t)^2}}$$

となる。

デシベル比は

$$10 \log_{10} \frac{\overline{s(t)^2}}{\overline{n(t)^2}}$$

答え 24

電力密度は、単位周波数当たりの電力であったことを思い出せ。

答えは $N_0 W$ である。

また、帯域幅が電力に影響するということにも気がつくたい。

答え 25

$$f(t) \leftrightarrow \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-j2\pi f t} dt = F(f)$$

である。

これは各周波数成分を f_0 ずつ大きくすると(これを $f'(t) \leftrightarrow F'(f)$ とする)、

$$F'(f) = F(f - f_0) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-j2\pi(f-f_0)t} dt$$

となる。

$$F'(f) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-j2\pi(f-f_0)t} dt$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-j2\pi f t} e^{j2\pi f_0 t} dt$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{j2\pi f_0 t} e^{-j2\pi f t} dt$$

となる。

よって、

$$f'(t) = f(t) e^{j2\pi f_0 t}$$

$$= f(t) (\cos 2\pi f_0 t + j \sin 2\pi f_0 t)$$

したがって、実部だけ取り出すと、

$$f(t) \cos 2\pi f_0 t$$

答え 26

$$f(t) \cos 2\pi f_0 t \leftrightarrow \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \cos 2\pi f_0 t e^{-j2\pi f t} dt$$

$-f_0$ だけずらすと

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t) \cos 2\pi f_0 t e^{-j2\pi f_0 t} e^{-j2\pi f t} dt$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \cos 2\pi f_0 t e^{-j2\pi f_0 t} e^{-j2\pi f t} dt$$

答え 27

①

$$10 \log_{10} [(10 \times [10]^{-3}) / (1 \times [10]^{-3})] = 10 [\text{dB}]$$

②

$$10 \log_{10} [(5 \times [10]^{-3}) / (1 \times [10]^{-6})] = 10 \log_{10} (5 \times [10]^3) = 10 (\log_{10} 5 + 3) = 37 [\text{dB}]$$

③

$$10 \log_{10} [(4 \times [10]^{-6}) / (2 \times [10]^{-6})] = 10 \log_{10} 2 = 3 [\text{dB}]$$

答え 28

(ア): 信号がデジタル信号である

(イ): パルス

(ウ): 2進数

答え 29

(ア): 変調信号とその変数の両方を含む何らかの関数

(イ):置き換える

答え 30

AM 変調の目的は $S(t)$ に合わせて
搬送波の振幅を変えること

なのだから、まず振幅が $S(t)$ 倍に拡大された

$$A \cdot S(t) \cos(2\pi f_c t + \phi)$$

を考えてみよう。

$A \cdot S(t) \cos(2\pi f_c t + \phi)$
では、
 $\cos(2\pi f_c t + \phi)$ が正にも負にもなってしまうため、
 $S(t)$ の正負の区別がつかなくなってしまう。

そこで、

$$A \cdot \left(1 + \frac{S(t)}{|S(t)|_{MAX}}\right) \cos(2\pi f_c t + \phi)$$

を考える。

$A \cdot \left(1 + \frac{S(t)}{|S(t)|_{MAX}}\right) \cos(2\pi f_c t + \phi)$
では、
 $\cos(2\pi f_c t + \phi)$ が正にも負にもなってしまうが、
 $S(t)$ が「浮いている」(最低レベルが0になるよう
レベルが平行移動している)ため、
「混ざらない」

したがって、

$$A \cdot \left(1 + m_{AM} \cdot \frac{S(t)}{|S(t)|_{MAX}}\right) \cos(2\pi f_c t + \phi)$$

