Санкт-Петербургский Политехнический Университет Петра Великого Институт компьютерных наук и технологий Кафедра компьютерных систем и программных технологий

Телекоммуникационные технологии

Отчет по лабораторной работе №3 Линейная фильтрация

> Работу выполнил:

Волкова М.Д. Группа: 33501/3 **Преподаватель:**

Богач Н.В.

Содержание

1.	Цель работы	2
2.	Постановка задачи	2
3.	Теоретическая информация	2
	3.1. Генерация гармонического сигнала с шумом	2
	3.2. Фильтр нижних частот	2
4.	Ход работы	3
	4.1. Генерация гармонического сигнала с шумом	4
	4.2. Фильтрация сигнала	5
5.	Выводы	6

1. Цель работы

Изучить воздействие фильтра нижних частот на тестовый сигнал с шумом.

2. Постановка задачи

Сгенерировать тестовый гармонический сигнал с шумом, синтезировать ФНЧ, отфильтровать сигнал с шумом. Посмотреть, как ФНЧ влияет на спектр сигнала.

3. Теоретическая информация

3.1. Генерация гармонического сигнала с шумом

Для генерации гармонического сигнала можно воспользоваться формулой $signal = A*cos(2*\pi*f*t+\varphi)$, где A — амплитуда сигнала, f — частота, t — вектор отсчетов времени, φ — смещение по фазе.

Для добавления шума в исходный сигнал необходимо сложить его с другим сигналом, полученным по аналогичной формуле, но для другой частоты.

3.2. Фильтр нижних частот

Любой фильтр работает по принципу умножения сигнала в частотной области на коэффициент, зависящий от частоты. Фильтр усиливает (или не изменяет) частоты в диапазоне и ослабляет вне его. Так, фильтр нижних частот ослабляет частоты выше заданной границы, умножая их на маленький коэффициент. АЧХ такого фильтра показана на рис.3.2.1:

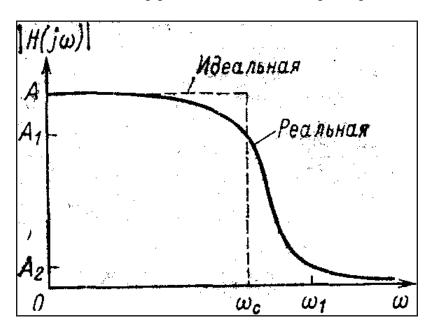


Рис. 3.2.1. АЧХ фильтра нижних частот

Фильтры делятся на БИХ (с бесконечной импульсной характеристикой) и КИХ (с конечной импульсной характеристикой). Основным свойством БИХ фильтров является то, что их импульсная переходная характеристика имеет бесконечную длину во временной

области. У КИХ фильтров гарантируется, что с какого-то момента импульсная характеристика станет равна 0. Это делает их более устойчивыми, по сравнению с БИХ фильтрами. Самая важная особенность КИХ фильтров заключается в возможности получения точной линейной фазовой характеристики.

Основным методом расчета коэффициентов является модифицированный алгоритм Ремеза — (Parks-McClellan algorithm). Это косвенный итерационный метод для нахождения оптимальных значений с Чебышевской характеристикой фильтра. Особенность метода заключается в минимизации ошибки в полосе затухания и пропускания путем Чебышевской аппроксимации импульсной характеристики.

В работе используется КИХ фильтр с равномерно пульсирующей АЧХ (equiriple filter).

4. Ход работы

Ход работы разделим на 2 части:

- генерация зашумлённого сигнала
- фильтрация этого сигнала.

Листинг 1: Код для исследования фильтра

```
close all
 1
 2
   clc
 3|Fn = 30;
 4| \text{Fd} = \text{Fn} * 100;
   Td = 1/Fd;
   t = 0:Td:0.4;
   signal = cos(2*pi*Fn.*t);
 7
 9
   signal 1 g = figure();
10 plot (t, signal);
11
12|\operatorname{Fn}2 = 100;
13|\operatorname{signal} = \operatorname{signal} + \cos(2*\operatorname{pi}*\operatorname{Fn2}.*t);
15 | signal_2_g = figure();
16 plot(t, signal);
17
18 signal 2 fft g = figure();
19 spectrum (signal, Fd, 200);
20
21
22
   Hd = fdesign.lowpass('Fp, Fst, Ap, Ast', 50, 60, 1, 10, Fd);
   d = design (Hd, 'equiripple');
23
24
25 | %fvtool (d)
26
27 y signal = filter (d, signal);
28
29 filtered g = figure();
30 | plot(t, y_signal);
31| filtered_fft_g = figure();
32 spectrum (y signal, Fd, 200);
33
34 saveas (signal_1_g, '../ fig/signal1', 'png')
35 saveas (signal_2_g, '../fig/signal2', 'png')
36 saveas (signal_2_fft_g, '../fig/signal2_fft', 'png')
```

```
37 | saveas (filtered_g, '../fig/filter_signal', 'png')
38 | saveas (filtered_fft_g, '../fig/filter_signal_fft', 'png')
```

