

**Kauno technologijos universitetas**

Elektros ir elektronikos fakultetas

**IIR filtrai**

3 Laboratorinis darbas

|  |
| --- |
|  |
| **Žygimantas Marma, EMEI-2 gr.**  Studentas |
|  |
| **Doc. Šarūnas Kilius**  Dėstytojas |
|  |

**Kaunas, 2023**

**Kaunas, 2023**

Turinys

[1. IIR filtrų kūrimas 4](#_Toc149252226)

[1.1. Praktinė dalis 4](#_Toc149252227)

[1.2. Žemų dažnių filtro kūrimas MATLAB aplinkoje 4](#_Toc149252228)

[1.3. Žemų dažnių filtro testavimas su STM32 valdikliu 4](#_Toc149252229)

[1.4. Aukštų dažnių filtro kūrimas MATLAB aplinkoje 4](#_Toc149252230)

[1.5. Aukštų dažnių filtro testavimas su STM32 valdikliu 5](#_Toc149252231)

[1.6. Juostinio filtro kūrimas MATLAB aplinkoje 5](#_Toc149252232)

[1.7. Juostinio filtro testavimas su STM32 valdikliu 6](#_Toc149252233)

[2. Išvados 7](#_Toc149252234)

[3. Priedai 8](#_Toc149252235)

**Darbo tikslas**: Susipažinti ir suprojektuoti su FIR ir slenkančio vidurkio filtrais

**Laboratorinio darbo uždaviniai:**

1. Suprojektuoti
2. Eksportuoti

# IIR filtrų kūrimas

## Praktinė dalis

Testuojant filtrų veikimą pradinis poliharmoninis sinusinis signalas buvo pasirinktas kurio dedamosios yra 1kHz + 2kHz + 3kHz.

## Žemų dažnių filtro kūrimas MATLAB aplinkoje

Žemų dažnių filtrui buvo pasirinktas „Butterworth“ metodas, nustatyti Fpass ir Fstop analogiškai 990Hz ir 1300Hz, kad nebūtų per aukšta flitro eilė. Galiausiai gautas 10 laipsnio fitltras su charakteristika pavaizduota 1 pav.

A screenshot of a computer

Description automatically generated

pav. Sukurtas žemų dažnių filtras MATLAB pagalba

## Žemų dažnių filtro testavimas su STM32 valdikliu

Signalas before

Signal after

FFT

## Aukštų dažnių filtro kūrimas MATLAB aplinkoje

A screenshot of a computer

Description automatically generated

pav. Sukurtas aukštų dažnių filtras MATLAB pagalba

## Aukštų dažnių filtro testavimas su STM32 valdikliu

Signal after

FFT

## Juostinio filtro kūrimas MATLAB aplinkoje

A screenshot of a computer

Description automatically generated

pav. Sukurtas juostinis filtras MATLAB pagalba

## Juostinio filtro testavimas su STM32 valdikliu

Signal after

FFT

# Išvados

1. Laboratorinio darbo metu buvo sukurti ir eksportuoti į mikrovaldiklį žemų dažnių, aukštų dažnių ir juostinis filtrai.
2. Tiek MATLAB simuliacijose, tiek realiame mikrovaldiklyje skurti filtrai veikė tinkamai ir pašalino nepageidaujamų dažnių dedamąsias.
3. Iš testavus slenkančio vidurkio filtrą buvo įsitikinta, jog šio tipo filtrui nereikalinga didelė eilė, 5 eilės filtras sugebėjo pašalinti triukšmą iš signalo.
4. Palyginus paprastą vidurkio funkciją ir FIR filtrų specialias funkcijas buvo pastebėta, jog su paprasta funkcija programa veikė 26,7% greičiau.

# Priedai

**7 lentelė.** MATLAB programa sukurtų filtrų koeficientų konvertavimui į C kodą

|  |
| --- |
| % FIR testas  % Filtro koeficientai saugomi faile    clear;  % HD - this is a generated MATLAB filter function  % Hd = FIR\_filter\_30ord; % example  Hd = lowpassFinal;  %  ylabel('Amplitude');    % Display only positive frequencies  axis([0 Fs/2 0 max(P\_y)]);  end |

**8 lentelė** pagrindinis laboratorinio darbo programinis kodas

|  |
| --- |
| #define SAMPLING\_FREQ 48000.0   //BSP\_audio\_out sampling frequency  //--- FIR related PD ---  #define TEST\_LENGTH\_SAMPLES 1024  //Test signal length                    //Turi dalintis is BLOCK\_SIZE! |

**9 lentelė.** Sugeneruoti žemų dažnių filtro koeficientai

|  |
| --- |
| #define NUM\_SECTIONS 5  float b[NUM\_SECTIONS][3] = {  {1.48120186E-01, 2.96240372E-01, 1.48120186E-01},  {1.23633875E-01, 2.47267751E-01, 1.23633875E-01},  {1.08391408E-01, 2.16782815E-01, 1.08391408E-01},  {9.94805969E-02, 1.98961194E-01, 9.94805969E-02},  {9.53591618E-02, 1.90718324E-01, 9.53591618E-02} };  float a[NUM\_SECTIONS][3] = {  {1.00000000E+00, -1.19927188E+00, 7.91752620E-01},  {1.00000000E+00, -1.00101569E+00, 4.95551188E-01},  {1.00000000E+00, -8.77603320E-01, 3.11168950E-01},  {1.00000000E+00, -8.05455930E-01, 2.03378318E-01},  {1.00000000E+00, -7.72086263E-01, 1.53522910E-01} }; |

**10 lentelė.** Sugeneruoti aukštų dažnių filtro koeficientai

|  |
| --- |
| #define NUM\_SECTIONS 4  float b[NUM\_SECTIONS][3] = {  {1.66790712E-01, -3.33581424E-01, 1.66790712E-01},  {1.33825671E-01, -2.67651342E-01, 1.33825671E-01},  {1.16241827E-01, -2.32483653E-01, 1.16241827E-01},  {1.08524666E-01, -2.17049332E-01, 1.08524666E-01} };  float a[NUM\_SECTIONS][3] = {  {1.00000000E+00, 1.06621340E+00, 7.33376244E-01},  {1.00000000E+00, 8.55483628E-01, 3.90786313E-01},  {1.00000000E+00, 7.43078504E-01, 2.08045810E-01},  {1.00000000E+00, 6.93746382E-01, 1.27845047E-01} }; |

**11 lentelė.** Sugeneruoti juostinio filtro koeficientai

|  |
| --- |
| #define NUM\_SECTIONS 5  float b[NUM\_SECTIONS][3] = {  {2.59047000E-01, 0.00000000E+00, -2.59047000E-01},  {2.59047000E-01, 0.00000000E+00, -2.59047000E-01},  {2.33543913E-01, 0.00000000E+00, -2.33543913E-01},  {2.33543913E-01, 0.00000000E+00, -2.33543913E-01},  {2.25616630E-01, 0.00000000E+00, -2.25616630E-01} };  float a[NUM\_SECTIONS][3] = {  {1.00000000E+00, 7.66866044E-01, 8.51990426E-01},  {1.00000000E+00, -2.12333336E-01, 8.39565783E-01},  {1.00000000E+00, 5.35714765E-01, 6.36464291E-01},  {1.00000000E+00, -2.47588879E-02, 6.19336420E-01},  {1.00000000E+00, 2.49164944E-01, 5.48766740E-01} }; |