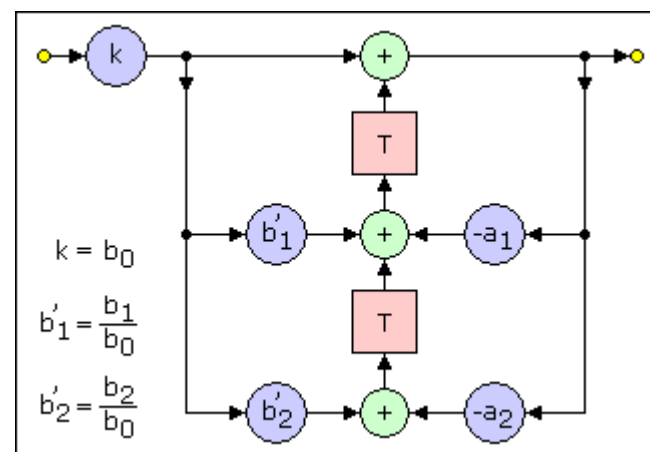
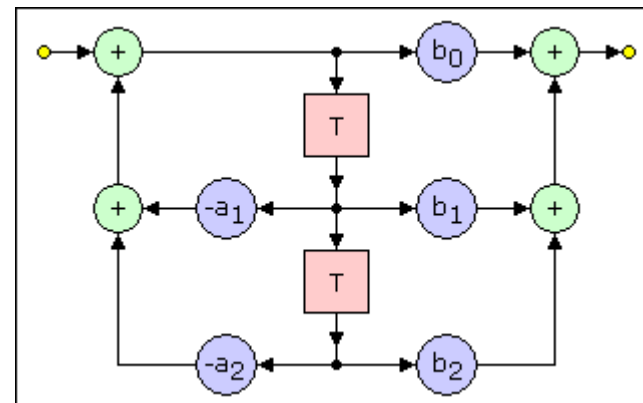


# Implementación de Filtros

## ■ Introducción

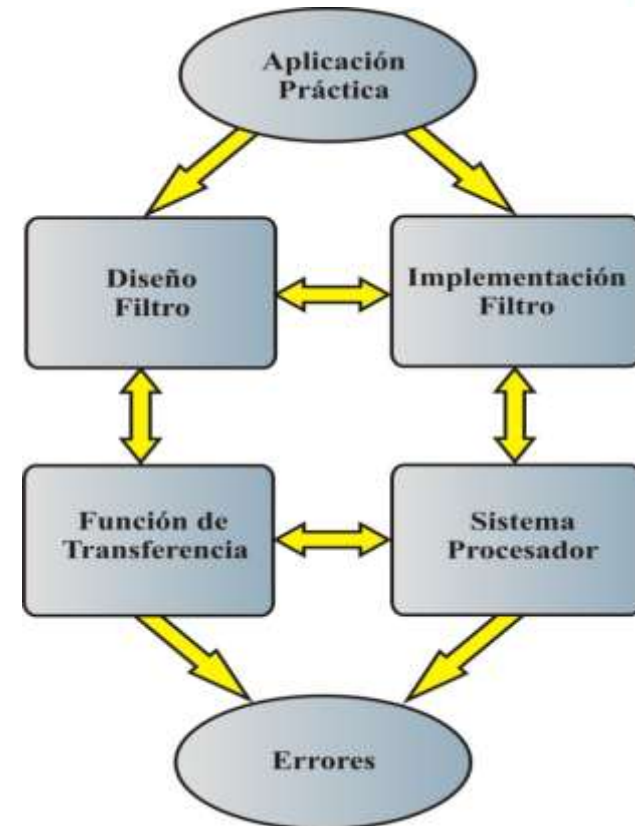
- La implementación es una etapa de igual importancia que el diseño de filtros.
- La implementación/estructura del filtro influye en:
  - Velocidad
  - Precisión aritmética
  - Arquitectura hardware
- Las estrategias de diseño influyen en la implementación y viceversa.



# Implementación de Filtros

## ■ Introducción ...

- Existen interacciones entre diseño e implementación.
  - Son procesos de múltiples etapas que se ejecutan de forma diferente.
  - Distintas  $h(t)$ ,  $H(z)$  o  $H(w)$  pueden satisfacer las mismas especificaciones de diseño.
  - Distintas estructuras se adaptan a la implementación de un filtro particular.
  - Requiere de pruebas y ajustes para alcanzar la mejor relación entre desempeño y complejidad computacional.



