### Filtrage numérique : Wattmètre

Xavier Bourlot

INSA Toulouse

30 mai 2020

#### Table des matières

- Le projet
  - Motivation
  - Architecture
  - Réalisation
- Piltre IIR Passe-haut
  - Design
  - Implémentation
  - Réponses

#### Table des matières

- Le projet
  - Motivation
  - Architecture
  - Réalisation
- 2 Filtre IIR Passe-haut
  - Design
  - Implémentation
  - Réponses

#### Motivation

#### But:

- Mesurer la consommation d'appareils secteur
- Automatiser l'acquisition/traitement des données
- Enregistrer sur de longues périodes (stream PC)

#### Motivation

#### But:

- Mesurer la consommation d'appareils secteur
- Automatiser l'acquisition/traitement des données
- Enregistrer sur de longues périodes (stream PC)

Plage de mesure	Résolution	Tension de charge	Consommation
0 - 550W 550 - 1100W	16mW 128mW	0.14V max	0.4W

Table – Caractéristiques techniques

#### Motivation

#### But:

- Mesurer la consommation d'appareils secteur
- Automatiser l'acquisition/traitement des données
- Enregistrer sur de longues périodes (stream PC)

Plage de mesure	Résolution	Tension de charge	Consommation
0 - 550W 550 - 1100W	16mW 128mW	0.14V max	0.4W

Table – Caractéristiques techniques

Exemple d'application : Mesure automatique du rendement d'alimentations à découpage  $AC \to DC$  en fonction de la charge

# Mesures de puissance

## Mesures de puissance

$$P = U * I$$

Oui mais ...

### Mesures de puissance

P = U \* I

Oui mais ...

Puissance instantanée ? RMS ? Apparente ? PF ? Quid de l'énergie ?

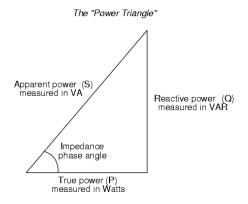


Figure – Le triangle des puissances Source : commons.wikimedia.org

### Architecture

### Architecture

### Schéma

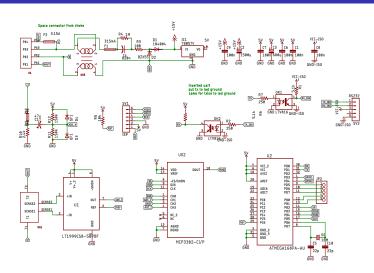


Figure – Schéma électrique

### Circuit imprimé

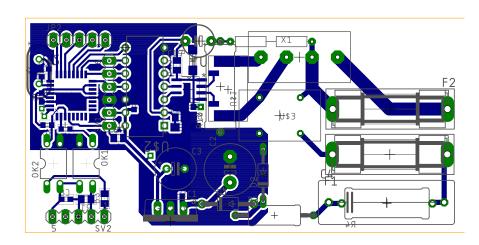


Figure - PCB

### Table des matières

- Le projet
  - Motivation
  - Architecture
  - Réalisation
- Piltre IIR Passe-haut
  - Design
  - Implémentation
  - Réponses

### Critères de design :

• Passe Haut : Éliminer la composante continue de la mesure de tension

#### Critères de design :

- Passe Haut : Éliminer la composante continue de la mesure de tension
- Gain et phase constants pour  $f \ge 50Hz =>$  Type Butterworth

#### Critères de design :

- Passe Haut : Éliminer la composante continue de la mesure de tension
- Gain et phase constants pour  $f \ge 50Hz =>$  Type Butterworth
- Faible complexité : calculs en temps réel!

#### Critères de design :

- Passe Haut : Éliminer la composante continue de la mesure de tension
- Gain et phase constants pour  $f \ge 50Hz =>$  Type Butterworth
- Faible complexité : calculs en temps réel!

Filtre IIR (Infinite Impulse Response) de 2<sup>nd</sup> ordre :

#### Critères de design :

- Passe Haut : Éliminer la composante continue de la mesure de tension
- Gain et phase constants pour  $f \ge 50Hz =>$  Type Butterworth
- Faible complexité : calculs en temps réel!

