Afbeelding met lijn, diagram, schets, wit

Automatisch gegenereerde beschrijving

Digitale Signaal Bewerking

Practicum

HAN\_UNIVERSITY OF APPLIED SCIENCES

Student : Niels Urgert (1654746)

Klas: ESE-3

Docent: ir drs E. J. Boks

Course : DSPL

Arnhem, 05-06-2024

Inhoudsopgave

[Figurenlijst 3](#_Toc189587737)

[1. Inleiding 4](#_Toc189587738)

[2. Opdracht 1: Ringbuffer 5](#_Toc189587739)

[3. Opdracht 2: Exponentieel lopende -en lopende gemiddelde 6](#_Toc189587740)

[4. Opdracht 3: Fast Fourier Transform 9](#_Toc189587741)

[5. Opdracht 4: Finite Impulse Response – Filter 11](#_Toc189587742)

[6. Opdracht 5: Implementatie van het FIR – Filter op het practicumboard 15](#_Toc189587743)

[7. Aanpassingen 17](#_Toc189587744)

[7.1 Opdracht 4 17](#_Toc189587745)

[7.2 Opdracht 5 17](#_Toc189587746)

[8. Bibliografie 18](#_Toc189587747)

# Figurenlijst

[Figuur 1 Ringbuffer 5](#_Toc190552906)

[Figuur 2 Output Ringbuffer 5](#_Toc190552907)

[Figuur 3 Implementatie Lopend gemiddelde 6](#_Toc190552908)

[Figuur 4 Implementatie Exponentieel lopend gemiddelde 7](#_Toc190552909)

[Figuur 5 Implementatie van de Standaard en Exponentieel gemiddelde 8](#_Toc190552910)

[Figuur 6 Output Exponentieel lopend gemiddelde 8](#_Toc190552911)

[Figuur 7 Implementatie van FFT d.m.v. FFTW toolkit 9](#_Toc190552912)

[Figuur 8 Implementatie cosinus golf, driehoeksgolf en blokgolf 10](#_Toc190552913)

[Figuur 9 Output FFT 10](#_Toc190552914)

[Figuur 10 Wiskundige formule FIR-filter 11](#_Toc190552915)

[Figuur 11 Implementatie van het FIR-filter 11](#_Toc190552916)

[Figuur 12 Rechthoek venster (Dirichlet) 12](#_Toc190552917)

[Figuur 13 Driehoek venster (Barlett) 12](#_Toc190552918)

[Figuur 14 Implementatie van Driehoek venster 12](#_Toc190552919)

[Figuur 15 Hamming venster [1] (5.22) 12](#_Toc190552920)

[Figuur 16 Implementatie van Hamming venster 12](#_Toc190552921)

[Figuur 17 FFT analyse en omzetten naar dB weergave 12](#_Toc190552922)

[Figuur 18 Output FIR-Filter 13](#_Toc190552923)

[Figuur 19 Implementatie van de extra muisbeweging opties 14](#_Toc190552924)

[Figuur 20 Blokdiagram opstelling 15](#_Toc190552925)

[Figuur 21 Implementatie van ADC en DAC 15](#_Toc190552926)

[Figuur 22 Ozone GUI opdracht 5 16](#_Toc190552927)

[Figuur 23 Foutmelding opdracht 5 17](#_Toc190552928)

# Inleiding

Het Digitale Signaal Bewerking (DSP) practicum had als doel het leren van de verschillende aspecten van digitaal signaalverwerking en de implementatie ervan in software. Het practicum bevat een reeks uit te voeren opdrachten, variërend van het ontwerpen van een ringbuffer tot het implementeren van filters en het genereren van frequentiebeelden.

Dit verslag biedt een overzicht van de uitvoering van het DSP practicum, inclusief de gebruikte methoden, de implementatie van de opdrachten en de behaalde resultaten.