## ■ Introducción ...

- Por qué existen varios tipos de filtros?
  - Ninguno de los tipos de filtros existentes proporcionan una única y mejor solución.
- Por qué los métodos de diseño conllevan a distintos resultados?
  - Cada metodología proporciona un nivel diferente de cumplimiento a las especificaciones iniciales de diseño.
  - No existe un único y mejor método para diseñar filtros discretos



# Implementación de Filtros

## ■ Introducción ...

### ■Cuál método de diseño es mejor?

- Aquel que proporcione el cumplimiento más cercano a las especificaciones establecidas.

### ■ Qué tipo de filtro es mejor FIR o IIR?

- Ninguno de los filtros FIR o IIR supera completamente al otro en todas sus características.
- Aquel que satisfaga plenamente las especificaciones de diseño prioritarias





## ■ Introducción ...

### ■Cuál filtro es más económico?

- Aquel que cumpliendo las especificaciones demande menos:
  - Precisión
  - Número de ALUs
  - Velocidad computacional
  - Cantidad de memoria.
  - Compra de nuevas herramientas soft/hard.



## ■ Generalidades

■ La realización se centra en:

### ■ Ec. Convolución

$$y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k)h(n-k) \quad \text{ó} \quad y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(n-k)h(k)$$

### ■ Ec. de diferencia

$$y(n) = - \sum_{k=1}^N \frac{a_k}{a_0} y(n-k) + \sum_{k=0}^M \frac{b_k}{a_0} x(n-k) \quad a_0 \neq 0$$

## ■ Generalidades ...

- Las operaciones matemáticas de las ecuaciones anteriores se reorganizan para optimizar
  - Complejidad computacional
  - Cantidad de memoria
  - Velocidad de procesamiento
  - Robustez a cuantificación, redondeo, truncamiento, sobreflujo
- Cada reorganización conduce a un algoritmo, estructura, realización o implementación diferente.

## ■ Generalidades ...

### ■ Estructura canónica

- Aquella donde el número de retrasos en el diagrama de bloques es igual al orden de la ecuación de diferencias.

### ■ Estructura equivalente

- Estructuras distintas que tienen la misma función de transferencia
- Existe un número infinito de estructuras equivalentes.

### ■ Estructura Transpuesta

- Estructura equivalente obtenida con tres operaciones al diagrama de bloques:
  - Inversión del sentido de las trayectorias
  - Reemplazo de sumadores por bifurcaciones y viceversa.
  - Intercambio de la entrada por la salida



## ■ Generalidades ...

### ■ Aritmética precisión infinita

- Todas las realizaciones equivalentes arrojan igual resultado.

### ■ Aritmética de precisión finita

- Se producen resultados diferentes para estructuras equivalentes.

### ■ Recomendación

- Preferir estructuras con baja sensibilidad a los efectos de longitud de palabra finita.

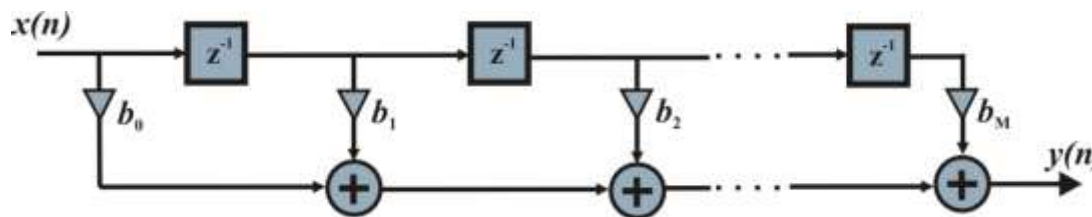
## ■ Introducción

- Debido a que los filtros FIR no presentan polos, las implementaciones son estables y relativamente más simples que las IIR.
- **Principales estructuras**
  - Forma directa
  - Cascada
  - Fase lineal
  - Muestreo en frecuencia
  - Celosía

## ■ Realización en forma directa

- Se implementa directamente la ecuación de diferencia

$$y(n) = b_0 x(n) + b_1 x(n-1) + b_2 x(n-2) + \dots + b_M x(n-M)$$



- No hay variantes por no contar con retroalimentación
- Requiere M elementos de memoria, M+1 multiplicaciones y M sumas.

## ■ **Ejemplo:** Obtener la estructura en forma directa del filtro

$$H(z) = 10^{-2} [-6.4942 - 4.5721z^{-1} + 9.9484z^{-2} + 29.6137z^{-3} + 38.8594 z^{-4} \\ + 29.6137z^{-5} + 9.9484z^{-6} - 4.5721z^{-7} - 6.4942 z^{-8}]$$

