



Hochschule für Angewandte Wissenschaften Hamburg
Hamburg University of Applied Sciences

Digitale Signalverarbeitung

Labor Nr. 3: FIR Filter

Autoren:

Tommy JAHNKE
Nils PARCHE

Professor:

Prof. Dr. VOLLMER

21. November 2017

Inhaltsverzeichnis

1	Beschreibung	1
2	Attachments	2
2.1	A1 Tiefpassentwurf mit <code>fir()</code>	2
2.2	A2 Tiefpassentwurf mit <code>firpm()</code>	5
2.3	B Bandpass-Filterentwurf	8
2.4	C1 Analoge Übertragungscharakteristik des DSK Boards	11
2.5	C2 Echtzeit-Festkomma-Implementierung des FIR-Filters	12
2.6	C3 Vergleich des Amplitudenganges vom FIR-Filter Matlab - DSK Board	13
2.7	D Profiling FIR-ISR	14
2.8	E Tiefpasstransformation mit $h_{TP} \rightarrow h_{HP}$ (<i>Substitution</i> : $z = -z$)	15
2.9	F Weichenfilter Amplitudengang Hoch- und Tiefpass	16
2.10	G Tiefpasstransformation mit $h_{TP} \rightarrow h_{HP}$ (Änderung des mittleren Koeffizienten)	18
3	Fazit	19

1 Beschreibung

Die Labordurchführung wurde nach der Praktikumsbeschreibung „FIR Filter Implementierung in MATLAB und in C“ bearbeitet. In dieser Beschreibung wird davon ausgegangen, dass die Laborbeschreibung vorliegt.

In dem nachfolgenden Bericht wird der FIR-Filter theoretisch untersucht und als h_{TP} , h_{HP} und h_{BP} auf einem DSP Implementiert und untersucht.

2 Attachements

2.1 A1 Tiefpassentwurf mit fir()

Mit der Matlab Funktion `fir()` ist ein FIR-Tiefpassfilter zu entwerfen. Um die geforderten Grenzwerte einzuhalten muss zunächst die Filterordnung mit dem M-File `Kaiser_Order_01.m` bestimmt werden. Die Koeffizienten werden mit dem M-File `fir_1.m` gemäß Listing 2 bestimmt. Außerdem wird der Amplitudengang (x =normiert auf $F_s/2$), das Zeitsignal und der Frequenzgang vor sowie nach dem Filter in einem Diagramm ausgegeben. Die normierten Filterkoeffizienten (normiert auf ± 1) müssen für die spätere Implementierung in den DSP auf 16-Bit Integer werte angepasst werden. Dazu werden die Koeffizienten mit einem Korrekturfaktor versehen. In Abbildung 1 sind die Änderungen von Listing 2 aufgeführt.

Korrekturwert maximal $1 \approx 32767 \rightarrow 1\text{-Bit Vorzeichen} + 15\text{-Bit Wertebereich}$.

$$b_k(x) = b(x) * 2^{15} - 1 \quad (1)$$

Parameter	Wert
Eckfrequenz Durchlassbereich	1800 <i>Hz</i>
Eckfrequenz Sperrbereich	2600 <i>Hz</i>
Maximaler Ripple im Durchlassbereich	0.5 <i>db</i>
Minimale Sperrdämpfung	40 <i>db</i>
Abtastfrequenz	8000 <i>Hz</i>

```

1 N=23; %FIR1 requires filter order (N) to be EVEN when gain = 1 at Fs/2.
2 % Normierte Eckfrequenz im Durchlassbereich auf Fs/2. 1800 Hz/4000Hz = 9/20
3 % = 0.45
4 % Normierte Eckfrequenz im Sperrbereich auf Fs/2. 2600 Hz/4000 Hz = 13/20 = 0.65
5 W=(9/20); %Specify Bandstop filter with stop band between
6 %0.4*(Fs/2) and 0.6*(Fs/2)
7 B=fir1(N,W,'DC-1') %Design FIR Filter using default Hamming window.
8 correction = 32767; % Correction for 16-bit integer normalized 1
9 B_correction =int16(B*correction) %cast B to 16 bit short Int
10 %create header file fir_coef.h (FIR filter coefficients)
11 filnam = fopen('LP_coef.h', 'w'); % generate include-file
12 fprintf(filnam,'#define N %d\n', N+1);
13 fprintf(filnam,'short h[N]={\n');
14 j = 0;
15 for i= 1:N+1;
16     fprintf(filnam,' %6.0f,', B_correction(i));
17     j = j + 1;
18     if j >7
19         fprintf(filnam, '\n');
20         j = 0;
21     end
22 end

```

Listing 1: `fir_2a.m` Matlab-File Auszug - Tiefpassfilter Ordnung 23

```
1 #define N 24
2 short h[N]={
3     -38,    73,    123,   -145,   -422,    167,   1080,    126,
4     -2332, -1431,  5700, 13482, 13482,  5700, -1431, -2332,
5     126,   1080,   167,   -422,   -145,    123,    73,   -38,
6 };
```