で、 $0 < m_{AM} \leq 1$ ならよい。

従って、

$$f(A, S(t)) = A \cdot \left(1 + m_{AM} \frac{S(t)}{|S(t)|_{MAX}}\right)$$

答え 31

$$\begin{aligned}
& A_c \left(1 + m_{AM} \frac{A_s \cos(2\pi f_s t)}{|A_s \cos(2\pi f_s t)|_{MAX}} \right) \cos(2\pi f_c t + \phi_c) \\
&= A_c (1 + m_{AM} \cos(2\pi f_s t)) \cos(2\pi f_c t + \phi_c) \\
&= A_c \cos(2\pi f_c t + \phi_c) + A_c m_{AM} \cos(2\pi f_s t) \cos(2\pi f_c t + \phi_c) \\
&= A_c \cos(2\pi f_c t + \phi_c) + \frac{A_c m_{AM}}{2} (\cos(2\pi(f_c + f_s)t + \phi_c) + \cos(2\pi(f_c - f_s)t + \phi_c))
\end{aligned}$$

ここで、

$f(t)$ をフーリエ級数展開すると、

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \cos(2n\pi f t) dt$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin(2n\pi f t) dt$$

なこと、および

$$\int_0^T \cos(2n\pi f t) \cos(2m\pi f t) dt$$

と

$$\int_0^T \sin(2n\pi f t) \sin(2m\pi f t) dt$$

は $n \neq m$ なら 0、

$$\int_0^T \cos(2n\pi f t) \sin(2m\pi f t) dt$$

は必ず 0

であることより、

$$A_c \cos(2\pi f_c t + \phi_c) + \frac{A_c m_{AM}}{2} (\cos(2\pi(f_c + f_s)t + \phi_c) + \cos(2\pi(f_c - f_s)t + \phi_c))$$

をフーリエ級数展開すると、

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T \left(A_c \cos(2\pi f_c t + \phi_c) + \frac{A_c m_{AM}}{2} (\cos(2\pi(f_c + f_s)t + \phi_c) + \cos(2\pi(f_c - f_s)t + \phi_c)) \right) \cos(2n\pi f t) dt$$

$\phi_c = 0$ とみなすとき

$$\begin{aligned} a_n &= \frac{2}{T} \int_0^T \left(A_c \cos(2\pi f_c t) + \frac{A_c m_{AM}}{2} (\cos(2\pi(f_c + f_s)t) + \cos(2\pi(f_c - f_s)t)) \right) \cos(2n\pi f t) dt \\ &= \frac{2}{T} \int_0^T A_c \cos(2\pi f_c t) \cos(2n\pi f t) dt \\ &= \frac{2}{T} \int_0^T A_c \cos(2\pi f_c t) \cos(2n\pi f t) dt \end{aligned}$$

よって、

$$\begin{aligned} a_{\frac{f_c}{f}} &= \frac{2A_c}{T} \int_0^T \cos^2(2\pi f_c t) dt \\ &= \frac{2A_c}{T4\pi f_c} \int_0^T (1 + \cos 2\pi f_c t) dt \\ &= \frac{A_c}{2\pi T f_c} \int_0^T (1 + \cos 2\pi f_c t) dt \\ &= \frac{A_c}{2\pi T f_c} \left(T + \frac{1}{2\pi f_c} \sin 2\pi f_c t \right) \\ &= \frac{A_c}{2\pi T f_c} \left(\frac{1}{f_c} + \frac{1}{2\pi f_c} \sin 2\pi \right) \\ &= \frac{A_c}{2\pi T f_c^2} \\ a_{\frac{f_c+f_s}{f}} &= \frac{A_c m_{AM}}{T} \int_0^T \cos^2(2\pi(f_c + f_s)t) dt \\ &= \frac{A_c}{T4\pi(f_c + f_s)} \int_0^T (1 + \cos 2\pi f_c t) dt \\ &= \frac{A_c}{T4\pi(f_c + f_s)} \left(T + \frac{1}{2\pi f_c} \sin 2\pi f_c t \right) \\ &= \frac{A_c}{T4\pi(f_c + f_s)} \left(\frac{1}{f_c} + \frac{1}{2\pi f_c} \sin 2\pi \right) \\ &= \frac{A_c}{4\pi T(f_c + f_s)f_c} \end{aligned}$$