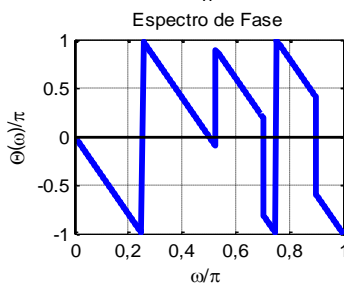
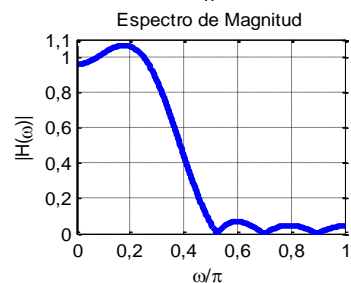
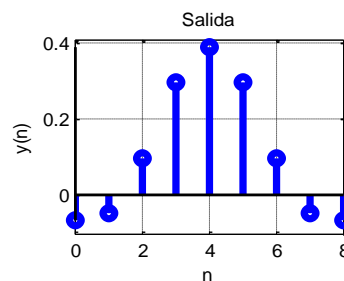
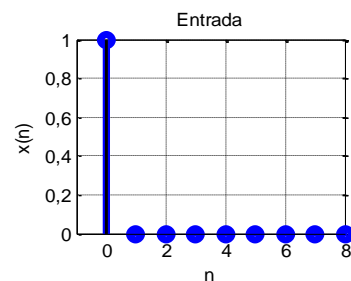
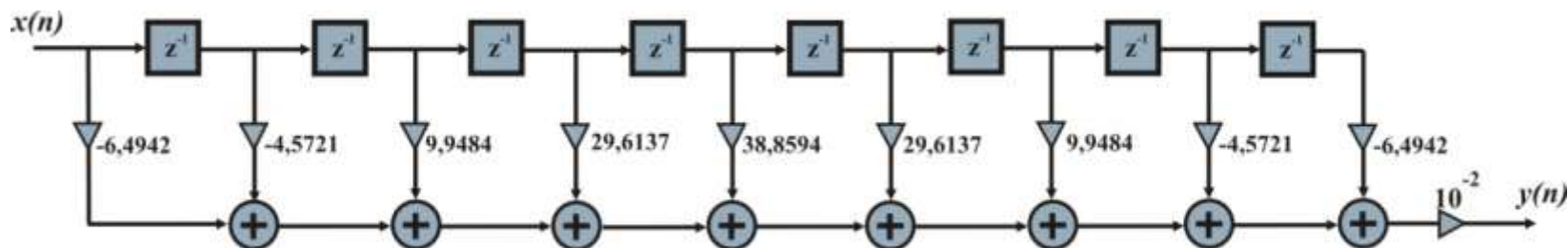
## ■ **Solución:**

### ■ Ecuación de diferencia

$$y(n) = 10^{-2} [-6.4942 x(n) - 4.5721x(n-1) + 9.9484x(n-2) + 29.6137x(n-3) \\ + 38.8594 x(n-4) + 29.6137x(n-5) + 9.9484x(n-6) - 4.5721x(n-7) \\ - 6.4942 x(n-8)]$$



## ■ Solución...



## ■ Realización en cascada

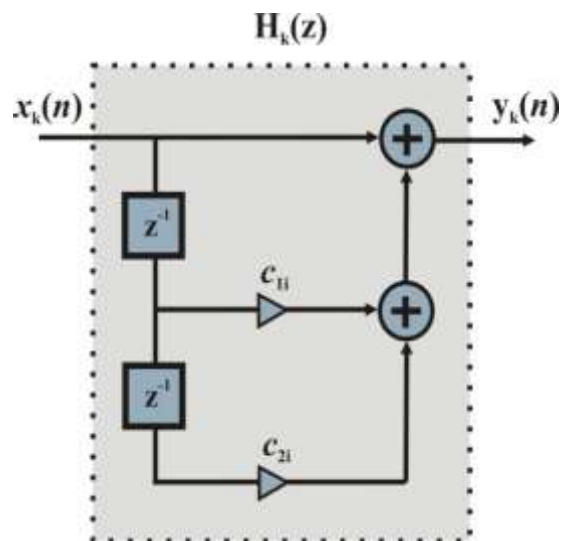
- Descompone  $H(z)$  en factores de primer o segundo orden y los conecta en cascada.

$$H(z) = b_0 \prod_{i=1}^L H_i(z)$$

$$H_i(z) = 1 + c_{1,i} z^{-1} + c_{2,i} z^{-2}$$

- donde,  $L = \frac{M}{2}$  si  $M$  es par ó  $L = \frac{M+1}{2}$  si  $M$  es impar, en cuyo caso  $c_{2,i} = 0$ .
- Dependiendo del agrupamiento de las raíces, se obtendrán diferentes subsistemas de segundo orden.