Листинг 2: Код для получения спектра сигнала

```
function spectrum (signal, Fs, flim)
       2
3
                                                                     if nargin < 3
                                                                                                               flim = Fs;
       4
                                                                   end
       5
                                                                  N = length (signal);
       6
                                                                  X_mags = abs(fft(signal'));
       7
                                                  8
                           ___fax Hz_=_bin vals*Fs/N;
                           _{\text{U}} _{\text{
10
                       xlabel ('Frequency, Hz')
11
                       ylabel ('Magnitude');
                       ___axis_tight
13
                       \lim_{n \to \infty} x \lim ([0, f\lim_{n \to \infty}]);
15 end
```

4.1. Генерация гармонического сигнала с шумом

Для начала получим обычный гармонический сигнал с частотой 30 Гц. Сгенерированный сигнал представлен на рисунке 4.1.1:

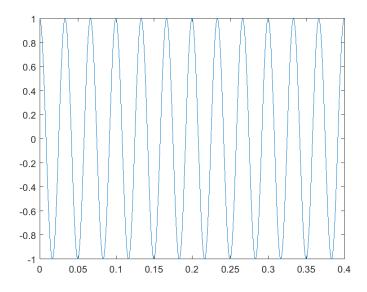


Рис. 4.1.1. Гармонический сигнал

Затем сгенерируем еще один сигнал с более высокой частотой, и прибавим его к имеющемуся. Результат добавления шума в сигнал показан на рисунке 4.1.2:

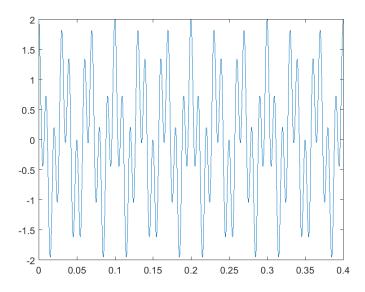


Рис. 4.1.2. Гармонический сигнал с шумом

Далее получим спектр сигнала с помощью преобразования Фурье. Спектр гармонического сигнала с шумом приведен на рисунке 4.1.3:

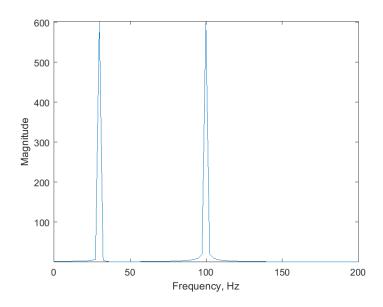


Рис. 4.1.3. Спектр зашумленной гармоники

Видно, что в сигнале присутствуют 2 гармоники разной частоты.

4.2. Фильтрация сигнала

Для фильтрации будем использовать КИХ фильтр низких частот с равномерно пульсирующей АЧХ. Коэффициенты фильтра получены с помощью функции Matlab (листинг 1, строка 21)

Отфильтрованный полученным фильтром сигнал можно увидеть на рисунке 4.2.1:

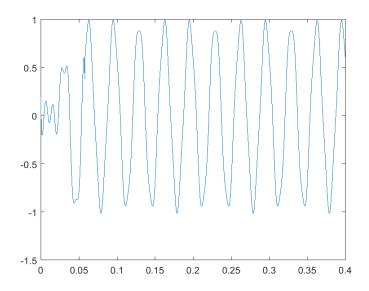


Рис. 4.2.1. Сигнал после прохождения фильтра

Максимальная амплитуда немного уменьшена из-за коэффициента ослабления фильтра, и сигнал устанавливается с небольшой задержкой.

Спектр данного сигнала, полученный с помощью преобразования Фурье, приведен на рисунке 4.2.2:

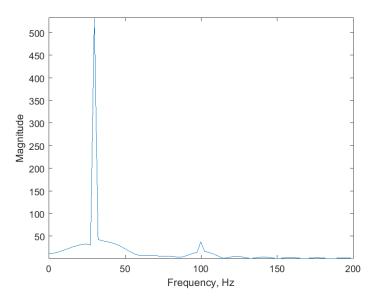


Рис. 4.2.2. Спектр отфильтрованного сигнала

На рисунке видна одна гармоника, т.е. фильтр верно отсек гармонику шума, внесенного нами в сигнал.

5. Выводы

В данной работе мы исследовали прохождение сигнала через линейную цепь фильтра нижних частот.

Аппроксимация не имеет идеальный наклон кривой после частоты среза, поэтому на практике используется аппроксимация, с неполным подавлением шума на частотах, близких к частоте среза. Поэтому и идеальное окно, которое имеет вид прямоугольника, получить не возможно.