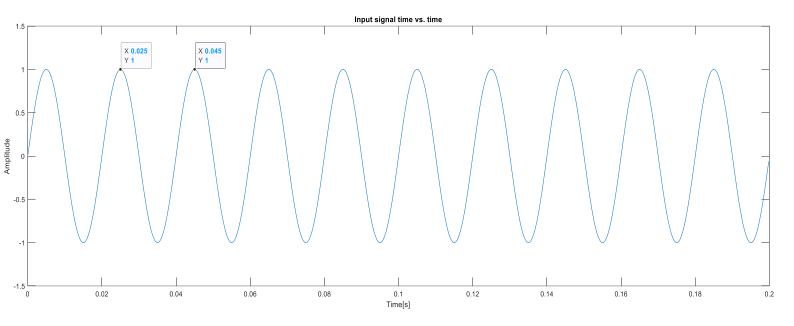
# **DSP-Project**

# Rom Hirsch Id: 313288763, Yrom Swisa Id: 203675814

a. גרף של אות הכניסה בזמן:



input signal vs. time - 1 גרף

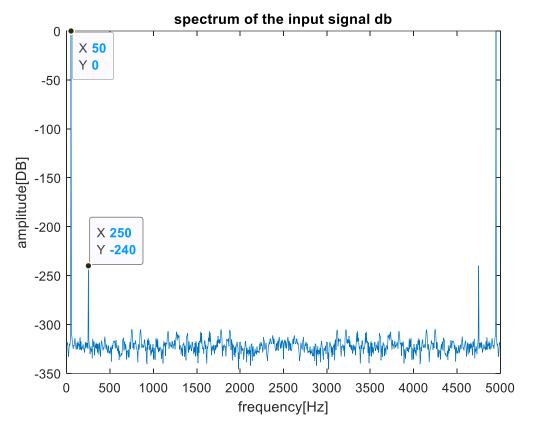
נמצא את התדר לפי הנקודות שסימנו כלומר:

$$f_{signal} = \frac{1}{T} = \frac{1}{0.45 - 0.025} = 50Hz$$

: האמפליטודה לפי הגרף

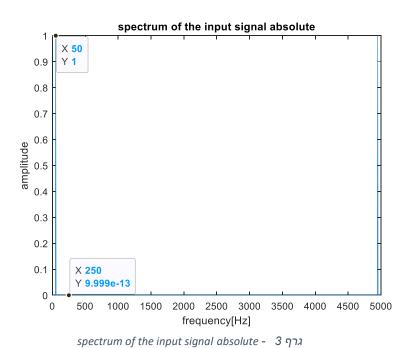
Amplitude = 1

#### b. ספקטרום אות הכניסה:



spectrum of the input signal - 2 גרף

### :absolute ספקטרום האות



 $f_{signal = 250Hz}$ Amplitude = -240[db]

תדר הרעש – כפי שחישבנו בסעיף 1:

 $f_{noise = 50Hz}$  Amplitude = 0[db] Amplitude(absolute) = 1

#### c. תיכנון מסנן מסוג notch מסדר שני:

בתכנון נדרוש להוסיף אפסים בתדר הרעש כדי לאפסו, ולהוסיף קטבים במרחק של 0.9 לאותם אפסים לפי הנתון.

נגדיר את האפסים וקטבים לפי הנוסחאות הבאות:

cut off - תדר - 
$$\Omega c$$
 a = 0.9

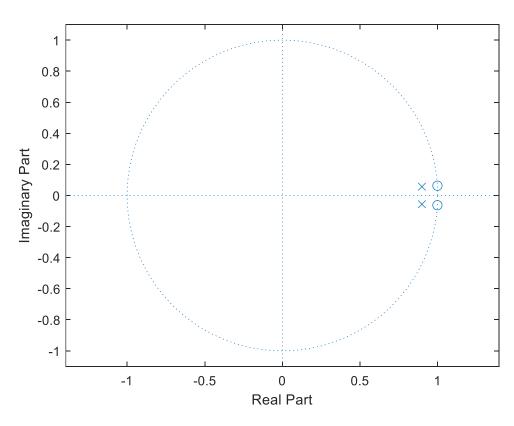
$$\Omega_c = 2\pi * \frac{frequency_{noise}}{frequency_{samp}}$$

