МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ

«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) Кафедра ВТ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе № 4 по дисциплине «Цифровая обработка сигналов»

Тема: Характеристики низкочастотных цифровых фильтров во временной и частотной областях

Студентка гр. 0321

Земсков Д.И.

Студент гр. 0321

Федосеев А.В.

Преподаватель

Курдиков Б. А.

г. Санкт-Петербург

2023

Цель работы - ознакомление со свойствами низкочастотных цифровых фильтров, методами их расчета в среде MATLAB (Использован функциональный аналог – OCTAVE) .

- 1. Разработать программу, обеспечивающую расчет параметров рекурсивных фильтров 3-го порядка (butter; ..., yulewalk) и нерекурсивных фильтров 11-го порядка (fir1, fir2) для заданных значений Wn, формирование импульсных и амплитудно-частотных характеристик фильтров, формирование входного и выходных сигналов и их спектров. В качестве модели входного сигнала принять рассмотренную в работе 1 последовательность.
- 2. Выполнить расчет и исследование свойств ЦФ путем сравнения графиков сигналов и спектров для фильтров указанных четырех типов.
- 3. Сформировать файлы данных для АЧХ каждого из фильтров и оценить отличия от идеальной АЧХ.

Отчет по работе должен содержать программы и результаты расчета параметров ЦФ, сравнительную оценку АЧХ фильтров.

Исходные данные вариант 2: F_1 = 40 Γ ц, F_2 = 120 Γ ц,T = 0,05 c, dt = 0.001 c

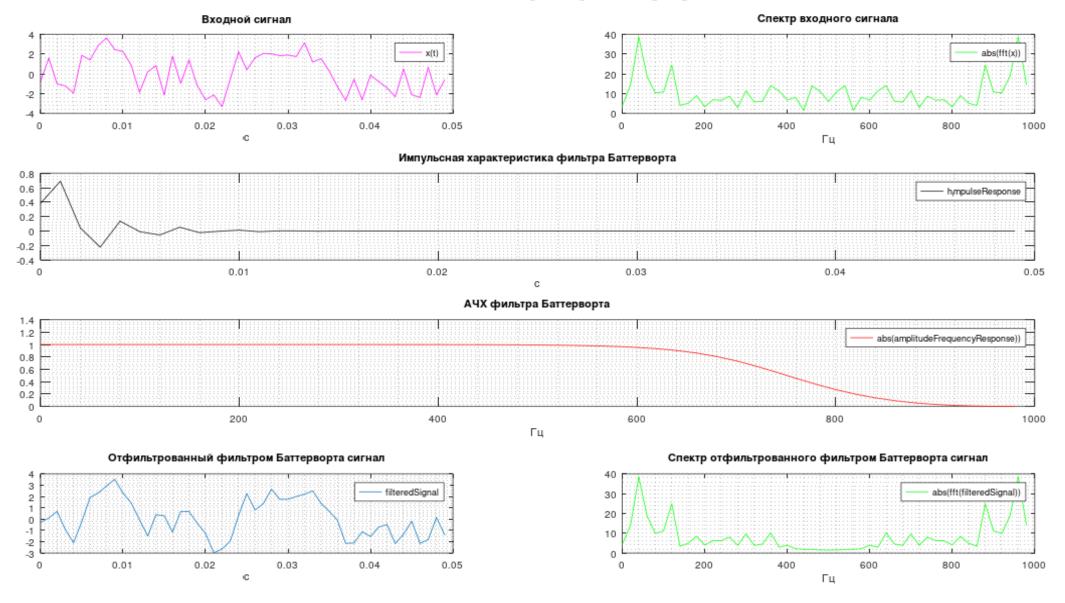
Код программы представлен в приложении А.