# Opdracht 1: Ringbuffer

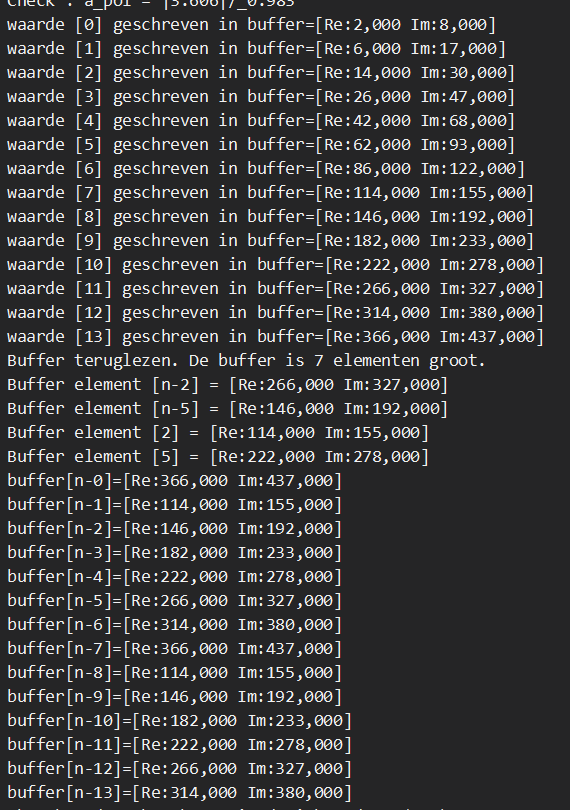
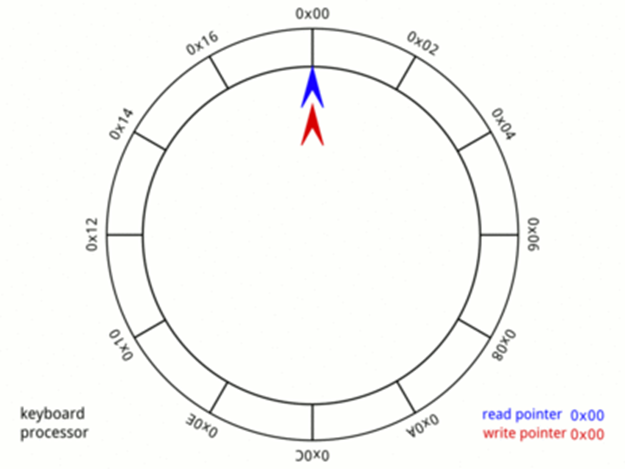
In opdracht 1 van het practicum moet er een aantal klassen worden geschreven voor de implementatie van de ringbuffer. De vereiste klassen zijn een ringbufferklasse en een complex getal klasse, die afgeleid is van de imaginaire getal klasse.

Een ringbuffer is een buffer dat een bepaalde hoeveelheid data kan opslaan zonder een begin of einde te hebben. In plaats daarvan wordt de data opgeslagen in een cirkelvormige structuur, waarbij nieuwe elementen worden toegevoegd aan het einde en oudere elementen worden verwijderd aan het begin. Hierdoor kan de ringbuffer continu nieuwe data opslaan, zelfs als alle beschikbare posities al zijn gebruikt (zie Figuur 1).

Een belangrijk kenmerk van een ringbuffer is dat het een beperkte grootte heeft. Wanneer nieuwe data wordt toegevoegd en de buffer vol is, zal het oudste element worden overschreven om ruimte te maken voor het nieuwe element. Dit betekent dat de ringbuffer altijd de meest recente data bevat binnen zijn capaciteit.

Het gebruik van een ringbuffer is vooral handig in situaties waarin een continue datastroom moet worden verwerkt en oudere data niet relevant is. Het wordt vaak gebruikt in toepassingen zoals audio- en videosignalen, waarbij real-time verwerking en een efficiënte geheugenopslag vereist zijn.

In figuur 2 wordt de ringbuffer, die in de software is geïmplementeerd, naar toegeschreven en uitgelezen.



Figuur 1 Ringbuffer

Figuur 2 Output Ringbuffer

# Opdracht 2: Exponentieel lopende -en lopende gemiddelde

In opdracht 2 moet het gemiddelde berekend worden van een reeks data van een ingelezen bestand. Deze data wordt berekend met twee versies van een lopend gemiddelde filter, waarbij de gebruiker het aantal punten in het filter kan instellen. Het originele signaal en het gemiddelde worden weergegeven in een grafisch venster. De twee lopende gemiddelde methoden zijn het lopende gemiddelde, zoals geïmplementeerd in opdracht 1 (Figuur 3) en een exponentieel lopend gemiddelde (Figuur 4).

