

Universidad ORT Uruguay
Facultad de Ingeniería

Obligatorio
Señales y sistemas de tiempo
discreto

María José Carbajal
Carrera: Ingeniería en Electrónica
No. de estudiante: 241319

Noviembre 2021

Índice general

1	Introducción	3
2	Construcción de filtros digitales mediante ubicación de ceros y polos	4
2.1	Construcción de los filtros	4
2.2	Procesamiento de audio	9
3	Filtros digitales FIR de fase lineal	21
4	Conclusión	22
5	Anexo	23
5.1	Bibliografía	23

1 Introducción

2 Construcción de filtros digitales mediante ubicación de ceros y polos

El sistema a construir es un ecualizador de tres bandas para señales de audio digital para el cuál se podrá ajustar la ganancia de cada banda independientemente.

Dentro de la carpeta del proyecto **Obligatorio_1** se puede encontrar la carpeta **audios**, con los archivos de audio utilizados en las pruebas, la carpeta **filters** con variables de los filtros guardadas en distintos archivos y los siguientes archivos:

Obligatorio_1.sce Este script es el utilizado para elegir la ganancia de las bandas del ecualizador y genera la gráfica del filtro final.

equalizer.sci Esta función es la que construye los tres filtros y devuelve la suma.

num_den_z.sci Esta función toma los ceros y polos (con sus respectivas ganancias) elegidos para armar el filtro y devuelve el numerador y denominador de la función de transferencia en la variable Z.

z_roots_poles.sci Esta función recibe una frecuencia ϕ y la transforma al dominio Z, devolviendo el complejo y su conjugado.

audio_processing.sce Este script es el encargado de aplicar los filtros al archivo de audio y genera las gráficas de la transformada de Fourier.

2.1 Construcción de los filtros

En primer lugar se eligieron las frecuencias de corte en la frecuencia adimensionada φ de las bandas pasantes de los filtros:

Pasa bajos 0.17

Pasa banda 0.18 - 0.35

Pasa altos 0.36

Estas bandas fueron elegidas intentando dividir el espectro de frecuencias entre 0 y 0.5 en tres partes iguales. Estas bandas no coinciden con los rangos de frecuencia que habitualmente entran dentro de los bajos, medios y altos, pero esta elección apoya el proceso de construcción de los filtros visualmente.

Teniendo definidas las bandas se utiliza el método de ubicación de ceros y polos para comenzar el armado del filtro. Como primer paso se colocaron polos en las frecuencias de corte deseadas y a partir de ahí se ubicaron otros polos al rededor para acercar el filtro lo más posible a su forma ideal. Los ceros fueron más que nada utilizados para atenuar lo más posible las frecuencias en la banda de rechazo.

Para generar los filtros se utilizó el programa de cálculo Scilab; los resultados se muestran en la figura 2.7.

El proceso de construcción del filtro pasa bajos comienza con la elección de un polo en la frecuencia de corte 0.17 con una ganancia de 0.9 como se muestra en la figura 2.1.

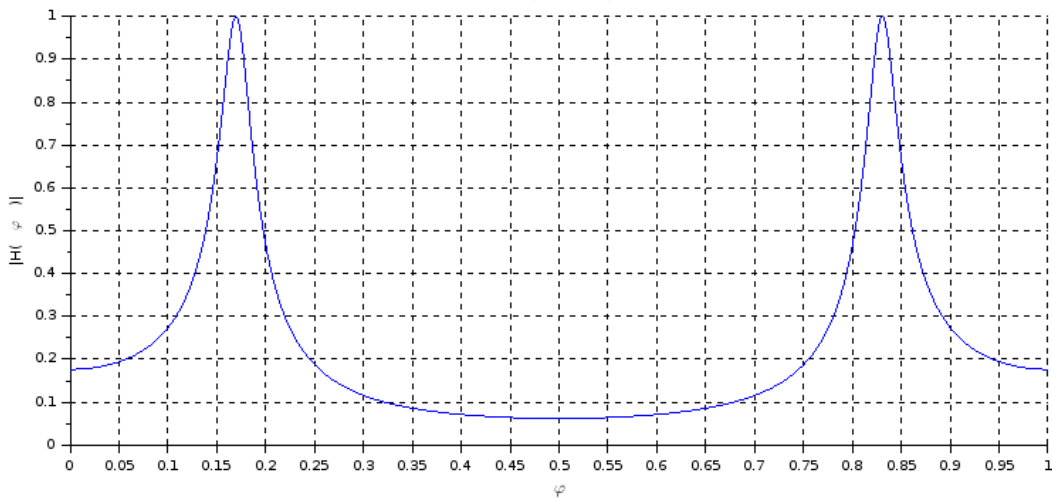


Figura 2.1: Polo único en 0.17 con ganancia 0.9

Luego fue necesario aumentar la ganancia de las frecuencias a la izquierda de 0.17 y para eso se colocaron polos en 0.16 y 0.1, ambos con ganancia 0.9, como se muestra en las figuras 2.2 y 2.3.