Параметры фильтров:

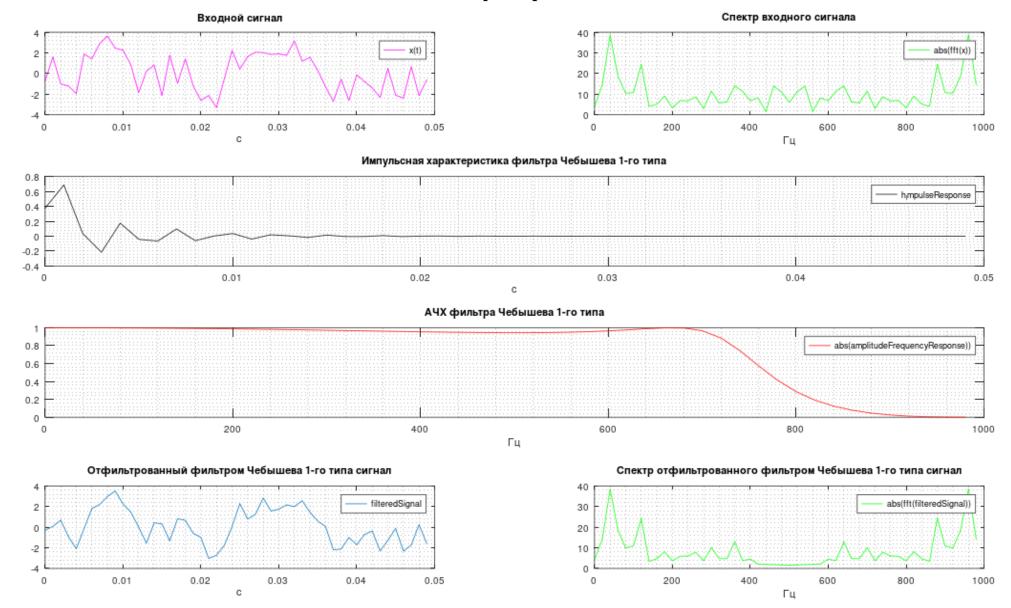
- 1. <u>Порядок фильтра n = 3</u>
- 2. Порядок КИХ-фильтров для fir1 и fir2 N fir = 11
- 3. Частота среза Wn = 0.707
- 4. <u>Степень отклонения в полосе пропускания Rp = 0.5</u>
- 5. <u>Степень отклонения в полосе запирания Rs = 40</u>