## ■ Realización en cascada ...



$$H(z) = b_0 \prod_{i=1}^L H_i(z)$$



$$H_i(z) = 1 + c_{1,i} z^{-1} + c_{2,i} z^{-2}$$

## ■ **Ejemplo:** Obtener la estructura en cascada

$$H(z) = 1 - 4,4z^{-1} + 3,78z^{-2} + 50,22z^{-3} - 182,7975z^{-4} + 127,23z^{-5} + 103,0925z^{-6} - 63,7z^{-7}$$

## ■ **Solución:**

### ■ Descomposición en factores de segundo orden

$$b_0 = 1$$

$$H_1(z) = 1 + 0,2z^{-1} - 0,35z^{-2}$$

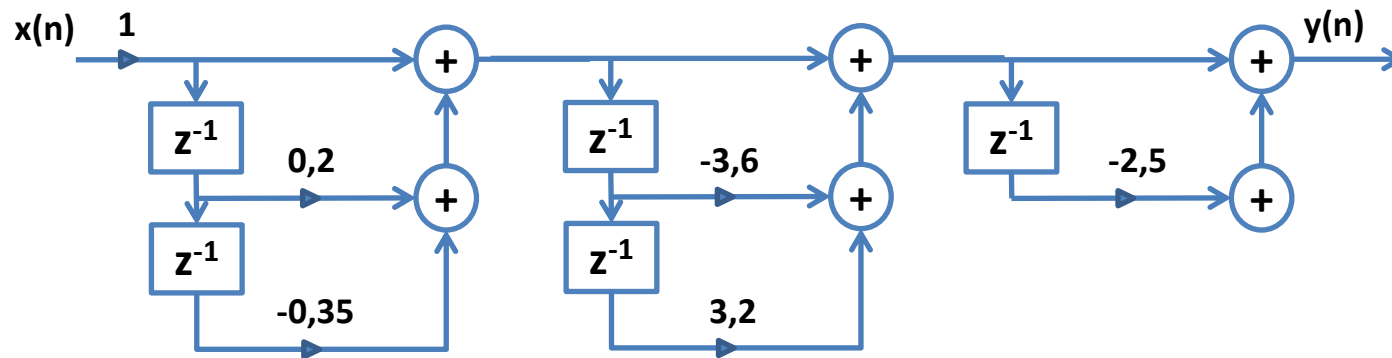
$$H_2(z) = 1 - 3,6z^{-1} + 3,2z^{-2}$$

$$H_3(z) = 1 - 2,5z^{-1}$$



## ■ Solución...

### ■ Diagrama de bloques:



## ■ Realización de fase lineal

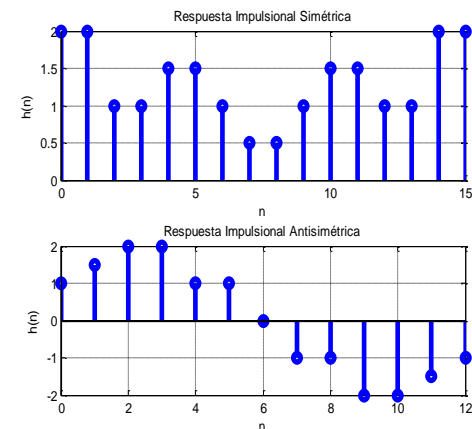
- La característica de linealidad está presente en la fase  $H(w)$  de los filtros FIR.
- Se aprovecha la simetría de los coeficientes  $h(n)$  y  $H(z)$  para reducir el número de multiplicaciones en su implementación.
- La fase de  $H(w)$  de un filtro FIR de fase lineal está dada por:

$$\Theta(w) = \alpha - \beta w, \quad -\pi < w \leq \pi \quad \alpha = \begin{cases} 0 \\ \pm \frac{\pi}{2} \end{cases} \text{ y } \beta \in \mathbb{R}$$

## ■ Realización de fase lineal ...

- La fase lineal implica la condición de **simetría en  $h(n)$** :

$$h(n) = \begin{cases} h(M - n), & \alpha = 0 \\ -h(M - n), & \alpha = \pm \frac{\pi}{2} \end{cases}$$
$$\beta = \frac{M}{2}, \quad 0 \leq n \leq M$$



- Lo que se refleja en los coeficientes, tal que:

$$y(n) = b_0x(n) + b_1x(n-1) + b_2x(n-2) + \dots + b_2x(n-M-2) \\ + b_1x(n-M-1) + b_0x(n-M)$$

## ■ Realización de fase lineal ...

- Al reagrupar se obtienen ecuaciones de diferencia con un 50% menos de multiplicaciones que las realizaciones en forma directa o en cascada.