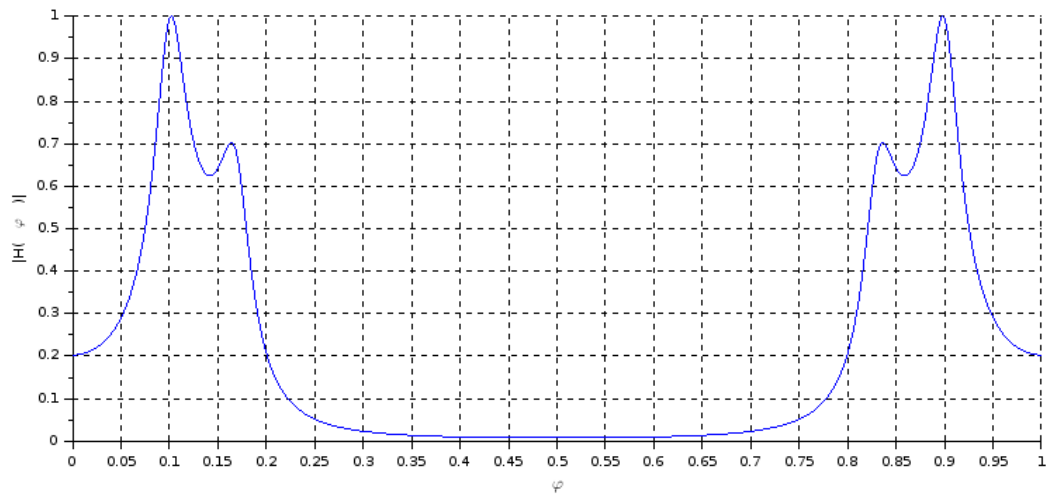


Figura 2.2: Polos en 0.17 y 0.1, ambos con ganancia 0.9

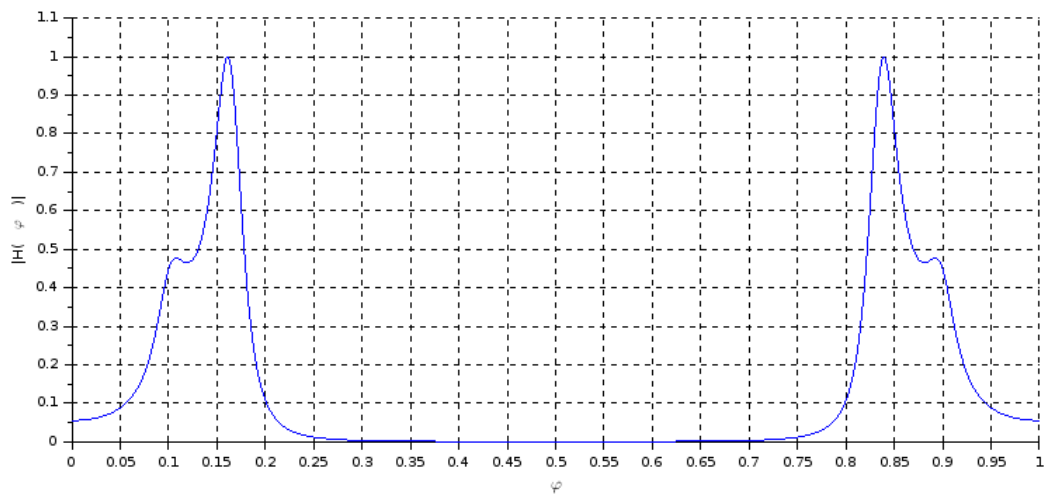


Figura 2.3: Polos en 0.17, 0.16 y 0.1, todos con ganancia 0.9

Para atenuar las frecuencias de la banda de rechazo se agregó un cero en 0.2, como se muestra en la figura 2.4. Aún pueden verse frecuencias por encima de 0, por lo que se agregaron más ceros obteniendo el resultado de la figura 2.5.

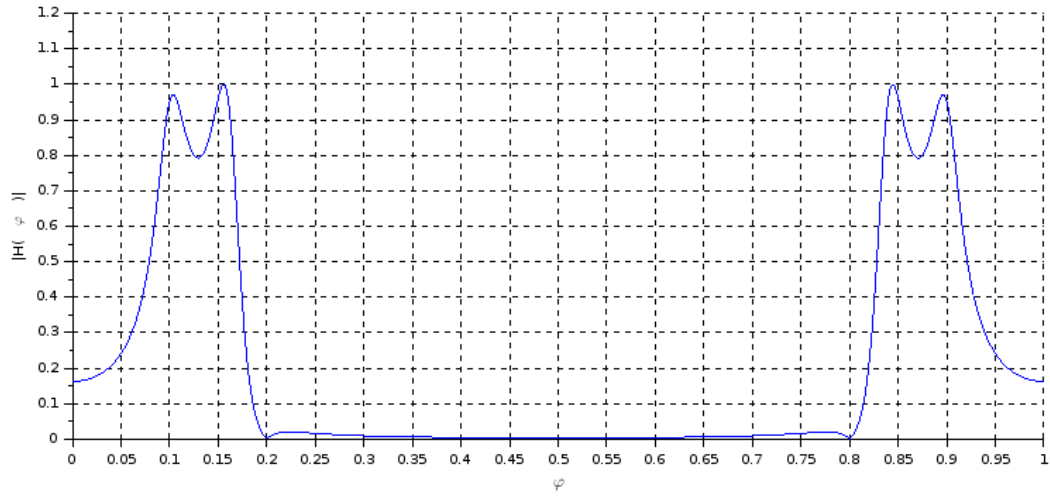


Figura 2.4: Cero en 0.2. Polos en 0.17, 0.16 y 0.1, todos con ganancia 0.9.

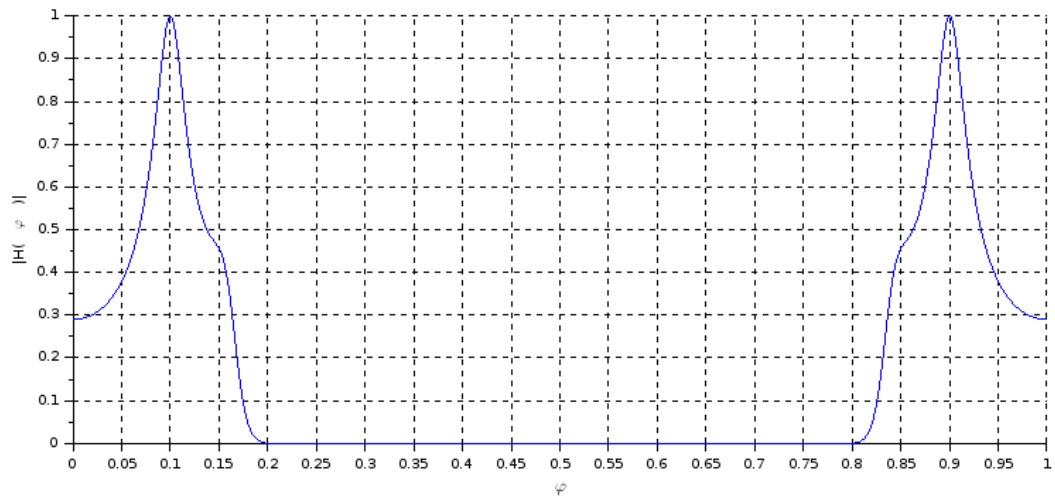


Figura 2.5: Ceros en 0.2, 0.22, 0.3, 0.45. Polos en 0.17, 0.16 y 0.1, todos con ganancia 0.9.

Modificando la ganancia de los polos podemos mejorar la diferencia de alturas que se observa en las figuras anteriores de manera de acercarnos a la forma del filtro ideal. Se llega al resultado de la figura 2.6 ajustando dichas ganancias visualmente.

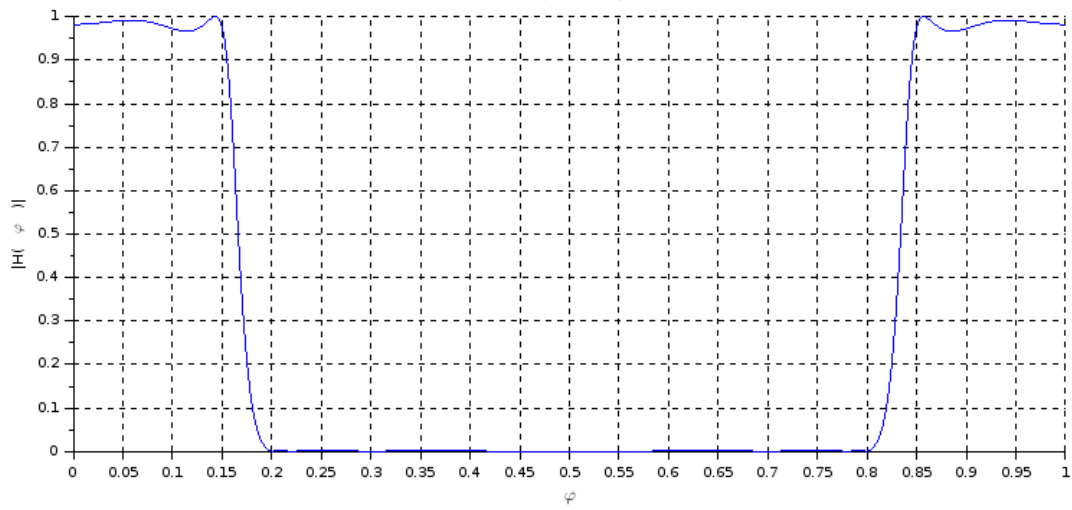


Figura 2.6: Ceros en 0.2, 0.22, 0.3, 0.45. Polo en 0.17 con ganancia 0.83, polo en 0.16 con ganancia 0.9 y polo en 0.1 con ganancia 0.56

