

## Filtr wszechprzepustowy

Jest to filtr o nieskończonej odpowiedzi impulsowej posiadający charakterystykę częstotliwościową równą jeden w całym zakresie częstotliwości. Najważniejszą cechą tego filtra jest charakterystyka fazowa nie będąca funkcją stałą.

$$H(z) = \frac{g + z^{-1}}{1 + g \cdot z^{-1}}$$

$$g = re^{i\theta}$$

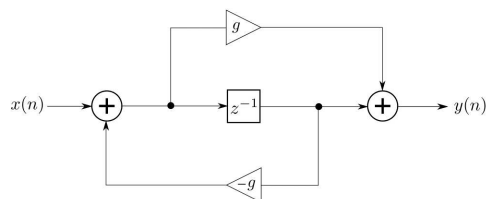
$$\phi(\omega) = -\omega - 2 \arctg \left[ \frac{r \sin(\omega - \theta)}{1 - r \cos(\omega - \theta)} \right]$$

Opóźnienie sinuoidy o częstotliwości  $\omega_k$  określa zależność:

$$\tau_k = -\frac{\phi(\omega_k)}{\omega_k}$$

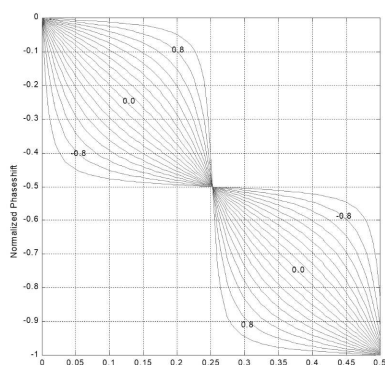
## Filtr wszechprzepustowy

Struktura filtra wszechprzepustowego pierwszego rzędu:



$$y(n) = g \cdot x(n) + x(n-1) - g \cdot y(n-1)$$

## Filtr wszechprzepustowy



## Filtr grzebieniowy

Filtr grzebieniowy realizowany jest poprzez oddziaływanie na sygnał wejściowy wersją opóźnioną tego sygnału. W wyniku tego procesu odpowiedź filtra przyjmuje postać równoodległych szpilek w dziedzinie częstotliwości.

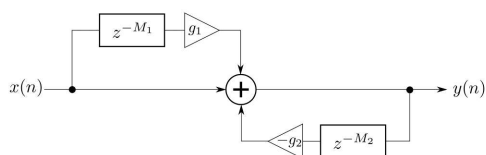
Tego typu filtr najczęściej stosowany jest w aplikacjach audio do symulacji efektów związanych z opóźnieniem oraz w systemach realizujących interpolację i decymację (filtry CIC).

Transmitancja filtra grzebieniowego (feedforward+feedback):

$$H(z) = \frac{1 + g_1 \cdot z^{-M_1}}{1 + g_2 \cdot z^{-M_2}}$$

## Filtr grzebieniowy

Struktura filtra grzebieniowego:



$$y(n) = x(n) + g_1 \cdot x(n - M_1) - g_2 \cdot y(n - M_2)$$

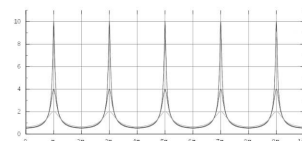
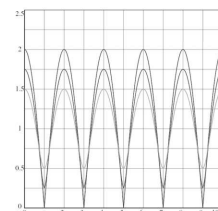
## Filtr grzebieniowy

$$H_1(z) = 1 + g_1 \cdot z^{-M_1}$$

$$y(n) = x(n) + g_1 \cdot x(n - M_1)$$

$$H_2(z) = \frac{1}{1 - g_2 \cdot z^{-M_2}}$$

$$y(n) = x(n) - g_2 \cdot y(n - M_2)$$



## Filtr blokujący składową stałą

Jest to filtr górnoprzepustowy, którego zadaniem jest usunięcie składowej stałej z sygnału.

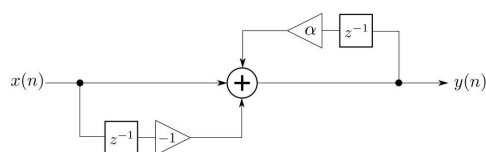
Transmitancja tego filtra opisana jest następująco:

$$H(z) = \frac{1 - z^{-1}}{1 - \alpha \cdot z^{-1}}$$

W praktycznych zastosowaniach, wartość współczynnika  $\alpha$  dobiera się pomiędzy 0.9 a 1.