Listing 2: FIR-Filter Koeffizienten Ordnung 23

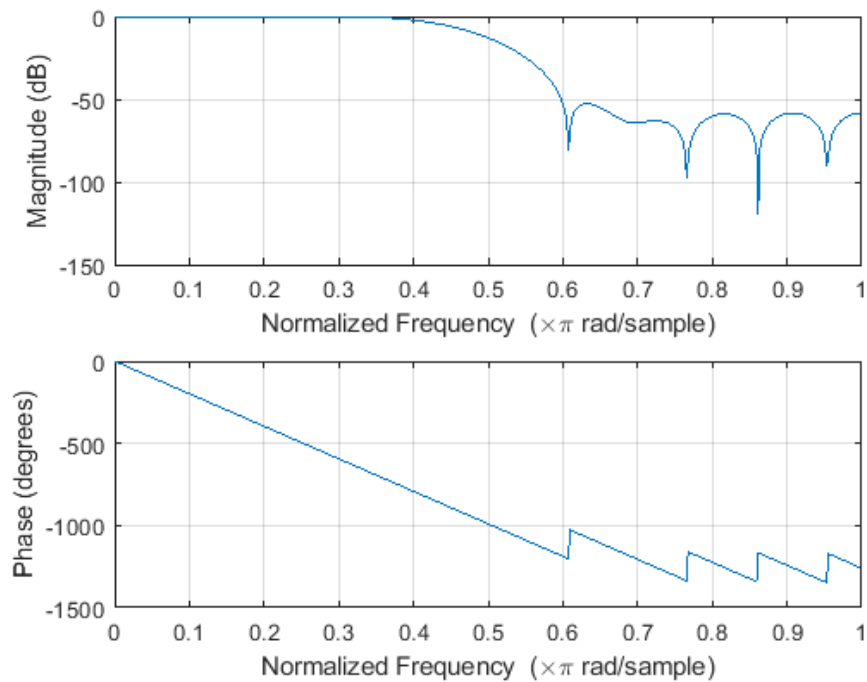


Abbildung 1: Amplituden und Phasengang - FIR-Filter Tiefpass

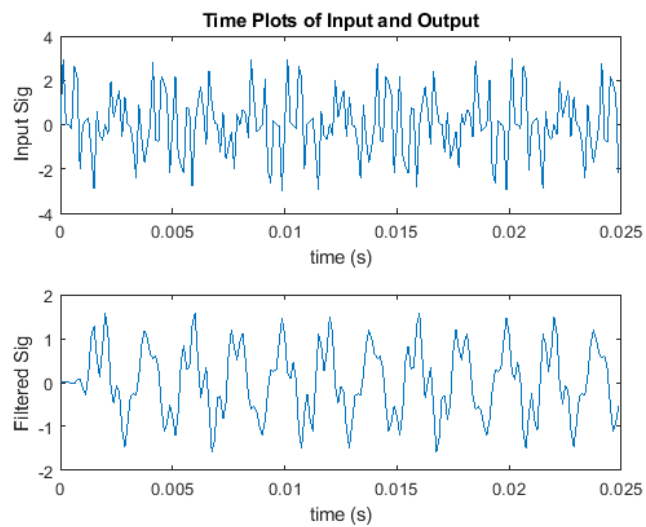


Abbildung 2: Eingangs- und gefiltertes Ausgangszeit-signal - FIR-Filter Tiefpass

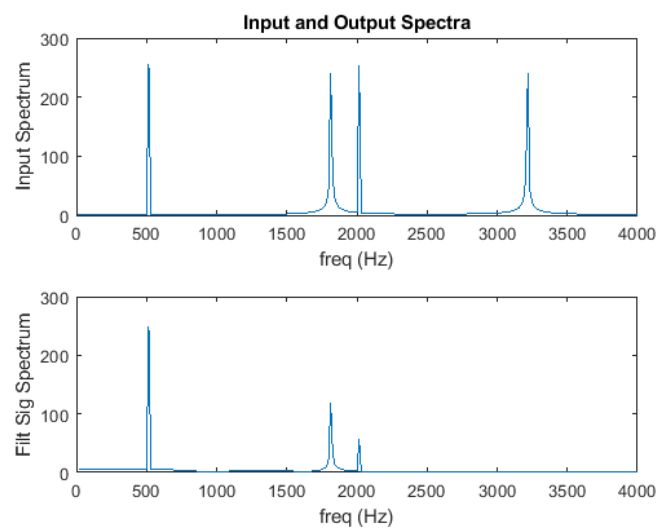


Abbildung 3: Eingangs- gefiltertes Ausgangs Frequenzspektrum

2.2 A2 Tiefpassentwurf mit firpm()

```
1 % fir_2b.m
2 % FIR filter design example using the MATLAB firpm function
3 % Autor: Nils Parche, 19.11.2017
4
5 Fs=8e3; %Specify Sampling Frequency
6 Ts=1/Fs; %Sampling period.
7 Ns=512; %No of time samples to be plotted.
8 F=[1800 2600]; %Cutoff frequenzcy
9 A=[1 0]; % Desired amplitude
10 RP = 0.5; % Passband ripple
11 RS = 40; % Stopband ripple
12 DEV = [(10^(RP/20)-1)/(10^(RP/20)+1) 10^(-RS/20)];
13
14 [N, F0, A0, W] = firpmord(F, A, DEV, Fs)
15 B=firpm(N, F0, A0, W) %Design FIR Filter using default Hamming window.
16 correction = 32767;
17 %B_correction = cast((B*correction), 'uint16') %cast B to 16 bit short Int
18 B_correction = floor(B*correction);
```

Listing 3: fir_2b.m Matlab-File Auszug - Tiefpassfilter Ordnung 16

```
1 #define N 17
2 short h[N]={
3     188,   -728,   -820,   1152,   1017,  -2848,  -1258,  10203,
4     17728, 10203,  -1258,  -2848,   1017,   1152,   -820,   -728,
5     188,};
```