Este mismo procedimiento fue empleado en la construcción del filtro pasa banda y pasa altos, obteniéndose los resultados mostrados en la figura 2.7.

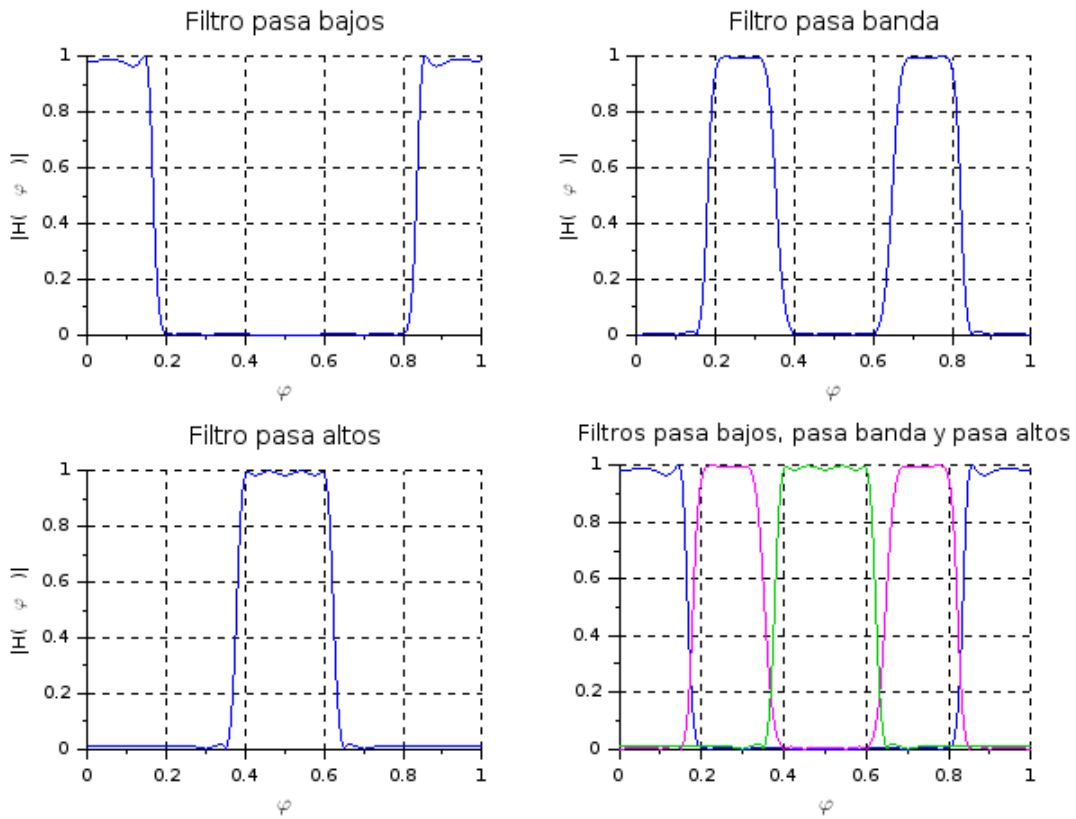


Figura 2.7: Filtros para cada banda.

El resultado de sumar estos tres filtros, eligiendo una ganancia igual a 1 para cada banda, es el mostrado en la figura 2.8.

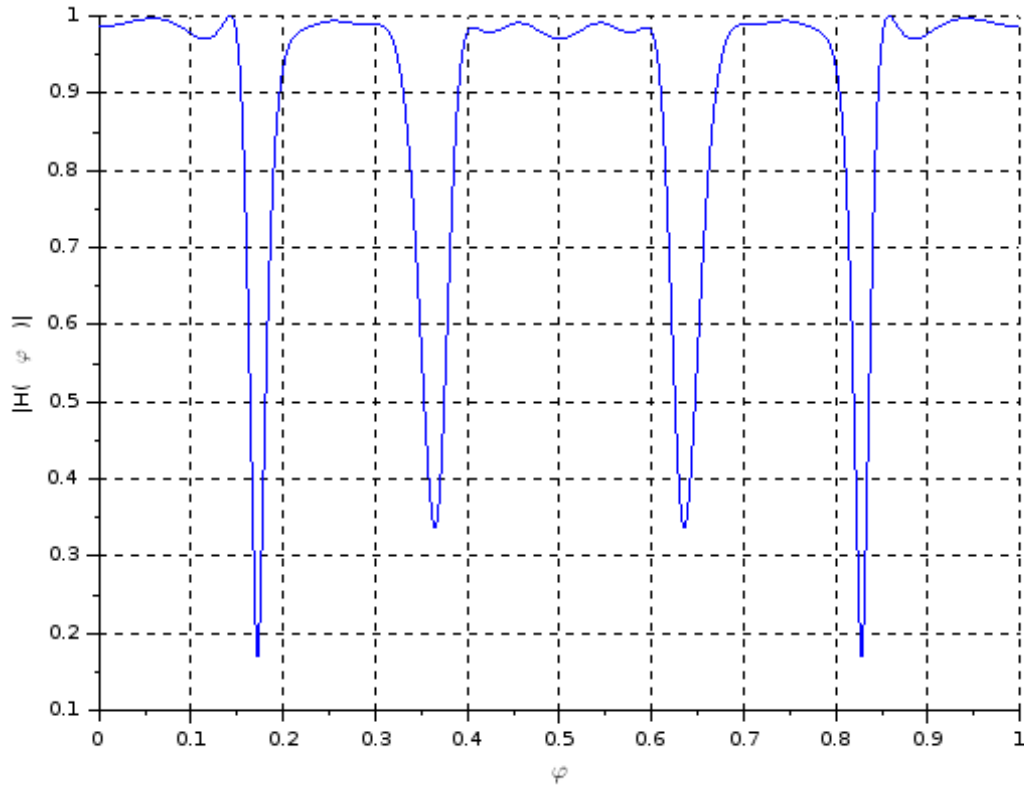


Figura 2.8: Filtro con ganancias: pasa bajos 1, pasa banda 1, pasa altos 1.