Een lopend gemiddelde is een techniek om een reeks van gemiddelde waarden te berekenen uit een reeks van data punten. Dit gemiddelde wordt steeds berekend over een vaste omvang (aantal periodes) en verschuift telkens één periode. Het doel is om ruis in de data te verminderen en de onderliggende trend beter zichtbaar te maken. De methode wordt vaak gebruikt voor het gladstrijken van data om een algemene trend te identificeren. Dit filter is ook wel een FIR-filter (Finite Impulse Response) en de formule luidt:

* y[n] is het gefilterde signaal,
* x[n] is het originele signaal,
* N is het aantal punten in het gemiddelde (de lengte van het venster) en
* n is de positie in de tijdreeks (index).

De implementatie wordt weergegeven in figuur 3.

Figuur 3 Implementatie Lopend gemiddelde

    ttype som() const {

        ttype som = 0;

        for (unsigned short i = 0; i < aantal; i++)

            som += elementen[i];

        return som;

    };

    ttype gemiddelde() const {

        return (som() / aantal);

    };

*middelde*

Een exponentieel lopend gemiddelde is een type gewogen gemiddelde waarbij de recentere waarden in de datareeks een grotere invloed hebben op het gemiddelde dan oudere waarden. Dit wordt bereikt door een exponentiële weging toe te passen, waarbij de gewichten exponentieel afnemen naarmate de data verder in het verleden ligt. De methode wordt vaak gebruikt in financiële toepassingen zoals technische analyse, omdat het beter reageert op recente prijsveranderingen. In de software worden de horizontale lijnen, y-as waardes en de gegevens uit het bestand in de grafiek getekend. Het belangrijkste is het uitrekenen van de standaard en exponentiele gemiddelde waarde. Dit type filter is ook wel een IIR-filter (Infinite Impulse Response) en wordt als volgt gedefinieerd:

* y[n] is het gefilterde signaal,
* x[n] is het originele signaal,
* α is de gladmakingsfactor (hoe kleiner α, hoe meer vorige waarden meewegen)

De implementatie wordt weergegeven in figuur 4.

float ExponentialAverageFilter::filter(const float input) {

    static float filteredValue = input;

    filteredValue = alfa \* input + minalfa \* filteredValue;

    return filteredValue;

}

Figuur 4 Implementatie Exponentieel lopend gemiddelde

Het verschil tussen de twee methode wordt in de onderstaande tabel samengevat

Tabel 1 Verschil lopend gemiddelde en exponentieel lopend gemiddelde

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Kenmerk | Lopend Gemiddelde | Exponentieel Lopend Gemiddelde |
| Type | FIR-filter | IIR-filter |
| Geheugen | Houdt *N* vorige waarden bij | Slechts één vorige waarde |
| Vertraging | (N−1)/2 samples | Afhankelijk van α, minder dan bij FIR |
| Berekening | Gemiddelde over een venster | |  | | --- | |  |   Recursief gewogen gemiddelde |
| Reactiesnelheid | |  | | --- | |  |   Trager bij grote *N* | Sneller bij grote Recursief gewogen gemiddelde |
| Geschikt voor | Ruisonderdrukking | Adaptieve filtering en trenddetectie |

De twee functies worden in figuur 5 toegepast. Afhankelijk van het geselecteerde filter, wordt deze weergegeven in de grafiek. De regelparameter kun je de weging van instellen.

Voor het standaard lopend gemiddelde is de waarde van de slider direct de lengte *N* van het venster waarin het gemiddelde wordt berekend. Een grotere waarde betekent een sterker gladmakend effect, omdat dan meer waarden worden meegenomen.

Bij het exponentieel lopend gemiddelde wordt de waarde van de slider eerst bewerkt, zodat bij een lage regelparameter de α-waarde hoog is.

