

Processamento de Sinais Multimídia

1º bim

Prof. Thiago Raposo Milhomem

Filtros e Análise Espectral

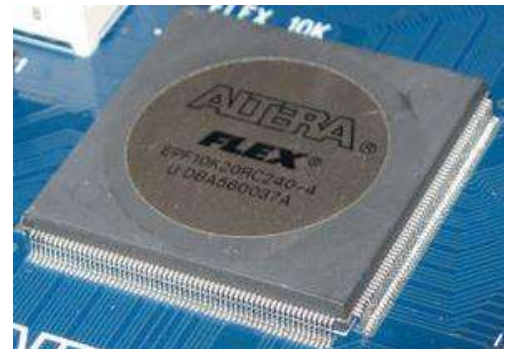
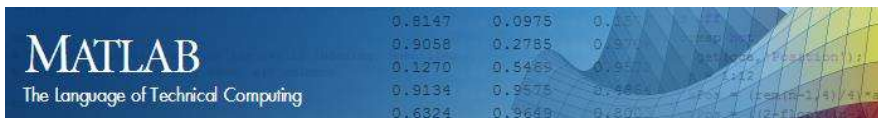
Prof. Thiago Raposo Milhomem

Filtros

- Analógicos ou Digitais
- Manipulação de sinais
 - Extrair características
 - Evidenciar características
 - Atenuar características
 - “Adicionar” características, efeitos etc.

Filtros

- Filtros Digitais
- Implementados em hardware ou software
 - FPGA - *Field-programmable gate array*
 - MATLAB, SciLAB

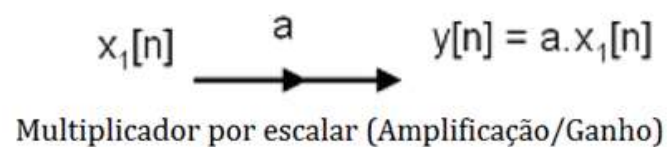
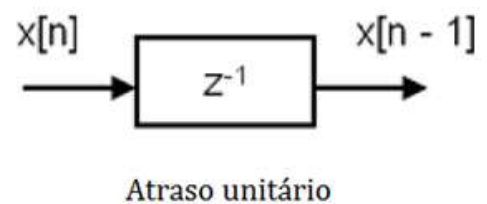
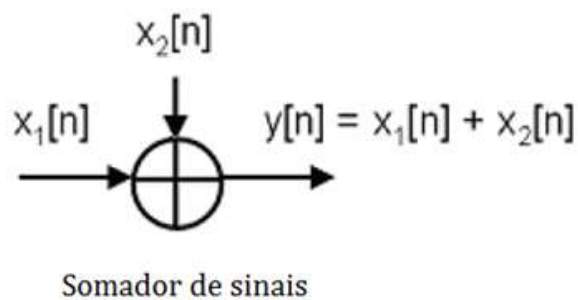


Filtros

- Lineares e invariantes ao deslocamento
 - Aplicações diversas
- Não lineares ou invariantes ao deslocamento
 - Filtros adaptativos
 - Efeitos em áudio (distorção, etc.)
 - Aplicações em imagens (binarização, *safe colors* etc.)

Filtros LTI ou SLID

- Filtros LTI (ou SLIDs) possuem os elementos básicos



Filtros

- Exemplo

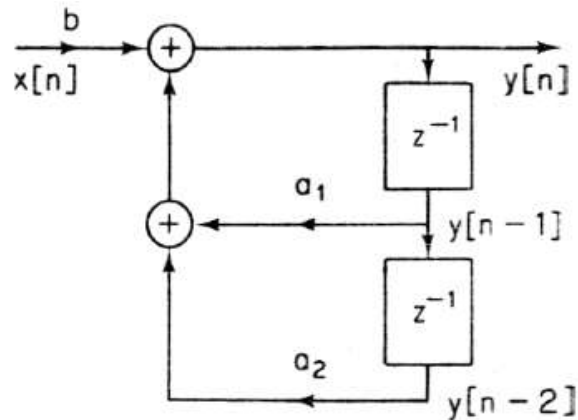
$$y[n] = a_1.y[n - 1] + a_2.y[n - 2] + b.x[n]$$

Filtros

- Exemplo (filtro digital com realimentação)

$$y[n] = a_1 \cdot y[n - 1] + a_2 \cdot y[n - 2] + b \cdot x[n]$$

- Outra forma de representá-lo



Filtros

- Caso geral
 - No domínio do tempo

$$y[n] = \sum_{k=1}^N a_k y[n-k] + \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$

Filtros

- Caso geral
 - Função de transferência

$$H(z) = \frac{\sum_{k=0}^M b_k z^{-k}}{1 - \sum_{k=1}^N a_k z^{-k}} = \frac{Y(z)}{X(z)}$$

