

正誤表

2020年6月4日

中浜・山田

中浜智也, 山田洋士, 亀田 卓, 本良瑞樹, 末松憲治, "ソフトウェア無線機 USRP X300 を用いた非因果的成分を考慮したチャンネルインパルス応答測定の実現," 信学技報 SR2020-1, vol. 120, no. 53, pp. 1-8, Jun. 2020.

上記の原稿について, 以下のように補足・訂正いたします. 記述に不十分な点がありましたことを, お詫びいたします.

(補足・訂正 1)

式(12)の表現を, 以下の二つの表現の式に変更します.

$$h'(n) = \hat{h}(n) * q_{inv}(n) \quad (12-1)$$

ただし, $\hat{h}(n)$ は, 式(2)の $y(n)$ を $r'(n)$ として得た値です.

$$h(n) = h'(n + D + 2N - 1), (0 \leq n < N) \quad (12-2)$$

(補足・訂正 2)

表 3 および図 13 を以下のように訂正するとともに, 表 3 の補足説明として, 次ページに図 13-1 を示します.

表 3 DFT により振幅特性計算を行う際の条件

切り出し遡及数	$N_c = 143$
切り出し長さ(DFT 点数)	$M = 1024$

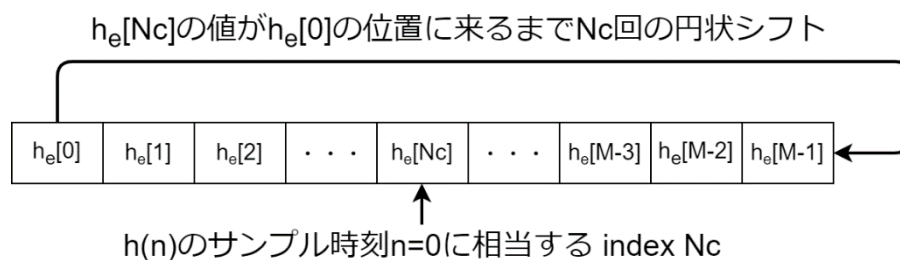


図 13 振幅・位相特性計算時のインパルス応答 $h_e(n)$ の取り扱い

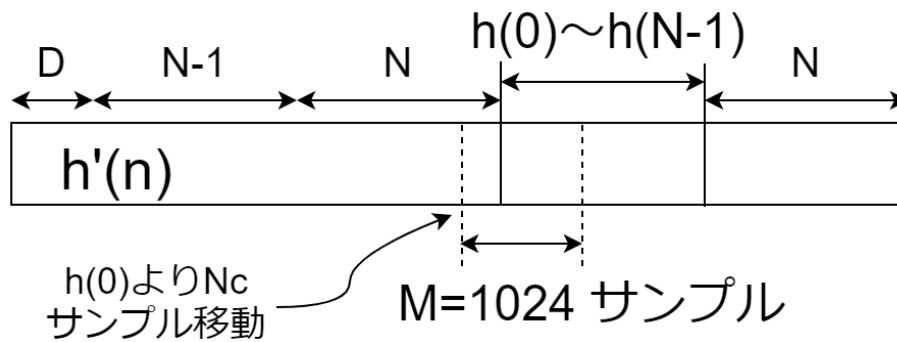


図 13-1 式(12-2)によるインパルス応答の切り出しと振幅・位相特性計算時に使用するインパルス応答の切り出しの関係

(訂正 3)

訂正 2 に関連して、6 ページ右段中央の記述を以下のように訂正します。

(正)

表 3 に示したパラメタは、図 13-1 に基づき非因果的成分を含む $M = 1024$ 点のインパルス応答 $h_e(n)$ を切り出すとともに図 13 に示す円状シフトを行う回数 N_c を示している。

(誤)

表 3 に示した数値は、復調信号 $r(n)$ を格納した配列の `index(0 から始まる値)` である。

(訂正 4)

4.2.1 節のコードを以下のように訂正します。

```
time_now = self.uhd_usrp_source_0.get_time_now()
self.uhd_usrp_source_0.set_start_time(time_now+uhd.time_spec(3))
self.uhd_usrp_sink_0.set_start_time(time_now+uhd.time_spec(3+0.5))
```

4.2.2 節のコードを以下のように訂正します。

```
self.uhd_usrp_source_0.set_command_time(time_now+uhd.time_spec(1))
self.uhd_usrp_source_0.set_center_freq(920e6, 0)
self.uhd_usrp_source_0.clear_command_time()
self.uhd_usrp_sink_0.set_command_time(time_now+uhd.time_spec(1))
self.uhd_usrp_sink_0.set_center_freq(920e6, 0)
self.uhd_usrp_sink_0.clear_command_time()
time.sleep(1)
```