    /\* Filters verwerken \*/

    const auto filterType = filterSelectionRadioBox->GetSelection();

    int regelparameter = 101 - avgValueSlider->GetValue();

    RingBuffer<double> ringBuffer(static\_cast<unsigned short>(avgValueSlider->GetValue()));

    ExponentialAverageFilter expFilter(1.0f / (static\_cast<float>(regelparameter) + 1.0f));

    // Tekengrafiek functie

    auto tekenGrafiek = [&](auto& grafiekPunten, auto dataPunten) {

        for (unsigned short i = 0; i < data.GetCount(); i++) {

            const auto yAs = dataPunten(data.Item(i)) \* scaleFactor;

            grafiekPunten.Add(wxPoint(static\_cast<double>(i), yAs));

        }

        grafiek->zetTekenPen(wxPen(wxColour(wxT("BLUE")), 2, wxSOLID));

        grafiek->tekenSpline(grafiekPunten);

    };

    if (filterType == 0) {

        tekenGrafiek(averageSignalPoints, [&](double waarde) {

            return ringBuffer.gemiddelde(waarde);

            });

    }

    else {

        tekenGrafiek(expSignalPoints, [&](double waarde) {

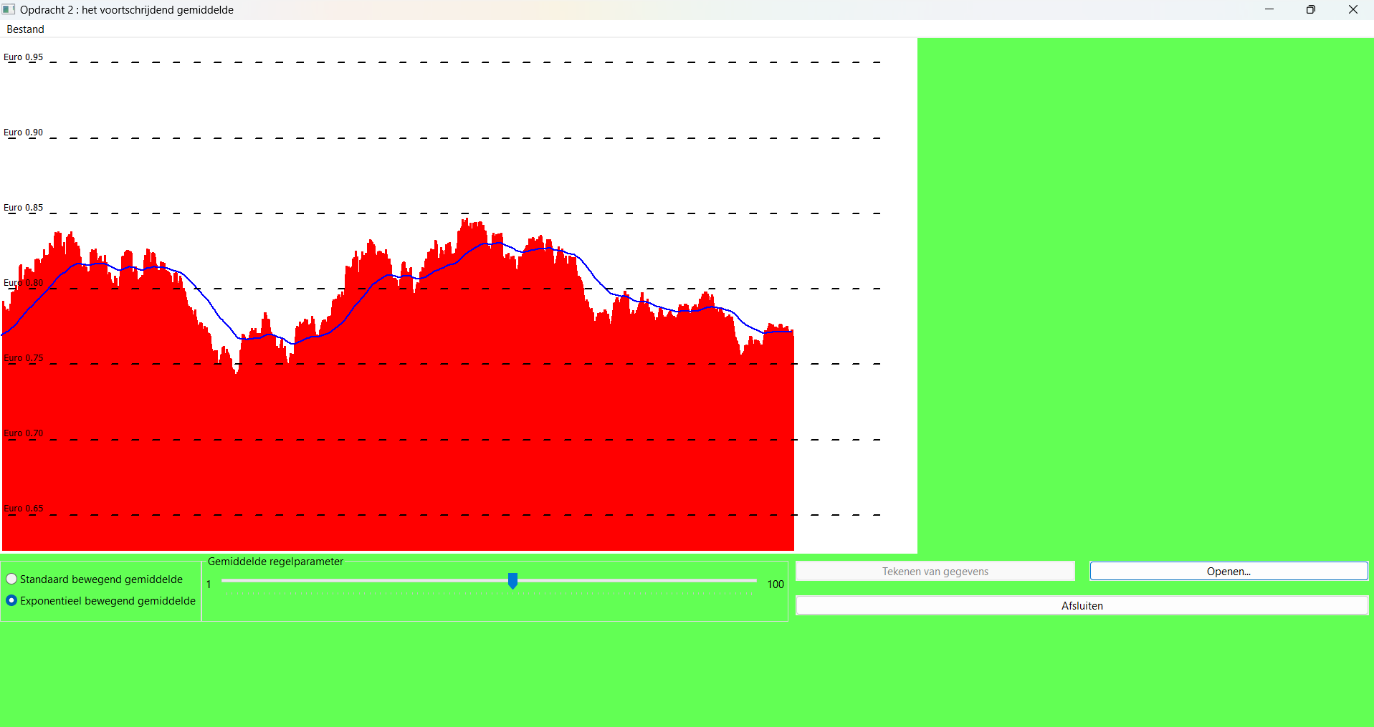
            return expFilter.filter(waarde);

            });

    }

Figuur 5 Implementatie van de Standaard en Exponentieel gemiddelde

De volledige werking van de software wordt in figuur 6 weergegeven. Hierin is de blauwe lijn het uitgerekende gemiddelde van de gegevens weergegeven in het rood. Met de slider wordt de zwaarte van de waardes geselecteerd.