### ■ M par

$$\begin{aligned}y(n) = & b_0[x(n) + x(n - M)] + b_1[x(n - 1) + x(n - M - 1)] \\ & + b_2[x(n - 2) + x(n - M - 2)] + \dots \\ & + b_{\frac{M}{2}-1} \left[ x\left(n - \frac{M}{2} + 1\right) + x\left(n - \frac{M}{2} - 1\right) \right] + b_{M/2} x\left(n - \frac{M}{2}\right)\end{aligned}$$

### ■ M impar

$$\begin{aligned}y(n) = & b_0[x(n) + x(n - M)] + b_1[x(n - 1) + x(n - M - 1)] \\ & + b_2[x(n - 2) + x(n - M - 2)] + \dots \\ & + b_{\frac{M-1}{2}} \left[ x\left(n - \frac{M-1}{2}\right) + x\left(n - \frac{M+1}{2}\right) \right]\end{aligned}$$



- **Ejemplo.** Obtener la estructura en forma directa FIR de fase lineal del sistema,

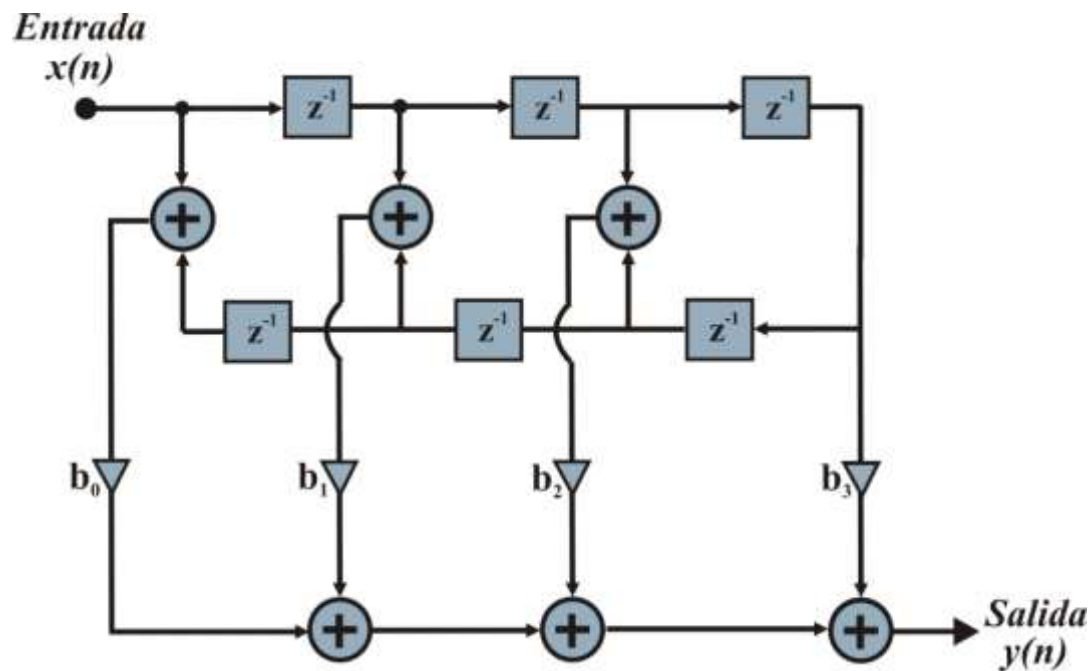
$$y(n) = b_0x(n) + b_1x(n-1) + b_2x(n-2) + b_3x(n-3) \\ + b_2x(n-4) + b_1x(n-5) + b_0x(n-6)$$

- **Solución.** Al reagrupar se obtiene,

$$y(n) = b_0[x(n) + x(n-6)] + b_1[x(n-1) + x(n-5)] \\ + b_2[x(n-2) + x(n-4)] + b_3x(n-3)$$

