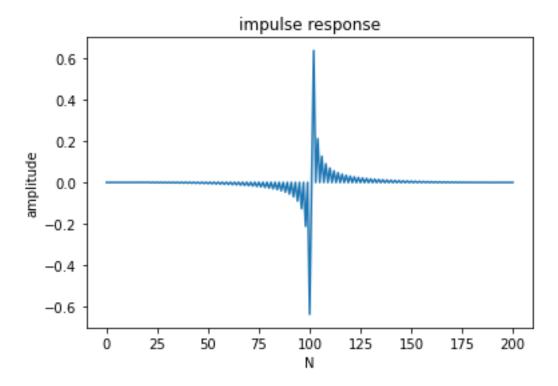
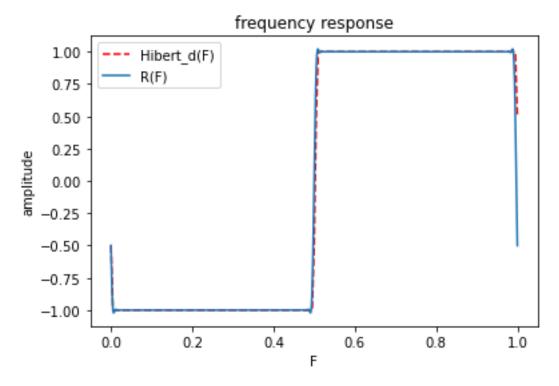
1. Write a Matlab or Python program that uses the frequency sampling method to design a (2k+1)-point discrete Hilbert transform filter (k is an input parameter and can be any integer).

k = 100





回向相較於「限利ters 會有以下之個問題,

R10945004 孫敏勢

- ① 系統不穩定
- ② 脈衝響應的長度為無限長 為了解決問題,所以引進了minimal place filter 的概念 ,而其好處在於
- ①保證系統穩定(雲點和極點皆及於單位屬內)
- ② 雅其脈衝響應伤熱無限長, 但其能量能集中 在 n=0 附近
- Wiener Alter 相較於 LPF/HPF, 其 Stop band 和 pass band 並沒有明確的規範, 而是透過一些都數過程根據對訊號和雜訊的數值統計來設計的。
- (c) 使用例頻譜(cepstrum),可以解決 equilizer 在 muli path 會產生的兩個問題:
 - ① H(Z) 习能 unstable
 - ② H(Z) 是一個動態響應、

(3)
$$H(z) = \frac{2z^3+4z^2+2+2}{2z^2+z+1}$$

(a) find its cepstrum

Assumofor: $2z^3+4z^2+2+2=0$
 $(z+z)(zz^2+1)=0$
 $(z+z)(z-0.701k)(z+0.701k)=0$
 $zz^2(1-0.701kz^1)(1-(-0.701k)z^1)(1-(-0.5)z)=0$

(Amountailor: $2z^2+z+1=0$
 $[z-(-0.25+0.66k)z^1][z-(-0.25-0.66k)z^1]=0$
 $z^2[1-(-0.25+0.66k)z^1][1-(-0.25-0.66k)z^1]=0$

1. $H(z) = \frac{2[1-(0.701k)z^1][1-(-0.25-0.66k)z^1]}{[1-(-0.25-0.66k)z^1][1-(-0.25-0.66k)z^1]}$
 $A=z$, $a_1=a.71k$, $a_2=-0.701k$, $b=-0.5$
 $a_1=-0.25+0.66k$, $a_2=-0.75-0.66k$
 $a_1=-0.25+0.66k$
 $a_1=-0.25+$

```
H(z) = \frac{(z+z)(z-0.707k)(z+0.707k)}{[z-(-0.25-0.66k)]}
         Hmin(2) = (2+2) x/2 x 2+05 x (2-0.7012) (2+0.7072)
                        [Z-(-0.25+0.66k)][Z-(-0.25-0.66k)]
                    -2 [Z-(-0.5)] [Z-0.70/2] [Z-(-0.70/2)]
                        [Z-(-0.25+0.66h)] [Z-(-0.25-0.66h)]
(4) (a) filters even symmetric: (i) Notch filters
                                    (ii) smoothers
                                     (Vi) 2 times of differentiations
     (b) filters add symmetric: (iii) edge detectors
                                    (V) 3 times of integrals
     7 [m] = X1 X[m] + dz X[m-30] + d3 X[m-40] + d4 X[m-50]
            = X[n] * p[n] (p[n] = d15[n] + d25[n-30] + d35[n-40] + d45[n-50])
      P(Z) = d1 (1+ 2 2 30 + 2 2 40 + 2 2 50)
       : Taylor series /g(Ht) = t - \frac{1}{2} + \frac{1}{3} - \frac{1}{4} + ...
     > F(Z) = 1g(P(Z)) = 1gd1 + 2 (-1) (2 230 + 21 240 + 21 250) K
     P[n] = /gdis[n] + = (-1) [(x2) (n-30k) + (x3) (n-40k) + (x4) (n-50k)]
                        在PIN有值的地方使用/ifter 特這些區域響應
                   n 該為D,其餘該為
```

- 因為①使用云[XCK]²MCK] 計算後才取勻,讓均①的 聚生機率大幅下降②因為云[XCK]²MCK] 計算出來為 實數,所以也可以避免相位模糊的問題⑤ BMCK] 這個 mask的設計更加符合人耳的感覺 ① 使用 discrete cosine fransform,也大幅減少了計算量。
 - (1) from week 5-2 7mins

因為 $DFT \in B(N/gN)$, $IDFT \in B(N/gN)$, 隨著 input 訓 號 增 加 , 設計 濾 波 器 的 計 算 量 將 會 非 常 靡 木 , 因 此 幾 乎 不 使 用 此 方 法 来 設 計 。

(8) (a) Which of the following Vocal signal Sounds louder?

(111) cas (180070t), =) Solpholder 3000Hz Hz

(b) Which of the following Vocal signal propagates longer?
(i) cos(200 元), 因為液長最長。

Extra Question: Notch filter 為什麼比 pass-stop land 濾波器難設計.

Ans:因為notch filter 通常要混炼的頻段非常短,此時要設計的 話如 N=言中的(版版),此時中非常小,所以需要相比 Pass step band 的 滬波器 需要耗费额外的點积度設計值 hotch filter。