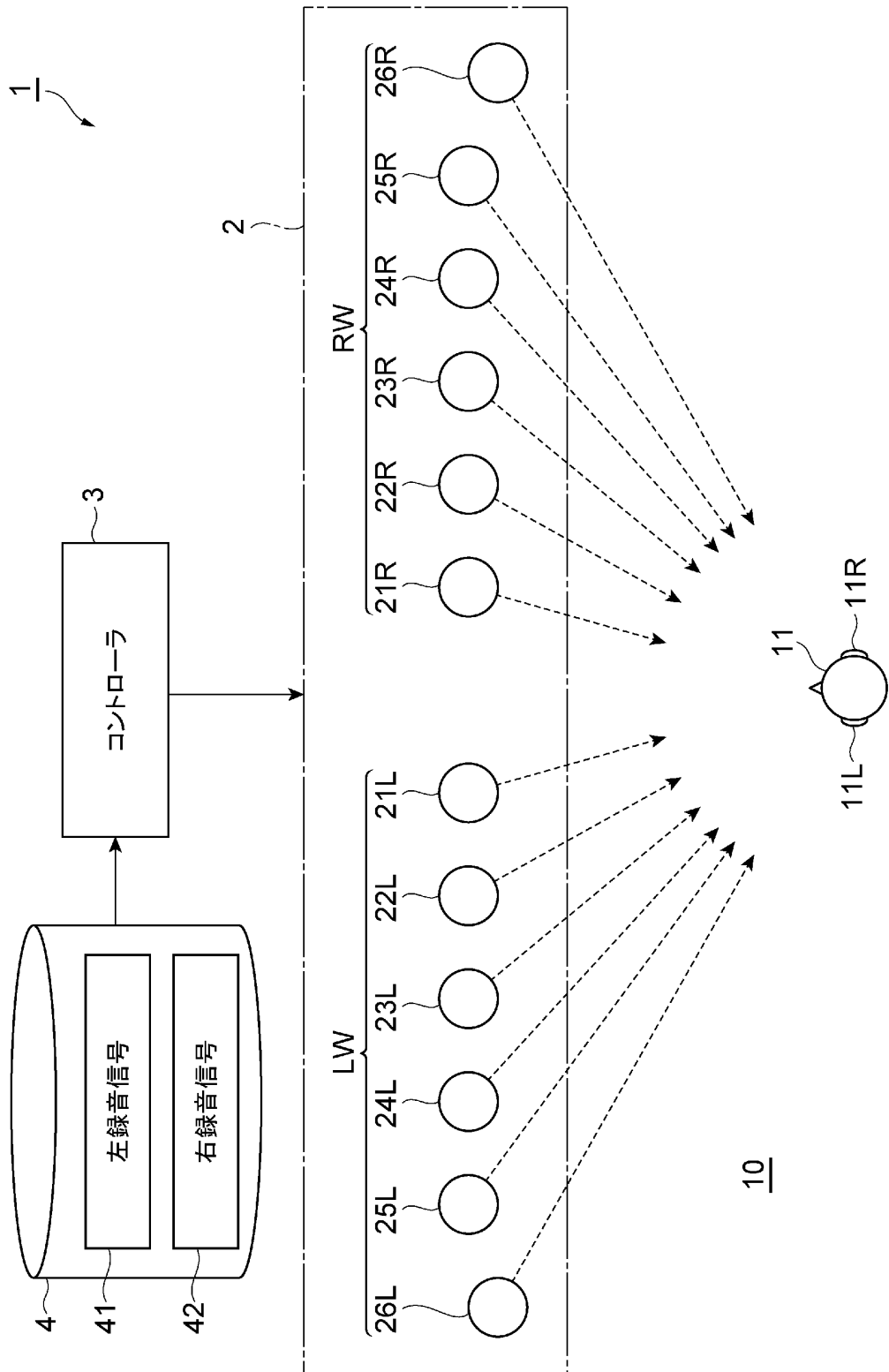
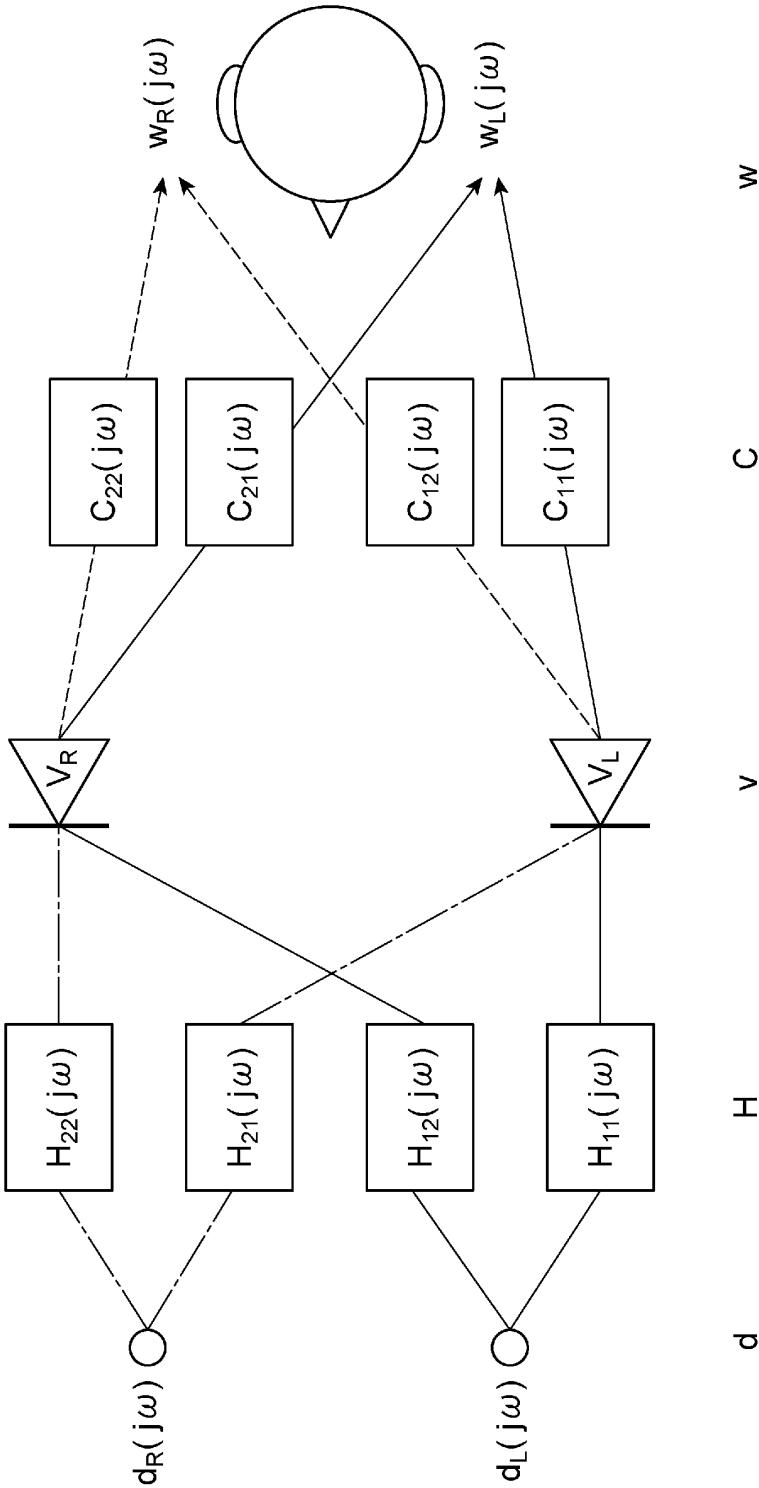


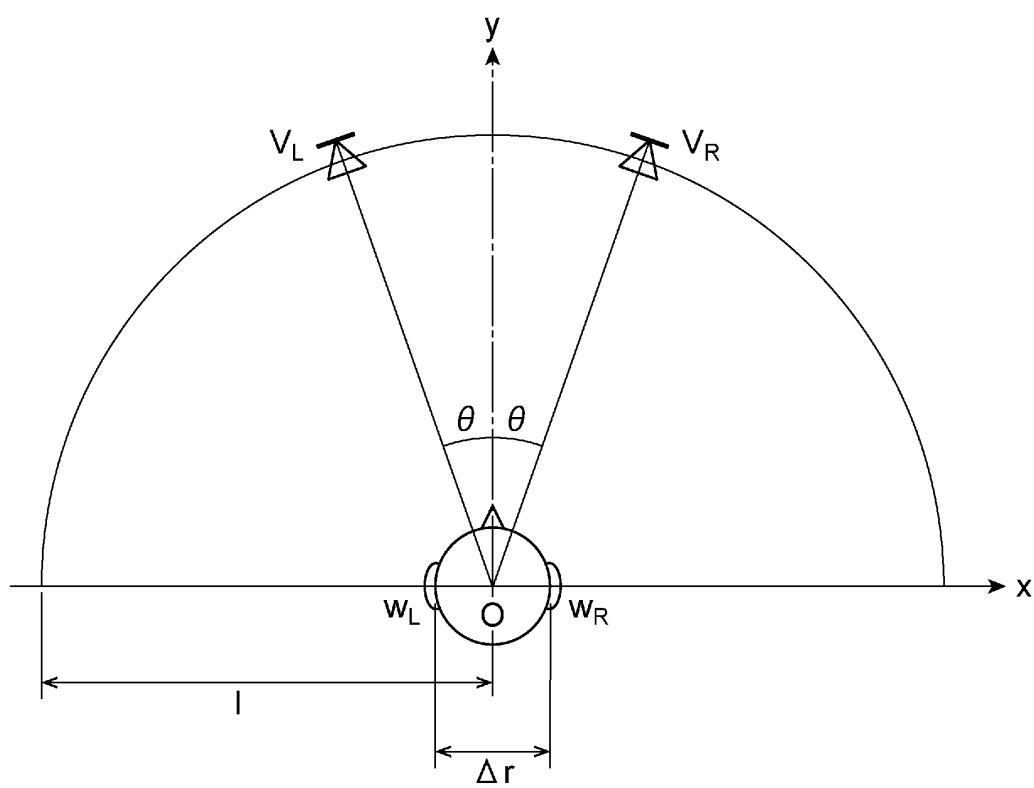
[図1]



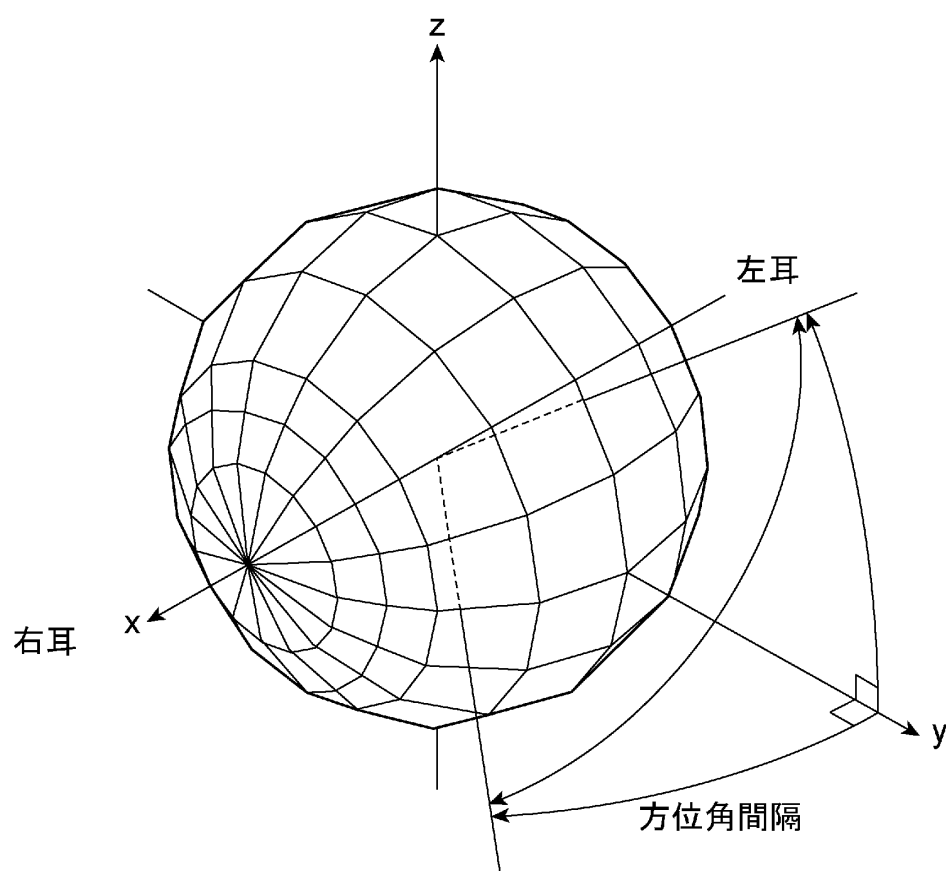
[図2]



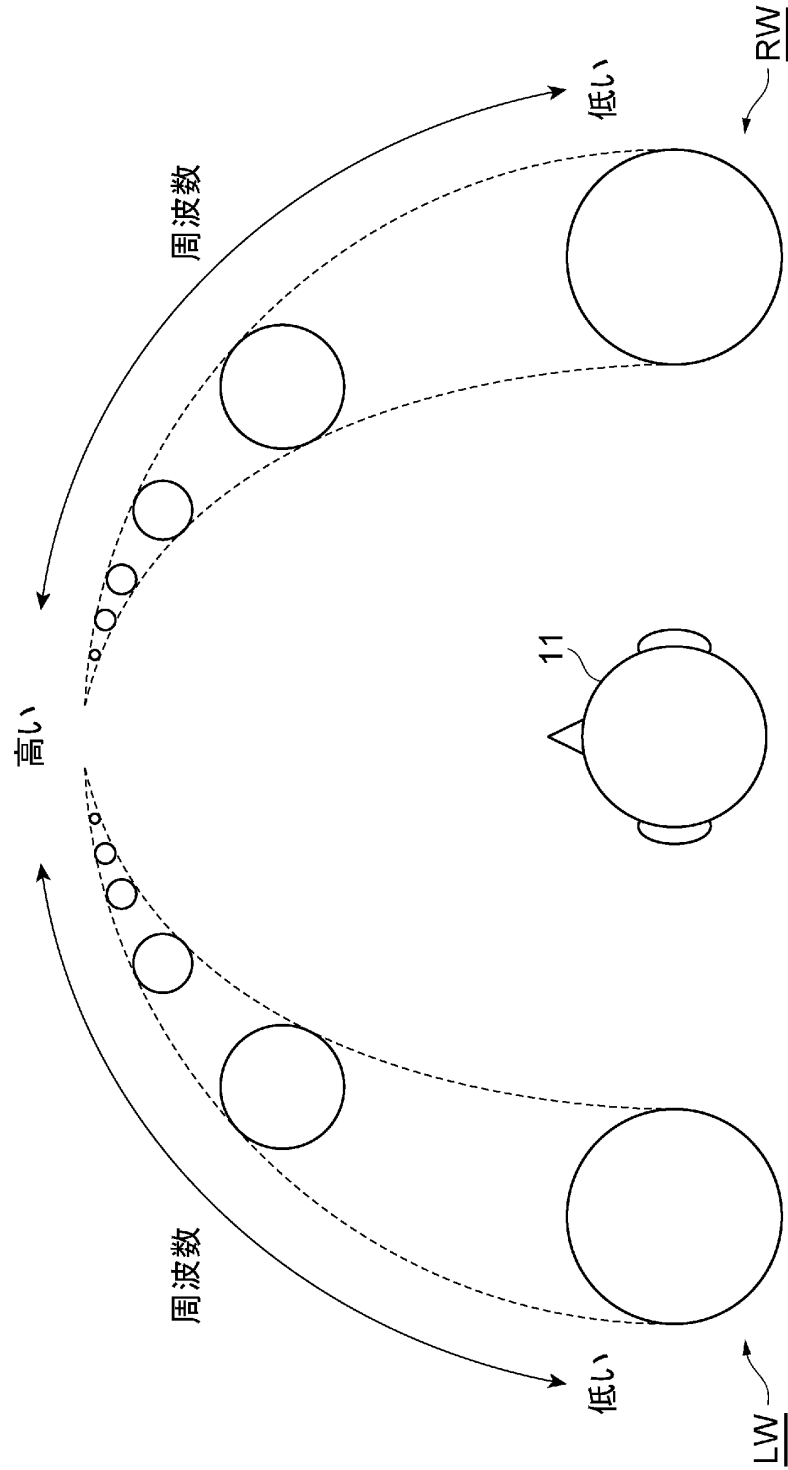
[図3]



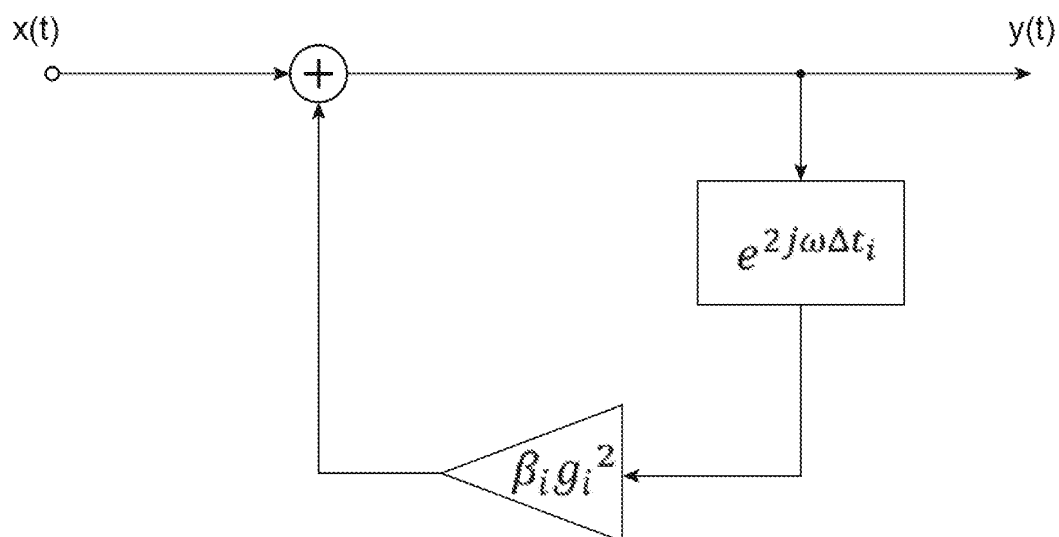