`

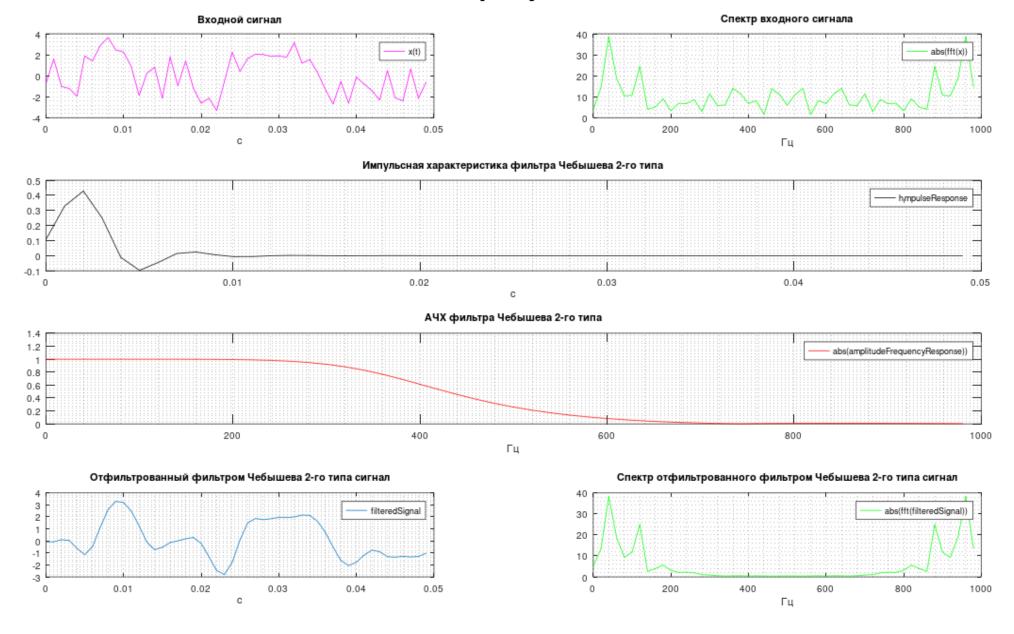
1. Анализ фильтра Баттерворта



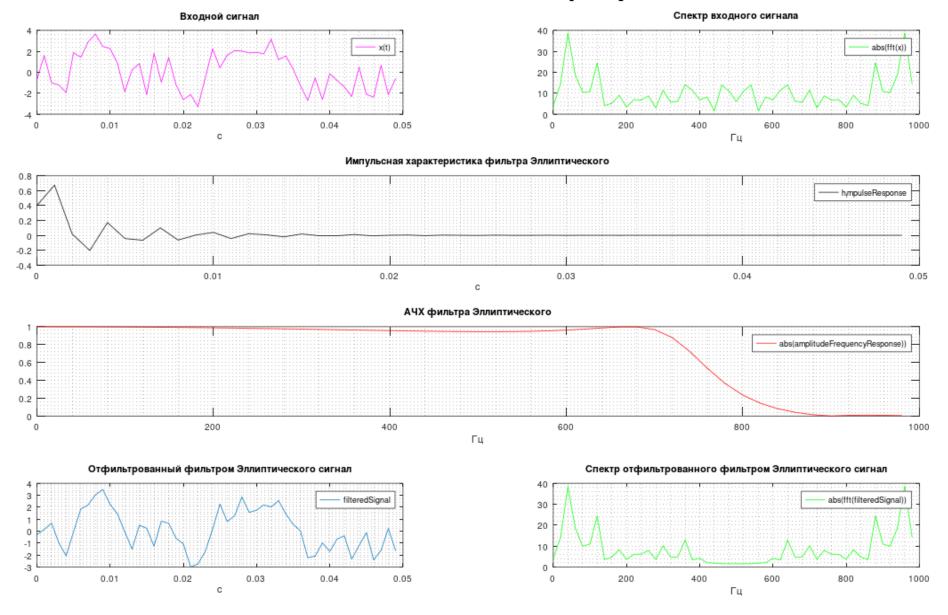
2. Анализ фильтра Чебышева 1



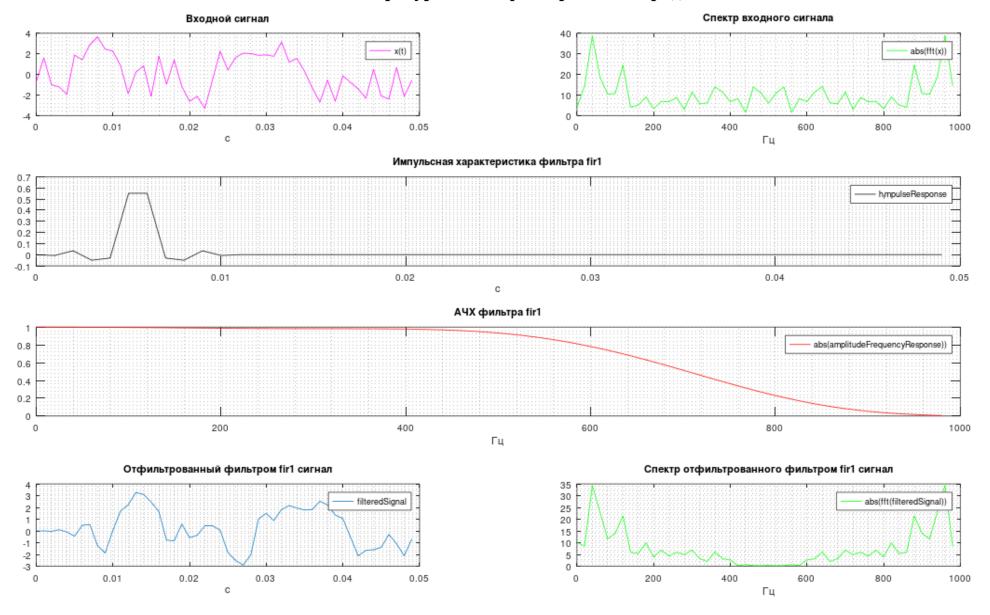
3. Анализ фильтра Чебышева 2



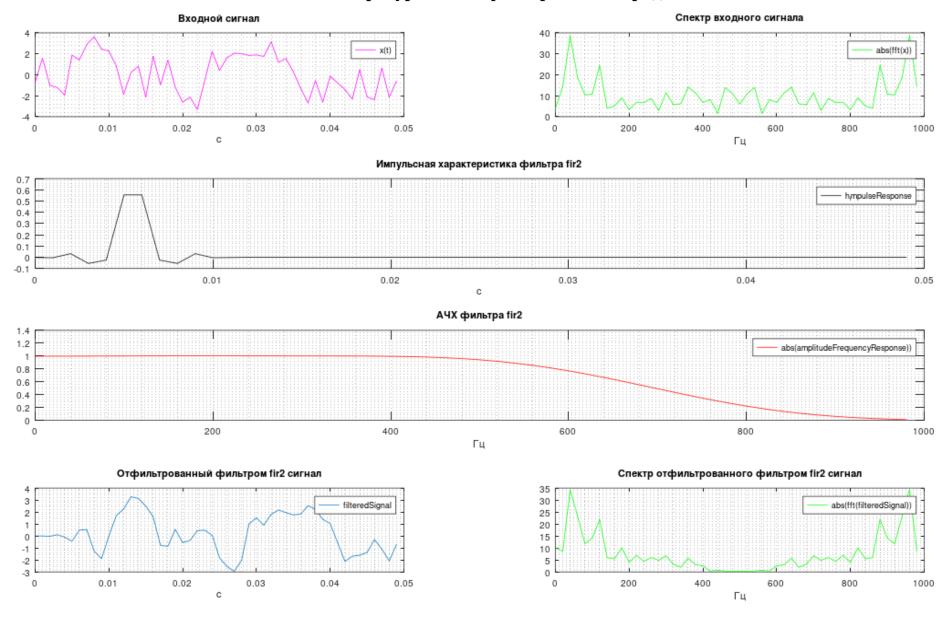
4. Анализ Эллиптического фильтра



5. Анализ нерекурсивного фильтра 11-го порядка fir1



6. Анализ нерекурсивного фильтра 11-го порядка fir2



. Сравнительная оценка АЧХ фильтров:

Рассмотри параметры АЧХ идеального НЧ фильтра:

- Фильтр полностью пропускает частоты ниже некоторой частоты среза Wn.
- Фильтр полностью подавляет частоты выше частоты среза Wn.

В данной же работе АЧХ всех рассмотренных фильтров имеют плавно убывающую характеристику.

Контрольные вопросы:

. Чем различаются характеристики рекурсивных и нерекурсивных ЦФ во временной и частотной областях?

1.

Во временной области:

• Рекурсивные фильтры (IIR):

Характеристики:

Имеют обратную связь, что означает, что выход фильтра зависит от предыдущих выходов.

Могут иметь бесконечную импульсную характеристику (БИХ) при наличии полюсов в комплексной плоскости.

Преимущества и недостатки:

Большая эффективность при реализации, так как могут обеспечивать высокую степень фильтрации при небольшом количестве коэффициентов.

Возможна нестабильность при некорректном выборе коэффициентов.

• Нерекурсивные фильтры (FIR):

Характеристики:

Не имеют обратной связи, и их выход зависит только от входных значений и весовых коэффициентов.

Имеют конечную импульсную характеристику (КИХ), что означает, что ответ фильтра имеет конечную длину.

Преимущества и недостатки:

Более стабильны и просты в проектировании, но могут потребовать большего числа коэффициентов для достижения высокой степени фильтрации.

В частотной области:

• Рекурсивные фильтры (IIR):

Частотная характеристика:

Полюсы рекурсивных фильтров могут создавать полосы пропускания и полосы заграждения с различными формами.

Легче добиться узкозаходящих полос пропускания.

• Нерекурсивные фильтры (FIR):

Частотная характеристика:

Легче добиваться линейных фазовых характеристик и точного управления частотным откликом.

Обладают линейной фазой, что важно для некоторых приложений, таких как обработка сигналов в области звука и изображений.