2.2 Procesamiento de audio

A grandes razgos el script *audio_processing.sce* lee el audio en formato wav, se queda con un solo canal, aplica los filtros construidos en la parte anterior, normaliza y calcula la respuesta en tiempo discreto. Esta respuesta se guarda también en formato wav para poder escuchar el audio resultante.

Se utilizaron tres audios distintos, dos de ellos son fragmentos de piezas musicales y el tercero es un barrido de frecuencias, que se utilizó para facilitar la visualización del efecto de los filtros sobre el espectro de frecuencias.

Aplicando el filtro de la figura 2.8, que tiene ganancia 1 en las tres bandas, se obtienen los resultados mostrados en las figuras 2.9, 2.10 y 2.11.

Como los filtros no son ideales, cuando se hace la suma las bandas no quedan delimitadas correctamente, por esta razón, se puede ver que por más que la ganancia es 1, hay zonas en las que cae cerca de cero.

Es fácil ver en la figura 2.9 cómo estas zonas afectan al procesamiento del audio, ya que deberíamos ver a la salida lo mismo que a la entrada pero esto no sucede así. Se muestran también los resultados sobre los otros audios pero este efecto no es tan notorio.

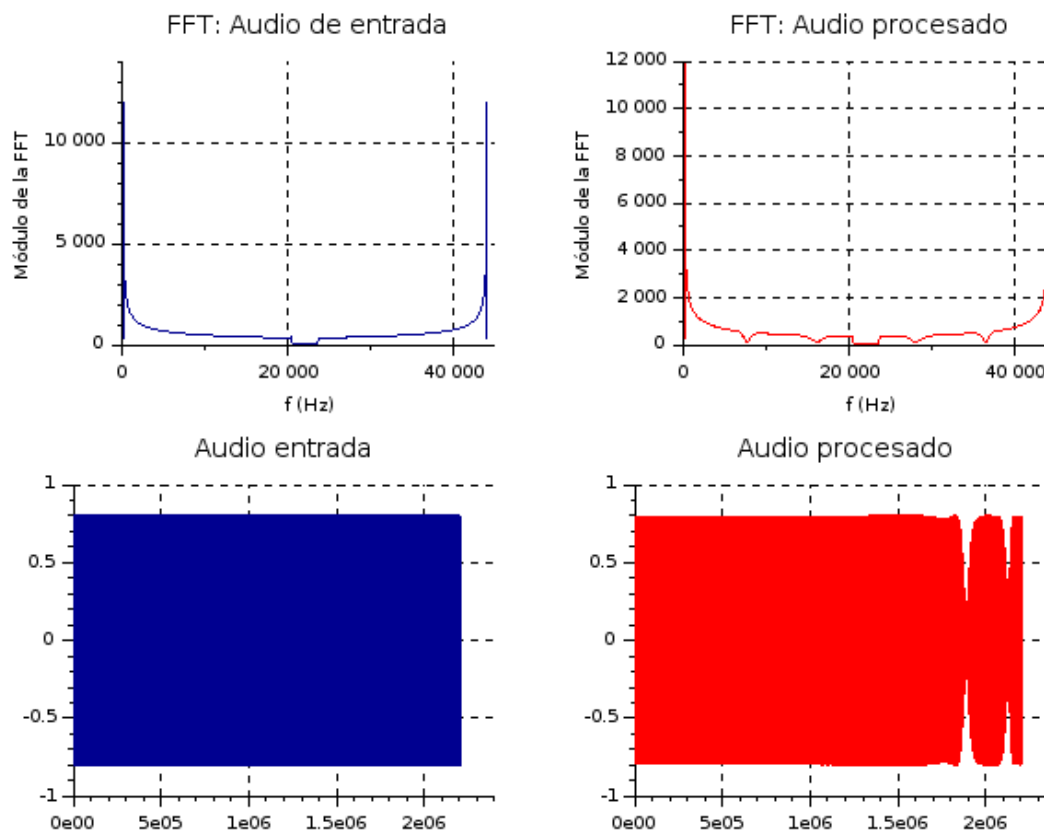


Figura 2.9: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.8 al audio “sweepinv.wav”.

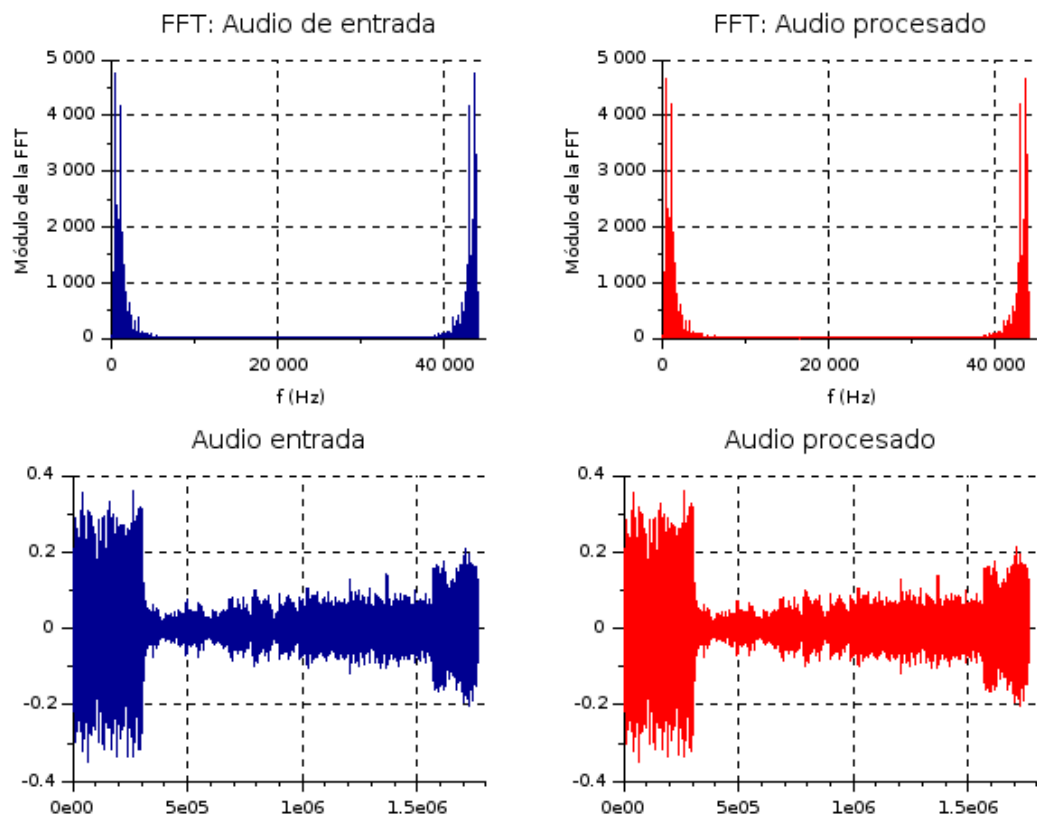


Figura 2.10: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.8 al audio “beth-symph.wav”.