Listing 4: FIR-Filter Koeffizienten Ordnung 16

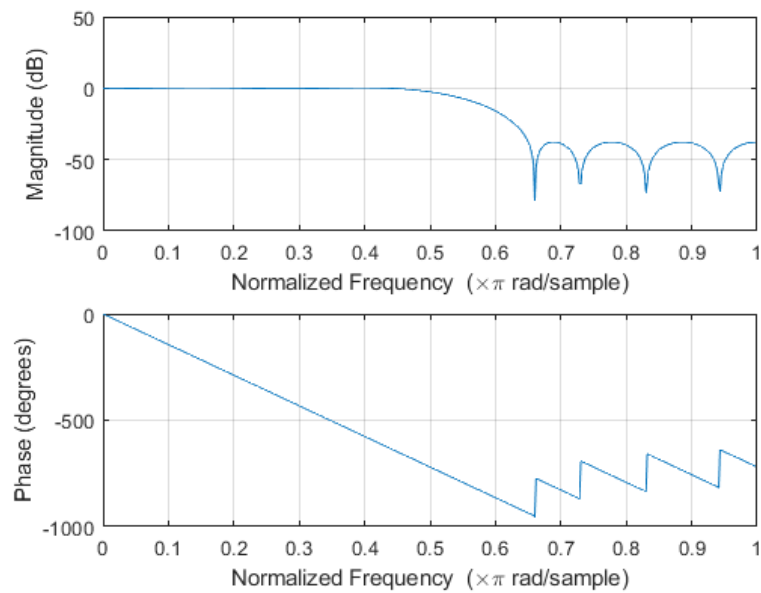


Abbildung 4: Amplituden und Phasengang - FIR-Filter Tiefpass

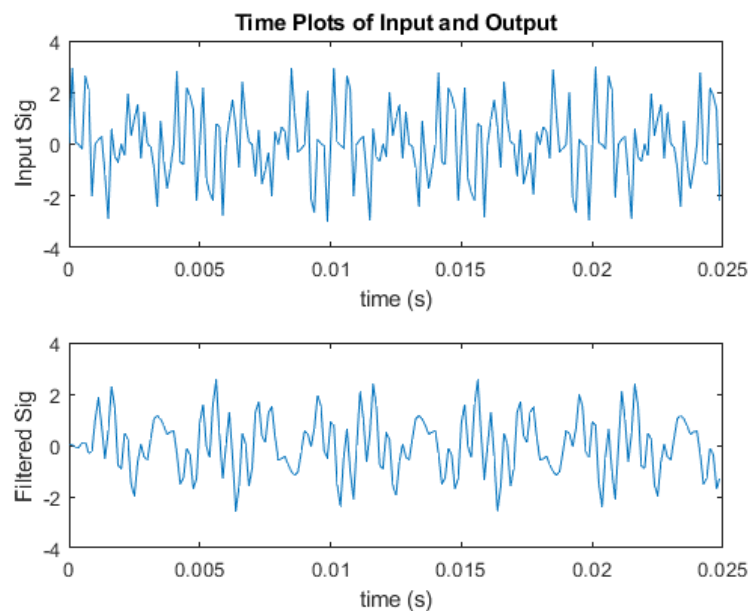


Abbildung 5: Eingangs- und gefiltertes Ausgangszeitensignal - FIR-Filter Tiefpass

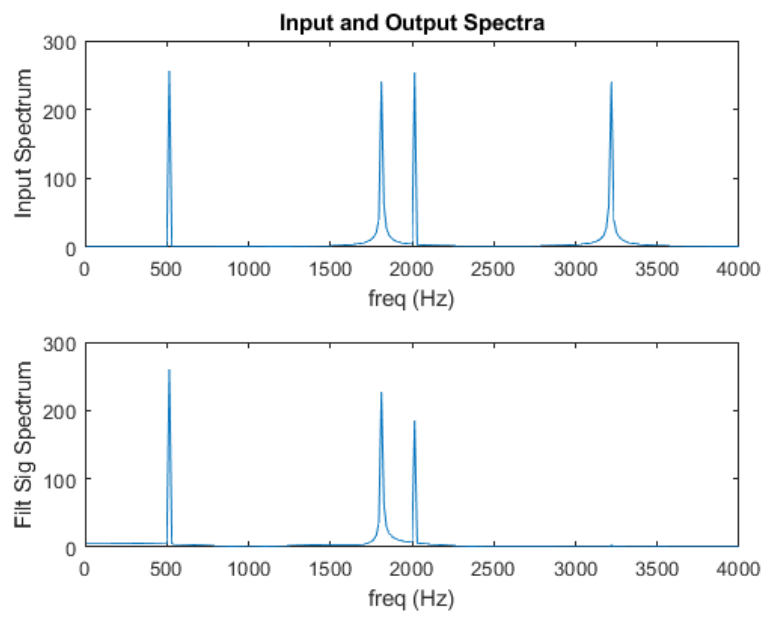


Abbildung 6: Eingangs- gefiltertes Ausgangs Frequenzspektrum

2.3 B Bandpass-Filterentwurf

```

1  % fir_3.m
2  % FIR filter design example using the MATLAB firpm function
3  % Autor: Nils Parche, 19.11.2017
4
5  Fs=8e3; %Specify Sampling Frequency
6  Ts=1/Fs; %Sampling period.
7  Ns=512; %No of time samples to be plotted.
8  F=[500 800 2400 2700]; %Cutoff frequenzcy
9  A=[0 1 0]; % Desired amplitude
10 RP = 0.4; % Passband ripple
11 RS = 40; % Stopband ripple
12 DEV = [10^(-RS/20) (10^(RP/20)-1)/(10^(RP/20)+1) 10^(-RS/20)];
13
14 [N, F0, A0, W] = firpmord(F, A, DEV, Fs)
15 B=firpm(N, F0, A0, W) %Design FIR Filter using default Hamming window.
16 %create header file fir_coef.h (FIR filter coefficients)
17 correction = 32767;
18 B_correction =uint16(B*correction) %cast B to 16 bit short Int

```

Listing 5: fir_3.m Matlab-File Auszug - Bandpassfilter Ordnung 45

```

1  #define N 46
2  short h[N]={
3      130,   -73,   358,   499,  -180,  -264,    78,  -609,
4      -733,   168,  -255,  -353,  1294,   991,    7,  1704,
5      911, -2304,  -644,  -957, -7942, -3828, 12166, 12166,
6     -3828, -7942,  -957,  -644, -2304,   911,  1704,    7,
7      991,  1294,  -353,  -255,   168,  -733,  -609,   78,
8     -264,  -180,   499,   358,   -73,   130,};