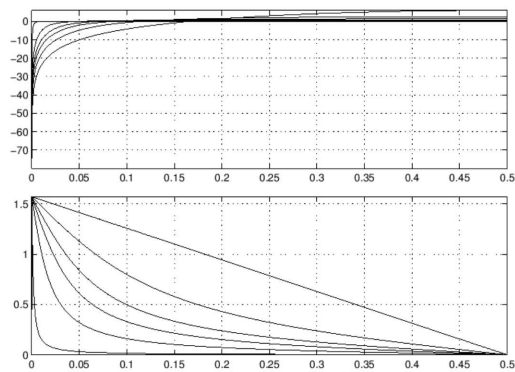
## Filtr blokujący składową stałą

Struktura filtra blokującego składową stałą:



$$y(n) = x(n) - x(n-1) + \alpha \cdot y(n-1)$$

## Filtr blokujący składową stałą



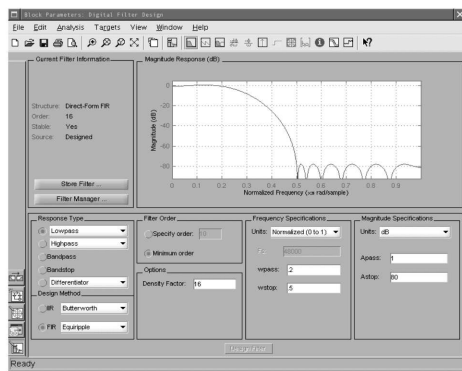
## Projektowanie filtrów w praktyce

Często wykorzystywanym narzędziem do projektowania filtrów w praktyce jest środowisko **MATLAB/Simulink**. Istnieją również środowiska darmowe takie jak **SciLab** ([www.scilab.org](http://www.scilab.org)), lub **Octave** ([www.octave.org](http://www.octave.org)) oferujące gotowe narzędzia do projektowania szerokiej gamy filtrów cyfrowych.

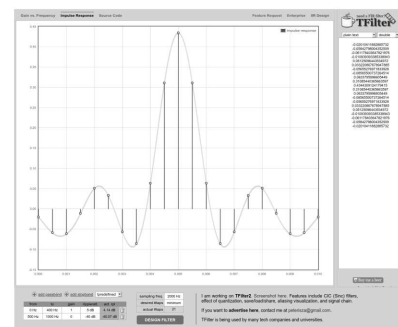
W przypadku środowiska **MATLAB/Simulink** do projektowania można wykorzystać narzędzie wizualne **FDATool**:



## Projektowanie filtrów w praktyce

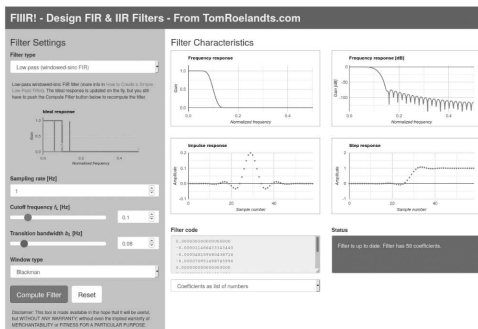


## Projektowanie filtrów w praktyce



<http://t-filter.engineerjs.com/>

## Projektowanie filtrów w praktyce



<http://fiiir.com/>

## Projektowanie filtrów w praktyce

Przykładowe metody służące do projektowania filtrów FIR dostępne w bibliotece **scipy.signal** (Python)

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.4.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

### scipy.signal.firwin

`scipy.signal.firwin(numtaps, cutoff, width=None, window='hamming', pass_zero=True, scale=True, nyq=None, fs=None)`  
FIR filter design using the window method.

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.4.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

### scipy.signal.firls

`scipy.signal.firls(numtaps, bands, desired, weight=None, nyq=None, fs=None)`  
FIR filter design using least-squares error minimization.

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.4.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

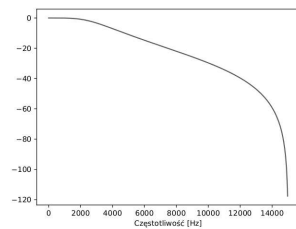
### scipy.signal.remez

`scipy.signal.remez(numtaps, bands, desired, weight=None, Nz=None, type='bandpass', maxiter=25, grid_density=16, fs=None)`  
Calculate the minimax optimal filter using the Remez exchange algorithm.

