Lista de exercícios sobre filtros de software

Cristiano Silva Júnior

23 de Junho de 2017

1 Filtro de média

1.1 Mostrar a derivação da forma recursiva.

A partir da definição da média

$$\bar{x_k} = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k x_i$$

Podemos fazer a seguinte manipulação

$$\bar{x_k} = \frac{1}{k-1} \sum_{i=1}^{k-1} x_i + \frac{x_k}{k}$$

$$\bar{x_k} = \left(\frac{1}{k-1} \sum_{i=1}^{k-1} x_i\right) \frac{k-1}{k} + \frac{x_k}{k}$$

Como

$$\bar{x}_{k-1} = \frac{1}{k-1} \sum_{i=1}^{k-1} x_i$$

Então

$$\bar{x_k} = \bar{x_{k-1}} \frac{k-1}{k} + \frac{x_k}{k} \square$$

1.2 Implementação em MATLAB

Para implementar o filtro dado em MATLAB, foi escrito o seguinte script:

2 Filtro de média móvel

2.1 Derivação da fórmula recursiva

Seguindo da definição de média móvel com janela de tamanho n,

$$\bar{x_k} = \frac{x_{k-n+1} + x_{k-n+2} + \ldots + x_{k-1} + x_k}{n}$$

É possível afirmar que

$$\bar{x_k} = \frac{x_{k-n}}{n} + \frac{x_{k-n+1} + x_{k-n+2} + \dots + x_{k-1} + x_k}{n} - \frac{x_{k-n}}{n}$$
$$\bar{x_k} = \bar{x_{k-1}} + \frac{x_k}{n} - \frac{x_{k-n}}{n} \square$$

2.2 Implementação em MATLAB

Para implementar o filtro dado em MATLAB, foi escrito o seguinte script:

3 Filtro de média móvel ponderada

3.1 Derivação da fórmula recursiva

Uma média móvel ponderada é definida por

$$\bar{x_k} = \alpha \bar{x_{k-1}} + (1 - \alpha)x_k$$

onde α é um número real entre 0 e 1. Note que, se calcularmos x_{k-1}^- , temos somente uma mudança de índices para realizar:

$$x_k - 1 = \alpha x_{k-2} + (1 - \alpha) x_{k-1}$$

O mesmo acontece com x_{k-2}^- :

$$\bar{x_k} - 2 = \alpha \bar{x_{k-3}} + (1 - \alpha) \bar{x_{k-2}}$$

Substituindo as médias anteriores na primeira equação:

$$\bar{x_{k-1}} = \alpha(\alpha x_{k-3}^- + (1-\alpha)x_{k-2}) + (1-\alpha)x_{k-1}$$

$$\bar{x_k} = \alpha(\alpha(\alpha x_{k-3}^- + (1-\alpha)x_{k-2}) + (1-\alpha)x_{k-1}) + (1-\alpha)x_k$$

$$\bar{x_k} = \alpha^3 x_{k-3}^- + \alpha^2 (1-\alpha)x_{k-2} + \alpha(1-\alpha)x_{k-1} + (1-\alpha)x_k \square$$

3.2 Implementação em MATLAB

Para implementar o filtro dado em MATLAB, foi escrito o seguinte script:

3.3 Discussão

Nota-se que o filtro de média regular manteve sua média sempre no valor verdadeiro, haja visto que o ruído foi simulado para que ele obedecesse um comportamento gaussiano ao redor da altitude de 11000 metros. Isso pode parecer que este é o comportamento ideal de um filtro, mas não suporta bem as características de um sistema real.

Os outros dois filtros (de média móvel e média ponderada) funcionaram melhor neste sentido. Embora ambos estejam dependentes da determinação de um parâmetro (o tamanho da janela no caso do móvel; e o parâmetro α no caso do ponderado), eles atuam como filtros passa-baixa, acompanhando bem as oscilações do modelo real.