[図4]



[図5]



[図6]



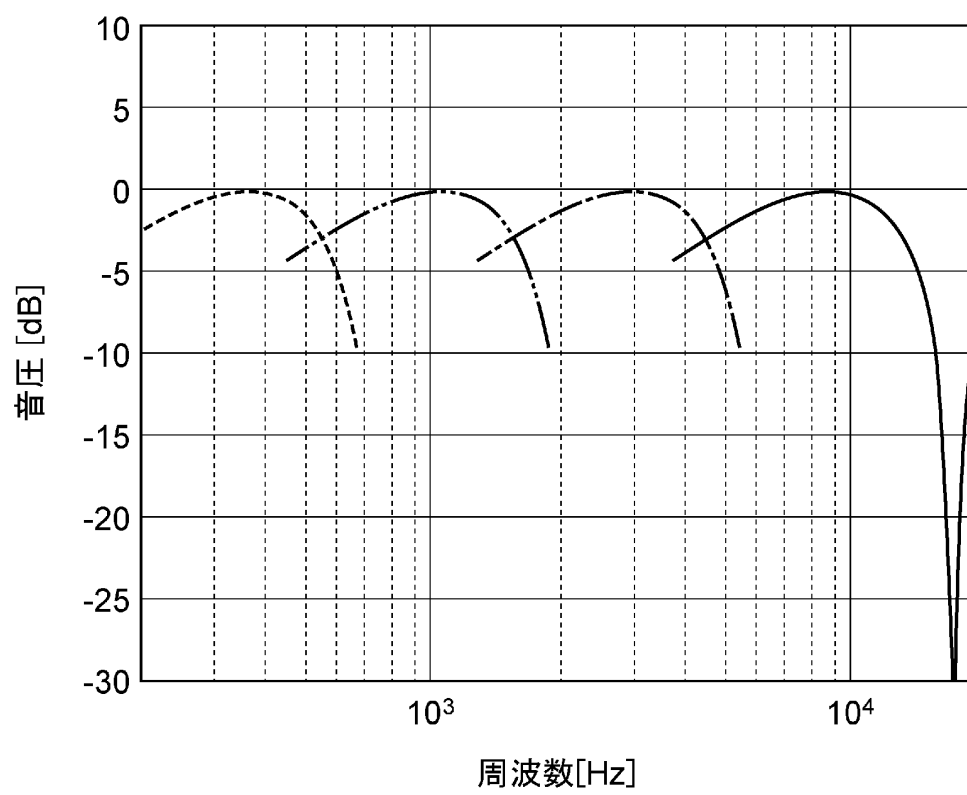
[図7]

	a_i	G_i	R_i	D_i
逆フィルタ行列 H_i (理論値)	$\frac{1}{1 - g_i^2 e^{-2j\omega_i \Delta t_i}}$	$\begin{pmatrix} 1 & g_i \\ g_i & 1 \end{pmatrix}$	$\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$	