Figuur 6 Output Exponentieel lopend gemiddelde

# Opdracht 3: Fast Fourier Transform

Voor opdracht 3 is een Fast Fourier Transform (FFT) in het programma gemaakt om eenvoudig een testsignaal te kunnen instellen en dit signaal in het frequentiedomein te kunnen bekijken. Het testsignaal kan worden ingesteld op basis van de vorm (cosinus, driehoek, blokgolf of ingelezen uit een databestand), signaalfrequentie, bemonsteringsfrequentie en het aantal perioden. De code is geschreven met behulp van de FFTW toolkit om het frequentiebeeld te genereren.

De FFT is een efficiënte algoritme om een discrete Fourier-transformatie (DFT) van een reeks of een signaal te berekenen. Het vertaalt een tijd- of ruimtedomeinsignaal naar een frequentiedomeinrepresentatie. Dit betekent dat het de amplituden en fasen van de frequenties die aanwezig zijn in het signaal onthult. FFT wordt bijvoorbeeld gebruikt voor signaalverwerking om tijdsignalen in audiobewerking, beeldverwerking, en communicatie te analyseren en als filtering.

Figuur 7 Implementatie van FFT d.m.v. FFTW toolkit

double\* input = (double\*)fftw\_malloc(signaal.GetCount() \* sizeof(double));

fftw\_complex\* output = (fftw\_complex\*)fftw\_malloc((signaal.GetCount() \* sizeof(fftw\_complex)) / 2 + 1);

for (int i = 0; i < signaal.GetCount(); i++) {

   input[i] = signaal.Item(i);

}

 fftw\_plan p = fftw\_plan\_dft\_r2c\_1d(signaal.GetCount(), input, output, FFTW\_ESTIMATE);

 fftw\_execute(p);

 PuntLijst AmplitudePunten, FasePunten;

 for (int i = 0; i < signaal.GetCount() / 2 + 1; i++) {

   Complex SigComplex(output[i][0], output[i][1]);

   PolairGetal SigPolair(SigComplex);

   double magnitude = SigPolair.Mag();

   double argument = SigPolair.Arg() \* (180.0 / M\_PI);

   AmplitudePunten.Add(wxPoint(i, magnitude));

   if (magnitude > faseToonGrens) {

     FasePunten.Add(wxPoint(i, argument));

   }

   else {

     FasePunten.Add(wxPoint(i, 0));

   }

 }

 for (int i = 1; i < signaal.GetCount() / 2 + 1; i++) {

   AmplitudePunten.Add(wxPoint(-i, AmplitudePunten[i].y));

   FasePunten.Add(wxPoint(-i, FasePunten[i].y));

 }

 fftw\_destroy\_plan(p);

 fftw\_free(input);

 fftw\_free(output);

De volgende drie signalen kunnen geselecteerd worden om via FFT van tijdsdomein naar frequentiedomein te worden omgezet, namelijk cosinus, driehoek en een blokgolf. De implementatie van deze signalen wordt in figuur 8 weergegeven.

case SignaalType::Cosinus:

   signalValue = amplitude \* cos(hoek);

   break;

 case SignaalType::Driehoek:

   signalValue = amplitude \* (2.0 / Pi) \* asin(sin((hoek);

   break;

 case SignaalType::Blokgolf:

   signalValue = amplitude \* ((sin(hoek) >= 0.0) ? 1.0 : -1.0);

   break;

Figuur 8 Implementatie cosinus golf, driehoeksgolf en blokgolf

In figuur 9 wordt de output weergegeven. De bovenste grafiek is het frequentiedomein en de onderste het tijdsdomein.

Afbeelding met tekst, schermopname, diagram, Parallel

Automatisch gegenereerde beschrijving

Figuur 9 Output FFT

# Opdracht 4: Finite Impulse Response – Filter

In opdracht 4 is in het programma, de code gemaakt om een FIR-filter (Finite Impulse Response) te kunnen instellen om bepaalde signaalbanden door te laten of te blokkeren. De gebruiker kan parameters zoals de bemonsteringsfrequentie, start- en stopfrequenties van de doorlaatband, filterorde, versterkingsfactor, vensterfunctie en het aantal bits voor de fixed-point codering instellen. De applicatie moet FIR-coëfficiënten kunnen genereren op basis van de opgegeven frequentierespons, waarbij de coëfficiënten eerst in floating-point formaat worden berekend en vervolgens worden omgezet naar fixed-point (Qx-formaat).