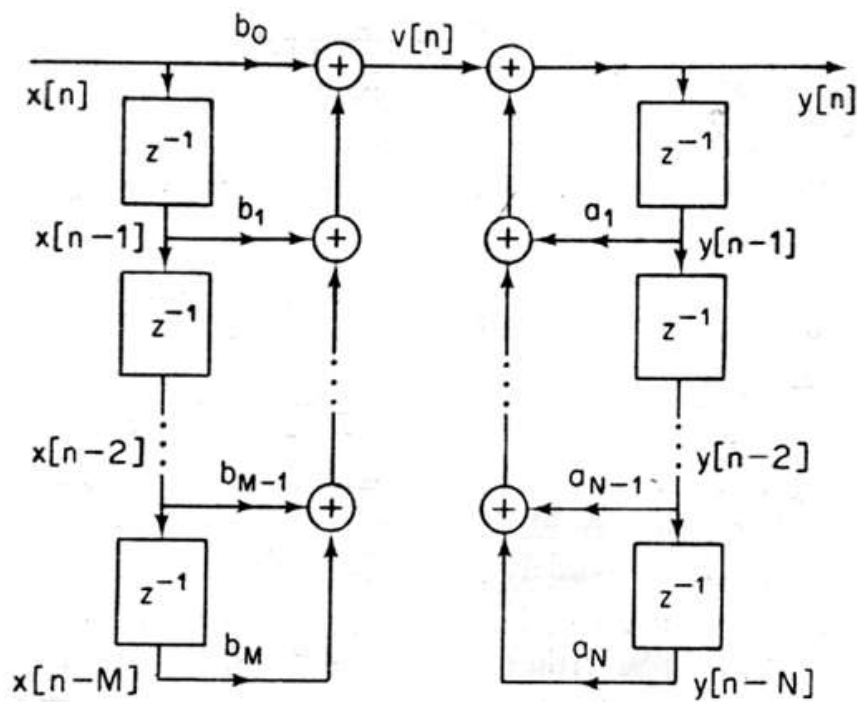
Filtros

- Caso geral

- Diagrama de Blocos

$$v[n] = \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$

$$y[n] = v[n] + \sum_{k=1}^N a_k y[n-k]$$

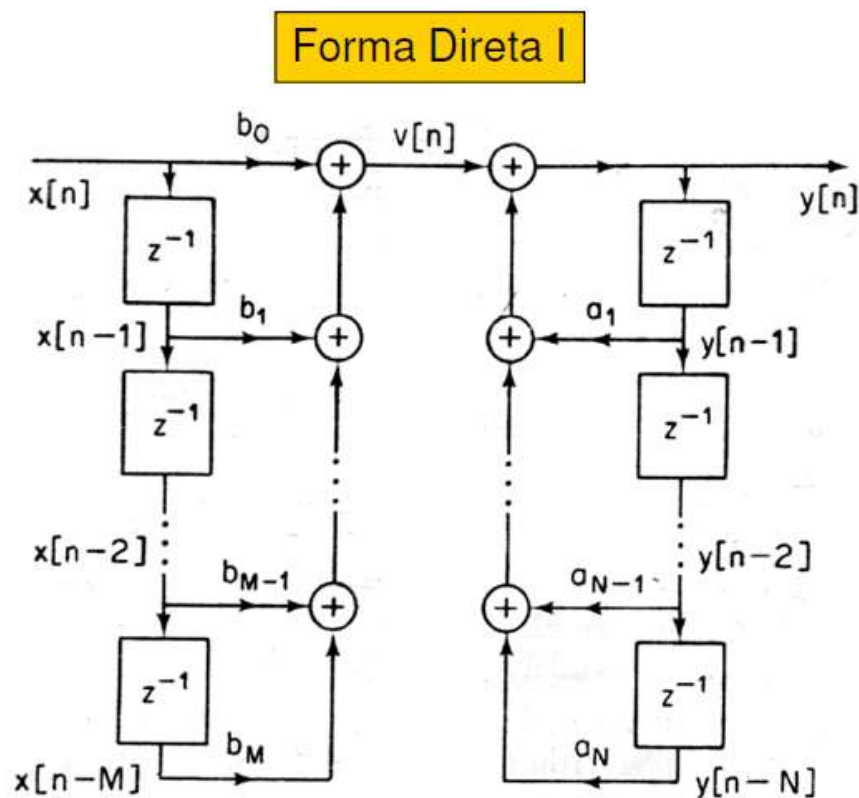


Filtros

- Caso geral
 - Diagrama de Blocos

$$v[n] = \sum_{k=0}^M b_k x[n-k]$$

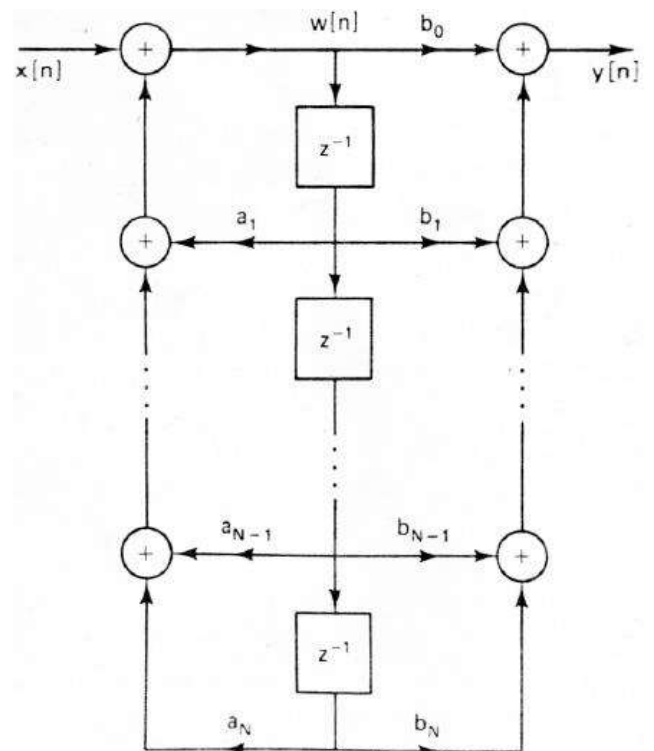
$$y[n] = v[n] + \sum_{k=1}^N a_k y[n-k]$$



Filtros

- Caso geral
 - Diagrama de Blocos

Forma Direta II