$\begin{pmatrix} 1 & e^{-j\omega_i \Delta t_i} \\ e^{-j\omega_i \Delta t_i} & 1 \end{pmatrix}$
第1実装方法M1	増幅回路 $\frac{1}{1 + g_i^2}$	$\begin{pmatrix} 1 & g_i \\ g_i & 1 \end{pmatrix}$	遅延回路 $\begin{pmatrix} 1 & e^{-j\omega_i \Delta t_i} \\ e^{-j\omega_i \Delta t_i} & 1 \end{pmatrix}$	$\begin{pmatrix} 1 & e^{-j\omega_i \Delta t_i} \\ e^{-j\omega_i \Delta t_i} & 1 \end{pmatrix}$
第2実装方法M2	増幅回路 $\frac{1}{1 + g_i^2}$	$\begin{pmatrix} 1 & g_i \\ g_i & 1 \end{pmatrix}$	反転回路 $\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$	遅延回路 $\begin{pmatrix} 1 & e^{-j\omega_i \Delta t_i} \\ e^{-j\omega_i \Delta t_i} & 1 \end{pmatrix}$
第3実装方法M3	フィードバック回路 $\frac{1}{1 - \beta_i g_i^2 e^{-2j\omega_i \Delta t_i}}$	増幅回路 $\begin{pmatrix} 1 & g_i \\ g_i & 1 \end{pmatrix}$	