Een FIR-filter is een type digitale filter dat wordt gebruikt in signaalverwerking om specifieke frequentiecomponenten van een signaal te bewerken of te verwijderen. Het wordt bijvoorbeeld toegepast voor audiobewerking om ruis te verwijderen, te filteren of bepaalde frequenties te versterken of verzwakken. Ook in ECG-machines wordt het gebruikt om ruis en artefacten uit hartsignalen te filteren. In Figuur 10 wordt de wiskundige formule van een FIR-filter weergegeven.

Figuur 10 Wiskundige formule FIR-filter

De formule uit Figuur 10 is gebruikt voor het implementeren van het FIR-filter in de software. In Figuur 11 wordt het uiteindelijke implementatie van het FIR-filter weergegeven.

void FilterFirInt16::reset()

{

    filterMemory.reset();

}

Int16 FilterFirInt16::filter(const Int16 input)

{

    filterMemory.schrijf(input);

    Int64 som = 0;

    for (size\_t i = 0; i < filterCoeffs.geefAantal(); i++)

    {

        const float coeff = filterCoeffs[i];

        const int16\_t current\_value = filterMemory.lees();

        som = som + coeff \* current\_value;

    }

    som /= scaleFactor;

    const Int16 result = static\_cast<Int16>(som);

    return result;

}

Figuur 11 Implementatie van het FIR-filter

Omdat de ideale FIR-filter een oneindig lange impulsresponsie heeft, moet deze worden begrensd. Dit gebeurt met een vensterfunctie. Dit voorkomt ruis en ongewenste frequenties. De rechthoek, driehoek en hamming functies volgens figuur 12, 13 en 15 zijn verwerkt in de software (zie Figuur 14 en 16). Hierin is n het sample en M de orde grootte.

Figuur 12 Rechthoek venster (Dirichlet)

Figuur 13 Driehoek venster (Barlett)

double FilterVenster::driehoek(const Int32 n ) const {

    return std::max(0.0, (orde - fabs(n)) / orde);

}

Figuur 14 Implementatie van Driehoek venster

Figuur 15 Hamming venster [1] (5.22)

double FilterVenster::hamming(const Int32 n ) const {

    return 0.54 + 0.46 \* cos((n \* Pi) / orde);

}

Figuur 16 Implementatie van Hamming venster

Vervolgens kan de frequentieresponsie van een FIR-filter worden berekend met de Discrete Fourier Transformatie (DFT) of efficiënter met de Fast Fourier Transform (FFT). Dit toont hoe het filter signaalfrequenties beïnvloedt. De frequentieresponsie H(f) is:

Deze wordt omgezet naar een dB weergave met:

for (auto k = 1; k <= orde; k++) {

   const auto flp = berekenFloatingPoint(filterCoeffs[orde + static\_cast<wxVector<short>::size\_type>(k)]);

            somFunctie += (flp \* cos(k \* omega));

}

somFunctie = ((somFunctie \* 2.0) + (omega1 / Pi));

const auto somFunctieDB = ((somFunctie == 0.0) ? -100.0 : compute\_dB(somFunctie)) + maxVersterkingSpinCtrl->GetValue();

H\_Omega.Add(somFunctieDB);

Figuur 17 FFT analyse en omzetten naar dB weergave

Uit eindelijk kan de FIR-filterconfiguratie vereist verschillende parameters, die de gebruiker via de GUI instelt:

1. Bemonsteringsfrequentie: De snelheid waarmee het signaal wordt gedigitaliseerd.
2. Banddoorlaat (start- en stopfrequenties​): De frequenties die het filter moet doorlaten.
3. Filterorde (M): Hoe meer taps, hoe scherper de filterresponsie.
4. Versterkingsfactor: Om de amplitude van het filter aan te passen.
5. Vensterfunctie: Om het Gibbs-effect te verminderen.
6. Aantal bits voor fixed-point codering: Beïnvloedt de precisie van de coëfficiënten.

De totale uitwerking is in het onderstaande figuur te zien.