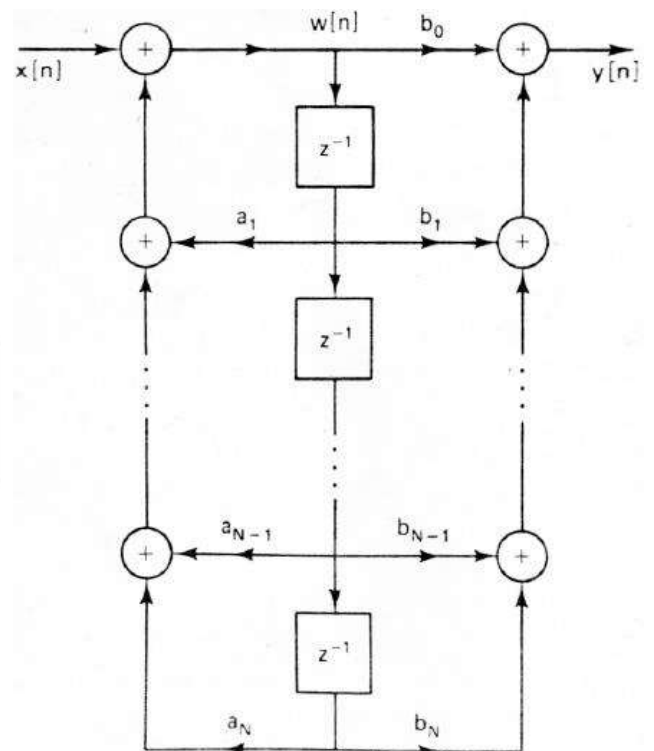


Filtros

- Caso geral
 - Diagrama de Blocos

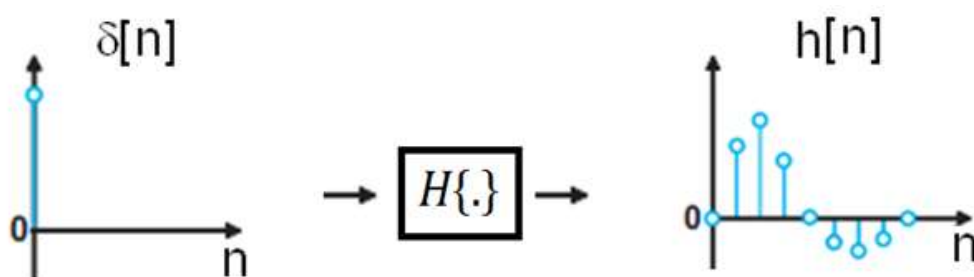
menos elementos
de atraso unitário

Forma Direta II



Filtros

- Resposta ao impulso



Filtros

- Classificação do filtro quanto à resposta ao impulso $h[n]$
 - FIR
 - Resposta ao impulso finita
 - O filtro possui uma quantidade **finita** de coeficientes não nulos
 - IIR
 - Resposta ao impulso infinita
 - O filtro possui uma quantidade **infinita** de coeficientes não nulos

