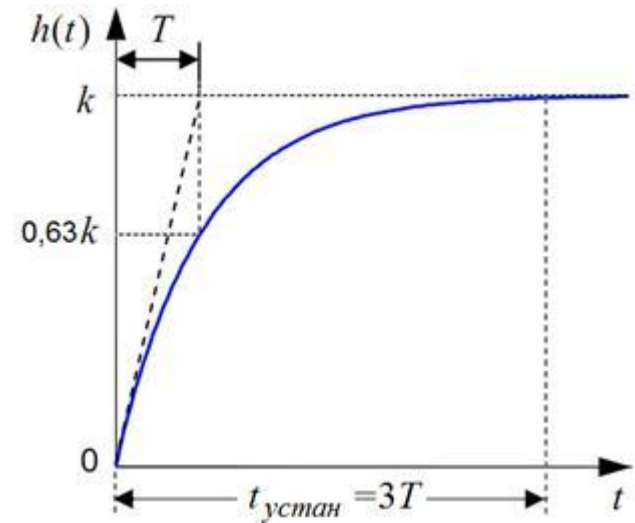


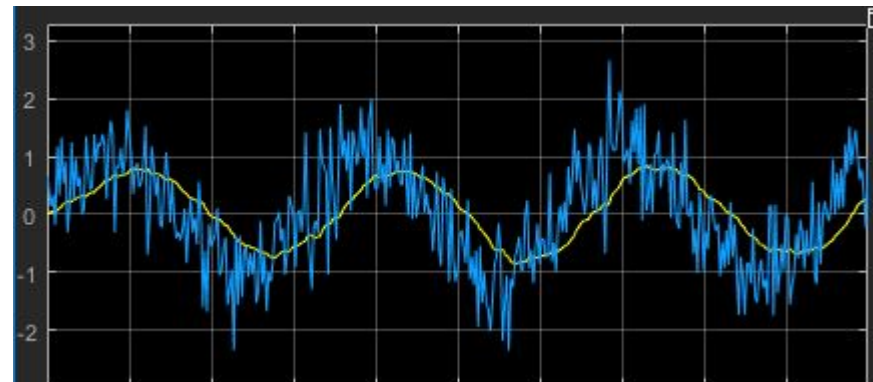
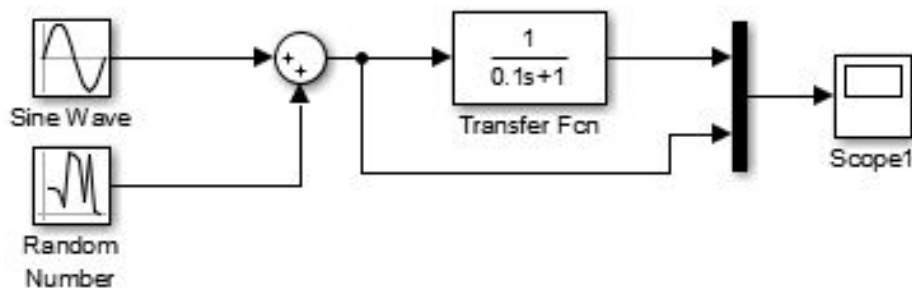
Структура и программная реализация цифровых фильтров и регуляторов

Инерционное звено первого порядка (фильтр)

$$W(p) = \frac{Y(p)}{X(p)} = \frac{1}{T_{\phi}p + 1};$$



Где T_{ϕ} – постоянная времени фильтра



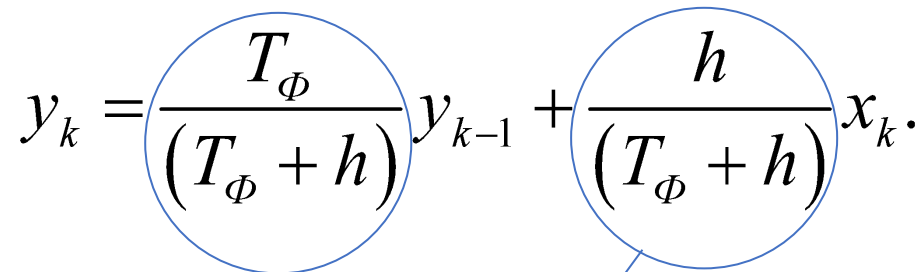
Пример разработки и отладки программы инерционного звена первого порядка (фильтра)