## Charakterystyka filtra

```
import scipy.signal as signal
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

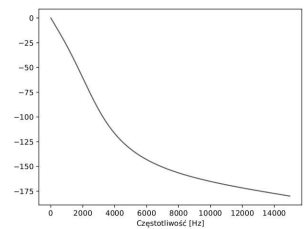
fs = 30000
a = [1, -1.168261, 0.424118]
b = [0.063964, 0.127929, 0.063964]
w, h = signal.freqz(b, a)
x = w * fs / (2 * np.pi)
y = 20 * np.log10(np.abs(h))
plt.plot(x, y)
plt.xlabel("Częstotliwość [Hz]")
plt.show()
```



## Charakterystyka filtra

```
import scipy.signal as signal
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

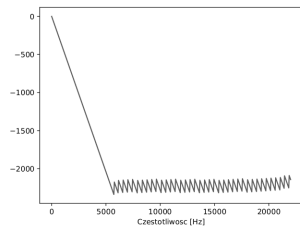
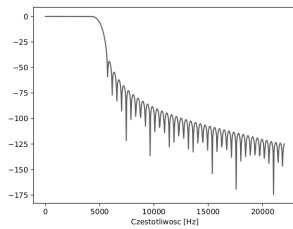
fs = 30000
a = [1, -1.168261, 0.424118]
b = [0.063964, 0.127929, 0.063964]
w, h = signal.freqz(b, a)
x = w * fs / (2 * np.pi)
y = np.arctan2(np.imag(h), np.real(h))
y = np.degrees(np.unwrap(y))
plt.plot(x, y)
plt.xlabel("Częstotliwość [Hz]")
plt.show()
```



## Filtr FIR dolno-przepustowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 101 # rzad filtra
fc = 5000 # czestotliwosc odciecia

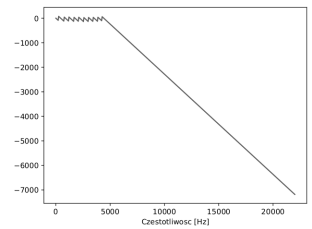
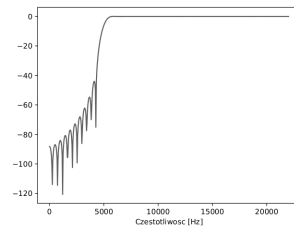
b = signal.firwin(n, cutoff = fc, fs=fs,
                  window = "hanning",
                  pass_zero="lowpass")
w, h = signal.freqz(b, [1])
```



## Filtr FIR górnoprzepustowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 101 # rzad filtra
fc = 5000 # czestotliwosc odciecia

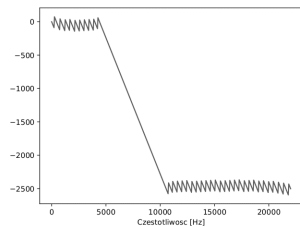
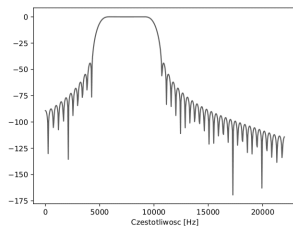
b = signal.firwin(n, cutoff = fc, fs=fs,
                  window = "hanning",
                  pass_zero="highpass")
w, h = signal.freqz(b, [1])
```



## Filtr FIR pasmowo-przepustowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 101 # rzad filtra
fc1 = 5000 # czestotliwosc graniczna (L)
fc2 = 10000 # czestotliwosc graniczna (R)

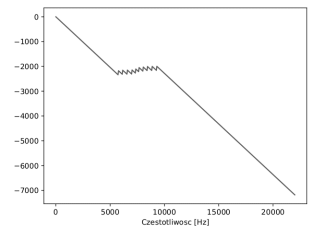
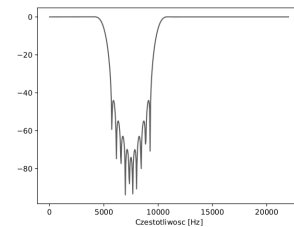
b = signal.firwin(n, cutoff = [fc1, fc2], fs=fs,
                  window = "hanning",
                  pass_zero="bandpass")
w, h = signal.freqz(b, [1])
```



## Filtr FIR pasmowo-zaporowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 101 # rzad filtra
fc1 = 5000 # czestotliwosc graniczna (L)
fc2 = 10000 # czestotliwosc graniczna (R)

b = signal.firwin(n, cutoff = [fc1, fc2], fs=fs,
                  window = "hanning",
                  pass_zero="bandstop")
w, h = signal.freqz(b, [1])
```



## Projektowanie filtrów w praktyce

Przykładowe metody służące do projektowania filtrów IIR

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

### scipy.signal.iirdesign

scipy.signal.iirdesign(w, ws, gpass, gstop, analog=False, ftype='butter', output='ba', fs=None)  
Complete IIR digital and analog filter design.

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

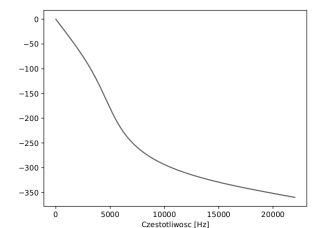
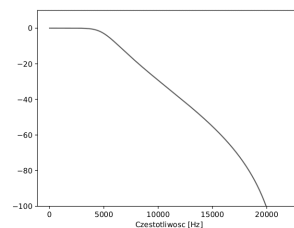
### scipy.signal.iirfilter

scipy.signal.iirfilter(N, Wn, rp=None, rs=None, btype='band', analog=False, ftype='butter', output='ba', fs=None)  
IIR digital and analog filter design given order and critical points.