Filtre IIR (Infinite Impulse Response) de 2<sup>nd</sup> ordre :

Filtre récursif

#### Critères de design :

- Passe Haut : Éliminer la composante continue de la mesure de tension
- Gain et phase constants pour  $f \ge 50Hz =>$  Type Butterworth
- Faible complexité : calculs en temps réel!

### Filtre IIR (Infinite Impulse Response) de 2<sup>nd</sup> ordre :

- Filtre récursif
- Comportement similaire aux filtres analogiques "classiques"(RLC)

#### Critères de design :

- Passe Haut : Éliminer la composante continue de la mesure de tension
- Gain et phase constants pour  $f \ge 50Hz =>$  Type Butterworth
- Faible complexité : calculs en temps réel!

#### Filtre IIR (Infinite Impulse Response) de 2<sup>nd</sup> ordre :

- Filtre récursif
- Comportement similaire aux filtres analogiques "classiques"(RLC)
- Bon rapport Ordre du filtre / Performance, i.e. économies de temps de calcul
- Mais attention à la stabilité! (non abordée ici)

$$y[n] = 0.996 * x[n] - 0.996 * x[n-1] + 0.996 * y[n-1]$$



$$y[n] = 0.996 * x[n] - 0.996 * x[n-1] + 0.996 * y[n-1]$$

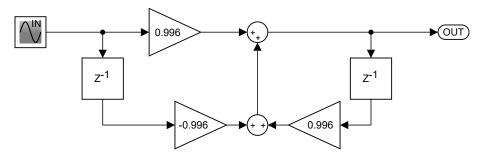


Figure – Schéma bloc du filtre

$$y[n] = 0.996 * x[n] - 0.996 * x[n-1] + 0.996 * y[n-1]$$

D'accord mais pourquoi 0.996 précisément?

$$y[n] = 0.996 * x[n] - 0.996 * x[n-1] + 0.996 * y[n-1]$$

D'accord mais pourquoi 0.996 précisément?

Parce que 
$$0.996 = \frac{255}{256} = 255 >> 8$$



# Réponse fréquentielle

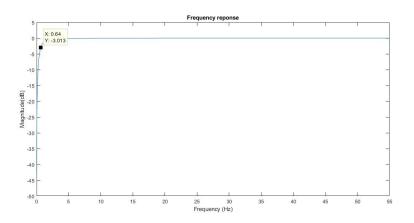


Figure – Réponse fréquentielle (0 à 55Hz)

# Réponse fréquentielle

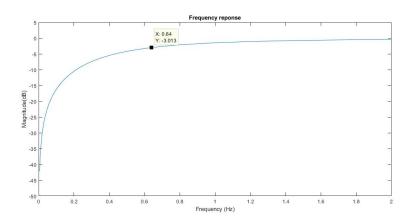


Figure - Réponse fréquentielle (0 à 2Hz)

### Réponse temporelle

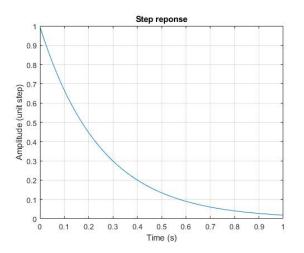


Figure – Réponse à un échelon

### Réponse temporelle, bis

Testons en situation réelle!

### Réponse temporelle, bis

#### Testons en situation réelle!

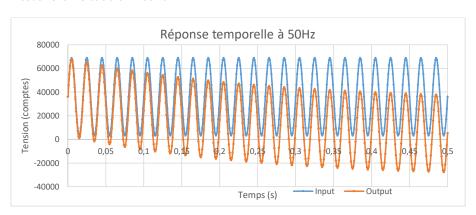


Figure – Réponse à une sinusoïde 50Hz

#### Références



Glen Nilsen (2013)

Single–Phase Power/Energy Meter with Tamper Detection Atmel AVR465 2566B AVR-08/2013



Dan Ellis (2007)

Digital Signal Processing, Filter Design: IIR

ELEN E4810 Columbia University



Steven W. Smith, Ph.D. (1997)

The Scientist and Engineer's Guide to Digital Signal Processing

ISBN 0-9660176-3-3 Chapter 19 : Recursive Filters

# Questions?