$$W(p) = \frac{Y(p)}{X(p)} = \frac{1}{T_\Phi p + 1}; \quad T_\Phi u p + y = x;$$

Для преобразования уравнения фильтра из непрерывной области в дискретную, введем интервал дискретизации по времени h . Тогда производная в уравнении может быть представлена в виде разности первого порядка:

$$T_\Phi \frac{y_k - y_{k-1}}{h} + y_k = x_k;$$
$$\left(1 + \frac{T_\Phi}{h}\right) y_k = \left(\frac{T_\Phi}{h}\right) y_{k-1} + x_k;$$
$$y_k = \frac{\left(\frac{T_\Phi}{h}\right)}{\left(1 + \frac{T_\Phi}{h}\right)} y_{k-1} + \frac{1}{\left(1 + \frac{T_\Phi}{h}\right)} x_k.$$

Пример разработки и отладки программы инерционного звена первого порядка (фильтра)

$$y_k = \frac{T_\Phi}{(T_\Phi + h)} y_{k-1} + \frac{h}{(T_\Phi + h)} x_k.$$


$$y_k = k_{y1} y_{k-1} + k_{x0} x_k,$$

Пример разработки и отладки программы инерционного звена первого порядка (фильтра)

Пусть $Th = \frac{T_\Phi}{h}$, тогда программный код:

```
void Filter_Init()  
{  
    ky1=_IQdiv(Th,Th+_IQ(1));  
    kx0=_IQdiv(_IQ(1),Th+_IQ(1));  
}  
  
void Filter_Execute()  
{  
    y=_IQmpy(kx0,x)+_IQmpy(ky1,y);  
}
```

Пример разработки и отладки программы инерционного звена первого порядка (фильтра)

**Можно принять
допущение и
упростить формулы:**

$$T_{\Phi} \frac{y_k - y_{k-1}}{h} + y_k = x_k;$$

$$y_{\Phi} = x_k - T_{\Phi} \frac{y_k - y_{k-1}}{h};$$

$$hy_{\Phi} = hx_k - T_{\Phi} y_k + T_{\Phi} y_{k-1};$$

$$T_{\Phi} y_k = hx_k - hy_{\Phi} + T_{\Phi} y_{k-1};$$

$$y_k = \frac{hx_k - hy_{\Phi} + T_{\Phi} y_{k-1}}{T_{\Phi}};$$

$$y_k = y_{k-1} + h \frac{x_k - y_{k-1}}{T_{\Phi}};$$

$$y_k = y_{k-1} + \frac{h}{T_{\Phi}} (x_k - y_{k-1});$$

Приблизительно
равен y_{k-1}

Пример разработки и отладки программы инерционного звена первого порядка (фильтра)

Упрощенное выражение фильтра

$$y_k = y_{k-1} + \frac{h}{T_\phi} (x_k - y_{k-1});$$

Это выражение имеет интуитивно-понятный смысл:

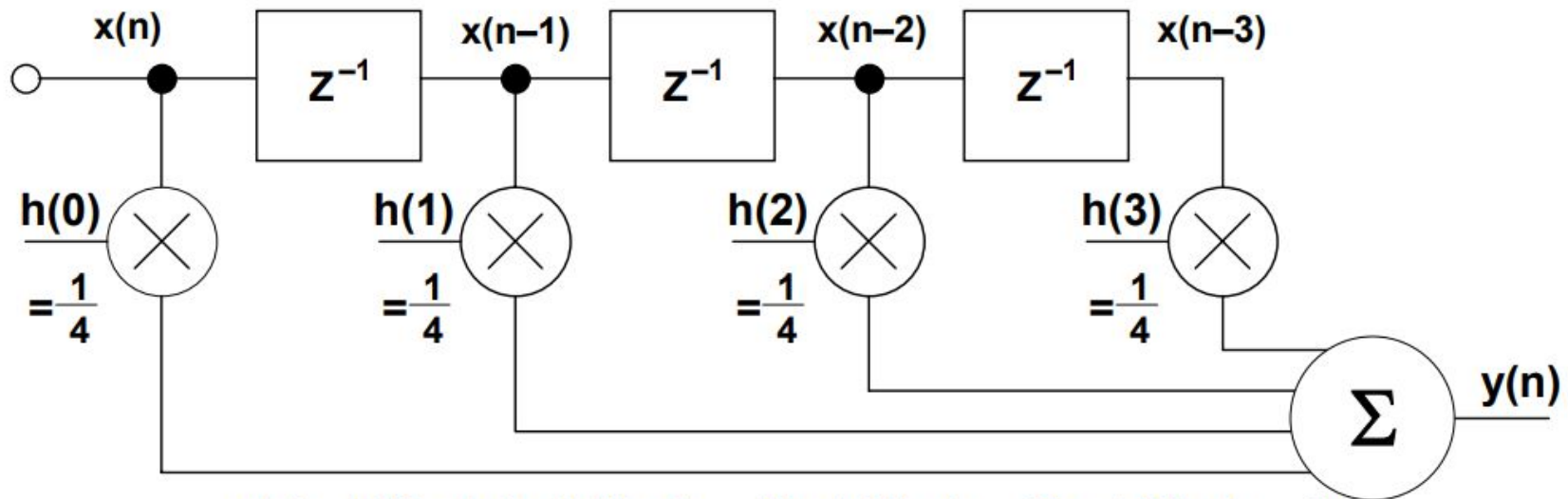
На данном шаге расчета отфильтрованное значение (y_k) равно тому же самому, чему было равно в прошлый раз (y_{k-1}) плюс коррекция, которая пропорциональна разнице между входом фильтра и его выходным значением. Чем отношение h/T_ϕ больше, тем коррекция сильнее, соответственно фильтр работает «быстрее» и фильтрует слабее.

Программная реализация также проста и делается одной строкой:

```
output = output + _IQmpy(kf, (input-output) );
```

Где kf – коэффициент фильтра, равный h/T_ϕ : отношению частоты вызова функции фильтра h к желаемой постоянной времени T_ϕ .

Структура фильтра скользящего среднего



$$y(n) = h(0) x(n) + h(1) x(n-1) + h(2) x(n-2) + h(3) x(n-3)$$

$$= \frac{1}{4} x(n) + \frac{1}{4} x(n-1) + \frac{1}{4} x(n-2) + \frac{1}{4} x(n-3)$$

$$= \frac{1}{4} [x(n) + x(n-1) + x(n-2) + x(n-3)]$$

Для N-точечного

фильтра скользящего среднего $y(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} x(n-k)$

ВЫЧИСЛЕНИЕ ВЫХОДНОГО СИГНАЛА 4-ТОЧЕЧНОГО ФИЛЬТРА СКОльзяЩЕГО СРЕДНЕГО

$$y(3) = 0.25 \left[\begin{array}{c} x(3) + x(2) + x(1) + x(0) \end{array} \right]$$

$$y(4) = 0.25 \left[\begin{array}{c} x(4) + x(3) + x(2) + x(1) \end{array} \right]$$

$$y(5) = 0.25 \left[\begin{array}{c} x(5) + x(4) + x(3) + x(2) \end{array} \right]$$

$$y(6) = 0.25 \left[\begin{array}{c} x(6) + x(5) + x(4) + x(3) \end{array} \right]$$

$$y(7) = 0.25 \left[\begin{array}{c} x(7) + x(6) + x(5) + x(4) \end{array} \right]$$

Выборки в памяти данных
$x(k-N)$
$x[k-(N-1)]$
$x[k-(N-2)]$
...
$x(k-3)$
$x(k-2)$
$x(k-1)$
$x(k)$