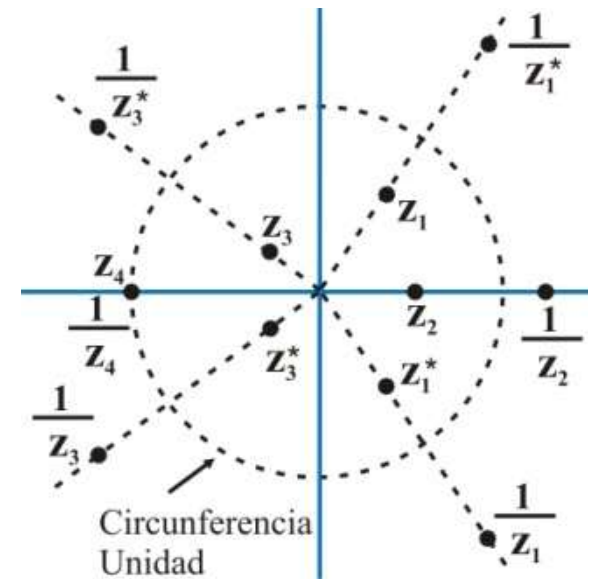
# Estructuras Filtros FIR

■ **Solución.** Diagrama de bloques,



## ■ Realización de fase lineal ...

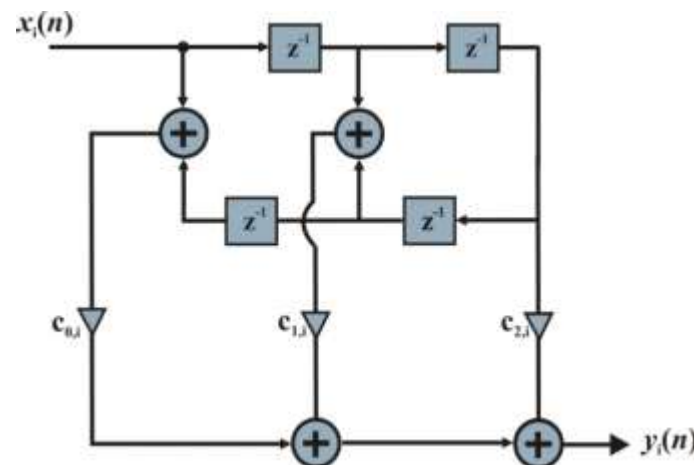
- La fase lineal implica que los ceros de  $H(z)$  se producen **en pares recíprocos**, distribuidos simetricamente en el plano  $z$ .
  - Para un filtro FIR causal y de fase lineal se cumple que:
    - Si  $z_i$  y  $z_i^*$  son un par de ceros complejos conjugados de  $H(z)$
    - $\frac{1}{z_i}$  y  $\frac{1}{z_i^*}$  también son ceros de  $H(z)$ .



## ■ Realización de fase lineal ...

- Estos cuatro ceros generan un subsistema de cuarto orden:

$$H_i(z) = c_{0,i}(1 + z^{-4}) + c_{1,i}(z^{-1} + z^{-3}) + c_{2,i}z^{-2}$$



- Utilizado como bloque básico para implementar sistemas de órdenes superiores mediante la interconexión en cascada.



- **Ejemplo.** Obtener la estructura de fase lineal mediante la interconexión en cascada de subsistemas de *cuarto orden* del filtro FIR,

$$H(z) = 1 - 5.8868z^{-1} + 17.3269z^{-2} - 31.3771z^{-3} + 38.0705z^{-4} \\ - 31.3771z^{-5} + 17.3269z^{-6} - 5.8868z^{-7} + z^{-8}$$

- **Solución**

- El sistema presenta 8 ceros

$$z_1 = \frac{1}{2}(1 + j), \quad z_2 = \frac{1}{2}(1 - j), \quad z_3 = 1 - j, \quad z_4 = 1 + j$$

$$z_5 = \frac{1}{\sqrt{3}}(1 + j), \quad z_6 = \frac{1}{\sqrt{3}}(1 - j), \quad z_7 = \frac{\sqrt{3}}{2}(1 - j), \quad z_8 = \frac{\sqrt{3}}{2}(1 + j)$$

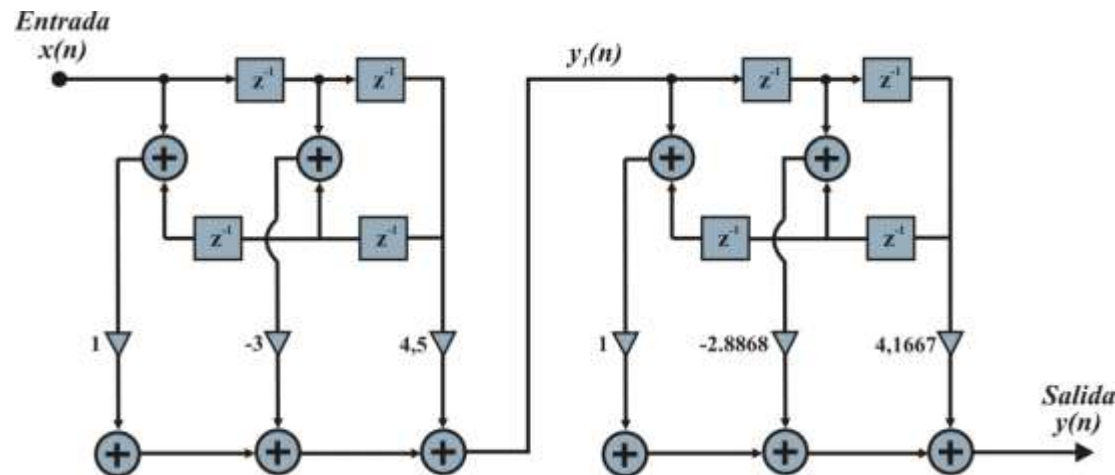
## ■ Solución...

