Filtri

David Rubin (david.rubin@student.um.si)

4. junij 2019

1 Zahteve naloge

Filtru pravimo, da je stabilen, kadar se njegov impulzni odziv h(n) približuje vrednosti 0, ko gre n proti neskončnosti. V kontekstu ničel in polov Z transformacije to pomeni, da je filter stabilen samo takrat, kadar so vsi njegovi poli znotraj enotskega kroga v kompleksni ravnini Z.

Vaša naloga je izdelati svoj lasten ARMA filter vsaj petega reda in določiti koeficiente a in b tako, da bo filter nestabilen. Vsak študent mora imeti izbrane svoje unikatne koeficiente (očitne podobnosti in trivialne tranformacije koeficientov filtrov drugih študentov niso dovoljene). Za svoj filter odgovorite na naslednja vprašanja:

- 1. Kako se glasi Z transformiranka vašega fitlra?
- 2. Kje v Z ravnini ležijo ničle vašega filtra?
- 3. Kje v Z ravnini ležijo poli vašega filtra?
- 4. Približno katere frekvence vaš filter prepušča in zakaj?
- 5. Približno katere frekvence vaš filter zapira in zakaj?
- 6. Kaj je treba narediti, da bo vaš filter postal stabilen in ohranil čim več originalnih frekvenčnih karakteristik?
- 7. Kako se s stabilizacijo filtra spremenijo koeficienti a?
- 8. Kako se s stabilizacijo filtra spremenijo koeficienti b?

Z transformacijo filtra naredite ročno. Iskanje ničel polinomov, ki vam določajo ničle in pole filtra, lahko izvedete v različnih orodjih, ki omogočajo iskanje ničel.

2 Poročilo

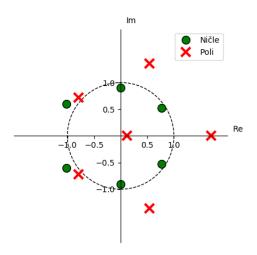
Koda, s katero sem pridobil naslednje odgovore, je priložena k poročilu.

1. Kako se glasi Z transformiranka vašega filtra?

$$H(z) = \frac{2 + 1z^{-1} - \frac{1}{9}z^{-2} + z^{-4} - \frac{7}{11}z^{-5} + 2z^{-6}}{\frac{3}{4} - z^{-1} + \frac{2}{3}z^{-2} - \frac{6}{13}z^{-3} - \frac{25}{29}z^{-4} - 3z^{-5} + \frac{3}{8}z^{-6}}$$

2. Kje v Z ravnini ležijo ničle vašega filtra?

Glej sliko 1.



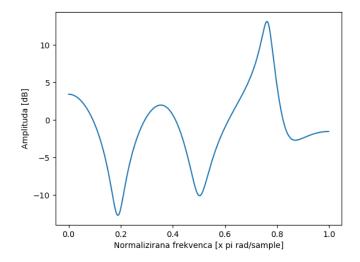
Slika 1: Ničle in poli filtra pred stabilizacijo.

3. Kje v Z ravnini ležijo poli vašega filtra?

Glej sliko 1.

4. Približno katere frekvence vaš filter prepušča in zakaj?

Iz frekvenčnega odziva na sliki 2 lahko vidimo, da filter prepušča frekvence 0 – $0.1 \cdot f_s$, 0.3 – $0.4 \cdot f_s$ in 0.6 – $0.8 \cdot f_s$.



Slika 2: Frekvenčni odziv nestabilnega filtra.

5. Približno katere frekvence vaš filter zapira in zakaj?

Na sliki 2 zopet lahko vidimo, da filter zapira frekvence $0.2 \cdot f_s$, $0.5 \cdot f_s$ in od $0.8 \cdot f_s$ dalje $(f_s \text{ predstavlja vzorčevalno frekvenco})$.

6. Kaj je treba narediti, da bo vaš filter postal stabilen in ohranil čim več originalnih frekvenčnih karakteristik?

Pole, ki so na sliki 1 zunaj enotskega kroga preslikamo znotraj kroga, tako da jih zamaknemo pod istim kotom in približno toliko kot so bili zunaj kroga so zatem znotraj kroga. Če z p označimo prvotni pol, potem naš novi ocenjen pol \tilde{p} pridobimo z naslednjo transformacijo:

$$\tilde{p} = \frac{1}{\bar{p}},\tag{1}$$

kjer \bar{p} predstavlja kompleksno konjugacijo.

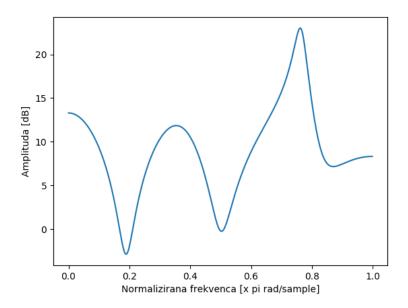
7. Kako se s stabilizacijo filtra spremenijo koeficienti a?

Poli, ki so zunaj kroga se prestavijo v krog, tako dobimo nove koeficiente a:

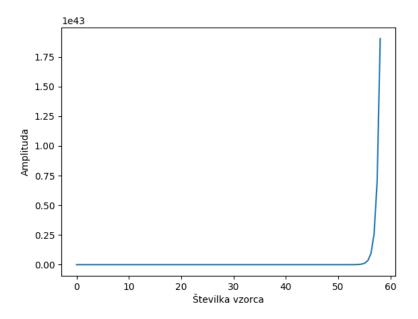
$$1 + 0.172z^{-1} + 0.092z^{-2} - 0.194z^{-3} + 0.314z^{-4} - 0.276z^{-5} + 0.029z^{-6}$$

8. Kako se s stabilizacijo filtra spremenijo koeficienti b?

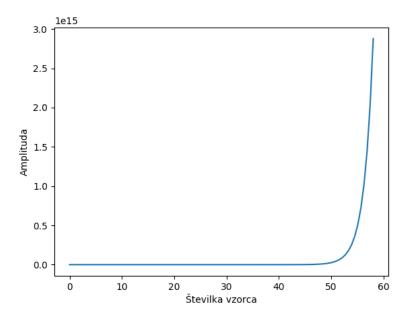
Koeficienti b ostanejo nespremenjeni.



Slika 3: Frekvenčni odziv stabilnega filtra.



Slika 4: Impulzni odziv nestabilnega filtra.



Slika 5: Impulzni odziv stabilnega filtra.