遅延回路 $\begin{pmatrix} 1 & e^{-j\omega_i \Delta t_i} \\ e^{-j\omega_i \Delta t_i} & 1 \end{pmatrix}$	$\begin{pmatrix} 1 & e^{-j\omega_i \Delta t_i} \\ e^{-j\omega_i \Delta t_i} & 1 \end{pmatrix}$
第4実装方法M4	フィードバック回路 $\frac{1}{1 - \beta_i g_i^2 e^{-2j\omega_i \Delta t_i}}$	増幅回路 $\begin{pmatrix} 1 & g_i \\ g_i & 1 \end{pmatrix}$	反転回路 $\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$	遅延回路 $\begin{pmatrix} 1 & e^{-j\omega_i \Delta t_i} \\ e^{-j\omega_i \Delta t_i} & 1 \end{pmatrix}$

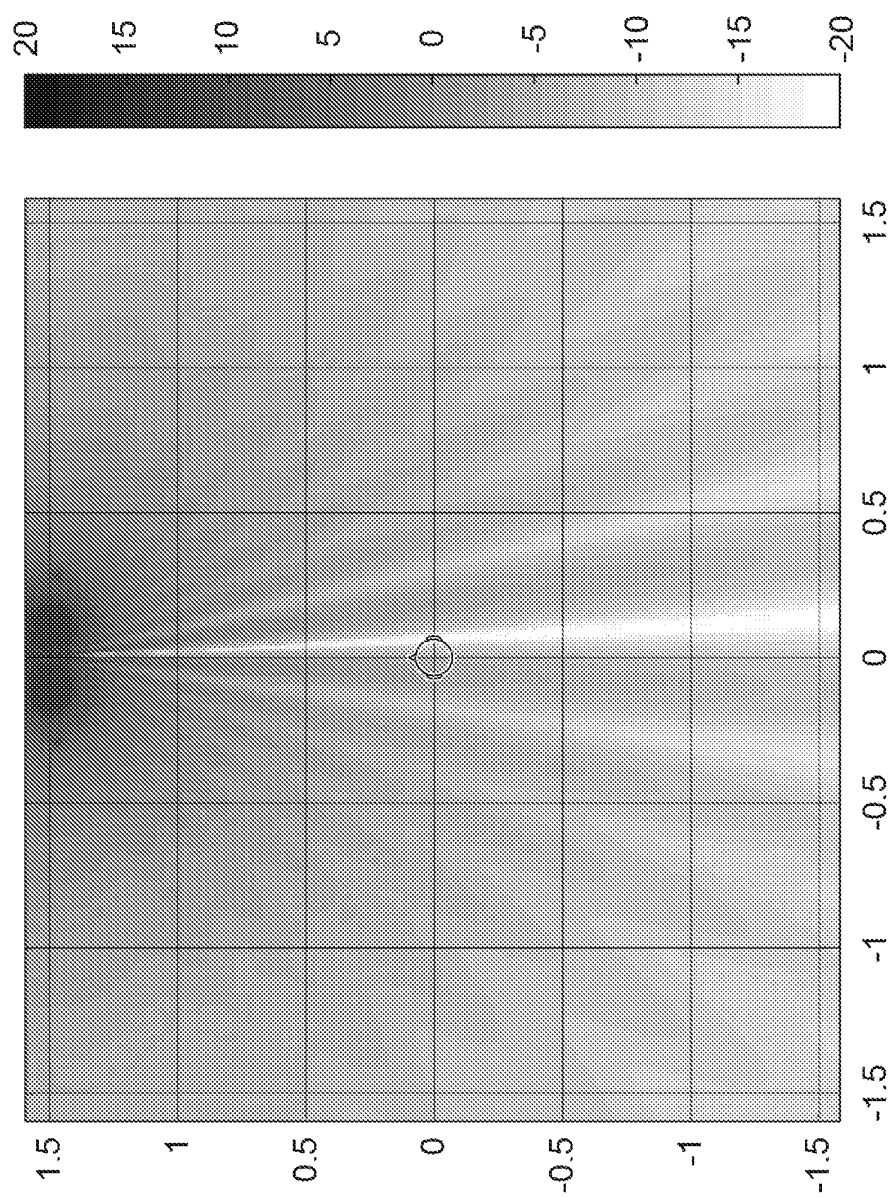