Filtros FIR

- Chamados também de *feed-forward*
- Pode ser representado listando diretamente os coeficientes da resposta ao impulso $h[n]$
- Possuem espectro de frequências suave

Filtros FIR

- Caso geral
 - Descrição no domínio do tempo (eq. diferenças)

$$y[n] = \sum_{k=0}^N b_k x[n-k]$$

- Descrição pela função de transferência

$$H(z) = \sum_{k=0}^N b_k z^{-k}$$

Filtros FIR

- Caso geral

- Descrição no domínio do tempo (eq. diferenças)

$$y[n] = \sum_{k=0}^N b_k x[n - k]$$

- Descrição pela função de transferência

$$H(z) = \sum_{k=0}^N b_k z^{-k}$$

Polinômio em z^{-1}
(sem denominador
envolvendo z^{-1})

Filtros FIR

- Filtros FIR causais têm resposta ao impulso na forma:

$$h[n] = \begin{cases} b_n & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{senão} \end{cases}$$

- Sua equação de diferenças se resume a:

$$y[n] = b_0x[n] + b_1x[n-1] + \dots + b_{N-1}x[n-N+1]$$

Filtros FIR

- Filtros FIR causais têm resposta ao impulso na forma:

$$h[n] = \begin{cases} b_n & 0 \leq n \leq N-1 \\ 0 & \text{senão} \end{cases}$$

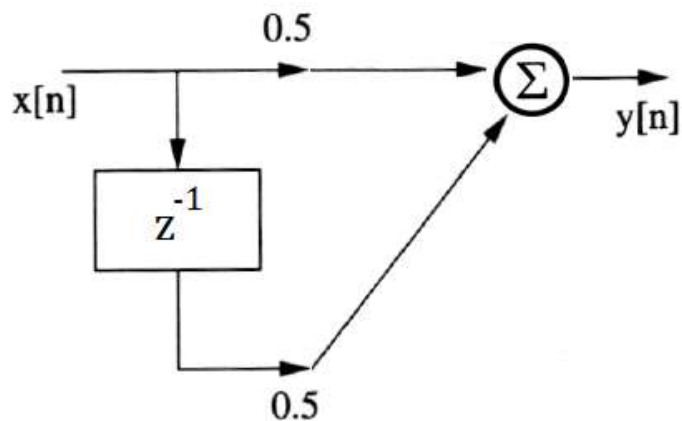
- Sua equação de diferenças se resume a:

$$y[n] = b_0x[n] + b_1x[n-1] + \dots + b_{N-1}x[n-N+1]$$

Não há versões atrasadas da saída $y[n]$ na equação

Filtros FIR

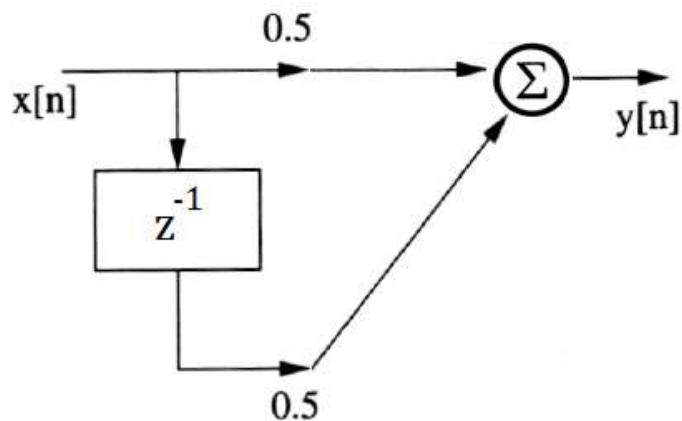
- Exemplo



– Qual a saída $y[n]$ deste filtro (causal) para uma entrada $x[n] = [1 \ 0 \ 0 \ 0 \ \dots]$?

Filtros FIR

- Exemplo



– Qual a saída $y[n]$ deste filtro (causal) para uma entrada $x[n] = [1\ 0\ 0\ 0\ \dots]$?

