

NORGES TEKNISK-  
NATURVITENSKAPELIGE UNIVERSITET  
INSTITUTT FOR ELEKTRONIKK OG TELEKOMMUNIKASJON

Faglig kontakt under eksamen:

Navn: Magne H. Johnsen

Tlf.: 930 25 534

### **EKSAMEN I EMNE TTT4120 DIGITAL SIGNALBEHANDLING**

Dato: Torsdag 9 august 2012

Tid: kl. 09.00 - 13.00

Hjelpemidler: D–Ingen trykte eller håndskrevne hjelpemidler tillatt.

Bestemt, enkel kalkulator tillatt.

### **INFORMASJON**

- Eksamen består av 4 oppgaver.
  - Oppgave 1 omhandler grunnleggende egenskaper ved systemer/filtre.
  - Oppgave 2 omhandler flerhastighets-systemer.
  - Oppgave 3 omhandler filter-strukturer.
  - Oppgave 4 omhandler stasjonære prosesser og parametrisk estimering.
- Vekting av hver deloppgave er angitt i parentes. Totalt antall poeng er 100.
- **Fremgangsmåten skal vises tydelig og alle svar skal begrunnes!**
- Noen grunnleggende formler finnes i vedlegget.
- Faglærer vil gå rundt to ganger, første gang ca. kl. 10 og andre gang ca. kl. 12:00.

**Lykke til!**

**Oppgave 1** (6+8+6+5=25 poeng)

- 1a)** Hvilke egenskaper må være oppfylt hvis et system skal kunne beskrives ved hjelp av en enhetspulsrespons  $h(n)$ ?

Definer egenskapene stabilitet og kausaltet ved hjelp av  $h(n)$ .

- 1b)** Definer z-transformen  $H(z)$  ved hjelp av  $h(n)$ ,  $n = -\infty, \infty$ .

Hva menes med konvergensområdet (ROC) til  $H(z)$ ?

Hvilket område i z-planet må inngå i ROC hvis et system skal være stabilt?  
Begrunn svaret.

Skisser ROC i z-planet for et kausalt system.

- 1c)** Gitt et filter med følgende transferfunksjon

$$H(z) = \frac{1 + az^{-1}}{1 - bz^{-1}} \quad (1)$$

Gitt  $a \geq 0$  og  $b \geq 0$ .

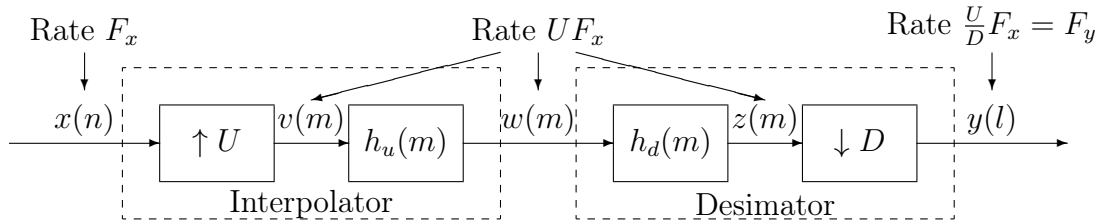
Definer lovlig område for filterkoeffisientene  $\{a, b\}$  samt tilsvarende ROC når systemet skal være både stabilt, kausalt og ha minimum fase.

- 1d)** Vis at enhetspulsresponsen  $h(n)$  er gitt ved

$$h(n) = b^n u(n) + ab^{n-1} u(n-1) \quad (2)$$

**Oppgave 2 (7+8+8=25 poeng)**

Gitt følgende blokkdiagram for en generell rate-konverterer. Anta ideelle filtre.



**2a)** Sett opp uttrykk for  $w(m)$ , uttrykt ved  $x(n)$  og  $h_u(m)$ .

Sett opp uttrykk for  $y(l)$ , uttrykt ved  $w(m)$  og  $h_d(m)$ .