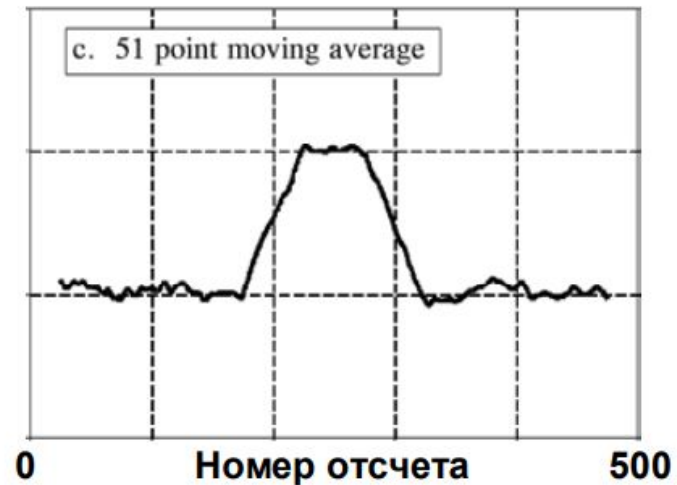
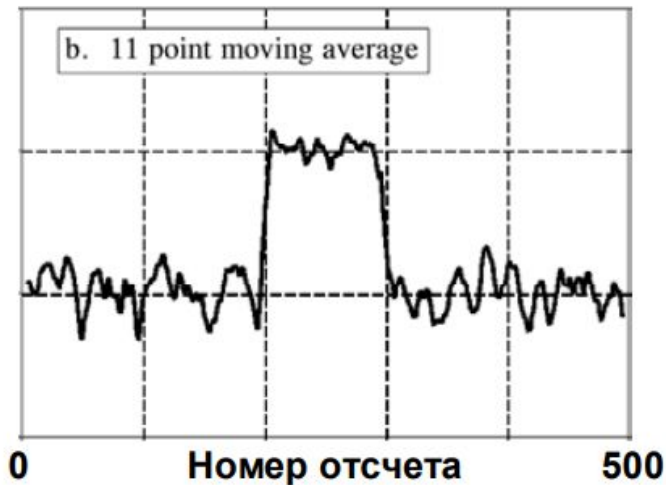
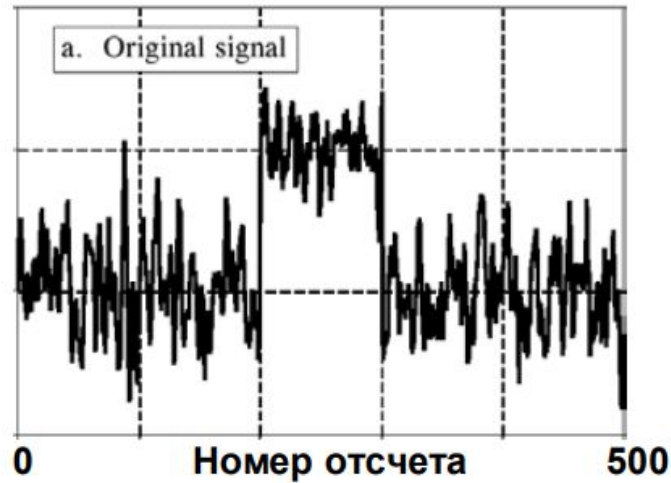
← +* →
← +* →
← +* →
← +* →
← +* →
← +* →
...
← +* →

