

Wav_00 = A13D475BC296#80*

Wav_10 = D176A354C90#B2*

Wav_20 = 325640B*9187ADC#

Wav_30 = #A7*60452918C3BD

Wav_nonoise = 4#206A78513*9DBC

پاسخ سوال : میدانیم که کوتاه ترین فاصله زمانی فاصله توقف یا سکوت هاست که باید بتوانیم آنها را اشکار کنیم، همچنین میدانیم اگر طول فیلتر زیاد شود محاسبات برای پردازش اولیه که فیلترینگ هست هم زیاد میشود و در نتیجه ی آن زمان پردازش نیز بالا میرود. در پردازش **real-time** اگر زمان این پردازش از زمان یک سکوت بیشتر شود ، ما نمیتوانیم یک بازه ی سکوت را تشخیص دهیم و این نامطلوب است . برای اینکه بتوانیم قبل از اتمام یک سکوت آن را تشخیص دهیم (با فرض زمان سکوت T_s و فرکانس F_s) باید تعداد ضرایب فیلترمان از $T_s * F_s$ کمتر باشد تا این مشکل ایجاد نشود.

مشکل دوم هم آسیب بیشتر به قسمتی از سیگنال است که در اثر افزایش طول فیلتر ایجاد میشود ، در نتیجه ی آن اگر طول فیلتر خیلی زیاد شود نیاز داریم تعداد بیشتری از چانک های قبلی را نگه داریم که این نیز مجدداً باعث افزایش زمان محاسبات میشود و باعث میشود نتوانیم قبل از رسیدن چانک بعدی نتیجه پردازش چانک قبلی را محاسبه کنیم و نتایج اشتباه شود .