- $y[n] = [0,5\ 0,5\ 0\ 0\ 0\ \dots]$

Filtros FIR

- Em outras palavras, realizamos a soma de convolução

$$y[n] = 0,5.x[n] + 0,5.x[n - 1]$$

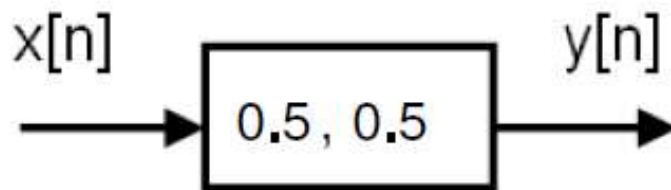
$$y[0] = 0,5.x[0] + 0,5.x[-1]$$

$$y[1] = 0,5.x[1] + 0,5.x[0]$$

·
·
·

Filtros FIR

- Outra maneira comum de representar filtros FIR
 - Explicitando seus coeficientes no diagrama de blocos
 - Usando o exemplo anterior:



Filtros FIR

- Outra forma de determinar a saída
 - Considere um filtro dado por [6 7 8] ao qual uma entrada [1 2 3 4 5] é submetida

1	2	3	4	5			
6	7	8					

6	12	18	24	30			
	7	14	21	28	35		
		8	16	24	32	40	

6	19	40	61	82	67	40	

Filtros FIR

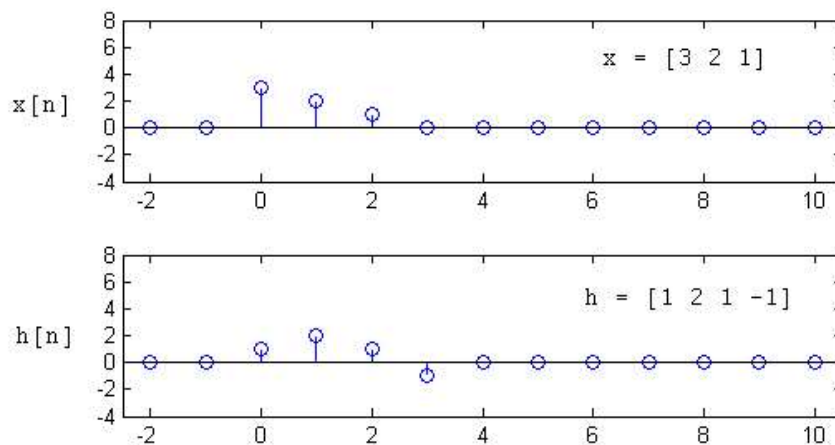
- Outra forma de determinar a saída
 - Considere um filtro dado por [6 7 8] ao qual uma entrada [1 2 3 4 5] é submetida

$$\begin{array}{rccccccccc} & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & & & & & \\ & 6 & 7 & 8 & & & & & & & \\ & \text{-----} & & & & & & & & & \\ 6 & 12 & 18 & 24 & 30 & & & & & & \\ & 7 & 14 & 21 & 28 & 35 & & & & & \\ & & 8 & 16 & 24 & 32 & 40 & & & & \\ & \text{-----} & & & & & & & & & \\ 6 & 19 & 40 & 61 & 82 & 67 & 40 & & & & \end{array}$$

Soma de
convolução!

Filtros FIR

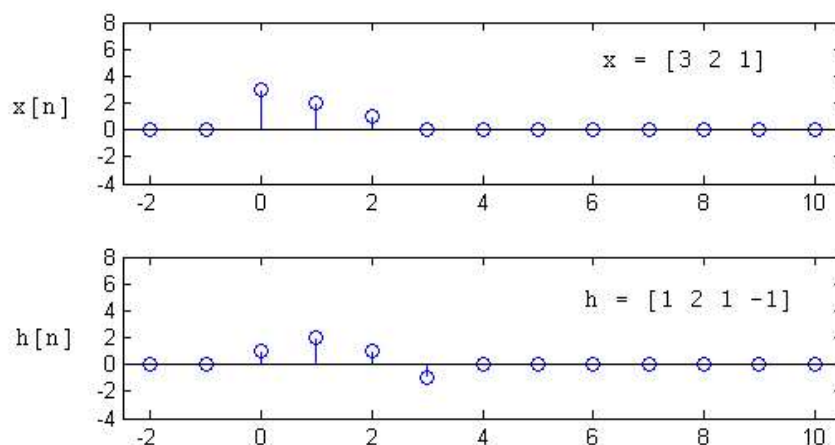
- Exemplo de soma de convolução (vista como soma de sinais)