. Как формулируется техническое задание на расчет низкочастотного цифрового фильтра?

Формулирование технического задания (Т3) на расчет низкочастотного цифрового фильтра включает в себя определенные ключевые аспекты, которые помогут инженеру или группе разработчиков понять требования и цели проекта. Вот несколько важных пунктов, которые могут быть включены в Т3:

• Описание задачи:

Определите цель проекта: для чего будет использоваться низкочастотный цифровой фильтр.

Обозначьте основные требования к характеристикам фильтра, таким как частота среза, полоса пропускания, полоса заграждения, амплитудно-частотные характеристики и т. д.

• Характеристики фильтра:

Укажите тип фильтра: FIR или IIR.

Задайте желаемую форму характеристики амплитуды в частотной области (например, Butterworth, Chebyshev, Elliptic и др.).

Определите допустимые отклонения от идеальных характеристик.

• Требования к производительности:

Укажите максимально допустимые задержки и фазовые искажения.

Определите требования к вычислительной эффективности, если они критичны для вашего приложения.

• Параметры фильтра:

Определите параметры фильтра, такие как количество коэффициентов, тип окна (если применимо), порядок фильтра и т. д.

• Требования к реализации:

Уточните, будет ли фильтр реализован на аппаратном или программном уровне.

Укажите требования к формату представления данных (например, фиксированная или плавающая точка).

• Тестирование и верификация:

Опишите план тестирования, включая входные тестовые сигналы и ожидаемые результаты.

Определите методы верификации, которые будут использоваться для подтверждения корректности работы фильтра.

. Какими параметрами оценивают отличия АЧХ реальных ЦФ от идеальной характеристики?

- 1. Расхождение по частоте (Frequency Deviation):
 - Определение: Это измерение различия между фактической частотой среза или полосы пропускания фильтра и его идеальным значением.
 - Измерение: Измеряется в герцах или процентах относительно идеальной частоты.
- 2. Расхождение по амплитуде (Amplitude Deviation):
 - Определение: Разница между фактической амплитудой сигнала на определенной частоте и амплитудой идеального фильтра в этой точке.
 - Измерение: Обычно выражается в децибелах (дБ) или процентах.
- 3. Ширина полосы пропускания (Passband Width):
 - Определение: Ширина диапазона частот, в пределах которого амплитудно-частотная характеристика фильтра пропускает сигнал.
 - Измерение: В герцах.
- 4. Затухание в полосе заграждения (Stopband Attenuation):
 - Определение: Мера, насколько хорошо фильтр подавляет сигналы в полосе заграждения.
 - Измерение: В децибелах.
- 5. Фазовая характеристика (Phase Response):
 - Определение: Зависимость фазы сигнала от его частоты.
 - Измерение: Обычно выражается в градусах или радианах.
- 6. Линейность фазовой характеристики (Phase Linearity):

- Определение: Сохраняется ли линейная зависимость между фазой и частотой.
- Измерение: Оценивается через групповую задержку или групповую задержку фазы.
- 7. Фазовая нелинейность (Phase Nonlinearity):
 - Определение: Отклонение фазовой характеристики от идеальной линейности.
 - Измерение: Групповая задержка фазы или индивидуальные значения фазы для различных частот.
- 8. Групповая задержка (Group Delay):
 - Определение: Время задержки группы частот при прохождении через фильтр.
 - Измерение: Время в секундах.

Какими методами рассчитывают параметры рекурсивных ЦФ, в чем отличия в этих методах?