## Filtr IIR dolno-przepustowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 4 # rzad filtra
fc = 5000 # czestotliwosc graniczna

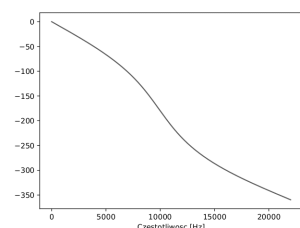
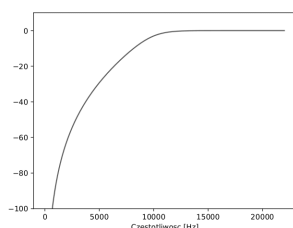
b, a = signal.iirfilter(n, fc / (fs / 2),
                       btype='lowpass')
w, h = signal.freqz(b, a)
```



## Filtr IIR górnoprzepustowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 4 # rzad filtra
fc = 10000 # czestotliwosc graniczna

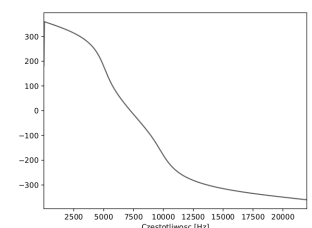
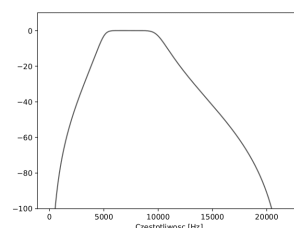
b, a = signal.iirfilter(n, fc / (fs / 2),
                       btype='highpass')
w, h = signal.freqz(b, a)
```



## Filtr IIR pasmowo-przepustowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 4 # rzad filtra
fc1 = 5000 # czestotliwosc graniczna
fc2 = 10000 # czestotliwosc graniczna

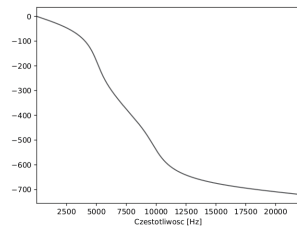
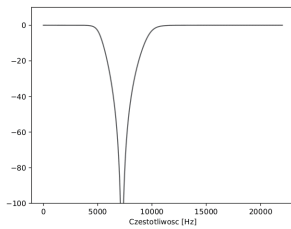
b, a = signal.iirfilter(n, [fc1 / (fs / 2), fc2 /
                           (fs / 2)],
                       btype='bandpass')
w, h = signal.freqz(b, a)
```



## Filtr IIR pasmowo-zaporowy

```
fs = 44100 # czestotliwosc probkowania
n = 4      # rzad filtra
fc1 = 5000 # czestotliwosc graniczna
fc2 = 10000 # czestotliwosc graniczna

b, a = signal.iirfilter(n, [fc1 / (fs / 2), fc2 /
                          (fs / 2)], btype='bandstop')
w, h = signal.freqz(b, a)
```



## Projektowanie filtrów w praktyce

Metody pomocnicze:

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.4.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

### scipy.signal.freqz

`scipy.signal.freqz(n, a=1, worN=512, whole=False, plot=None, fs=6.283185307179586)`  
Compute the frequency response of a digital filter.

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.4.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

### scipy.signal.lfilter

`scipy.signal.lfilter(b, a, x, axis=-1, zi=None)`  
Filter data along one dimension with an IIR or FIR filter.

[Scipy.org](#) [Docs](#) [Scipy v1.4.1 Reference Guide](#) [Signal processing \(scipy.signal\)](#)

### scipy.signal.fftconvolve

`scipy.signal.fftconvolve(m1, m2, mode='full', axes=None)`  
Convolve two N-dimensional arrays using FFT.

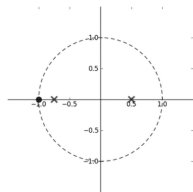
Pełna lista dostępnych metod:

<https://docs.scipy.org/doc/scipy/reference/signal.html>

## Wizualizacja zer i biegunów

$$H(z) = \frac{z^{-1} + z^{-2}}{1 + \frac{1}{4}z^{-1} - \frac{3}{8}z^{-2}}$$

```
>>> import numpy as np
# If the code is in a file called plot_zplane.py
>>> from plot_zplane import zplane
>>> b = np.array([0, 1, 1])
>>> a = np.array([1, 1/4., -3/8.])
>>> zplane(b,a)
```



<https://www.dsprelated.com/showcode/244.php>