$$y[n] = x[n] * h[n]$$

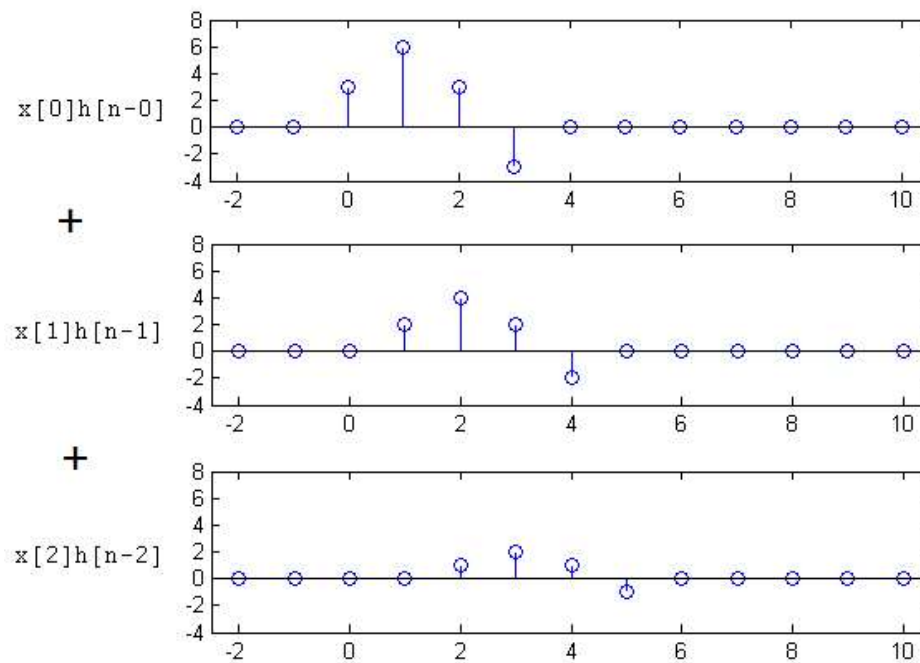
Filtros FIR

- Exemplo de soma de convolução (vista como soma de sinais)

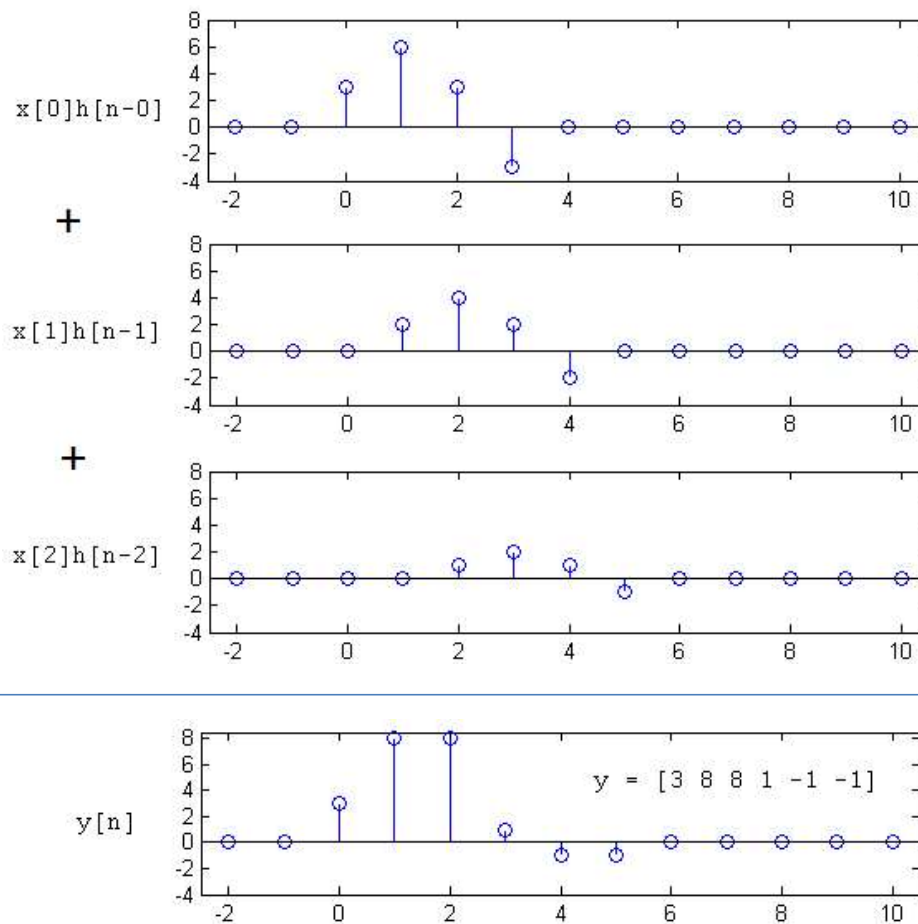


$$y[n] = x[n] * h[n] = \sum_k x[k] h[n-k] = x[0]h[n-0] + x[1]h[n-1] + x[2]h[n-2]$$

