

Якщо  $z_k = e^{j\theta_k}$  є  $\varphi$  (полюсом)  
 функції  $H(z) \cdot H(z^{-1})$ , то  $z_k^{-1} = e^{-j\theta_k}$  також  
 є  $\varphi$  (полюсом)

## Лекція 15 (продовження)

Для ЦФ, функції передачі ~~які~~ представляють собою функції від  $z^{-1}$ .

ЦФ, який описується передаточною функцією вигляду

$$H(z) = a_0 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2} + \dots + a_m z^{-m}$$

назив. ЦФ із скінченною імпульсною характ.  
 (сіх-фільтр)

ЦФ який задається у вигляді раціональної функції

$$H(z) = \frac{\sum_{i=0}^M a_i z^{-i}}{\sum_{j=0}^N b_j z^{-j}}, \quad \text{наз. ЦФ із нескінченною імпульсною характ. (хіх-фільтр)}$$

Для фільтрів зі сіх ~~пов'язані~~ відсутні проблеми, пов'язані з їх стійкістю і фізичною реалізованістю, так як всі сіх-фільтри є стійкі і фізично реалізуються.

Всі хіх-фільтри є стійкими, якщо всі полюси  $H(z)$  розміщені всередині одиничного кола в  $z$ -площині, і фізично реалізовані, якщо

$b_L \cdot (b_0 = b_1 = \dots = b_{L-1} = 0)$  є першим ненульовим коеф. знаменника, а в чисельнику  $a_0 = a_1 = \dots = a_{L-1} = 0$ .

Тому в стійкості вип. вибирають  $b_0 = 1$ .  
 В цьому вип. загальний вираз для передач. функції фільтра з НХ можна представити у вигляді

$$H(z) = \frac{\sum_{i=0}^M a_i z^{-i}}{1 + \sum_{j=1}^N b_j z^{-j}} \quad (1)$$

## Розрахунок НХ-фільтрів

Подібність передачі функції ЦФ та аналоговим призводить до того, що одним із найбільш використовуваних підходів до проектування ЦФ з НХ є знаходження цифрових аналогів відповідних аналогових фільтрів.

Розрахунок хіх-фільтрів склад. з 2 етапів:

- 1) отримання перед. функції  $H(s)$  аналогового фільтру, яка задовільняє заданим ТУ
- 2) реалізація процедури переходу, яка перетворює функцію  $H(s)$  у відпов.  $H(z)$  для отримання методу розрах. хіх-фільтру (ЦФ) із технічними характеристиками, що відповідають заданим ТУ.

Так як розраховані на 1) етапі аналогові фільтри задовільняють вимогам обробки сигналу, то необхідно мати впевненість, що ЦФ мають всі необхідні властивості, включаючи частотні х-ки. Тому затека, щоб процедура переходу на етапі 2) задовільняла наступним умовам:

- 1) узале від  $s$ -площини  $\{s = j\omega \mid -\infty < \omega < \infty\}$



повинна відображатися в одиничне коло в  $z$ -площині

$$\{z = e^{j\theta} \mid -\pi \leq \theta \leq \pi\}$$

Така умова необхідна для збереження частотних  $x$ -к аналогових фільтрів

2) ліва півплощина  $s$ -площини, яка

$$\{\operatorname{Re}[s] < 0\},$$

відображається в частину  $z$ -площини всередині одиничного кола  $\{|z| < 1\}$ .

Ця умова необхідна для збереження стійкості аналогових фільтрів.

Методи гаусового інтегрування

В даному методі похідна апроксимується скінченними різницями. В результаті цього диференціальне  $p$ -ня замінюється на різницеве  $p$ -ня, що описує цифровий фільтр. Така операція приводить до заміни  $s$  на  $z$  в передаточній  $p$ -ції фільтра  $S = f(z)$

Метод Ейлера апроксимує похідну по часу неперервної  $p$ -ції  $dy/dt$  скінченною різницею вигляду

$$\frac{dy}{dt} \Big|_{t=nT} = \frac{y(n) - y(n-1)}{T} \quad (2)$$

де  $T$  - час дискретизації, а  $y(k) = y(t) \Big|_{t=kT}$  для всіх  $k$ .

В операторній формі  $p$ -ня (2) можна зручн записати як

$$S = \frac{1 - z^{-1}}{T} = f(z) \quad (3)$$

З (3) отримуємо

$$z = \frac{1}{1 - ST} \quad (4)$$

Приклад. Нехай маємо перед.  $p$ -цію аналогового фільтра з апроксимацією Бесселя 2-го порядку

$$K(s) = \frac{K}{s^2 + 3s + 3} \quad (\text{ФНЧ Бесселя})$$

Перейдемо до  $K(z)$  з допомогою перев. Бесселя

$$\begin{aligned} K(z) &= K(s) \Big|_{s = \frac{1 - z^{-1}}{T}} = \\ &= \frac{K}{\left(\frac{1 - z^{-1}}{T}\right)^2 + 3\left(\frac{1 - z^{-1}}{T}\right) + 3} = \\ &= \frac{KT^2}{(1 - z^{-1})^2 + 3T(1 - z^{-1}) + 3T^2} = \\ &= \frac{KT^2}{1 - 2z^{-1} + z^{-2} + 3T - 3Tz^{-1} + 3T^2} = \\ &= \frac{KT^2}{(1 + 3T + 3T^2) - (3T + 2)z^{-1} + z^{-2}} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \theta &= 0 \\ z &= e^{j\theta} = 1 \\ K(z) \Big|_{\theta=0} &= \frac{K}{3} \end{aligned}$$



Для аналогового фільтру

$$K(s) \Big|_{\omega=0} = \frac{K}{3}$$

Отже, цифровий фільтр має таке ж посилення по постійному струму, що й позитивний аналоговий фільтр.