[図8]

評価項目 システム	理論の簡便さ	逆システムの 正確性	回路の 実装コストの低さ	逆システムの 設計の簡易さ
比較例 (逆フィルタ行列実装型 音源離散化システム)	A	A	C	C
第1実装方法M1	B	C	A	A
第2実装方法M2	B	B	A	A
第3実装方法M3	B	B	B	B
第4実装方法M4	B	B	B	B

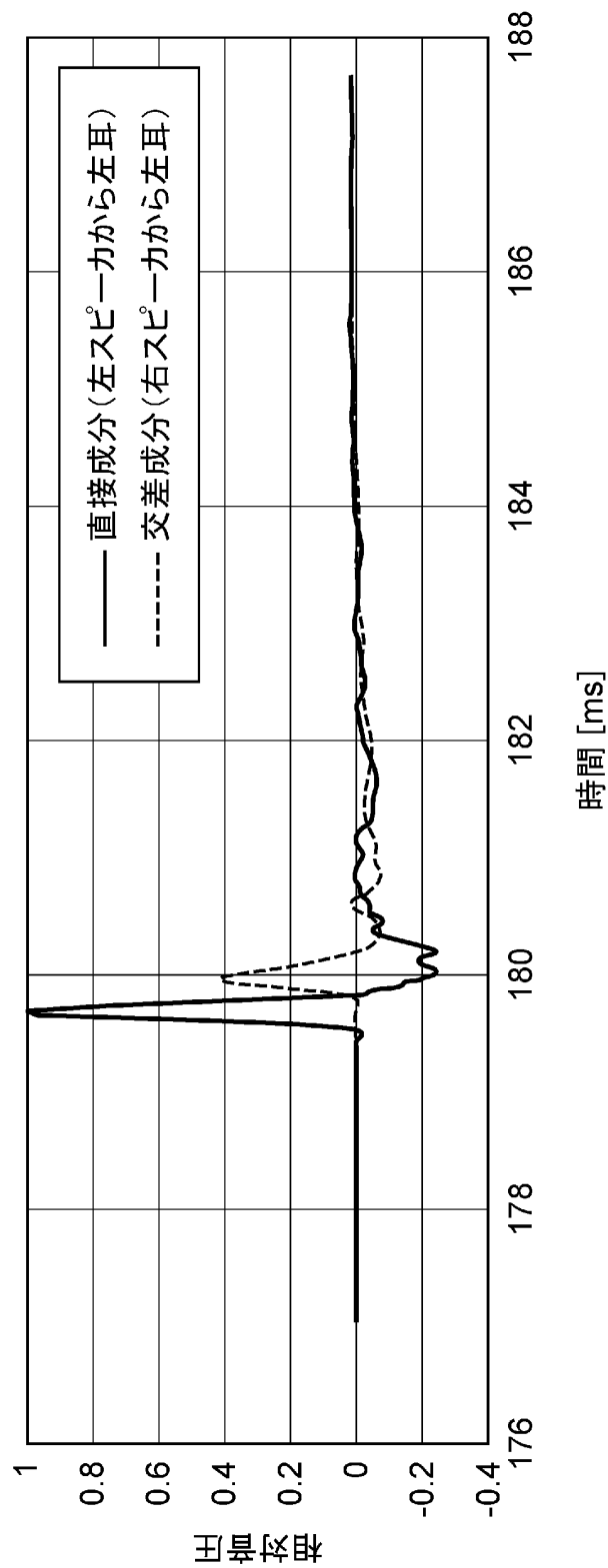
[図9]



[図10]



[図11]



[図12]