Коэффициенты в памяти программ
A_N
$A_{(N-1)}$
$A_{(N-2)}$
...
A_3
A_2
A_1
A_0

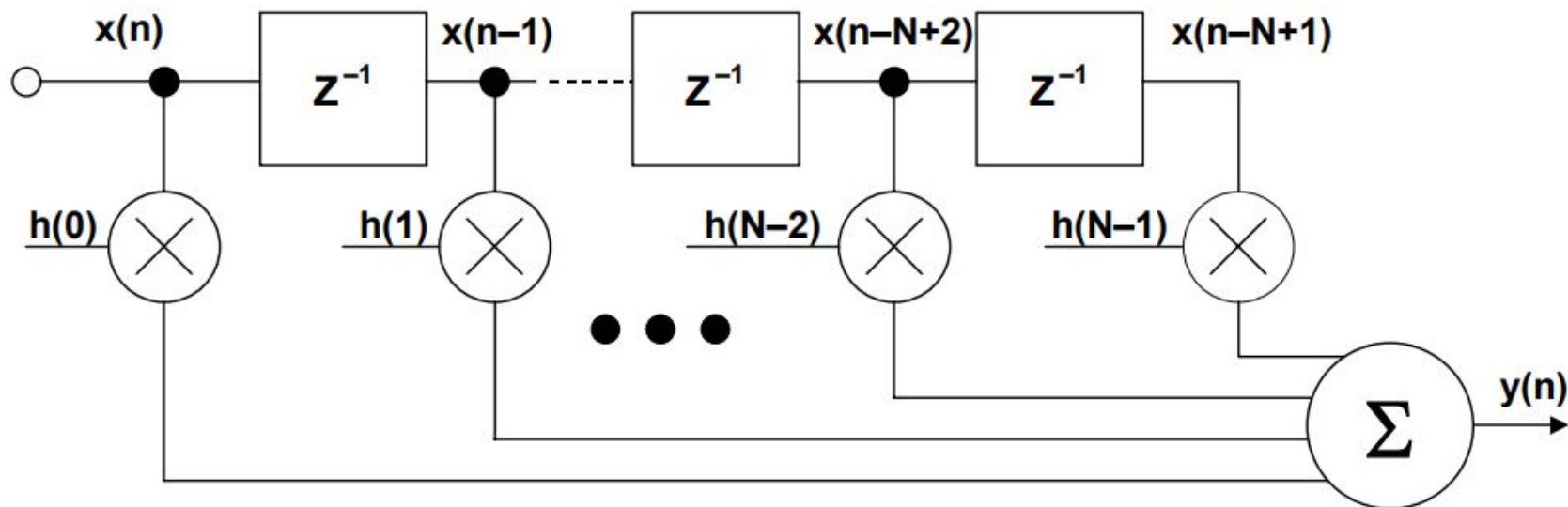
-
- Вычисление каждого выходного значения требует 1 умножения, 1 сложения и 1 вычитания
-

Текущий проход (скан) фильтра		Новый проход фильтра
$x(k)$	Свободно для записи	← $x(k)$
$x(k-1)$	$x(k)$	$x(k-1)$
$x(k-2)$	$x(k-1)$	$x(k-2)$
$x(k-3)$	$x(k-2)$	$x(k-3)$
....	$x(k-3)$
$x(k-n)$	$x(k-n-1)$	$x(k-n)$
«Мусорное ведро»	$x(k-n)$	«Мусорное ведро»
	«Мусорное ведро»	