Figuur 18 Output FIR-Filter

De extra optie voor het weergeven van de coördinaten in het tijdsdomein en het frequentiedomein is in de software geïmplementeerd voor de bonuspunten. De implementatie hiervan wordt in figuur 19 weergegeven.

Figuur 19 Implementatie van de extra muisbeweging opties

void FilterVenster::tijdViewMuisBewegingHandler(wxMouseEvent &event)

{

#ifndef ExtraOpties

    event.Skip();

#else

    if (true == tijdDomeinCoords->IsEnabled()) {

        const wxPoint mouseCoord(tijdDomeinGrafiek->converteerMuisPositie(const\_cast<wxMouseEvent&>(event)));

        int width = tijdDomeinGrafiek->GetClientSize().GetWidth();

        int n = std::round(((mouseCoord.x / static\_cast<double>(width)) \* 2.0) \* orde);

        if (n >= -orde && n <= orde) {

            size\_t coeffIndex = static\_cast<size\_t>(orde + n);

            if (coeffIndex < filterCoeffs.size()) {

                float sampleValue = berekenFloatingPoint(filterCoeffs[orde + n]);

                wxString info = wxString::Format("Coefficient h[%d] = %.4f", n, sampleValue);

                tijdDomeinCoords->SetLabel(info);

            }

        }

    }

#endif

}

void FilterVenster::freqViewMuisBewegingHandler(wxMouseEvent &event)

{

#ifndef ExtraOpties

    event.Skip();

#else

    if (true == freqDomeinCoords->IsEnabled()) {

        const wxPoint muiscoord(freqDomeinGrafiek->converteerMuisPositie(const\_cast<wxMouseEvent &>(event)));

        double omega = muiscoord.x \* (Pi / freqDomeinGrafiek->GetClientSize().GetWidth());

        double dB = muiscoord.y \* (H\_Omega\_max - H\_Omega\_min) / freqDomeinGrafiek->GetClientSize().GetHeight();

        if (omega >= 0 && omega <= Pi) {

            int index = static\_cast<int>((omega / Pi) \* FreqSpectrumPunten(taps));

            if (index >= 0 && index < H\_Omega.size()) {

                double filterEffect = H\_Omega[index];

                wxString info = wxString::Format("|H(%.4f\*pi)| = %.2f dB at [%.4f\*pi, %.2f dB]", omega / Pi, filterEffect, omega / Pi, dB);

                freqDomeinCoords->SetLabel(info);

            }

        }

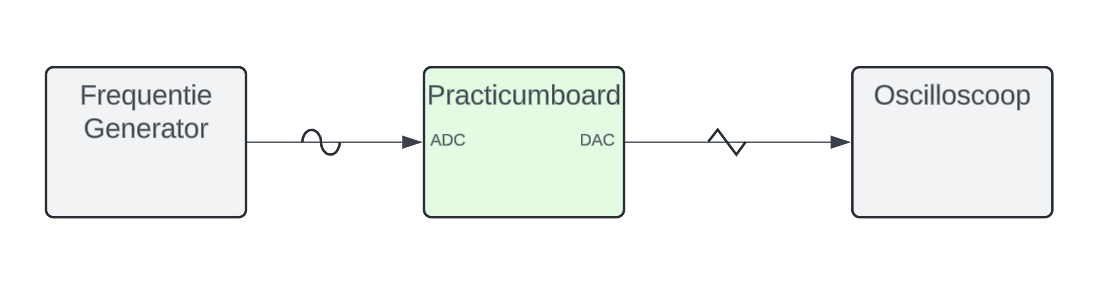
    }

#endif

}

# Opdracht 5: Implementatie van het FIR – Filter op het practicumboard

In opdracht 5 moet de FIR-filter toepast worden op het practicumboard. De filterwaarden en het ontworpen FIR-filter uit opdracht 4 zijn nodig voor opdracht 5. Voor de opdracht hoeft alleen in de klasse genaamd STM32FilterApp, de juiste bemonsteringsfrequentie, ADC- en DAC-instellingen worden toegepast om het filter op het practicumboard te testen.