- 1. Метод проектирования на основе частоты (Frequency-Domain Design):
 - Описание: Этот метод фокусируется на задании требуемых характеристик в частотной области, таких как амплитуда и фазовая характеристики.
 - Преимущества: Удобен при явном задании частотных характеристик и обеспечивает прямой контроль над этими характеристиками.
 - Недостатки: Может быть чувствителен к изменениям входных данных.
- 2. Метод проектирования на основе времени (Time-Domain Design):
 - Описание: Этот метод сосредотачивается на временных характеристиках, таких как переходный процесс, форма импульсной характеристики и т. д.
 - Преимущества: Обеспечивает контроль над временными характеристиками фильтра.
 - Недостатки: Может быть менее интуитивен для задания частотных характеристик.
- 3. Метод оптимального проектирования (Optimal Design):
 - Описание: Использует математические алгоритмы оптимизации для минимизации ошибки между

- фактической и желаемой характеристикой фильтра.
- Преимущества: Позволяет добиться оптимальных результатов в соответствии с заданными критериями.
- Недостатки: Может потребовать более высоких вычислительных ресурсов.
- 4. Методы апроксимации (Approximation Methods):
 - Описание: Используются для аппроксимации желаемых характеристик фильтра при ограниченных вычислительных ресурсах.
 - Преимущества: Эффективны в случае, когда требуется баланс между производительностью и точностью.
 - Недостатки: Могут привести к некоторым компромиссам в качестве фильтра.

. Какими методами рассчитывают параметры нерекурсивных ЦФ, в чем отличия в этих методах?

- 1. Метод окна (Window Method):
 - Описание: Применяется окно к идеальной частотной характеристике фильтра, что приводит к нерекурсивной импульсной характеристике.
 - Преимущества: Прост в реализации, низкие вычислительные требования.
 - Недостатки: Возможны проблемы с боковыми лепестками (side lobes) и шириной главного лепестка (main lobe).
- 2. Метод синтеза частотной характеристики (Frequency Sampling Method):
 - Описание: Задает желаемую частотную характеристику фильтра и вычисляет его импульсную характеристику.
 - Преимущества: Позволяет более прямой контроль над частотной характеристикой.
 - Недостатки: Возможны проблемы с точностью, особенно при высоких требованиях.

- 3. Метод прямой реализации (Direct Form Realization):
 - Описание: Использует прямой способ реализации, превращая уравнения разностного уравнения фильтра напрямую в аппаратные операции.
 - Преимущества: Прост в понимании и реализации.
 - Недостатки: Может потребовать больших вычислительных ресурсов.
- 4. Метод оптимальной реализации (Optimal Realization Method):
 - Описание: Использует оптимальные методы для нахождения параметров фильтра с учетом заданных ограничений и критериев оптимизации.
 - Преимущества: Может обеспечивать наилучшие результаты в соответствии с заданными требованиями.
 - Недостатки: Требует более высоких вычислительных ресурсов.
- 5. Метод передаточной функции (Transfer Function Method):
 - Описание: Проектирует фильтр, опираясь на передаточную функцию.
 - Преимущества: Удобен при анализе и проектировании.
 - Недостатки: Может быть более сложен в реализации.

Вывод:

В лабораторной работе изучались характеристики низкочастотных цифровых фильтров во временной и частотной областях. Основной целью работы было ознакомление с свойствами таких фильтров, а также методами их расчета с использованием среды OCTAVE.

Для достижения поставленной цели была разработана программа, предназначенная для расчета параметров рекурсивных фильтров 3-го порядка и нерекурсивных фильтров 11-го порядка на основе заданных значений Wn. Также программа позволяла формировать импульсные и амплитудно-частотные характеристики фильтров, а также генерировать входные и выходные сигналы и их спектры.

Моделью входного сигнала принималась рассмотренная в первой работе последовательность. В ходе работы был выполнен расчёт и проведено исследование свойств Ц Φ путем сравнения графиков сигналов и спектров для указанных четырёх типов фильтров.

Также были сформированы файлы данных для амплитудно-частотных характеристик каждого из фильтров, и проведена оценка отличий от идеальной амплитудно-частотной характеристики.