- Se obtienen dos subsistemas de cuarto orden:

$$H_{s1}(z) = 1 - 3z^{-1} + 4,5z^{-2} - 3z^{-3} + z^{-4}$$

$$H_{s2}(z) = 1 - 2,8868z^{-1} + 4,1667z^{-2} - 2,8868z^{-3} + z^{-4}$$

- Diagrama de bloques



## ■ Realización de Muestreo en Frecuencia

- Emplea valores de  $H(w)$  en lugar de  $h(n)$  como parámetros de la estructura.
- $H(z)$  para un filtro FIR de orden  $N$  se obtiene como:

$$H(z) = \frac{1}{M+1} \sum_{n=0}^M \left[ \sum_{k=0}^M H(w_k) e^{jw_k n} \right] z^{-n}$$

- Donde,  $H(w_k) = \sum_{n=0}^M h(n) e^{-jw_k n}$ ,

$$\text{Con } k = 0, 1, \dots, M \text{ y } w_k = \frac{2\pi}{M+1} (k + \alpha) \text{ y } \alpha = \begin{cases} 0 \\ 1/2 \end{cases}$$

## ■ Realización de Muestreo en Frecuencia ...

- Manipulando  $H(z)$  se obtiene:

$$H(z) = \frac{1 - z^{-(M+1)} e^{j2\pi\alpha}}{M + 1} \sum_{k=0}^M \frac{H(w_k)}{1 - e^{j2\pi(k+\alpha)/(M+1)} z^{-1}}$$

- La nueva expresión puede interpretarse como la interconexión en cascada de dos subsistemas:

$$H(z) = H_1(z)H_2(z)$$

## ■ Realización de Muestreo en Frecuencia ...

- Donde,  $H_1(z)$  es un filtro todo ceros dado por,

$$H_1(z) = \frac{1}{M+1} [1 - z^{-(M+1)} e^{j2\pi\alpha}]$$

- Ubicación de ceros:  $q_k = e^{j2\pi(k+\alpha)/(M+1)}, \forall k = 0, 1, \dots, M$

- Y  $H_2(z)$  es una función de transferencia, compuesta de  $M+1$  filtros de un solo polo interconectados en paralelo, dada por,

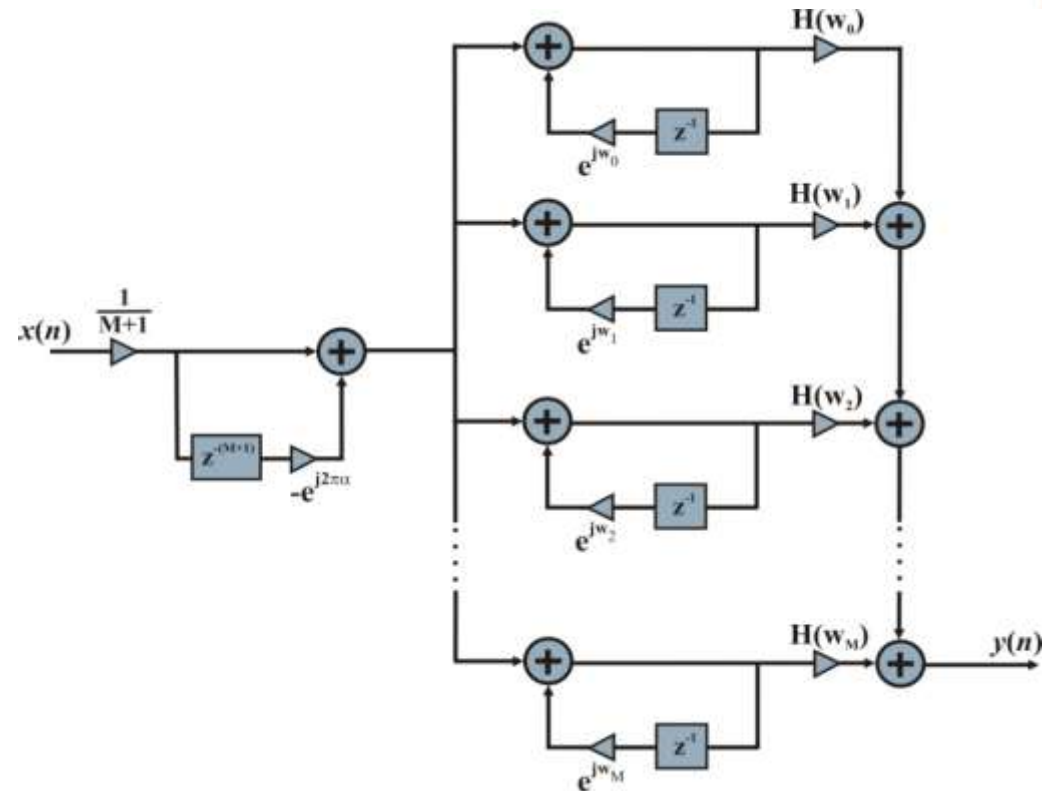
$$H_2(z) = \sum_{k=0}^M \frac{H(w_k)}{1 - e^{j2\pi(k+\alpha)/(M+1)} z^{-1}}$$

- Ubicación de polos:  $p_k = e^{j2\pi(k+\alpha)/(M+1)}, \forall k = 0, 1, \dots, M$



## ■ Realización de Muestreo en Frecuencia ...

- Estructura básica de muestreo en frecuencia
- **Problema:** presencia de coeficientes complejos.