$$Zero1 = e^{i\Omega_c}$$
  
 $Zero2 = e^{-i\Omega_c}$ 

$$Pole1 = a * e^{i\Omega_c}$$
  
 $Pole2 = a * e^{-i\Omega_c}$ 

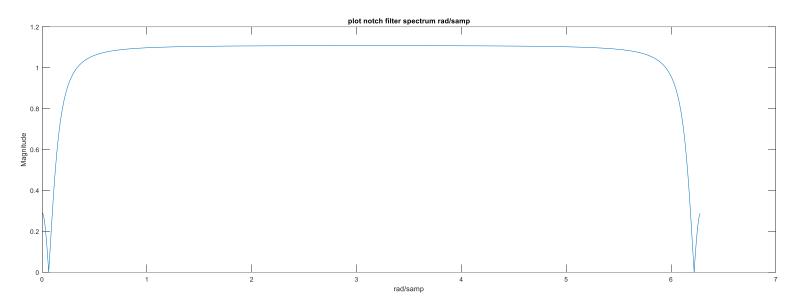
$$Transfer\ function(Notch) = \frac{(z - Zero1) * (z - Zero2)}{(z - Pole1) * (z - Pole2)}$$

: Pole zero diagram.d



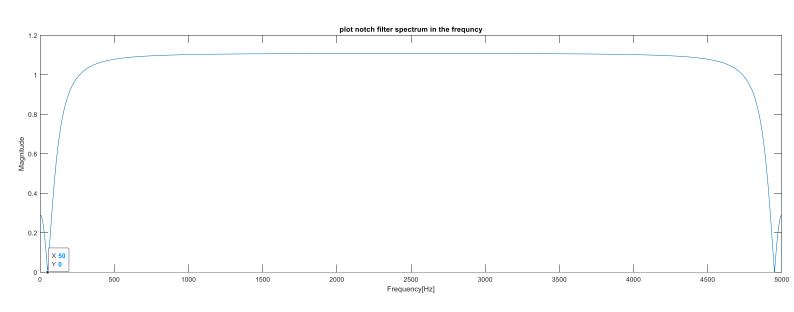
pole zero diagram - 4 גרף

### e. הגרף של התגובה לתדר של הפילטר:



filter vs. normalized frequency form 0 to 2pi [rad/smp]- 5 גרף

## גרף ספקטרום המסנן ביחס לתדר:



filter vs. frequency - 6 גרף

ניתן לראות שהמסנן לא יעביר את תדר הרעש כפי שתיכננו.

.f המשוואה הדפראנציאלית של המערכת:

$$\frac{Y}{X} = \frac{(z - Zero1) * (z - Zero2)}{(z - Pole1) * (z - Pole2)}$$

$$X * (z - Zero1) * (z - Zero2) = Y * (z - Pole1) * (z - Pole2) \rightarrow$$

$$X * (z^{2} - z * (Zero1 + Zero2) + (Zero1 * Zero2))$$

$$= Y * (z^{2} - z * (Pole1 + Pole2) + (Pole1 * Pole2)) \rightarrow$$

נמיר את האות לזמן:

$$x[n+2] - x[n+1] * (Zero1 + Zero2) + x[n](Zero1 * Zero2)$$
  
=  $y[n+2] - y[n+1] * (Pole1 + Pole2) + y[n] * (Pole1 * Pole2) \rightarrow$ 

מערכת סיבתית כמו זו אינה תלויה בערכי העתיד לכן נבצע הזזה בזמן כלומר נציב

$$n = n - 2$$

נקבל:

$$x[n] - x[n-1] * (Zero1 + Zero2) + x[n-2](Zero1 * Zero2)$$
  
=  $y[n] - y[n-1] * (Pole1 + Pole2) + y[n-2] * (Pole1 * Pole2) \rightarrow$ 

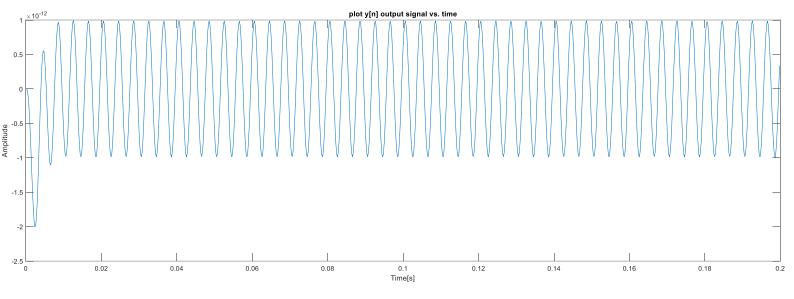
לכן המשוואה הדפראנציאלית של המערכת שווה:

$$y[n] = x[n] - x[n-1] * (Zero1 + Zero2) + x[n-2](Zero1 * Zero2) + y[n-1] * (Pole1 + Pole2) - y[n-2] * (Pole1 * Pole2)$$

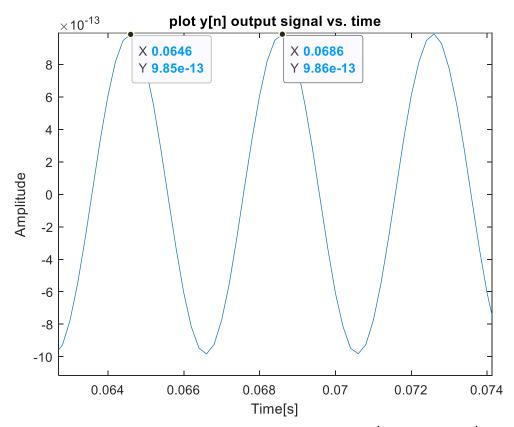
. matlab מימשנו את המערכת הדפראנציאלית בקוד g

.question i של cella matlab בוצע בקוד.h

### .output signal vs. time גרף.i



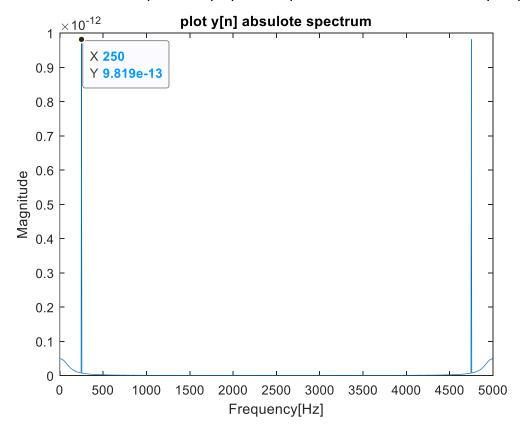
# תדר ואמפליטודה של האות.j



: תדר האות לאחר הוספת הפילטר הוא

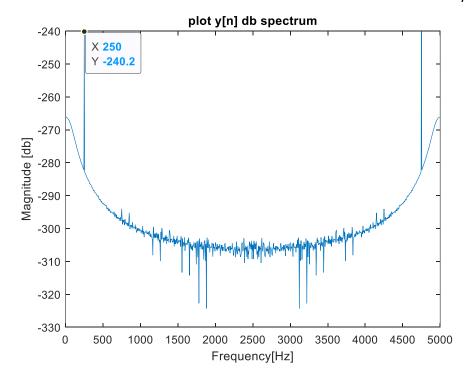
$$f_{signal = 250Hz}$$
 
$$Amplitude = 9.819e^{-13}$$

בנוסף ניתן לראות את התדר גם בעזרת הספקטרום להלן גרף של הספקטרום:



ניתן לראות את התדר ב 250hz.