РЕАКЦИЯ ФИЛЬТРА СКОЛЬЗЯЩЕГО СРЕДНЕГО НА ВОЗДЕЙСТВИЕ В ВИДЕ СМЕСИ ШУМА И СТУПЕНЧАТОГО СИГНАЛА



Структура КИХ-фильтра

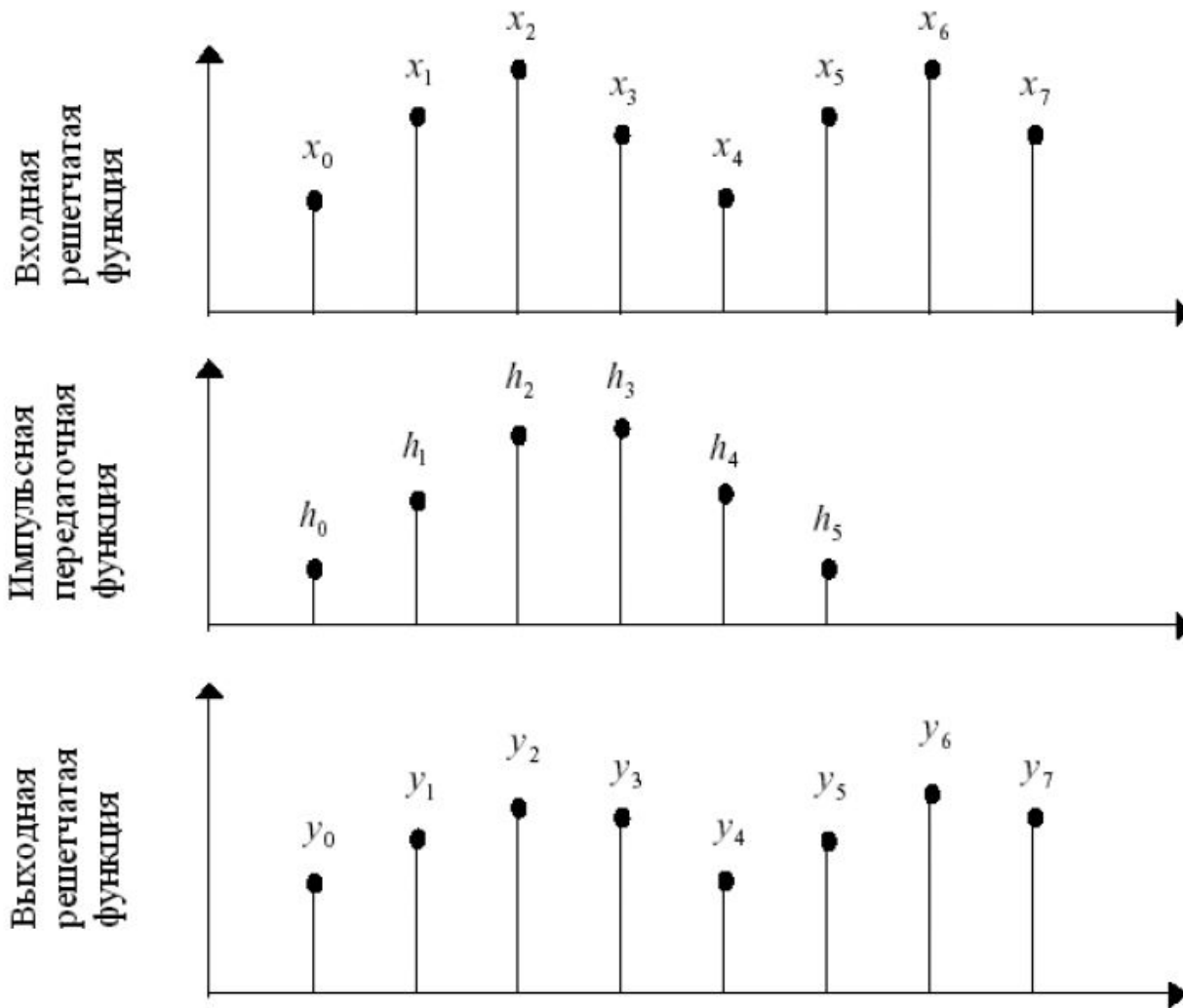


■ $y(n) = h(n) * x(n) = \sum_{k=0}^{N-1} h(k) x(n-k)$

■ * = символ свертки

■ Требуется N операций умножения с накоплением для каждого выходного отсчета

Входные и выходные решетчатые функции

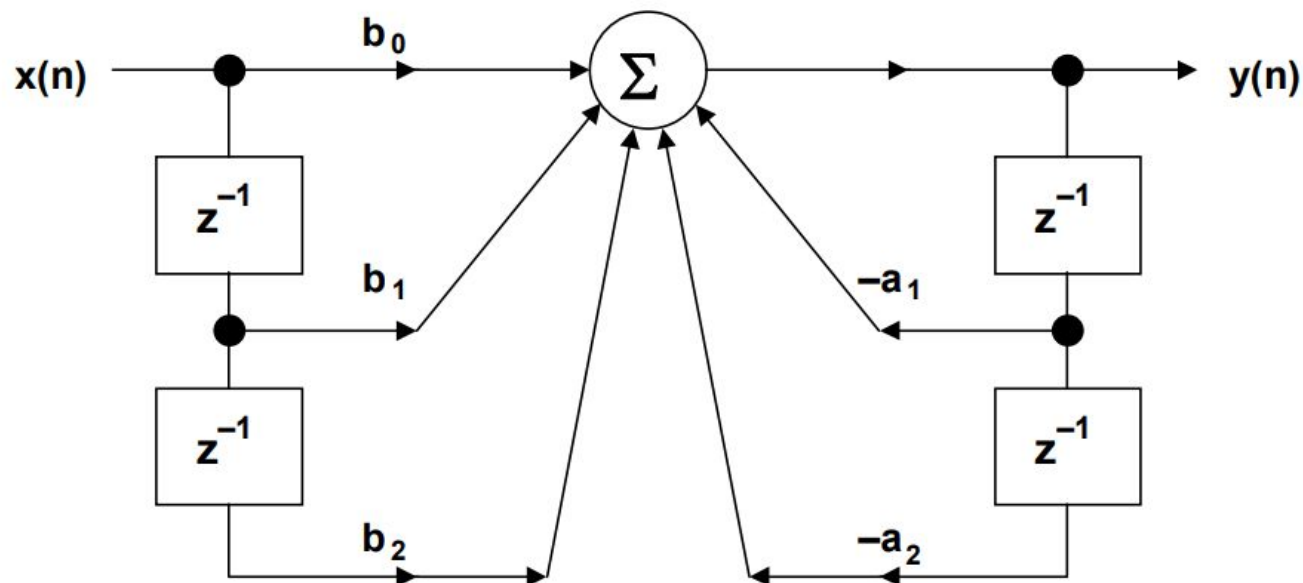


ФИЛЬТРОВ

Выходное управляющее воздействие (результат работы фильтра) представляет собой сумму произведений величин, сохраненных в линии задержки, на соответствующие коэффициенты. Заметьте, что число коэффициентов в фильтре всегда на единицу больше, чем порядок фильтра. Это связано с тем, что текущая выборка $x(n)$, которая представляет собой входное воздействие, всегда участвует в процессе вычислений. Если предположить, что буфер выборок вначале пуст, то выходное значение y_0 будет рассчитываться только на основе входной выборки x_0 , выходное значение y_1 уже на основе двух выборок x_0 и x_1 и т.д. Начиная с шестой выборки x_5 , все предыдущие выборки будут участвовать в расчете выходной переменной фильтра, т.е. буфер выборок окажется полностью заполненным.

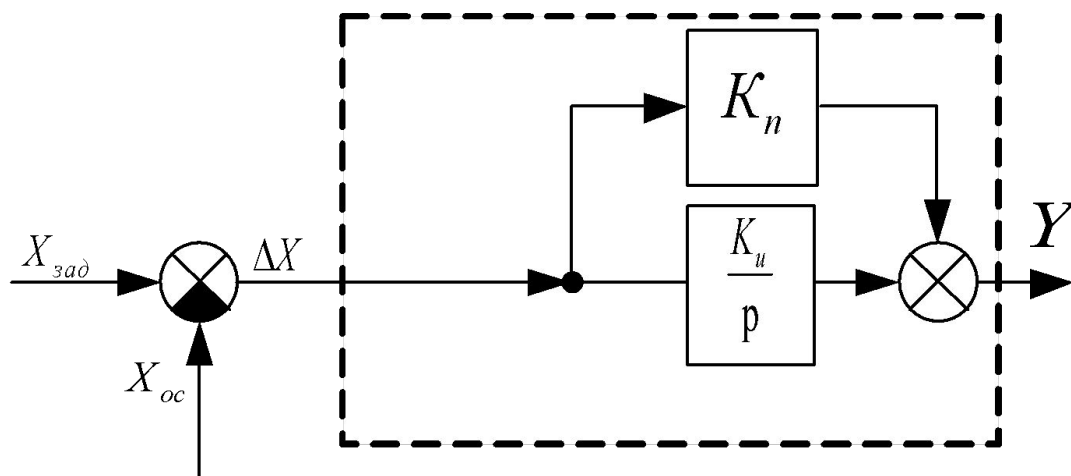
- Импульсная характеристика имеет конечную длительность (N циклов)
- Линейная фаза, постоянная групповая задержка (N должно быть нечетным)
- Нет аналогового эквивалента
- Безусловная устойчивость
- Может быть адаптивным