$$y[n] = x[n]*h[n] = \sum_k x[k]h[n-k] = x[0]h[n-0] + x[1]h[n-1] + x[2]h[n-2]$$

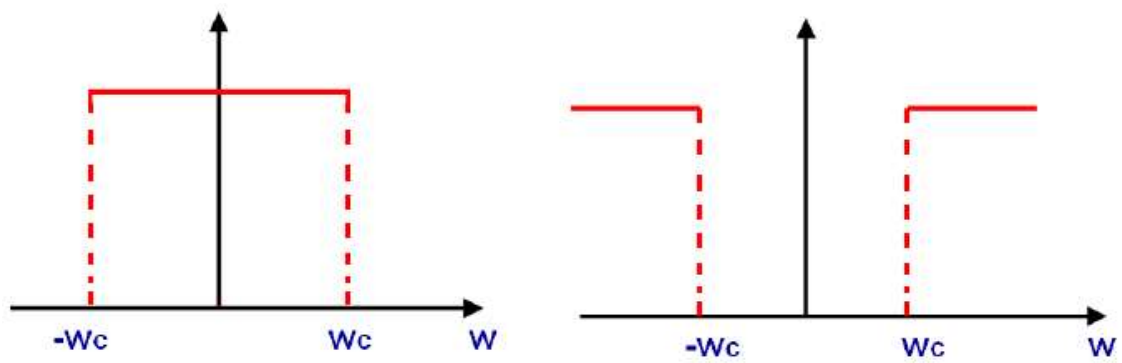


$$y[n] = x[n]*h[n] = \sum_k x[k]h[n-k] = x[0]h[n-0] + x[1]h[n-1] + x[2]h[n-2]$$



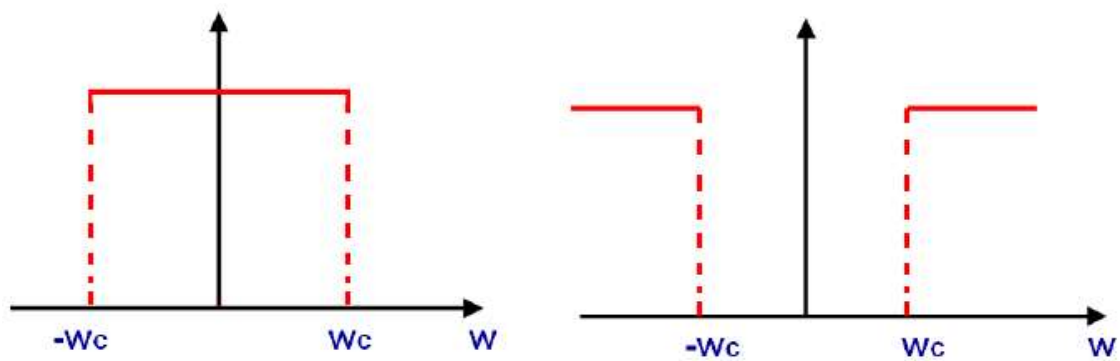
Filtros

- Filtros ideais



Filtros

- Filtros ideais

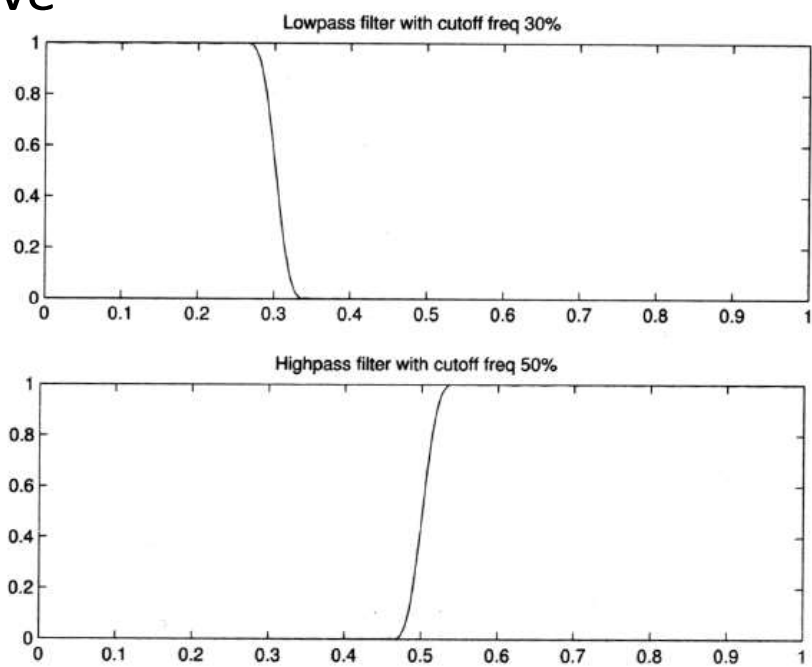


- Transição instantânea
 - Banda passante \rightarrow banda de rejeição
- Não realizáveis
 - Não causais
- Resposta ao impulso infinita (IIR)