```

Listing 6: FIR-Filter Koeffizienten Ordnung 45

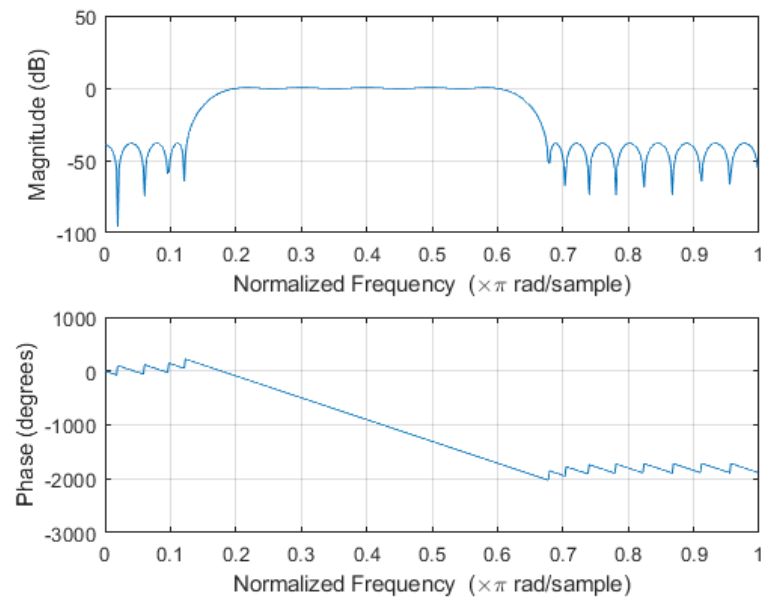


Abbildung 7: Amplituden und Phasengang - FIR-Filter Bandpass

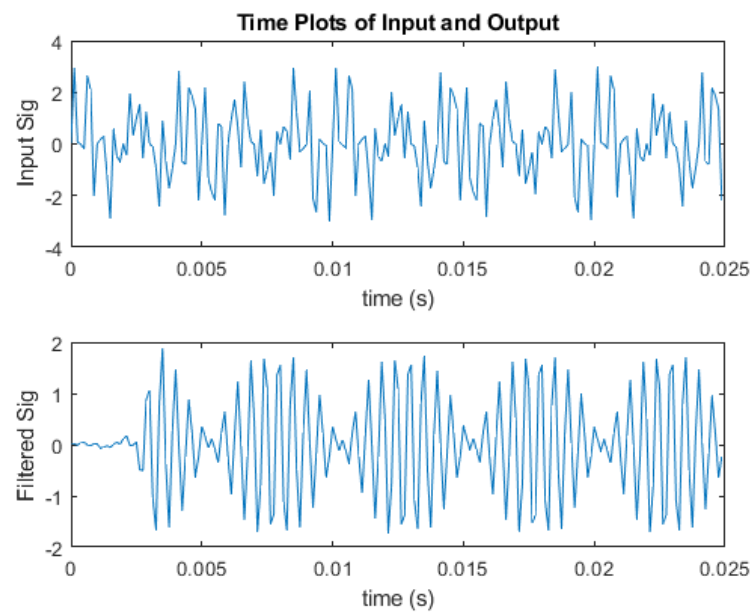


Abbildung 8: Eingangs- und gefiltertes Ausgangszeitensignal - FIR-Filter Bandpass

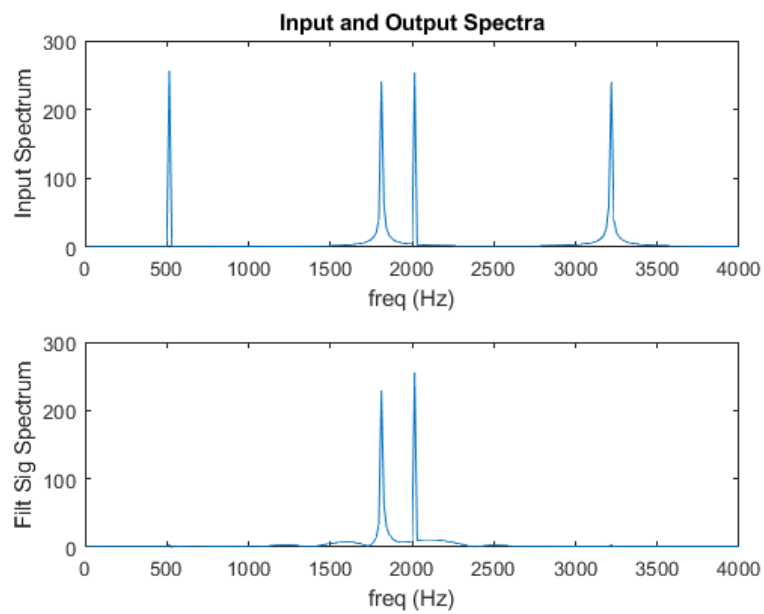


Abbildung 9: Eingangs- gefiltertes Ausgangs Frequenzspektrum

2.4 C1 Analoge Übertragungscharakteristik des DSK Boards

Zu Beginn dieses Laborversuchs wurde ein Projekt zu Eingabe sowie anschließenden Ausgabe dieser eingelesenen Werte realisiert, um den Frequenzgang des DSK-Boards zu bestimmen. Im UVP Analyzer wurde eine Messung mit Frequenzsweep bis 8kHz durchgeführt.

