

(19)  
(12)

(KR)  
(B1)

(51) 。 Int. Cl.<sup>7</sup>  
H04B 3/54

(45)  
(11)  
(24)

2004 08 11  
10-0443948  
2004 07 30

(21) 10-2002-0008673  
(22) 2002 02 19

(65)  
(43)

10-2003-0069243  
2003 08 27

(73) 4 873-29 4

(72) 329-1 105 1501

(74)  
:

(54)

) , y(t) x(t) . (

x(t) ; 가 가 ; 가 가

x(t) ; 가 가 x(t) ; 가 가

5

1  
2a 가  
2b 가

3  
4a 가 , 가 가

4b 가 , 가 가 ,  
5 .

510, 511, 512, 513 :  
520, 521, 522, 523 :  
530 : 가

(Fading, , )

( )

ce)

(Notch)

가

가

(Inductan

(Symbol)  
가

1

$t=1/f$

1

( )

$y(t)$

$x(t)$

$x(t)$

$y(t)$

$x(t)$

$x(t)$

가

가

가

$y(t)$   $x(t)$   $x(t)$   
 ; 가 ; 가 가  
 $x(t)$  ; 가  $x(t)$  ; 가

$\dot{y}(t)$   $x(t)$   
 ; 가 ; 가 가  
 가  
 가 [ 1]  $K_1, K_2, \dots, K_n$

$$\int_0^{2\pi} K_1 P(2\pi f_1 t) dt = \int_0^{2\pi} K_2 P(2\pi f_2 t) dt = \dots = \int_0^{2\pi} K_n P(2\pi f_n t) dt$$

(PLC : Power Line Communi  
 cation)  
 2a 가 ( ) 2b 가

2a 2b  
 가  
 가  
 3 (y(t)) (x(t))  
 $x(t)$  가  
 $x(t)$  가  
 3 가 가  $x(t)$  가  
 , 가 [ 2]  $K_1, K_2, K_3$   $K_4$  . 가 가 가 ,

$$\int_0^{2\pi} K_1 P(2\pi f_1 t) dt = \int_0^{2\pi} K_2 P(2\pi f_2 t) dt = \int_0^{2\pi} K_3 P(2\pi f_3 t) dt = \int_0^{2\pi} K_4 P(2\pi f_4 t) dt$$

[ 2]가 가 4  
 가  
 $x(t)$  가  
 가  
 4a 가 가 가 가  
 , 4b 가 가 가  
 4a 4b

5 가 , ,  
 5 가  
 , , 가 ,  
 가 ,  
 5 (510, 511, 512, 513),  
 (520, 521, 522, 523) 가 (530)  
 (510, 511, 512, 513), ,  
 , 4 가 ,  
 , x(t) y(t)  
 (520, 521, 522, 523) (520, 521, 522, 523) 가  
 가 (530) , 가 (530) ,  
 , 가 ,  
 , ,  
 ( ) ,  
 가 ,

(57)

1. y(t) x(t) (Shift)

, x(t) ; 가 ,  
 가 가 가 x(t) ; ;  
 ; ;

2.

3.

1 가 [ 1] K1, K2, ..., Kn

$$\int_0^{2\pi} K_1 P(2\pi f_1 t) dt = \int_0^{2\pi} K_2 P(2\pi f_2 t) dt = \dots = \int_0^{2\pi} K_n P(2\pi f_n t) dt$$

4. y(t) x(t) (Shift)

, ; 가 ,  
 가 가 ; 가 ; ,

가

5.

6.

4 가 , [ 2] K1, K2, ..., Kn

$$[ 2] \int_0^{2\pi} K1P(2\pi f_1 t) dt = \int_0^{2\pi} K2P(2\pi f_2 t) dt = \dots = \int_0^{2\pi} KnP(2\pi f_n t) dt$$

7.

y(t) x(t) (Shift)

x(t)

가

가

가

가

x(t)

8.

9.

7 가 , [ 3] K1, K2, ..., Kn

$$[ 3] \int_0^{2\pi} K1P(2\pi f_1 t) dt = \int_0^{2\pi} K2P(2\pi f_2 t) dt = \dots = \int_0^{2\pi} KnP(2\pi f_n t) dt$$

10.

y(t) x(t) (Shift)

가

가

가

가 가 ;  
가

11.

12.

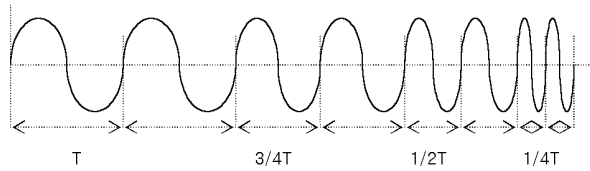
10 가 , [ 4] K1, K2, ..., Kn

$$[ 4] \int_0^{2\pi} K1P(2\pi f_1 t) dt = \int_0^{2\pi} K2P(2\pi f_2 t) dt = \dots = \int_0^{2\pi} KnP(2\pi f_n t) dt$$

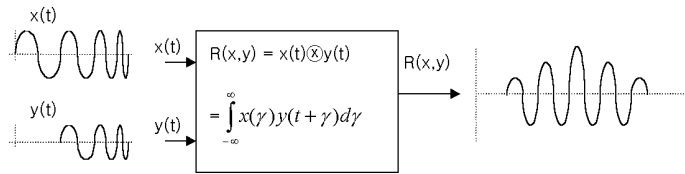
13.

14.

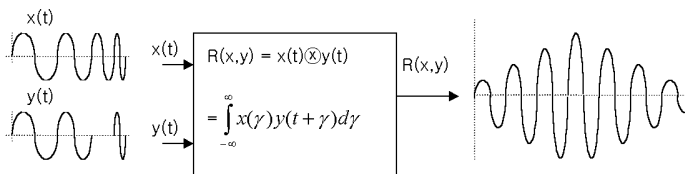
1



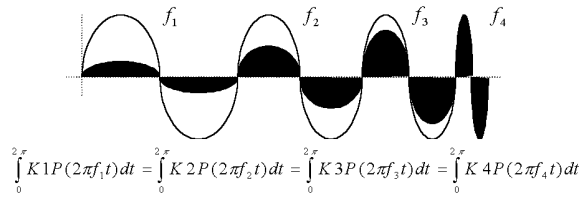
2a



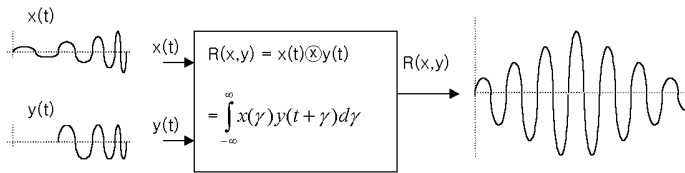
2b



3



4a



4b

