

디지털 신호처리 및 필터 설계 (1판) 정오표

페이지	위치	현재	수정	비고
36	(1.40) 밑에	$=1 = 0$	$=1$	$= 0$ 삭제
38	밑에	$f_c = \frac{f_1 + f_1}{2}$	$f_c = \frac{f_1 + f_2}{2}$	
38	밑에	$\Delta f = \frac{f_1 - f_1}{2}$	$\Delta f = \frac{f_2 - f_1}{2}$	
41	예제 1.12	$T_0 = 1$	$T_0 = 2$	
41	밑에	그림 1.31처럼	그림 1.25처럼	
59	(1.81) 밑에	$V(w) = \frac{1}{2\pi} [M(w) * \pi(\delta(w - w_0) + \delta(w + w_0))]$	$V(w) = \frac{1}{2\pi} [M(w) * \pi(\delta(w - w_0) + \delta(w + w_0))]$	괄호추가
66	(2)	$\pi\delta(t) + \frac{1}{jw}$	$\pi\delta(w) + \frac{1}{jw}$	
66	(8)	te^{-at}	$te^{-at}u(t)$	
66	(8)	$\frac{2a}{a^2 + w^2}$	$\frac{1}{(a + jw)^2}$	
76	그림 1.60	y축에 $A\pi$ 표기 없음	x=0일 때 y축에 $A\pi$ 표기	
159	식에서	$+ b_1\delta[1] +$	$+ b_1\delta[-1] +$	
159	예제 4.3	$y[n-1] = 0$	$y[-1] = 0$	
170	예제 4.9	$(r + 0.707e^{-j\frac{\pi}{4}})$	$(r - 0.707e^{-j\frac{\pi}{4}})$	
205	예제 5.14	$H(e^{j\theta})$	$H(e^{j\theta})$	$i \rightarrow j$
222	예제 6.7	2에 있는 화살표	-1에 화살표	
241	점검문제 6.11	$y(-1), y(-2)$	$y[-1], y[-2]$	$() \rightarrow []$
250	아래	$c_2 = (z-1)^2 \frac{Y(z)}{z}$	$c_2 = (z - \frac{1}{2})^2 \frac{Y(z)}{z}$	
266	점검문제 7.2	$CN\delta(k-P) + CN\delta(k-P)$	$CN\delta(k-P) + CN\delta(k+P)$	
267	식(7.27)	$e^{j\frac{2\pi}{N}nk}$	$e^{-j\frac{2\pi}{N}nk}$	
298	식(8.29)	$\theta_u - \theta_l = 2\theta_0$	$\theta_u + \theta_l = 2\theta_0$	
299	식(8.34)	$\theta_u - \theta_l = 2\theta_0$	$\theta_u + \theta_l = 2\theta_0$	