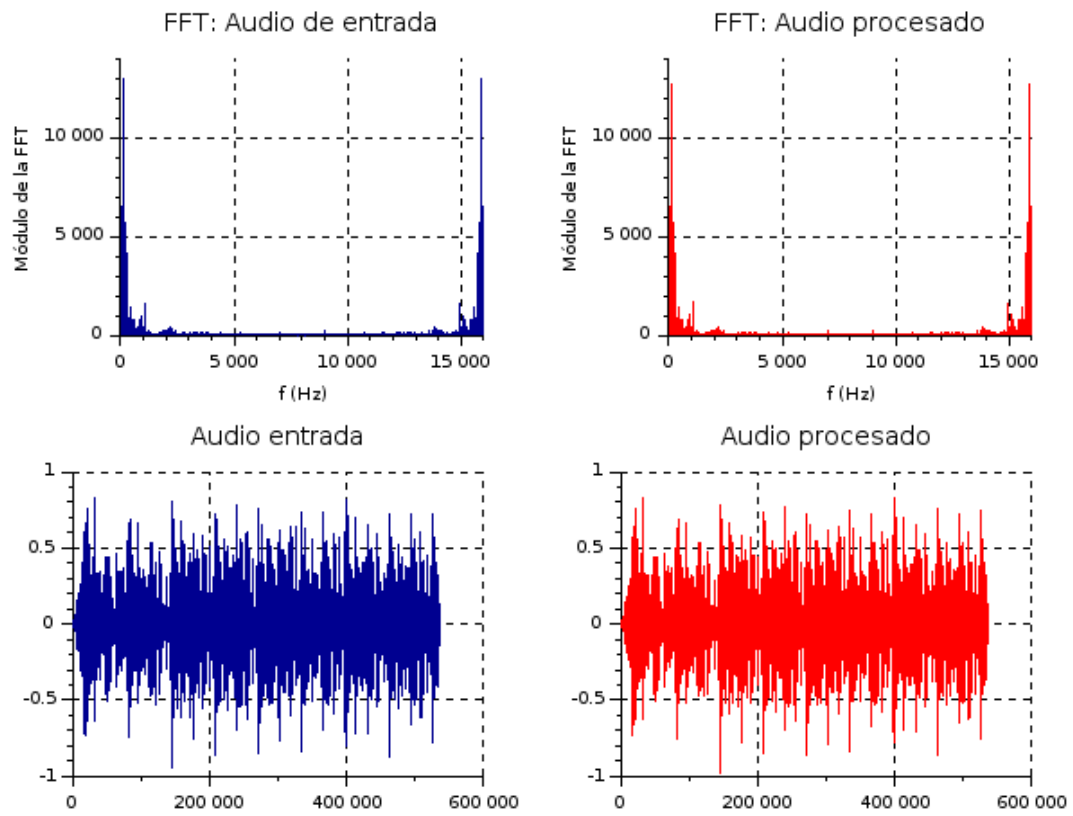


Figura 2.11: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.8 al audio “example.wav”.

Se genera ahora un filtro cuyas ganancias son: 0.2 para los bajos, 0.5 para los medios y 0.8 para los altos.

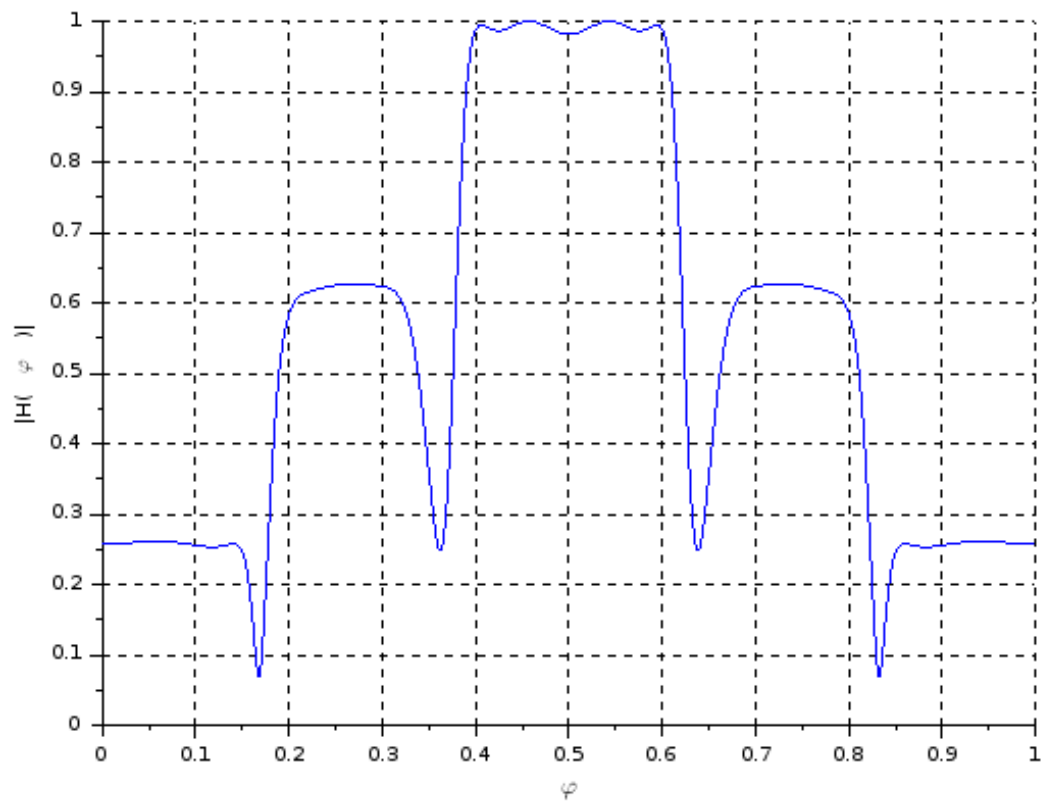


Figura 2.12: Filtro con ganancias: pasa bajos 0.2, pasa banda 0.5, pasa altos 0.8.

Las figuras 2.13, 2.14 y 2.15 surgen de aplicar el filtro de la figura 2.12 a los tres audios.