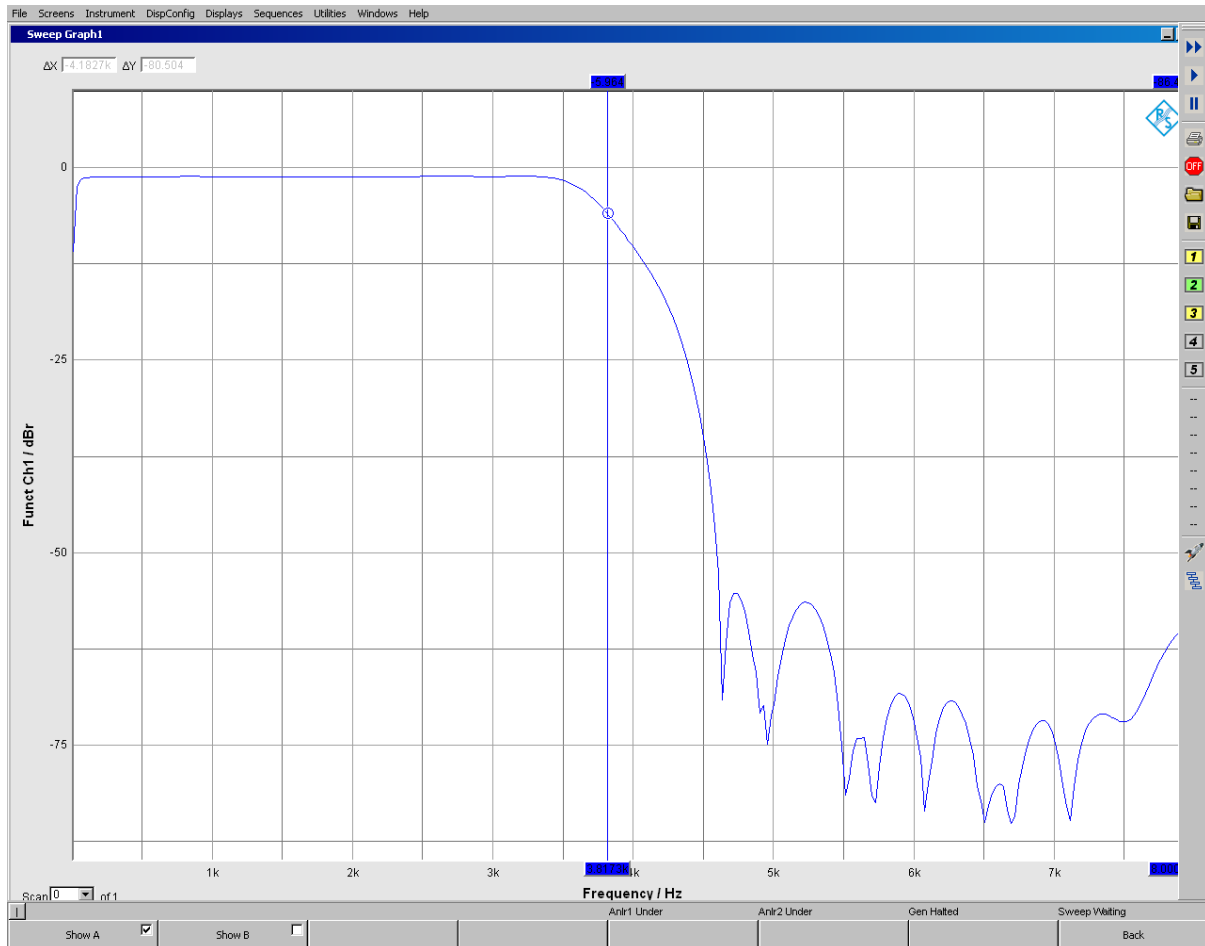


Abbildung 10: Frequenzgang des DSK-Boards

Wir können ganz klar Tiefpassverhalten des DSK-Boards erkennen. Dies ist für die nächsten Messungen zu berücksichtigen.

2.5 C2 Echtzeit-Festkomma-Implementierung des FIR-Filters

Alle Projekteinstellungen sowie -konfigurationen wurden nach Laboranleitung durchgeführt.

Folgende Änderungen wurden durch uns in fir_a.c ergänzt:

```
1  #include "LP_coeff_firpm.h"
2  ...
3  Uint32 FIR_accu32_TP;
4  short int i, delays[N];
5  ...
6  interrupt void intser_McBSP1()
7  {
8
9      AIC23_data.both = MCBSP_read(DSK6713_AIC23_DATAHANDLE); //input data
10
11     for (i = N-1 ; i > 0 ; i --){
12         delays[i] = delays[i-1];
13     }
14
15     delays[0] = AIC23_data.channel[LEFT];
16     FIR_accu32_TP = 0;
17
18     for (i = 0 ; i <= N-1 ; i ++){
19         FIR_accu32_TP += delays[i] * h_TP[i];
20     }
21
22     AIC23_data.channel[LEFT] = (short)(FIR_accu32_TP>>15);
23
24     MCBSP_write(DSK6713_AIC23_DATAHANDLE, AIC23_data.both ); //output 32 bit
        data, LEFT and RIGHT
25
26     return;
27 }
```

Listing 7: fir_a.c C-File Auszug - ISR Tiefpass FIR

Diese Implementierung in der for-Schleife ab Zeile 18 sowie die anschließende Überschreibung des Wertes (32 Bit auf 16 Bit) nach Beendigung der for-Schleife ist vorteilhaft bezüglich des Rauschverhaltens/der Genauigkeit, da in der erwähnten for-Schleife mit 32 Bit zugunsten der Genauigkeit gerechnet wird. Hierbei treten nur sehr geringe Rundungsfehler auf. Dieser Wert wird dann erst nach der Berechnung auf 16 Bit gecastet. Somit rechnet man so lange wie möglich mit einer hohen Genauigkeit, ohne allzu große Rundungsfehler zu produzieren.