Метод інваріантності імпульсної х-ки

Процедура переходу від АФ до ЦФ наз. методом інв. імп. х-ки. Ця процедура встановлює, що їх  $h(n)$  результуючого ЦФ представляє собою відбірки їх  $h(t)$  віднов. аналогового фільтра і визнач. наст. чином

$$h(n) = h(t) \Big|_{t=nT}$$

Процедура проектування ЦФ-фільтрів цим методом складається з:

- 1) знаходження  $K(s)$  аналогового фільтру
- 2) знаходження їх  $h(t)$  аналогового фільтру, що представляє собою одержане перетв. Лапласа

$$h(t) = L^{-1} \{ K(s) \}$$

- 3) визначення їх ЦФ у вигляді

$$h(n) = h(t) \Big|_{t=nT}$$

- 4) знаходження перетв. ф-ції  $H(z)$  ЦФ

з допомогою  $z$ -перетворення їх

$$H(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h(n) \cdot z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} h(n) z^{-n}$$

Розкладено перетв. ф-цію  $H(s)$  позитивного (аналогового) фільтру

$$K(s) = \frac{\sum_{i=0}^N a_i s^i}{\sum_{j=0}^N b_j s^j} = \sum_{j=0}^N \frac{f_j}{s-p_j} \quad (5)$$

$$N \geq M \geq 0$$

$$b_N \neq 0, b_0 \neq 0$$

$p_j$  представляє собою  $j$ -й полюс аналогового фільтру, а  $f_j$  - лишок ф-ції полюса  $p_j$  перетв. ф-ції  $K(s)$

Тоді імпульсну х-ку  $h(t)$  аналогового фільтру можна отримати, виконавши одержане перетв. Лапласа виразу (5), в результаті якого отримаємо

$$h(t) = \sum_{j=0}^N f_j e^{p_j t} u(t) \quad (6)$$

Де  $u(t)$  представляє собою одиничну сходику послідовність. Тоді  $h(n)$  віднов. ЦФ визначається виразом

$$h(n) = h(t) \Big|_{t=nT} = \sum_{j=0}^N f_j e^{p_j nT} u(n) \quad (7)$$

Де  $u(n)$  - одинична сходикува послідовність.



Передаточна ф-ція  $H(z)$  результуючого УФ визначається шляхом знаходження  $z$ -перетв. імн. х-ки, заданої виразом (2)

$$\begin{aligned} H(z) &= \sum_{n=0}^{\infty} h(n) z^{-n} = \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{j=0}^N \delta_j e^{j\omega n T} u(n) \cdot z^{-n} = \\ &= \sum_{j=0}^N \delta_j \sum_{n=0}^{\infty} e^{j\omega n T} u(n) z^{-n} = \\ &= \sum_{j=0}^N \frac{\delta_j}{1 - z^{-1} e^{j\omega T}} \end{aligned}$$

Метод білінійного перетворення

Білінійне перетворення визначається наст. вином:

$$S = f(z) = \frac{2}{T} \frac{1 - z^{-1}}{1 + z^{-1}}$$

Знайдено  $z^{-1}$

$$S(1 + z^{-1}) = \frac{2}{T}(1 - z^{-1})$$

$$S + S z^{-1} = \frac{2}{T} - \frac{2}{T} z^{-1}$$

$$z^{-1} = \frac{\frac{2}{T} - S}{S + \frac{2}{T}} = \frac{2 - ST}{2 + ST}$$

Метод проекту. УФ на основі білінійного перетв. Виногає знаходження  $H(s)$  АФ і застосування до неї білінійного перетв. Для отримання перед. ф-ції  $H(z)$

$$H(z) = H(s) \Big|_{s = \frac{2}{T} \frac{1 - z^{-1}}{1 + z^{-1}}}$$

При такому перетв. будуть зберігатися як частотні властивості, так і стійкість аналогових фільтрів.

Реалізація КіХ-фільтрів

Передаточна ф-ція КіХ-фільтра виражається виразом

$$H(z) = \frac{\sum_{i=0}^M a_i z^{-i}}{1 + \sum_{j=1}^N b_j z^{-j}} \quad (1)$$

Існує 2 методи реалізації (1): прямий і непрямий. При прямому методі перед. ф-ція (1) реалізується повністю, а при непрямому реалізується на ряд ланок 1-го та 2-го порядків.