#### : dbספקטרום האות ב



לסיכום ניתן לראות שלאחר העברת האות דרך ה- notch filter כבר אין לנו את הרעש שהיה ב 50hz ועכשיו ניתן לראות את האות המתוכנן ב 250hz. בזמן ניתן לראות בתחילה תופעת מעבר של המסנן ולאחר מכן את האות הנדרש.

```
% Id: 313288763,203675814
clear all ;
clc;
close all;
clear figure;
% init vars
data = load("input signal.mat").s;
N = length(data); % samples number
fs = 5e3 ;% sampled rate
Ts = 1/fs;
TO = N*Ts ;% total sampling time
df = 1/T0; % resolution we can get in the spectrum figure()
t = (0:length(data)-1).*Ts; % time domain
%% Question a: plot Input signal time domain
figure()
plot(t,data);
title("Input signal time vs. time")
xlabel("Time[s]")
vlabel("Amplitude")
%% Question b: plot Input signal spectrum frequency Domain
spectrum = fft(data,N)/(N*0.5);
freq axis = 0:length(spectrum)-1; % calc frequency array
freq axis = freq axis .*df; % calc frequency array
omega = 2.* pi .*(freq axis/fs); % Omega = 2pi*(f/fs)
% plot Input signal spectrum db
figure()
plot(freq axis, db(abs(spectrum)));
title ("spectrum of the input signal db")
xlabel("frequency[Hz]")
ylabel("amplitude[DB]")
% plot Input signal spectrum absolute
figure()
plot(freq axis,abs(spectrum));
title ("spectrum of the input signal absolute")
xlabel("frequency[Hz]")
ylabel("amplitude")
%% Question d: notch filter design
noiseFreq = 50; % noise frequince we found
N = 1000; % samples number
a = 0.9; % notch magnitude
z = \exp(1j.*omega); %z Transpose param <math>z=e^-jomega
omegaCutOff = 2 * pi*(noiseFreq/fs); %calc frequency cut off
%Calc zeros and poles
zero1 = exp(1j*omegaCutOff);
zero2 = exp(-1j*omegaCutOff);
pole1 = a * exp(1j*omegaCutOff);
pole2 = a * exp(-1j*omegaCutOff);
notchFilter = ((z - zero1) .* (z-zero2))./((z-pole1) .* (z-pole2)); %
notch filter equation
%% Question e: plot zero and pole map
zplane([zero1;zero2],[pole1;pole2]);% plot zero and pole map
%% Question f: plot notch filter spectrum
% plot notch filter spectrum between 0 - 2pi
figure()
```

```
plot(omega, abs(notchFilter))
title("plot notch filter spectrum rad/samp")
xlabel("rad/samp")
ylabel("Magnitude")
% plot notch filter spectrum in the frequncy domain
figure()
plot(freq axis,abs(notchFilter))
title("plot notch filter spectrum in the frequncy")
xlabel("Frequency[Hz]")
ylabel("Magnitude")
%% Question h and i: y[n] difference calc and pass the input through the
filter.
y = zeros (1,N); %init y[n]
x=data;
%calc difference
for n = 3 : N
  y(n) = x(n) - x(n-1) \cdot (zero1+zero2) + x(n-2) \cdot (zero1 \cdot zero2) + y(n-2) \cdot (zero1 \cdot zero1 \cdot zero2) + y(n-2) \cdot (zero1 \cdot zero1 \cdot zero2) + y(n-2) \cdot (zero1 \cdot zero1 \cdot zero1 \cdot zero1 \cdot zero1 \cdot (zero1 \cdot zero1 \cdot zero1 \cdot zero1 \cdot zero1 \cdot (zero1 \cdot zero1 \cdot zer
1).*(pole1+pole2)-y(n-2).*(pole1.*pole2);
end
Y = fft(y)/(N*0.5);
%% Question j and k: plot y[n] output signal vs. time.
plot(t,y)
title("plot y[n] output signal vs. time")
xlabel("Time[s]")
vlabel("Amplitude")
% plot y[n] spectrum (Y[n])
figure()
plot(freq axis,abs(Y))
title("plot y[n] absulote spectrum")
xlabel("Frequency[Hz]")
ylabel("Magnitude")
% plot y[n] spectrum db (Y[n])
figure()
plot(freq_axis,db(abs(Y)))
title("plot y[n] db spectrum")
xlabel("Frequency[Hz]")
ylabel("Magnitude [db]")
```