Структура БИХ-фильтра

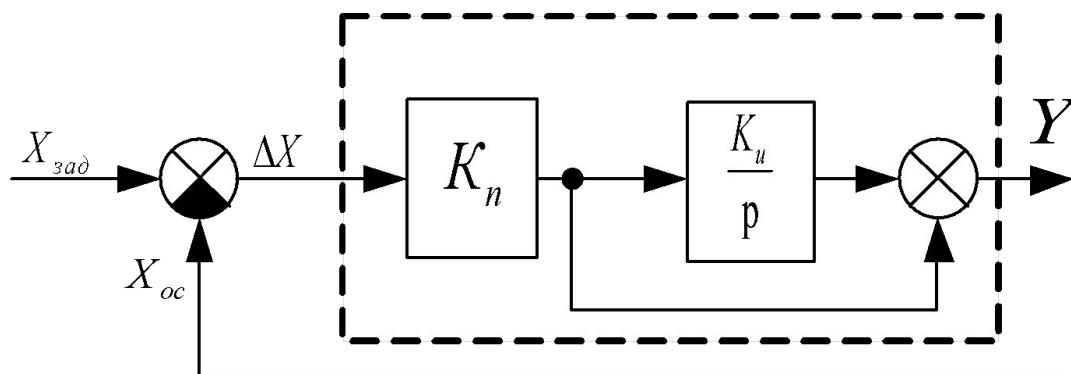


- $y(n) = b_0x(n) + b_1x(n-1) + b_2x(n-2) - a_1y(n-1) - a_2y(n-2)$
- Имеют обратную связь (рекурсия)
- Импульсная характеристика имеет бесконечную длительность
- Потенциально нестабильны
- Нелинейная фазочастотная характеристика
- Более эффективны, чем КИХ-фильтры

ПИ-регуляторы



ПИ – рег



$$W(p)_{\text{П-рег}} = \frac{X_{\text{ВЫХ}} \cdot (p)_{\text{рег}}}{X_{\text{ВХ}} \cdot (p)_{\text{рег}}} = K_{\text{рег}}$$

$$W(p)_{\text{И-рег}} = \frac{X_{\text{ВЫХ}} \cdot (p)_{\text{рег}}}{X_{\text{ВХ}} \cdot (p)_{\text{рег}}} = \frac{1}{T_u \cdot p}$$

$$y_k = y_{k-1} + k_x x_k,$$

$$\begin{aligned} W(p)_{\text{ПИ-рег}} &= \frac{X_{\text{ВЫХ}} \cdot (p)_{\text{рег}}}{X_{\text{ВХ}} \cdot (p)_{\text{рег}}} \\ &= K_{\text{рег}} \cdot \left(1 + \frac{1}{T_u \cdot p} \right) \\ &= K_{\text{рег}} + \frac{K_{\text{рег}}}{T_u \cdot p} \end{aligned}$$

Программная реализация ПИ-регулятора

```
65 void pid_reg3_calc(TPidReg3 *v) {
66     // Дельта сигнала
67     v->e_reg3 = v->pid_ref_reg3 - v->pid_fdb_reg3;
68
69     // Пропорциональная часть
70     v->up_reg3 = _IQmpy(v->Kp_reg3, v->e_reg3);
71
72     // Выход регулятора
73     v->uprsat_reg3 = v->up_reg3 + v->ui_reg3;
74
75     // Ограничения регулятора
76     if (v->uprsat_reg3 > v->pid_out_max)
77         v->pid_out_reg3 = v->pid_out_max;
78     else if (v->uprsat_reg3 < v->pid_out_min)
79         v->pid_out_reg3 = v->pid_out_min;
80     else
81         v->pid_out_reg3 = v->uprsat_reg3;
82
83     // Интегральная составляющая
84     if (v->Ki_reg3 != 0)
85         v->ui_reg3 = v->ui_reg3 + _IQmpy(v->Ki_reg3, v->up_reg3);
86     else
87         v->ui_reg3 = 0;
88
89     // Ограничение интегральной составляющей
90     if (v->ui_reg3 > v->pid_out_max)
91         v->ui_reg3 = v->pid_out_max;
92     else if (v->ui_reg3 < v->pid_out_min)
93         v->ui_reg3 = v->pid_out_min;
94 }
```