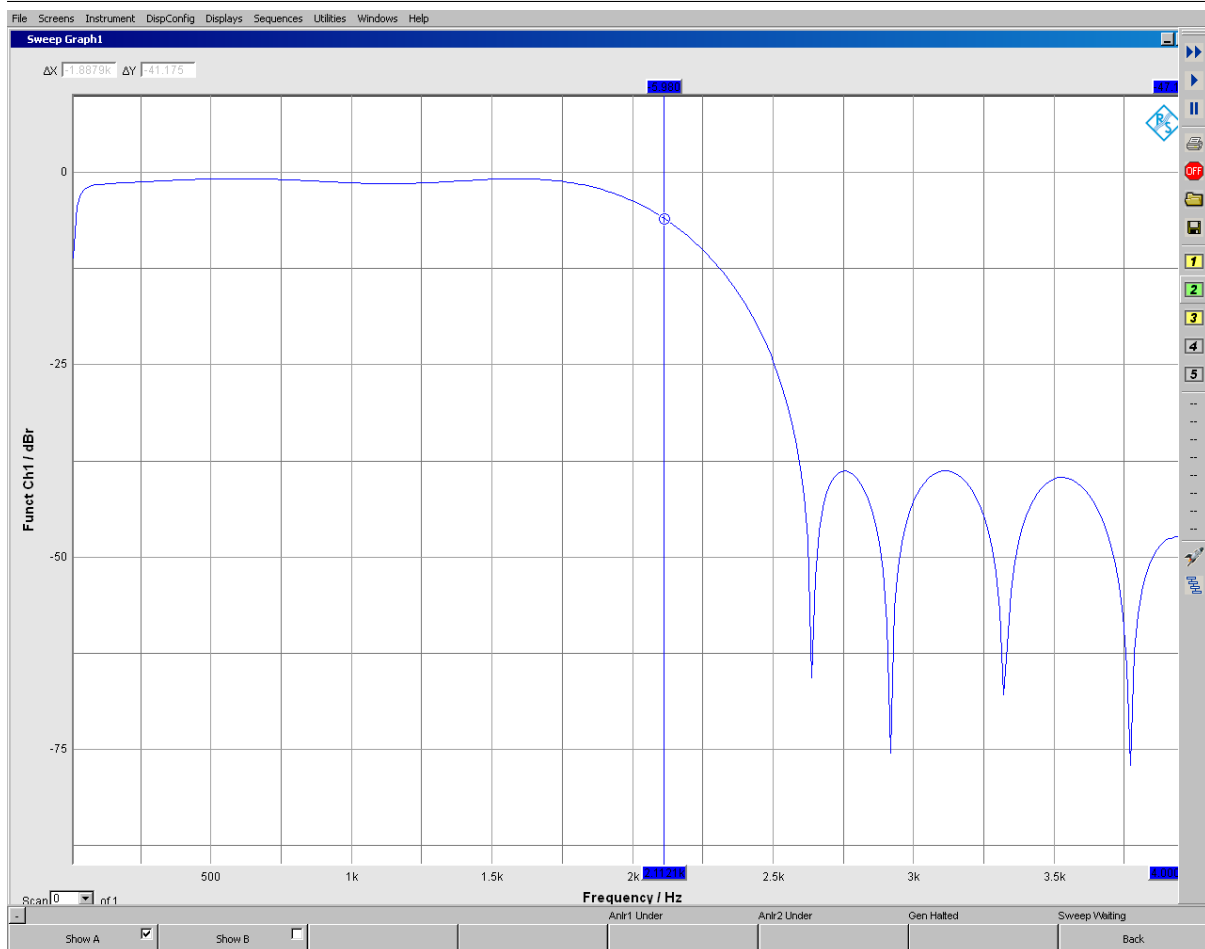


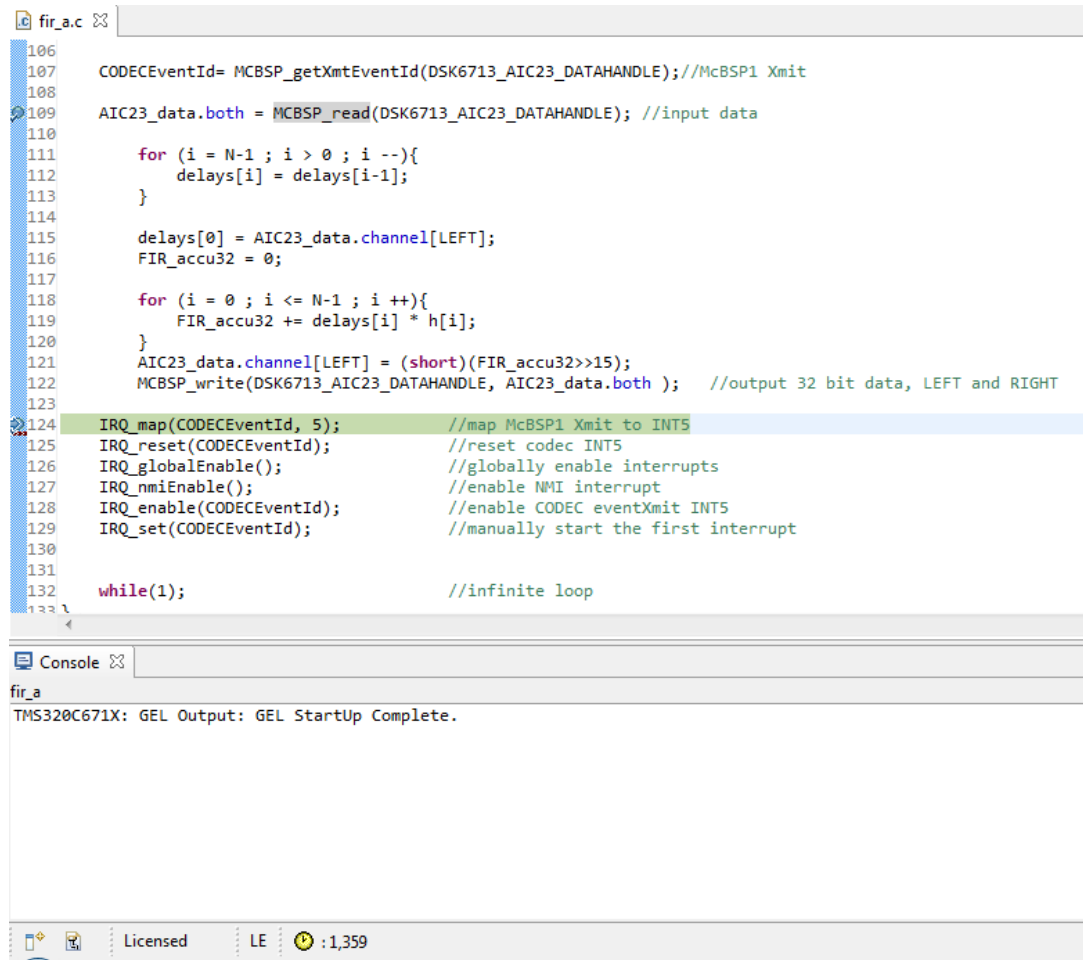
Abbildung 11: Messung: Frequenzgang des Tiefpasses mit einem 4kHz Frequenzsweep

2.6 C3 Vergleich des Amplitudenganges vom FIR-Filter Matlab - DSK Board

Bei der Beurteilung des Amplitudenganges des FIR-Filters muss stets ebenso der Amplitudengang des DSK-Boards berücksichtigt werden. Wie auf Abbildung 10 zu sehen, werden Frequenzen ab 3.5 kHz erst wenig, dann ab $f_g \approx 3.85 \text{ kHz}$ aufgrund des vorgeschalteten Tiefpassfilters (Anti-Aliasingfilter) stärker gedämpft. Mit Berücksichtigung dieser Information fällt beim Frequenzgang des FIR-TP-Filter (Abb. 11) auf, dass die letzte Nebenkeule stärker gedämpft wird als die restlichen vorangegangenen Nebenkeulen. Dies geschieht, da bei einer Startfrequenz von $\approx 3.8 \text{ kHz}$ der letzten sichtbaren Nebenkeule das Anti-Aliasingfilter des DSK-Boards einen entscheidenden Einfluss bekommt. Dieses Eingangsfiler dämpft bei dieser Frequenz von $\approx 3.8 \text{ kHz}$ bereits um fast 6 dB. Die Frequenzen $< 3.8 \text{ kHz}$ befinden sich im Durchgangsbereich des Eingangsfilters. Diese ermittelte Grenzfrequenz ist durch die Wahl unserer internen Abtastfrequenz von 8 kHz bedingt.