Centro Universitário IESB / prof. Thiago
Raposo Milhomem

Filtros

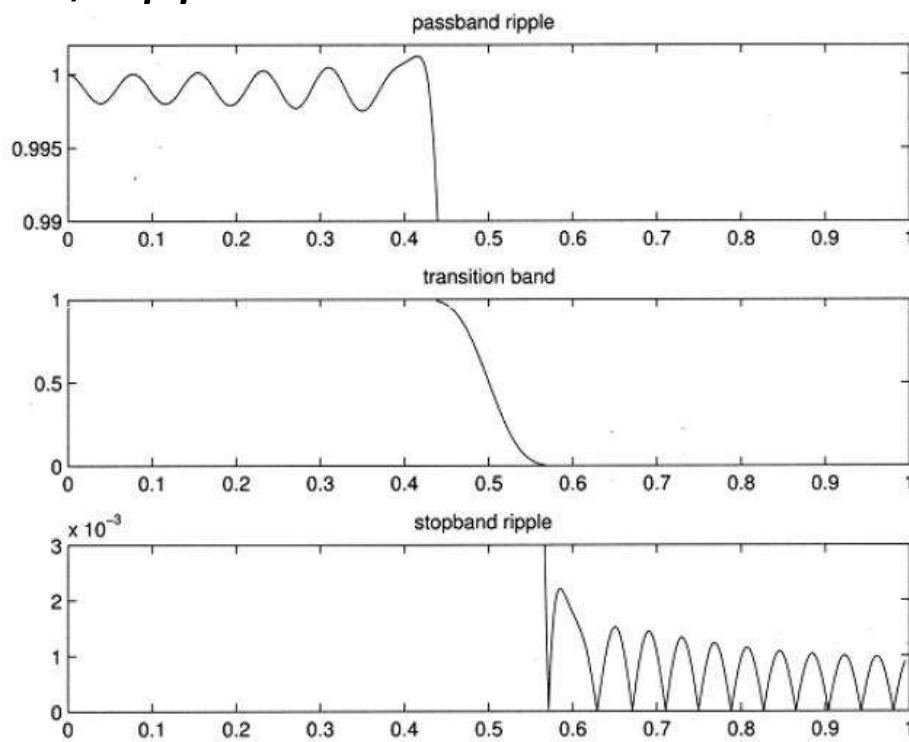
- Filtros práticos
 - Transição suave
 - Oscilações



Centro Universitário IESB / prof. Thiago
Raposo Milhomem

Filtros

- Transição, *ripples* etc.

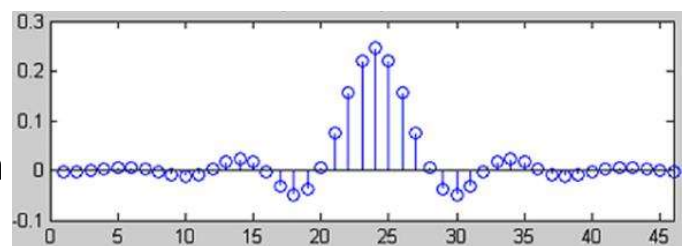
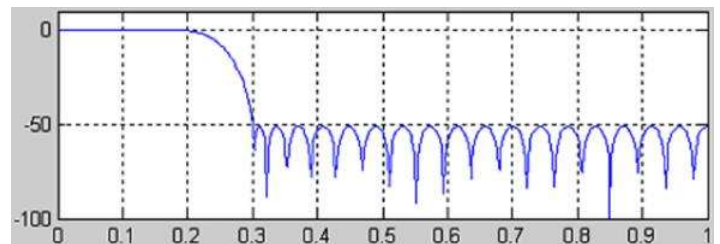


Centro Universitário IESB / prof. Thiago
Raposo Milhomem

Filtros

Análise do comportamento de um filtro

- Resposta em frequência $H(e^{j\Omega})$
 - Transformada de Fourier dos coeficientes $h[n]$
 - Absoluta ou em dB
 - Amplitude e Fase
 - Interpretação visual direta
- Resposta ao impulso
 - Coeficientes do filtro
 - Interpretação não tão direta



Filtros

- Exemplos básicos
- Filtro de Média (passa-baixa)
 - $h_{LP} = [0.5 \ 0.5]$
 - $y[n] = 0,5.x[n] + 0,5.x[n - 1] = (x[n] + x[n - 1])/2$
- Filtro de diferença (passa-alta)
 - $h_{HP} = [0.5 \ -0.5]$
 - $y[n] = 0,5.x[n] - 0,5.x[n - 1] = (x[n] - x[n - 1])/2$