Приложение А. Код программы

```
clc; clear;
pkg load signal;
% data from lab1
f1 = 40;
f2 = 120;
Т = 0.05; % время действия сигнала
dt = 0.001; % интервал дискредитации
% signal vector
fs = 1/dt; % частота дискретизации
N = fix(T/dt); % число отсчетов в реализации (перевод в целое число)
t = 0:dt:(N-1)*dt; % вектор дискретизации по времени
k = 0:1:(N-1); % array of counts
df = 1/T; % частота полосы обзора
f = 0:df:(fs-1); % recovered freq
% отсчеты входного сигнала
randX = -2 + 4.*rand(1,N); % генерируются случайные числа в массиве [1 N] от 0 до 4 со смещением -2
x = sin(2*pi*f1*t) + cos(2*pi*f2*t) - randX; % complex
n = 3; % порядок фильтра
% Можно определять независимую переменную частотной характеристики в относительных единицах W=f/(fs/2), причем 0 < W < 1
Wn = 1/\text{sqrt}(2); % Частота среза Wn определяется соотношением abs(H(Wn))=0.707
```

```
\% Rp - Степень отклонения abs(H(W)) от Hid в полосе пропускания принято характеризовать
% величиной Rp \leq 0.5дБ, причем Rp = 20lg(abs(H(W))2)
Rp = 0.5;
% XXXXXXXXXX рекурсивный фильтр Баттерворта XXXXXXXXXXX
filterName = ' Баттерворта ';
[B, A] = butter(n, Wn); % Порядок фильтра n полностью определяет весь фильтр. Оператор возвращает коэффициенты фильтра
в векторах b и а длиной N+1
%{
Тот же самый результат бы был при использовании следующих строк для вычисления импульсной характеристики:
u0 = [1 zeros(1, N-1)]; % Дельта-функция
h_butter = filter(Bb, Ab, u0); % Импульсная характеристика
%}
printPlot (B, A, f, x, N, t, filterName); % вывод графиков на экран
% XXXXXXXXXX рекурсивный фильтр Чебышева 1-го типа XXXXXXXXXXX
filterName = ' Чебышева 1-го типа ';
[B, A] = \text{cheby1}(n, Rp, Wn); \% фильтр Чебышева 1-го типа.
printPlot (B, A, f, x, N, t, filterName); % вывод графиков на экран
% XXXXXXXXXX рекурсивный фильтр Чебышева 2 XXXXXXXXXXX
\% Степень отклонения abs(H(W)) от Hid(W) в полосе запирания принято характеризовать
% величиной Rs; Rs =>20дБ; причем Rs =20lq[1/(abs(H(W))2)]
Rs = 40;
filterName = ' Чебышева 2-го типа ';
```

```
[B, A] = \text{cheby2}(n, Rs, Wn); \% фильтр Чебышева 2-го типа.
printPlot (B, A, f, x, N, t, filterName); % вывод графиков на экран
% ЖЖЖЖЖЖЖЖЖЖЖ Эллиптический фильтр ЖЖЖЖЖЖЖЖЖЖЖ
filterName = ' Эллиптического ';
[B, A] = ellip(3, Rp, Rs, Wn); % Эллиптический фильтр
printPlot (B, A, f, x, N, t, filterName); % вывод графиков на экран
% ЖЖЖЖЖЖЖЖЖЖ КИХ-фильтр, использующий окно Бартлетта ЖЖЖЖЖЖЖЖЖЖ
filterName = ' fir1 ';
N_fir = 11; % порядок фильтров 11-го порядка для fir1 и fir2
B = fir1(N_fir, Wn, bartlett(N_fir+1)); % КИХ фильтр-1
A = 1:
% Дальше функция printPlot не работает
 filteredSignal = filter(B, A, x); % решение разностного уравнения
  amplitudeFrequencyResponse = freqz(B, A, length(f)); % вычисление частотной характеристики
 h_{inpulseResponse} = impz(B, A, N); % вычисление импульсной характеристики
 figure;
 subplot(421), plot(t, x,'-m;x(t);'), title('Входной сигнал'), xlabel('c'), grid minor
  subplot(422), plot(f, abs(fft(x)),'-q;abs(fft(x));'), title('Спектр входного сигнала'), xlabel('Гц'), grid minor;
  subplot(4,2,[3 4]), plot(t, h_impulseResponse,'-k;h_impulseResponse;'), title(strcat('Импульсная характеристика
фильтра', filterName)), xlabel('c'), grid minor;
  subplot(4,2,[5,6]), plot(f, abs(amplitudeFrequencyResponse),'-r;abs(amplitudeFrequencyResponse));'),
```

```
title(strcat('AЧX фильтра', filterName)), xlabel('Гц'), grid minor;
  subplot(427), plot(t, filteredSignal,'-;filteredSignal;'), title(strcat('Отфильтрованный фильтром', filterName, '
сигнал')), xlabel('c'), grid minor
  subplot(428), plot(f, abs(fft(filteredSignal)),'-g;abs(fft(filteredSignal));'), title(strcat('Спектр отфильтрованного
фильтром', filterName, 'сигнал')), xlabel('Гц'), grid minor;
% ХХХХХХХХХХ КИХ-фильтр, использующий окно Хэмминга ХХХХХХХХХХХ
filterName = ' fir2 ':
F = [0 Wn Wn 1]; % параметры идеальной амплитудно-частотной характеристики
H = [1 \ 1 \ 0 \ 0]; \% параметры идеальной амплитудно-частотной характеристики Hid(F)
B = fir2(N_fir, F, H); % KИХ фильтр-2
A = 1;
% Дальше функция printPlot не работает
 filteredSignal = filter(B, A, x); % решение разностного уравнения
  amplitudeFrequencyResponse = freqz(B, A, length(f)); % вычисление частотной характеристики
  h_impulseResponse = impz(B, A, N); % вычисление импульсной характеристики
  figure;
 subplot(421), plot(t, x,'-m;x(t);'), title('Входной сигнал'), xlabel('c'), grid minor
  subplot(422), plot(f, abs(fft(x)), '-g; abs(fft(x)); '), title('Спектр входного сигнала'), xlabel('Гц'), grid minor;
  subplot(4,2,[3 4]), plot(t, h_impulseResponse,'-k;h_impulseResponse;'), title(strcat('Импульсная характеристика
фильтра', filterName)), xlabel('c'), grid minor;
  subplot(4,2,[5 6]), plot(f, abs(amplitudeFrequencyResponse),'-r;abs(amplitudeFrequencyResponse));'),
title(strcat('AЧX фильтра', filterName)), xlabel('Гц'), grid minor;
```

```
subplot(427), plot(t, filteredSignal,'-;filteredSignal;'), title(strcat('Отфильтрованный фильтром', filterName, 'сигнал')), xlabel('c'), grid minor subplot(428), plot(f, abs(fft(filteredSignal)),'-g;abs(fft(filteredSignal));'), title(strcat('Спектр отфильтрованного фильтром', filterName, 'сигнал')), xlabel('Гц'), grid minor;
```