Sett opp uttrykk for  $y(l)$ , uttrykt ved  $x(n)$  og  $h(m) = h_u(m) * h_d(m)$ .

I resten av oppgave 2 er inngangssignalet gitt ved ligning 3 hvor  $F_1 = 200$  Hz,  $F_2 = 400$  Hz og  $F_x = \frac{1}{T_x} = 2000$  Hz

$$x(n) = x_a(nT_x) = \sin(2\pi F_1 nT_x) + 2 \sin(2\pi F_2 nT_x) \quad (3)$$

**2b)** Skisser  $|X(f)|$  for  $f \in [0, 0.5]$  hvor  $f = \frac{F}{F_x}$ .

Skisser  $|Y(f)|$  for  $f \in [0, 0.5]$  hvor  $f = \frac{F}{F_y}$  samt oppgi grensefrekvensen for filteret  $h(m)$  i Hz (fysisk frekvens) når  $\frac{U}{D} = \frac{1}{2}$ .

Skisser  $|Y(f)|$  for  $f \in [0, 0.5]$  hvor  $f = \frac{F}{F_y}$  samt oppgi grensefrekvensen for filteret  $h(m)$  i Hz (fysisk frekvens) når  $\frac{U}{D} = \frac{2}{1}$ .

**2c)** Skisser  $|Y(f)|$  for  $f \in [0, 0.5]$  hvor  $f = \frac{F}{F_y}$  samt oppgi grensefrekvensen for filteret  $h(m)$  i Hz (fysisk frekvens) når  $\frac{U}{D} = \frac{2}{3}$ .

Skisser  $|Y(f)|$  for  $f \in [0, 0.5]$  hvor  $f = \frac{F}{F_y}$  samt oppgi grensefrekvensen for filteret  $h(m)$  i Hz (fysisk frekvens) når  $\frac{U}{D} = \frac{1}{3}$ .

**Oppgave 3 (6+8+5+6=25 poeng)**

**3a)** Gitt følgende stabile filter  $H_1(z)$ .

$$H_1(z) = \frac{z^{-1} + \frac{1}{2}}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}} \quad (4)$$

Vis at filteret er et allpass-filter.

I resten av oppgave 3 skal en bruke et stabilt, kausalt filter  $H(z)$  på formen

$$H(z) = H_1(z)H_2(z) \quad (5)$$

hvor  $H_1(z)$  er gitt i oppgave 3a og  $H_2(z)$  er gitt ved

$$H_2(z) = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} \quad (6)$$

**3b)** Vis at  $H(z)$  kan omformes til følgende parallellform

$$H(z) = H_3(z) + H_4(z) = \frac{\frac{5}{4}}{1 - \frac{1}{2}z^{-1}} - \frac{\frac{3}{4}}{1 + \frac{1}{2}z^{-1}} \quad (7)$$

**3c)** Utled enhetspulsresponsen til  $H(z)$

**3d)** Skisser henholdsvis kaskade og parallell strukturene til  $H(z)$ .

**Oppgave 4 (7+6+4+8=25 poeng)**

Hvit støy  $w(n)$  med effekt  $\sigma_w^2$  påtrykkes et generelt kausalt, stabilt filter med enhets-pulsrespons  $g(n)$   $n = 0, \infty$ .

Autokorrelasjonsfunksjonen  $\gamma_{yy}(m)$ ,  $m = -\infty, \infty$ , og effektspekteret  $\Gamma_{yy}(z)$  til utgangssignalet  $y(n)$  er da gitt ved henholdsvis

$$\gamma_{yy}(m) = \begin{cases} \sigma_w^2 \sum_{n=0}^{\infty} g(n)g(n+m) & m \geq 0 \\ \gamma_{yy}(-m) & m < 0 \end{cases} \quad (8)$$

$$\Gamma_{yy}(z) = \sigma_w^2 G(z)G(z^{-1}) \quad (9)$$

I oppgave 4 skal en bruke filtrene  $H_1(z)$  og  $H_3(z)$  fra oppgave 3.

