

Proiect PDS

Ciocoiu Andrei-Ovidiu

Pandrea Vlad-Andrei

filtre IIR

Filtrele IIR (răspuns la impuls infinit) sunt în general alese pentru aplicațiile în care faza liniară nu este prea importantă și memoria este limitată. Au fost implementate pe scară largă în egalizarea audio, procesarea semnalului senzorilor biomedicali, senzori inteligenți IoT/IIoT și aplicații de telecomunicații/RF de mare viteză.[1]

Avantaje

Cost redus de implementare: necesită mai puțini coeficienți și memorie decât filtrele FIR pentru a satisface un set similar de specificații, adică frecvența de tăiere și atenuarea benzii de oprire.

Latență scăzută: potrivit pentru control în timp real și aplicații RF de foarte mare viteză datorită numărului redus de coeficienți.

Echivalent analogic: poate fi utilizat pentru a imita caracteristicile filtrelor analogice utilizând transformări de mapare în plan s-z.

Dezavantaje

Caracteristicile de fază neliniară: Caracteristicile de fază ale unui filtru IIR sunt în general neliniare, în special în apropierea frecvențelor de tăiere. Filtrele de egalizare all-pass pot fi utilizate pentru a îmbunătăți caracteristicile fazei benzii de trecere.

Analiză mai detaliată: necesită mai multă scalare și analiză numerică de depășire atunci când este implementată în punct fix. Structura filtrului Direct Form II este deosebit de sensibilă la efectele cuantizării și necesită o atenție specială în timpul fazei de proiectare.[2]

Stabilitate numerică: mai puțin stabilă numeric decât omologii lor FIR (răspuns la impuls finit), datorită căilor de feedback.

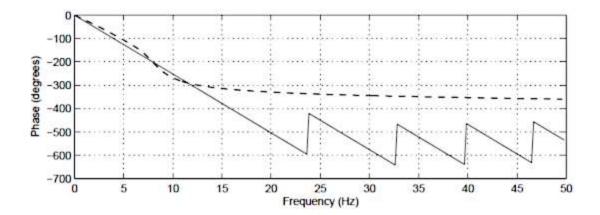


Fig. 1 IIR: frequency response of a 14th order FIR (solid line), and a 4th order Chebyshev Type I IIR (dashed line)

Filtrele IIR sunt filtre recusive la care pentru calcularea valorii curente a semnalului de ieșire sunt folosite atât valorile semnalului de intrare cât și valorile vechi ale semnalului de ieșire. Astfel se poate realiza un răspuns aproape "infinit" fără a utiliza foarte mulți coeficienți.[3]

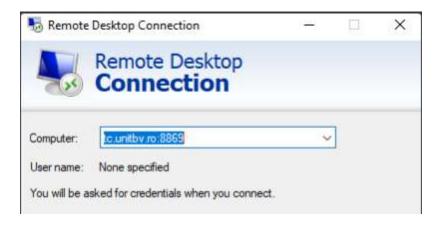
Formule matematice:

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^{M} b_k z^{-k}}{1 + \sum_{k=1}^{N} a_k z^{-k}} = \frac{B(z)}{A(z)}$$
1 (4)

După cum se vede, funcția de transfer este o reprezentare în domeniul frecvenței a filtrului. Observați, de asemenea, că polii acționează asupra datelor de ieșire, iar zerourile asupra datelor de intrare. Deoarece polii acționează asupra datelor de ieșire și afectează stabilitatea, este esențial ca razele lor să rămână în interiorul cercului unitar (adică <1) pentru stabilitatea BIBO (intrare limitată, ieșire mărginită). Razele zerourilor sunt mai puțin critice, deoarece nu afectează stabilitatea filtrului. Acesta este motivul principal pentru care filtrele FIR (răspuns la impuls finit) cu zero sunt întotdeauna stabile.

Implementare project:

Am realizat proiectul aferent acestei materii intr-un thin client, la care m-am conectat remote cu numele de utilizator si parola personala.



Am creat un folder cu numere iir care contine cele 2 versiuni de program si un fisier care ne ajuta la crearea unui executabil pentru a rula cele 2 programe.

Pentru a rula programul, se introduce numele fisierului .wav care va fi filtrat de catre cod. La final se va forma un nou fisier .wav filtrat

Fig.2 Executarea programulu

Compararea celor 2 coduri se poate vedea in figurile de mai jos:

Fig.3 Primul cod

Fig,4 Al doilea cod

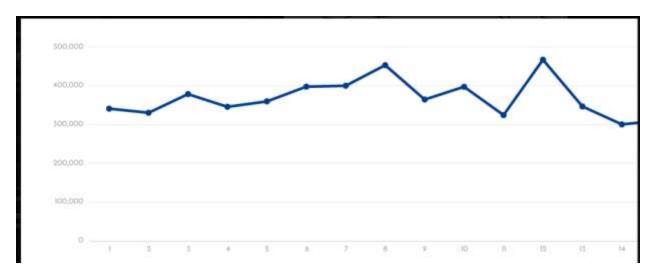


Fig.5 Diagrama timp executie

Link github: https://github.com/PANDREAVLAD/PDS/blob/main/pds.c

Bibliografie:

- [1] https://dspguru.com/dsp/faqs/iir/basics/, disponibil la 18.05.2022
- [2] https://www.micromodeler.com/articles/IntroductionToDSP/IIR.jsp disponibil la 18.05.2022
- [3] https://www.sciencedirect.com/topics/earth-and-planetary-sciences/iir-filter disponibil la 18.05.2022
- [4] http://telecom.etc.tuiasi.ro/pns/curs/cap3 iir proiectarea%20filtrelor%20digitale.pdf disponibil la 18.05.2022