$$a_{\frac{f_c-f_s}{f}} = \frac{A_c}{4\pi T(f_c - f_s)f_c}$$

それ以外のフーリエ係数はすべて 0 となる。

一方、搬送波

$$A_c \cos(2\pi f_c t)$$

をフーリエ級数展開すると、

$$a_{\frac{f_c}{f}} = \frac{A_c}{2\pi T f_c^2}$$

であり、

それ以外のフーリエ級数はすべて 0 である。

答え 32

まず包絡線を点線で図示する。

$f(t)$ を A_c だけ上に平行移動し、レベル A_c を軸に m_{AM} 倍に拡大したものが包絡線である。

その後、 $-$ 包絡線も図示する。

そして、「包絡線倍された $\cos(2\pi f_c t + \phi_c)$ 」を図示する。ヒントとしては、本来 ± 1 となっていたところが包絡線または $-$ 包絡線と接触するように $\cos(2\pi f_c t + \phi_c)$ を拡大する。

答え 33

(ア):

$$y = \sum_{i=0}^n a_i x^i$$

(イ):

$$y = a_1 x + a_2 x^2$$

(ウ): 特定の周波数 f 成分だけ通過させる BPF

(エ): $bA \cos(2\pi f t + \phi)$ を加える

(オ): $f(x) + bA \cos(2\pi f t + \phi)$

(カ): 周波数 f な成分だけ通過するフィルターに通す

答え 34

入力 x を $f(t) + bA \cos(2\pi ft + \phi)$

とし、その出力 $a_1x + a_2x^2$ を、 f の BPF に入れると
AM 変調波

$$A(a_1 + b) \left(1 + \frac{2a_2}{a_1 + b} f(t) \right) \cos(2\pi ft + \phi)$$

が得られる。

$$a_1 = 1, a_2 = 2$$

$$f(t) = 2 \cos 2\pi f_s t$$

$$\frac{2a_2}{a_1 + b} = \frac{0.9}{|f(t)|_{MAX}}$$

より、 b を求めると、

$$\frac{4}{1 + b} = \frac{0.9}{2}$$

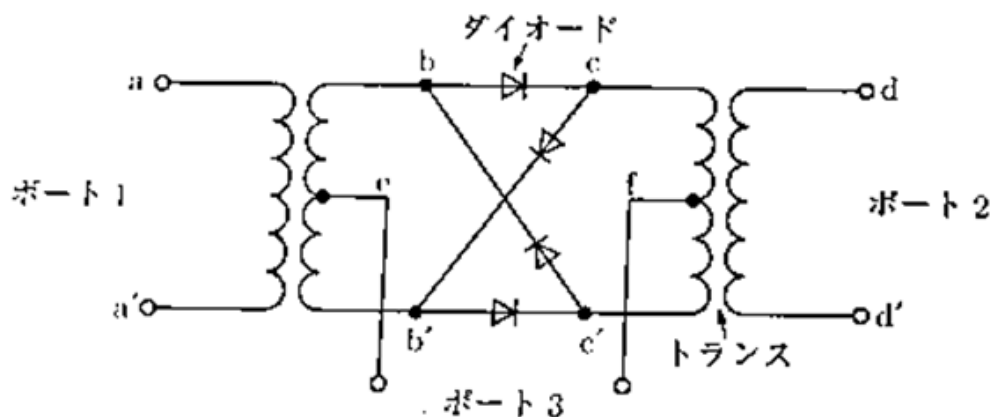
$$\frac{8}{0.9} = 1 + b$$

$$\frac{7.1}{0.9} = b$$

よって、

$$b = \frac{71}{9}$$

リング変調器



ポート 1 に変調信号、ポート 3 に搬送波を印加すると、
ポート 2 で AM 変調波に近いもの得られる。

この理由を考えよう。

ポート 3 の電圧の向きによって、ポート 1 の瞬時値がそのまま
の向きで、あるいは正負反転して、ポート 2 に出力される。

また、

ポート 1 に電気が流れると、ポート 1 側のコイルで磁界が発生

し、

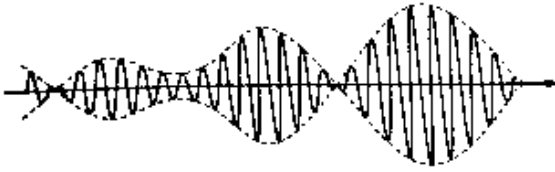
磁界によってダイオード回路の部分で電磁誘導が起こり、電気が発生

し、これが

ポート 3 の電気

と合成され、

ポート 2 側のコイルに磁界を作り、電磁誘導によってポート 2 側に電気が伝わる。



(c) 変調波 (ポート 2 からの出力)

$$\text{リング変調波 } f_{ring}(t): A_c m_{AM} \frac{f(t)}{|f(t)|_{MAX}} \cos(2\pi f_c t + \theta_c)$$

$$\text{AM 変調波: } A_c \left(1 + m_{AM} \frac{f(t)}{|f(t)|_{MAX}} \right) \cos(2\pi f_c t + \theta_c)$$