Функция printPlot:

```
% функция рисует графики
function retval = printPlot (B, A, f, x, N, t, filterName)
  filteredSignal = filter(B, A, x); % решение разностного уравнения
  amplitudeFrequencyResponse = freqz(B, A, length(f)); % вычисление частотной характеристики
  h_impulseResponse = impz(B, A, N); % вычисление импульсной характеристики
  figure;
  subplot(421), plot(t, x,'-m;x(t);'), title('Входной сигнал'), xlabel('c'), grid minor
  subplot(422), plot(f, abs(fft(x)),'-q;abs(fft(x));'), title('Спектр входного сигнала'), xlabel('\Gammau'), grid minor;
  subplot(4,2,[3 4]), plot(t, h_impulseResponse,'-k;h_impulseResponse;'), title(strcat('Импульсная характеристика
фильтра', filterName)), xlabel('c'), grid minor;
  subplot(4,2,[5 6]), plot(f, abs(amplitudeFrequencyResponse),'-r;abs(amplitudeFrequencyResponse));'),
title(strcat('AЧХ фильтра', filterName)), xlabel('Гц'), grid minor;
  subplot(427), plot(t, filteredSignal,'-;filteredSignal;'), title(strcat('Отфильтрованный фильтром', filterName, '
сигнал')), xlabel('c'), grid minor
  subplot(428), plot(f, abs(fft(filteredSignal)),'-q;abs(fft(filteredSignal));'), title(strcat('Спектр отфильтрованного
фильтром', filterName, 'сигнал')), xlabel('Гц'), grid minor;
endfunction
```