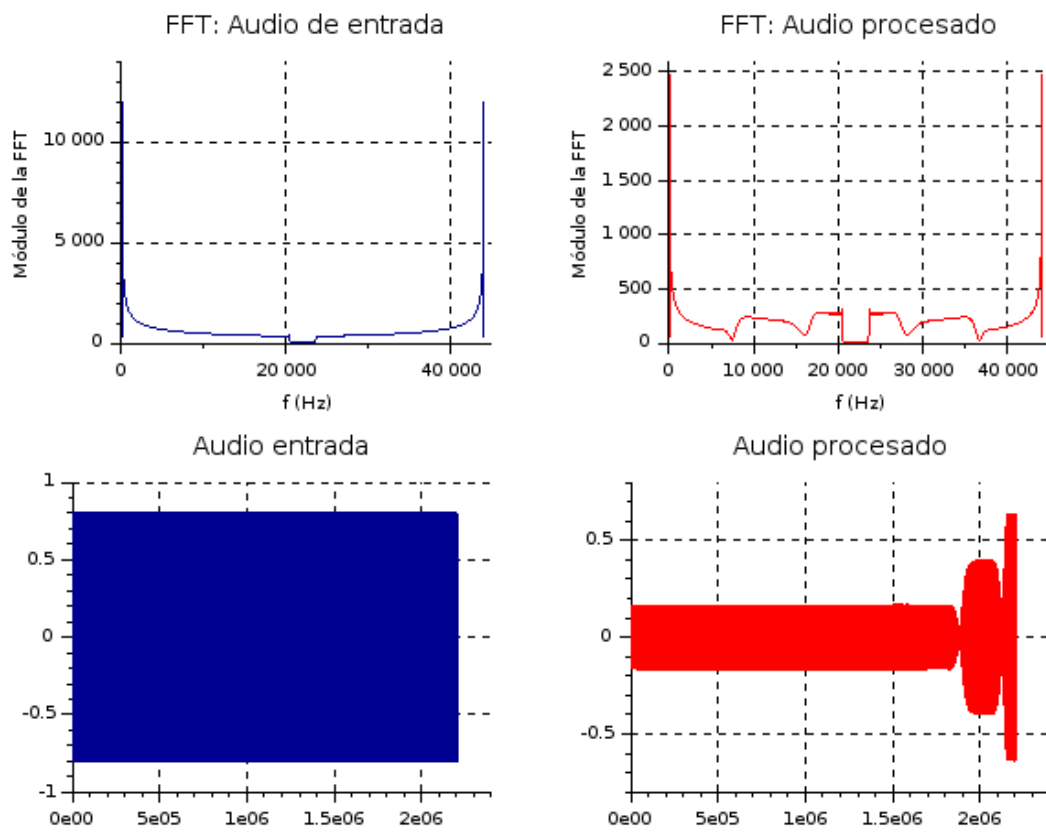


Figura 2.13: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.12 al audio “sweepinv.wav”.

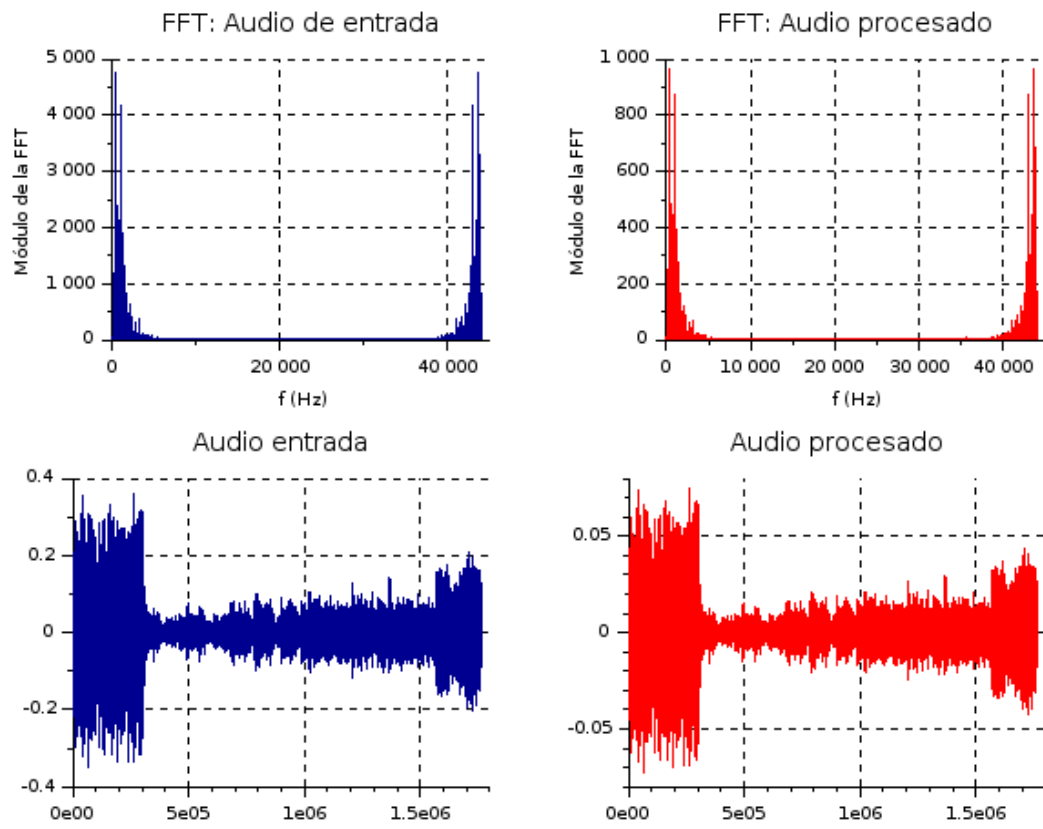


Figura 2.14: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.12 al audio “beth-symph.wav”.

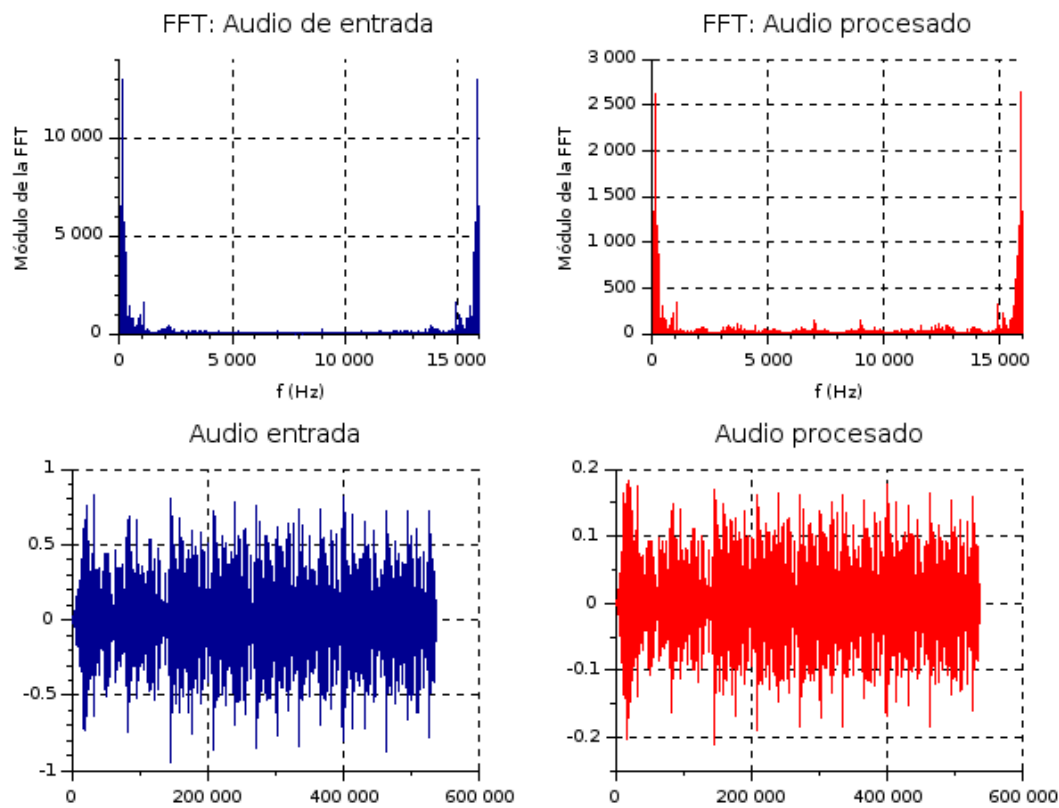


Figura 2.15: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.12 al audio “example.wav”.