2.7 D Profiling FIR-ISR

Ein Profiling der FIR-ISR wurde durchgeführt. Hierbei wurden die vergangenen Takte gezählt die benötigt werden, um die ISR vom Eintreten bis zur Beendigung dieser durchzulaufen. Der Inhalt der ISR war bei dieser Messung in die Main (vor Freigabe jeglicher Interrupts) einzufügen. Es wurden eine Anzahl von 1359 Takten bei einer Taktfrequenz von 225Mhz gemessen.



```

106 CODECEventId= MCBSP_getXmtEventId(DSK6713_AIC23_DATAHANDLE); //McBSP1 Xmit
107
108
109 AIC23_data.both = MCBSP_read(DSK6713_AIC23_DATAHANDLE); //input data
110
111     for (i = N-1 ; i > 0 ; i --){
112         delays[i] = delays[i-1];
113     }
114
115     delays[0] = AIC23_data.channel[LEFT];
116     FIR_accu32 = 0;
117
118     for (i = 0 ; i <= N-1 ; i ++){
119         FIR_accu32 += delays[i] * h[i];
120     }
121     AIC23_data.channel[LEFT] = (short)(FIR_accu32>>15);
122     MCBSP_write(DSK6713_AIC23_DATAHANDLE, AIC23_data.both ); //output 32 bit data, LEFT and RIGHT
123
124 IRQ_map(CODECEventId, 5); //map McBSP1 Xmit to INT5
125 IRQ_reset(CODECEventId); //reset codec INT5
126 IRQ_globalEnable(); //globally enable interrupts
127 IRQ_nmiEnable(); //enable NMI interrupt
128 IRQ_enable(CODECEventId); //enable CODEC eventXmit INT5
129 IRQ_set(CODECEventId); //manually start the first interrupt
130
131
132 while(1); //infinite loop
133
  
```

Console

```

fir_a
TMS320C671X: GEL Output: GEL StartUp Complete.
  
```

Licensed LE : 1,359

Abbildung 12: Durchführen des Profilings der FIR-ISR

Die maximal erlaubte Abtastfrequenz für dieses FIR-Filter, sodass der nächste Abtastwert noch korrekt eingelesen wird und kein Aliasing entsteht, berechnet sich folgendermaßen:

$$t_{Takt} = \frac{1}{225MHz} = 4.5ns \quad (2)$$

$$t_{ISR} = 1359 \cdot 4.5ns = 6.04\mu s \quad (3)$$

$$\rightarrow f_{max} = \frac{1}{t_{ISR}} = 165kHz \quad (4)$$

2.8 E Tiefpasstransformation mit $h_{TP} \rightarrow h_{HP}$ (Substitution: $z = -z$)

2.9 F Weichenfilter Amplitudengang Hoch- und Tiefpass

Alle Projekteinstellungen sowie -konfigurationen wurden nach Laboranleitung durchgeführt.

Folgende Änderungen wurden durch uns in fir_b.c ergänzt:

```
1  #include "LP_coeff_firpm_TP.h"
2  #include "LP_coeff_firpm_HP.h"
3  ...
4  Uint32 FIR_accu32_TP;
5  Uint32 FIR_accu32_HP;
6  short int i, delays_TP[N], delays_HP[N];
7  ...
8  interrupt void intser_McBSP1()
9  {
10     AIC23_data.both = MCBSP_read(DSK6713_AIC23_DATAHANDLE); //input data
11
12     for (i = N-1 ; i > 0 ; i --){
13         delays_TP[i] = delays_TP[i-1];
14         delays_HP[i] = delays_HP[i-1];
15     }
16
17     delays_TP[0] = AIC23_data.channel[LEFT];
18     delays_HP[0] = AIC23_data.channel[RIGHT];
19     FIR_accu32_TP = 0;
20     FIR_accu32_HP = 0;
21
22     for (i = 0 ; i <= N-1 ; i ++){
23         FIR_accu32_TP += delays_TP[i] * h_TP[i];
24         FIR_accu32_HP += delays_HP[i] * h_HP[i];
25     }
26
27     AIC23_data.channel[LEFT] = (short)(FIR_accu32_TP>>15);
28     AIC23_data.channel[RIGHT] = (short)(FIR_accu32_HP>>15);
29     MCBSP_write(DSK6713_AIC23_DATAHANDLE, AIC23_data.both ); //output 32 bit
        data, LEFT and RIGHT
30
31     return;
32 }
```

Listing 8: fir_b.c C-File Auszug - Weichenfilter

Nach der Implementierung wurde eine Messung mit einem Frequenzsweep von 4kHz durchgeführt:

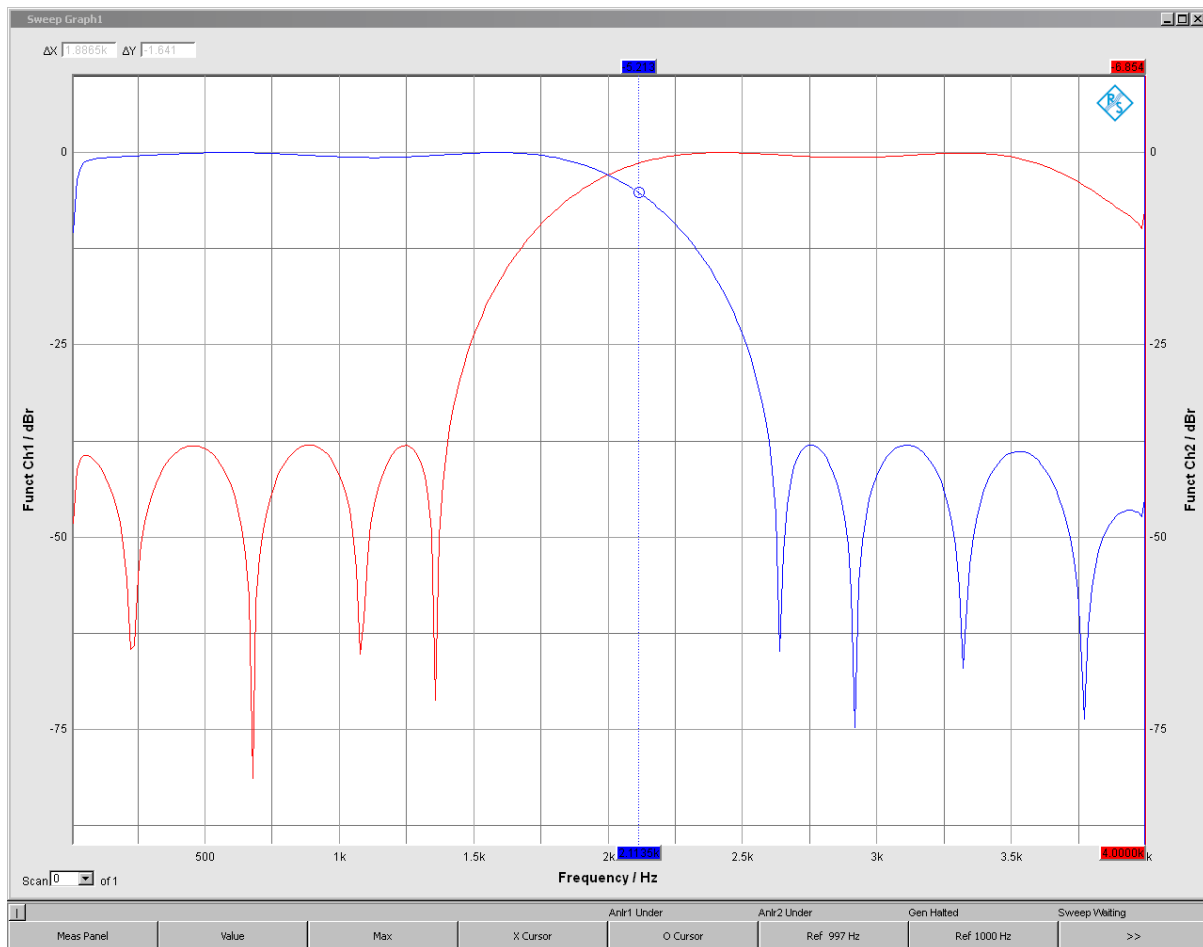


Abbildung 13: Messung: Frequenzgang des Weichenfilters mit einem 4kHz Frequenzsweep

Die beiden Amplitudengänge entsprechen unseren Erwartungen. Der Hochpass ist der gespiegelte Verlauf des Tiefpasses. Beide Sperrbereiche zeigen die gleiche Ripple-Charakteristik und Sperrdämpfung. Im Durchlassbereich ist dies nicht so (siehe Abknicken des Durchlassbereiches des Hochpasses ab 3.5kHz), da ab 3.5kHz der Amplitudengang des DSK-Boards Einfluss nimmt.

Zur Programmierung der MAC-Schleife:

Als Grundlage diente die MAC-Schleife des FIR-Tiefpassfilters. Alle benötigten Elemente und Variablen wurden einmal für die Berechnung des FIR-Tiefpasses sowie einmal für die Berechnung des FIR-Hochpasses angelegt. Die Multiply-Accumulate-Operation für den Tiefpass blieb erhalten, lediglich eine zweite Zeile für die Multiply-Accumulate-Operation des Hochpasses wurde innerhalb dieser Schleife hinzugefügt.

2.10 G Tiefpasstransformation mit $h_{TP} \rightarrow h_{HP}$ (Änderung des mittleren Koeffizienten)

Nun sollte nur das FIR-Tiefpassfilter gemessen werden. Dem mittlere Koeffizienten (Anzahl d. Koeffizienten muss folglich ungerade sein) wurde der Wert 32767 im Watch-Window des CCS subtrahiert.

Folgende Abbildung zeigt die Messung mit einem Frequenzsweep von 4kHz des Analyzers:

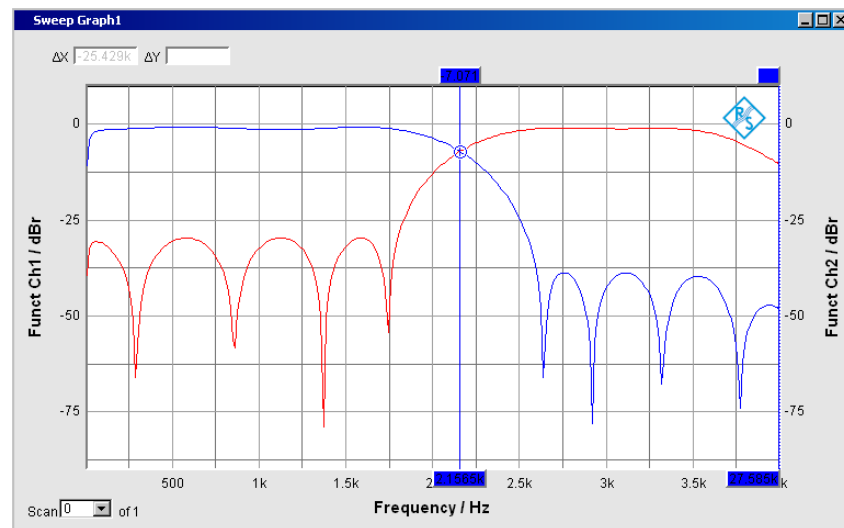


Abbildung 14

3 Fazit

FIR-Filter:

- Frequenzgang DSK ist zu berücksichtigen
- Phase: Linearer abfallender Verlauf Zwischen zwei Polstellen. An den Polstellen sind Phasensprünge zu beobachten.
- Filterkoeffizienten sind immer $N+1$, wenn N die Ordnung beschreibt.
- Die Eckfrequenz eines digitalen Filters liegt bei -6db.
- Viel Kapazität im DSP (Aufgabe mit Profiling)