

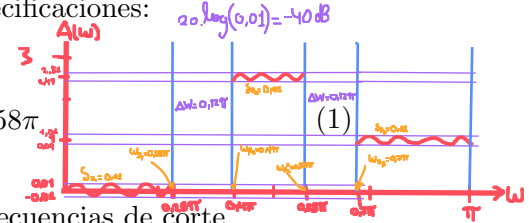
## Entregable 3

### Diseño de Filtros digitales

#### Problema 1

Se requiere implementar mediante el método de ventanas un filtro FIR de fase lineal generalizada, simétrico y multibanda, que garantice las siguientes especificaciones:

$$\begin{cases} -0,01 \leq A(\omega) \leq 0,01 & 0 \leq \omega \leq 0,28\pi \\ 2,49 \leq A(\omega) \leq 2,51 & 0,4\pi \leq \omega \leq 0,58\pi \\ 0,99 \leq A(\omega) \leq 1,01 & 0,7\pi \leq \omega < \pi \end{cases}$$



(a) Dibuje un esquema indicando las tolerancias del filtro y las frecuencias de corte.

(b) Encuentre la ventana adecuada (excluya Kaiser) y determine el orden  $M$  para cumplir con las especificaciones del filtro. Justifique su elección e Indique el tipo FLG resultante.

(c) Encuentre la respuesta impulsiva del filtro  $h[n]$ .

$$h_{\text{hamm}} = 0,54 - 0,46 \cdot \cos(2\pi n / (M-1)) \cdot \text{sinc}()$$

Puede ser tipo 1 o 2, se elige tipo 1 M impar, simétrica

#### Problema 2

Considere un filtro IIR digital pasa altos  $H_{hp}(z)$ . El diseño se realiza mediante el método de Butterworth (suponiendo un tiempo de muestreo  $T_s = 2$ ) a partir de un pasa bajos  $H_{lp}(s)$  con el que luego se obtiene el pasa altos  $H_{hp}(s)$ . Suponga que sólo dispone de los siguientes datos compatibles con el pasa bajos  $H_{lp}(s)$ :

■ Posee un polo en  $s_1 = -0,5$ .

■ Posee un polo en  $s_0 = |s_0|e^{j2\pi/3}$  y es el único dentro del segundo cuadrante.

Determine  $\Omega_0$ ,  $N$  y todos los polos del filtro pasa bajos Butterworth  $H_{lp}(s)$  y grafique su diagrama de polos y ceros. Luego obtenga los polos y ceros del pasa altos analógico  $H_{hp}(s)$  y su versión digital  $H_{hp}(z)$  y gráfíquelos.

Nota: sólo se requieren los diagramas de polos y ceros y no interesan en este ejercicio las constantes que escalan a las transferencias. Justifique los resultados.

#### Problema 3

En la Ec. 2 se muestra la transferencia de un filtro IIR de un sólo polo y con una cantidad de ceros arbitraria expresados como un polinomio de coeficientes  $b_k$  y orden  $M$ . Se sabe el sistema se implementará con una aritmética de punto fijo de  $W = 8$  bits y un rango máximo  $X_m = 10$ .

(a) Haga una representación del sistema mediante la realización directa-I, indicando las fuentes de ruido asociadas al modelo de cuantización por redondeo.

(b) Determine el máximo orden posible que puede tener el numerador para que la varianza de ruido  $v[n]$  a la salida, debido los errores de redondeo, esté acotada tal que  $\sigma_v^2 \leq 3,5 \times 10^{-3}$ .

Los errores de cuantización tienen que ver con los coeficientes, tienen que ser los adecuados para que los polos y ceros se ajusten al filtro

$$H(z) = \frac{\sum_{k=2}^M b_k z^{-k}}{1 - 0,2z^{-1}} \rightarrow Y(z) (1 - 0,2z^{-1}) = \sum_{k=2}^M b_k z^{-k} X(z) \quad (2)$$