En el procesamiento del audio sweep (2.13) se puede ver claramente el efecto que tiene el filtro sobre la ganancia de las tres bandas.

Es fácil de ver también en la FFT del audio beth-symph, cómo para las frecuencias bajas por ejemplo, podemos ver que el módulo de la FFT disminuye 5 veces en comparación con el del audio original. Esto es de esperar, ya que la ganancia del pasa bajos en este caso es de 0.2 y podemos ver que el audio original va hasta al rededor de 5000.

En la siguiente prueba se generó un filtro con ganancia 0.1 en las frecuencias bajas, 1 en las medias y 0 en las altas. El resultado se muestra en la figura 2.16.

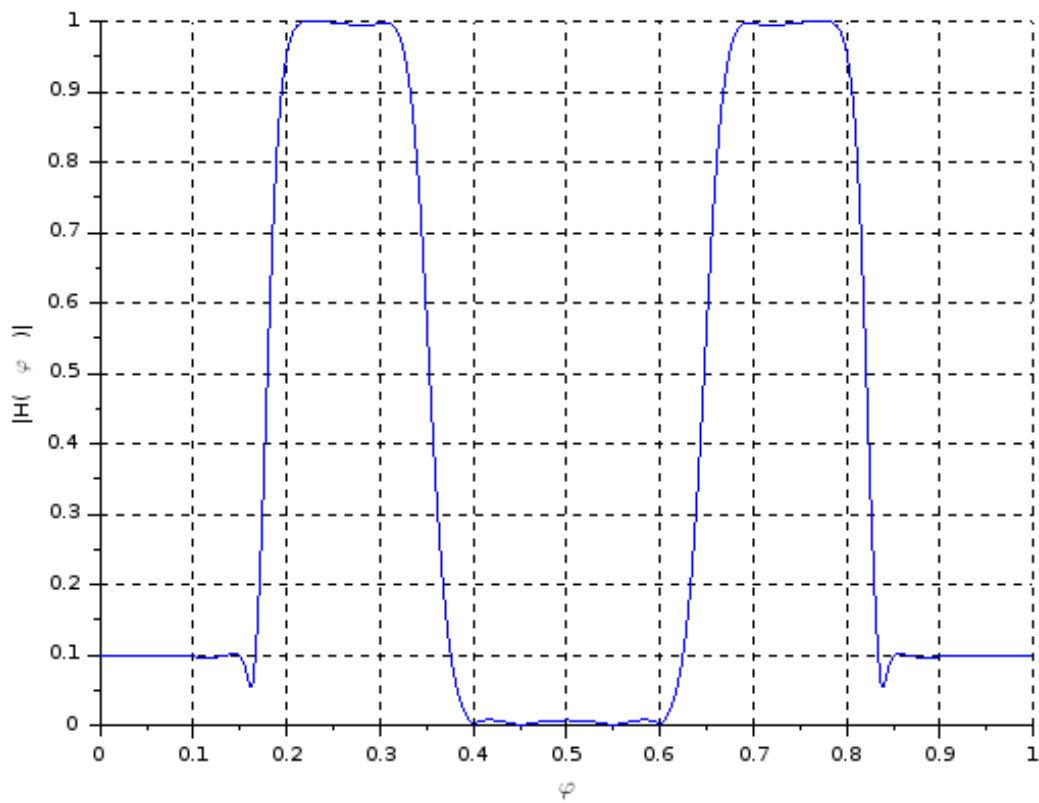


Figura 2.16: Filtro con ganancias: pasa bajos 0.1, pasa banda 1, pasa altos 0.

Cuando se aplica el filtro de la figura 2.16 a los audios se obtienen los resultados mostrados en las figuras 2.17, 2.18 y 2.19.

En este caso podemos ver que, por más que a las frecuencias altas se les da una ganancia de 0, el filtro no es perfecto y presenta una cierta ganancia por encima de 0.

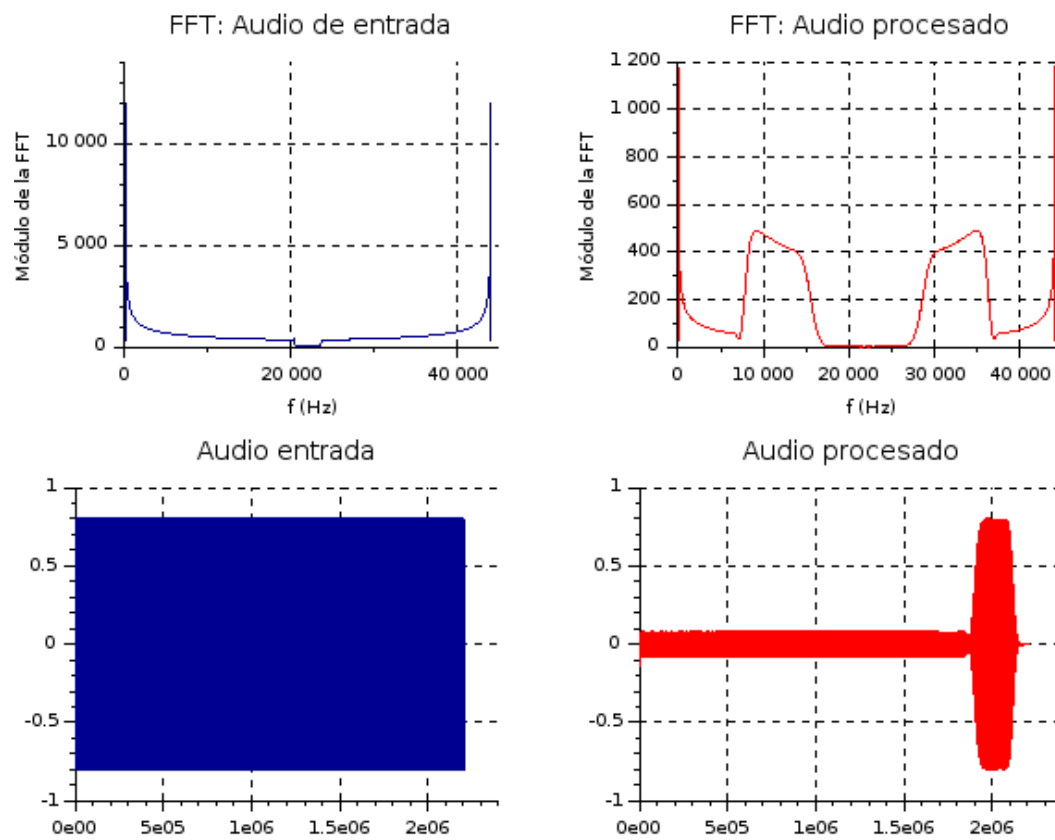


Figura 2.17: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.16 al audio "sweepinv.wav".