Figuur 20 Blokdiagram opstelling

De bemonstering frequentie van de ADC is ingesteld op 4 KHz. De ADC en DAC worden opgestart. De ADC wordt uitgelezen. De waarde uit de ADC wordt bewerkt door het filter, waarna de waarde uit het filter naar de DAC gestuurd.

void STM32FilterApp::runFilter()

{

    ads131a02.zetSampFreq(ADS131A02::ICLK::ICLK8, ADS131A02::FMOD::FMOD8, ADS131A02::ODR::ODR64);

    ads131a02.start(DSB\_ADC\_Channel);

    max5136.start(DSB\_DAC\_Channel);

    while(1) {

        ads131a02.wachtOpDataReady();   // Wacht op data van de ADC

        ads131a02.laadConversieData();  // Laad data in ADCdata

        // Bitgrootte is 16 bits. Invoer is 24 bits, verwijder 8 bits.

        Int16 ADCspanning =  static\_cast<Int16>(ads131a02[DSB\_ADC\_Channel] >> 8);

        // Voer het signaal door de FIR-filter

        Int16 filterwaarde = filter.filter(ADCspanning);

        // Normaliseer filterwaarde om negatieve output te voorkomen

        if(filterwaarde < minWaarde){

            minWaarde = filterwaarde;

        }

        filterwaarde -= minWaarde;

        // Converteer filterwaarde naar een bruikbare DAC-spanning

        UInt16 DACspanning = max5136.dacSpanning(filterwaarde);

        // Stuur de spanning naar de DAC

        max5136.zetSpanning(DSB\_DAC\_Channel, DACspanning);

    }

    /\* Hier mag de uitvoering niet komen! / execution should not reach this point! \*/

    StopHier();

}

Figuur 21 Implementatie van ADC en DAC

Voor de ontwikkeling van de software wordt gebruik gemaakt van de Jetbrains CLion-ontwikkelomgeving en voor het programmeren en debuggen van de embedded software op het practicumboard wordt Segger Ozone gebruikt.

Afbeelding met tekst, schermopname, scherm, software

Automatisch gegenereerde beschrijving

Figuur 22 Ozone GUI opdracht 5

# Aanpassingen

Na aanleiding van een aantal fouten en foutmeldingen in de aangeleverde softwarebestanden van DSP zijn een aantal extra aanpassingen gemaakt.

## Opdracht 4

In het commentaar bij de omschrijving wordt gezegd: “h[n] = (Omega1/pi)\*sinc(Omega1\*n) : Dit is een laagdoorlaatfilter. vermenigvuldig dit in tijddomein met cos(Omega0\*n)”

Bij het implementeren van de laagdoorlaat filter, zoals beschreven, komen er onjuiste waarde uit.

result = (omega1 / Pi) \* sinc(omega1 \* n) \* cos(omega0 \* n);

De code is anders geschreven, waardoor de sinc functie overbodig is geworden, namelijk:

result = (1 / (n \* Pi)) \* sin(omega1 \* n) \* cos(omega0 \* n);

## Opdracht 5

In de bestanden van opdracht 5 zijn een aantal software bestanden aangepast, anders kon opdracht 5 niet gecompileerd kon worden. De Makefile was de fout dat de optie –no-warn-rwx-segments een unrecognized option was. Deze regel is weggehaald uit de code, zie Figuur 21 en BasisSTM32.cmake.

Afbeelding met tekst, schermopname, Lettertype

Automatisch gegenereerde beschrijving

Figuur 23 Foutmelding opdracht 5

BasisSTM32.cmake

# Verwijdert: error unrecognized option ‘—no-warn-rwx-segments’

#set(StandaardLinkVlaggen "--specs=nano.specs -mthumb -Wl,--gc-sections -Wl,-Map,${PROJEKTNAAM}.map -nostartfiles -Wl,--no-warn-rwx-segments")

Als tweede was er de error dat de functie xPortSysTickHandler(); nergens anders in de software gedefinieerd was. Dit gaf een foutmelding. Regel weggehaald.

cmsis\_os.c

//Verwijdert: error nergens anders in de software gedefinieerd  
 //xPortSysTickHandler();

Verder waren er meerdere definities van init. Deze init(); functie is weggehaald.

syscalls.cpp

//Verwijderd: error meerdere definities van init  
/\*  
void \_init()  
{  
  
}\*/

# Bibliografie

|  |  |
| --- | --- |
| [1] | P. A. Lynn en W. Fuerst, Introductory Digital Signal Processing with computer applications, John Wiley & Sons, 1989. |