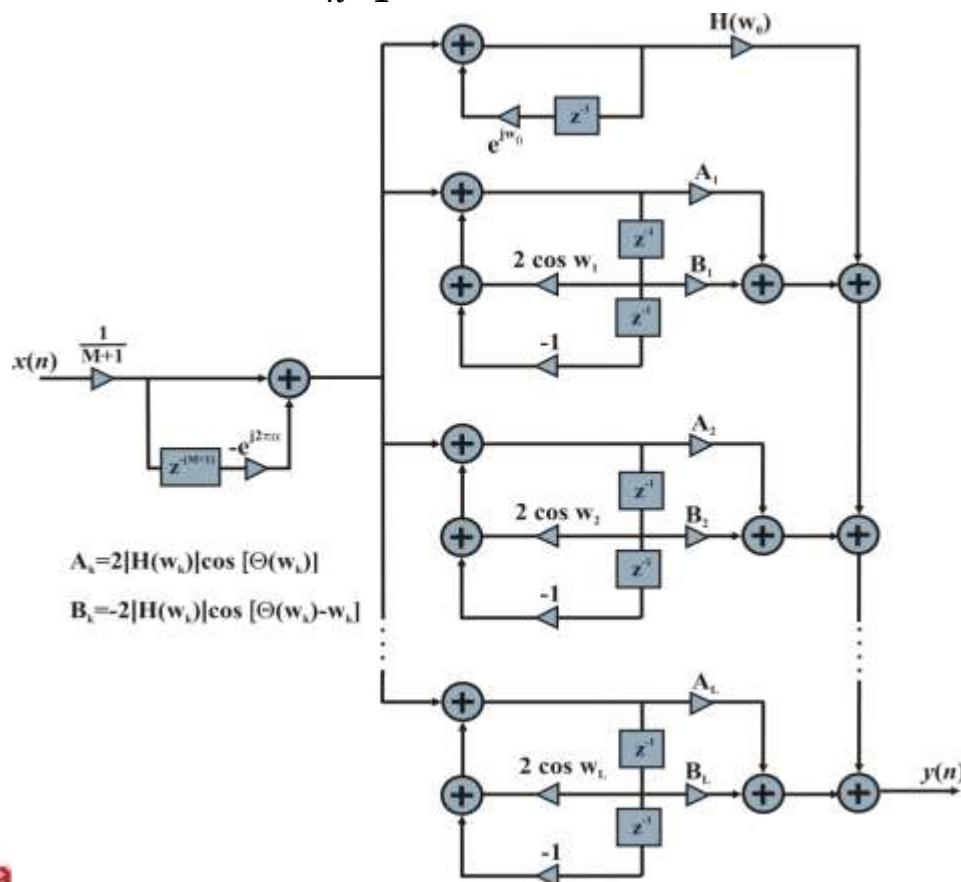


## ■ Realización de Muestreo en Frecuencia ...

- **Solución:** incluir las condiciones de simetría de los polos de  $H_2(z)$  y de la T.F. de tiempo discreto  $H(w)$ .
  - Aritmética real,
  - Menos multiplicaciones y sumas que la realización en forma directa.

## ■ Para $M$ par

$$H_2(z) = \frac{H(w_0)}{1 - e^{jw_0}z^{-1}} + 2 \sum_{k=1}^{\frac{M}{2}} \frac{|H(w_k)|[\cos[\Theta(w_k)] - \cos[\Theta(w_k) - w_k]z^{-1}]}{1 - 2\cos(w_k)z^{-1} + z^{-2}}$$



## ■ Para $M$ impar

$$H_2(z) = \frac{H(w_0)}{1 - e^{jw_0}z^{-1}} + \frac{H[w_{(M+1)/2}]}{1 - e^{jw_{(M+1)/2}}z^{-1}} + 2 \sum_{k=1}^{\frac{M-1}{2}} \frac{|H(w_k)| [\cos[\Theta(w_k)] - \cos[\Theta(w_k) - w_k]z^{-1}]}{1 - 2\cos(w_k)z^{-1} + z^{-2}}$$