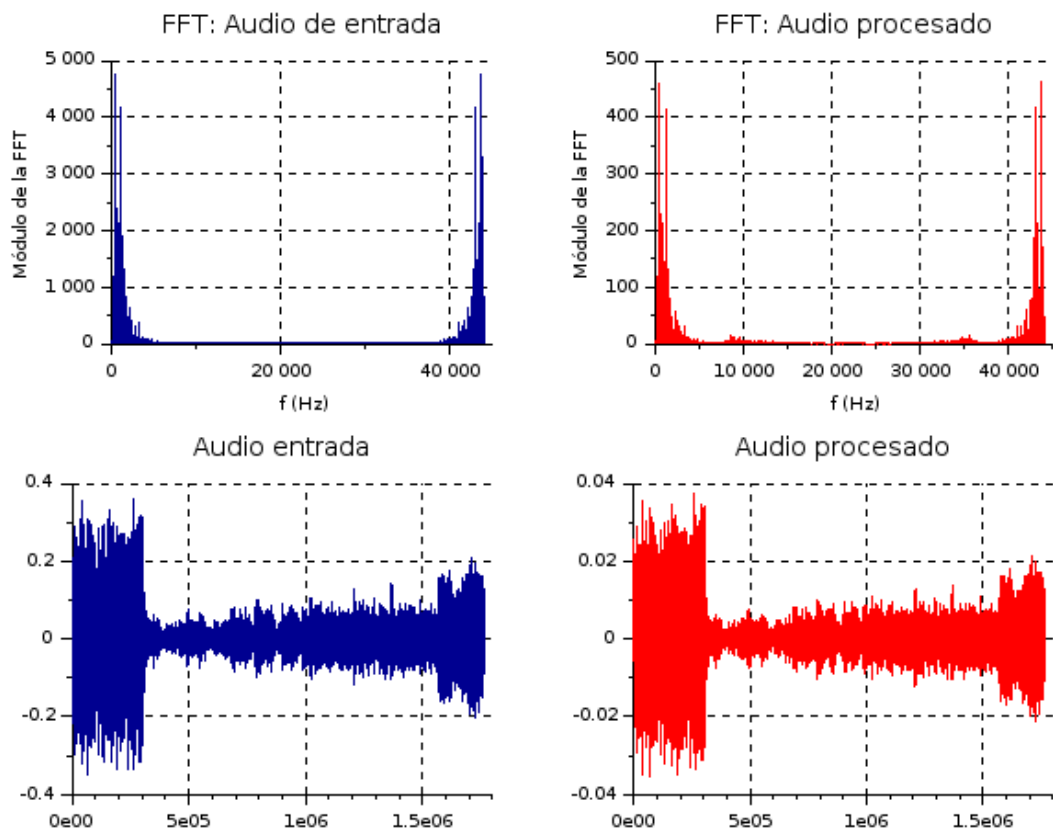


Figura 2.18: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.16 al audio “beth-symph.wav”.

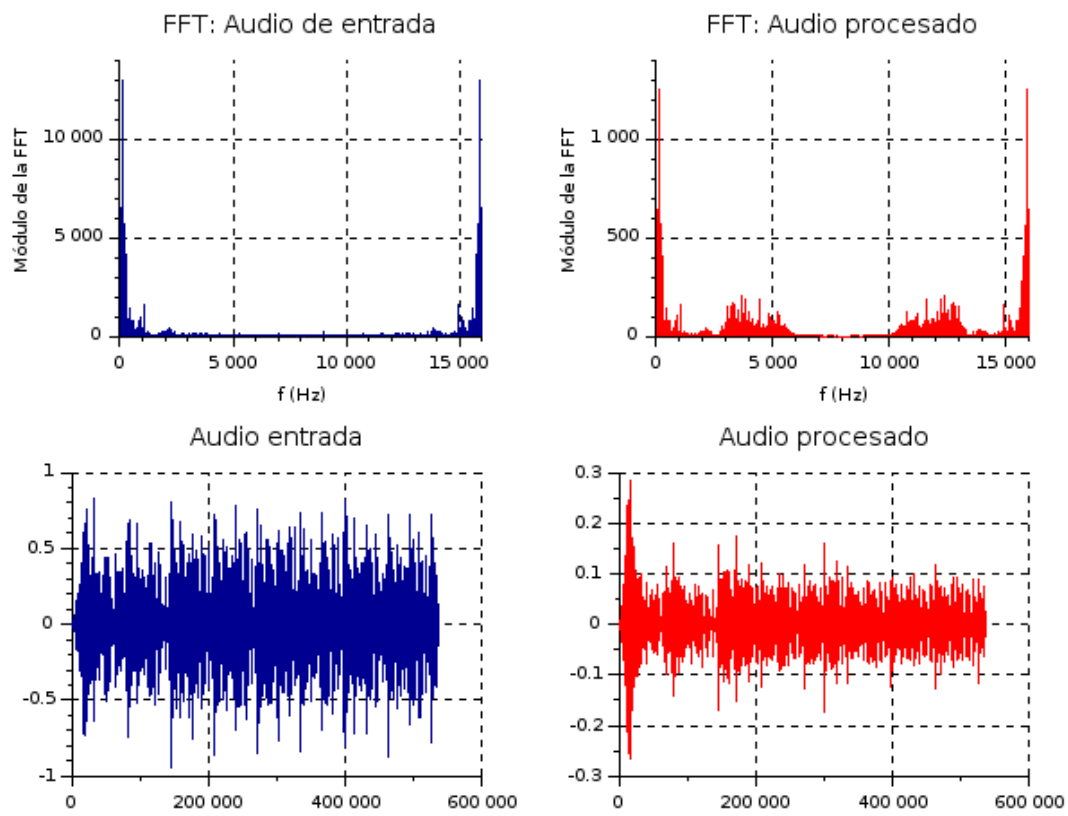


Figura 2.19: Resultado de aplicar el filtro de la figura 2.16 al audio “example.wav”.

3 Filtros digitales FIR de fase lineal

4 Conclusión

El método de ubicación de ceros y polos resulta engorroso cuando se quiere ser preciso o modificar un filtro existente simplemente trasladándolo pero los resultados son en general aceptables para aplicar a problemas que no requieran mayor precisión o muchas frecuencias de corte.

5 Anexo

5.1 Bibliografía