**4a)** Finn autokorrelasjonsfunksjonen til utgangen  $y(n)$  når  $G(z) = H_3(z)$ .

**4b)** Finn autokorrelasjonsfunksjonen til utgangen  $y(n)$  når  $G(z) = H_1(z)$ .

**4c)** Hvilke typer parametriske prosesser representerer utgangen  $y(n)$  når hvit støy påtrykkes henholdsvis  $H_1(z)$  og  $H_3(z)$ ?

**4d)** Finn prosess-parametrene til den beste AR[1]-modellen til utgangssignalet  $y(n)$  når filteret er gitt av henholdsvis  $H_1(z)$  og  $H_3(z)$ .

Gi en kort begrunnelse for resultatene.

## Some basic equations and formulaes.

### A. Sequences :

$$\sum_{n=0}^{\infty} \alpha^n = \frac{1}{1-\alpha} \iff |\alpha| < 1$$

$$\sum_{n=0}^{N-1} \alpha^n = \frac{1-\alpha^N}{1-\alpha}$$

### B. Linear convolution :

$$y(n) = h(n) * x(n) = \sum_k h(k)x(n-k) = \sum_k x(k)h(n-k)$$

$$Y(z) = H(z)X(z) \Rightarrow Y(f) = H(f)X(f) \Rightarrow Y(k) = H(k)X(k) \quad k = 0, \dots, N-1$$

### C. Transforms :

$$H(z) = \sum_n h(n)z^{-n} \Rightarrow H(f) = \sum_n h(n) e^{-j2\pi n f}$$

$$H(k) = \sum_n h(n) e^{-j2\pi n k/N} \quad k = 0, \dots, N-1$$

$$h(n) = \sum_k H(k) e^{j2\pi n k/N} \quad n = 0, \dots, N-1$$

### D. The sampling theorem :

$$x(n) = x(nT_s) = x_a(t)|_{t=nT_s} \quad n = -\infty, \dots, \infty$$

$$X(f) = X(F/F_s) = F_s \sum_k X_a[(f-k)F_s]$$

**E. Autocorrelation, energy spectrum and Parsevals theorem :**

Given a sequence  $x(n)$  with finite energy  $E_x$  :

$$\text{Autocorrelation : } r_{xx}(m) = \sum_n x(n)x(n+m) \quad m = -\infty, \dots, \infty$$

$$\text{Energy spectrum : } S_{xx}(z) = X(z)X(z^{-1}) \Rightarrow S_{xx}(f) = |X(f)|^2$$

$$\text{Parsevals theorem: } E_x = \sum_n x^2(n) = \int_0^{2\pi} |X(f)|^2 df = \int_0^{2\pi} S_{xx}(f) df$$

**F. Autocorrelation, power spectrum and Wiener-Khintchin theorem :**

Given a stationary, ergodic sequence  $x(n)$  with infinite energy :

$$\text{Autocorrelation : } \gamma_{xx}(m) = E[x(n)x(n+m)] \quad m = -\infty, \dots, \infty$$

$$\text{Power spectrum: } \Gamma_{xx}(z) = Z[\gamma_{xx}(m)] \quad \Rightarrow$$

$$\text{Wiener-Khintchin : } \Gamma_{xx}(f) = DTFT[\gamma_{xx}(m)] = \sum_m \gamma_{xx}(m) e^{-j2\pi mf}$$

**G. The Yule-Walker and Normal equations where  $a_0 = 1$  :**

$$\text{Yule-Walker equations : } \sum_{k=0}^P a_k \gamma_{xx}(m-k) = \sigma_f^2 \delta(m) \quad m = 0, \dots, P$$

$$\text{Normal equations: } \sum_{k=1}^P a_k \gamma_{xx}(m-k) = -\gamma_{xx}(m) \quad m = 1, \dots, P$$