$$= f_{ring}(t) + A_c \cos(2\pi f_c t + \theta_c)$$

$$= \text{リング変調波} + \text{搬送波}$$

リング変調波をフーリエ変換したものの $F_{ring}(f)$ は

$$\begin{aligned} & \int_{-\infty}^{\infty} A_c m_{AM} \frac{f(t)}{|f(t)|_{MAX}} \cos(2\pi f_c t + \theta_c) e^{-j2\pi f t} dt \\ &= \frac{A_c m_{AM}}{|f(t)|_{MAX}} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \cos(2\pi f_c t + \theta_c) e^{-j2\pi f t} dt \\ &= \frac{A_c m_{AM}}{|f(t)|_{MAX}} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \frac{e^{j(2\pi f_c t + \theta_c)} + e^{-j(2\pi f_c t + \theta_c)}}{2} e^{-j2\pi f t} dt \\ &= \frac{A_c m_{AM}}{2|f(t)|_{MAX}} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) (e^{j(2\pi f_c t + \theta_c)} + e^{-j(2\pi f_c t + \theta_c)}) e^{-j2\pi f t} dt \\ &= \frac{A_c m_{AM}}{2|f(t)|_{MAX}} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) (e^{j(2\pi(f_c - f)t + \theta_c)} + e^{-j(2\pi(f_c + f)t + \theta_c)}) dt \\ &= \frac{A_c m_{AM}}{2|f(t)|_{MAX}} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) (e^{-j(2\pi(f - f_c)t + \theta_c)} + e^{-j(2\pi(f_c + f)t + \theta_c)}) dt \\ &= \frac{A_c m_{AM}}{2|f(t)|_{MAX}} (F(f - f_c) e^{j\theta_c} + F(f + f_c) e^{-j\theta_c}) \end{aligned}$$

AM 変調波をフーリエ変換したものは

$$\begin{aligned} & F_{ring}(f) + \int_{-\infty}^{\infty} A_c \cos(2\pi f_c t + \theta_c) e^{-j2\pi f t} dt \\ &= F_{ring}(f) + \frac{A_c}{2} \int_{-\infty}^{\infty} 1 (e^{-j(2\pi(f - f_c)t + \theta_c)} + e^{-j(2\pi(f_c + f)t + \theta_c)}) dt \end{aligned}$$

ここで、 $1 \leftrightarrow \delta(f)$ より、

$$= F_{ring}(f) + \frac{A_c}{2} (\delta(f - f_c)e^{j\theta_c} + \delta(f + f_c)e^{-j\theta_c})$$

= リング変調波のフーリエ + 搬送波の A_c 倍のフーリエ

