Trabajo práctico: Filtrado digital IIR

1) Filtro Leaking Integrator (LI) con señales senoidales en MATLAB

- a) Genere una señal senoidal con frecuencia fundamental de 100Hz.
- b) Agregue ruido a la señal senoidal tal que la relación señal-ruido entre la señal senoidal y la señal con ruido sea de 60 dB.
- c) Aplique filtrado del tipo *leaking integrator* a la señal con ruido para filtros con dimensión para λ iguales a 0.8, 0.9 y 0.98. Utilice la función filter().
 - d) Grafique la respuesta en el tiempo de las señales original y filtradas y compare.
 - e) Grafique la respuesta en frecuencia y fase del filtro LI. Use la función freqz.
- f) Grafique la respuesta en frecuencia de las señales original y filtrada y compare. Utilice la función provista my dft.

2) Dimensiones de filtros FIR e IIR para un mismo tipo de filtro

- a) Ejecute la función iir vs fir.m.
- b) Analice las funciones fir_kaiser_3400_44100.m e iir_elliptic_3400_44100.m ¿Qué tipos de filtros implementan ambas funciones?.
- c) Observe ambas respuestas en frecuencia. ¿Qué diferencias hay entre ambas respuestas?
- d) Grafique las respuestas en fase y compárelas. ¿Qué diferencias hay entre ambas respuestas?
- e) ¿Cuál es la dimensión del numerador del filtro FIR y cuántos coeficientes presenta la matriz SOS del filtro IIR? ¿A qué conclusión puede abordar?

3) Diseño de un filtro IIR

Diseñe un filtro digital tipo IIR a partir del diseño de un filtro analógico.

a) Diseñe un filtro Chebyshev Tipo I pasa-banda entre 300 y 3.400 Hz con 3 dB en la banda pasante. Use las funciones cheb1ap() y lp2bp().

Año 2019 1

- b) Grafique la respuesta en frecuencia y fase del filtro analógico. Use la función fregs().
- c) Discretice el filtro analógico para una frecuencia de muestreo de 9600 Hz. Pruebe con los métodos de interpolación zoh, foh y tustin. Use la función c2d().
 - d) Grafique la respuesta en frecuencia y fase del filtro digital. Use la función freqz().
 - e) Compare con la respuestas de ambos filtros.

4) Filtros IIR de 2do orden tipo Direct I y Direct II con floating point en C

MATLAB permite ejecutar funciones desarrolladas en lenguaje C usando una función wrapper cuya finalidad es la actuar como interfaz entre MATLAB y C. Este wrapper debe adaptar las variables de entrada y salida entre ambos lenguajes.

- a) Abra la función wrapper iir_matlab_wrapper.c y analice las diferentes secciones. Al final de la misma verá que se invoca a la función iir filter I float().
- b) Las funciones en C que implementan diferentes filtros IIR de 2do orden se encuentran en el archivo iir_filters.c, donde hay funciones para filtros IIR tipo Direct I y Direct II, en punto flotante y en punto fijo. Ejecute en consola el comando:

>> mex iir_matlab_wrapper.c iir_filters.c

La función mex es la encargada de compilar los archivos en C bajo MATLAB.

- c) Abra en el editor de MATLAB el script irr_matlab_to_C.m y ejecútelo. Este se encarga de invocar la función iir_matlab_wrapper y de analizar su salida. Concéntrese en comparar las señales de salida para las funciones implementadas en MATLAB y en C.
- d) Comente la línea de la función iir_filter_l_float(), descomente la línea de la función iir_filter_II_float() y vuelva a compilar. Ejecute nuevamente irr_matlab_to_C.m. Observe la señal filtrada de salida, ¿detecta alguna diferencia respecto a la salida para el filtrado tipo Direct I?.
- e) Abra el archivo iir_filters.c y analice las funciones que implementan los filtros IIR tipo Direct I y Direct II. Observe cómo la estructura de cada función representa los esquemas de los filtros IIR tipo Direct I y Direct II, respectivamente, vistos en teoría ¿Qué diferencias presentan estas funciones?

Año 2019 2

5) Filtros IIR de 2do orden tipo Direct I y Direct II con fixed point en C

Utilizando las funciones Ejercicio 3), escriba funciones las en C para filtrado IIR tipo Direct I y Direct II en precisión punto fijo Q15. Verifique su correcto funcionamiento en MATLAB.

6) Filtros IIR de N orden tipo Direct I y Direct II con floating point en C

Escriba funciones en C para implementar filtrado IIR tipo Direct I y Direct II de orden N. Verifique su correcto funcionamiento bajo MATLAB.

Año 2019 3