

アプリで導出した係数を使って作るFIR & IIR フィルタ

三上 直樹

リスト1 直接形FIRフィルタを実現するFirDirectクラス (DSP_FIR_Direct_MB\FIR_Direct.hpp)

```

7: #include "Array.hpp"
8: using Mikami::Array;
9:
10: #ifndef FIR_DIRECT_HPP
11: #define FIR_DIRECT_HPP
12:
13: class FirDirect
14: {
15: public:
16:     FirDirect(int order, const float hk[])
17:         : ORDER_(order), HN_(order+1, hk),
18:           xn_(order+1, 0.0f) {}
19:
20:     // フィルタ処理を実行する
21:     float Execute(float xn)
22:     {
23:         // 現在の入力信号をバッファの先頭に格納
24:         xn_[0] = xn;
25:
26:         // 入力信号と係数の積和の計算
27:         float yn = 0;
28:         for (int k=0; k<=ORDER_; k++) yn +=
29:             HN_[k]*xn_[k];
30:
31:         // バッファの入力信号の移動
32:         for (int k=ORDER_; k>0; k--) xn_[k] =
33:             xn_[k-1];
34:
35:         return yn;
36:     }
37: private:
38:     const int ORDER_; // 次数
39:     const Array<float> HN_; // 係数
40:     Array<float> xn_; // 入力信号用バッファ
41: };
42: #endif // FIR_DIRECT_HPP

```

配列として使うテンプレート・クラスArrayのヘッダ・ファイル
 このように宣言しておけば、Mikami::Arrayと書かずに単にArrayと書くだけでよい
 バッファとして使うxn_のサイズをorder+1に設定し、0.0fにクリアする
 式(1)に対応する処理
 配列として使えるテンプレート・クラス
 入力信号が格納される単位遅延器素子に相当する配列

フィルタの係数が格納されるHN_のサイズをorder+1に設定し、そこに引数hk[]で与えられた係数を格納する

本章では、第2部第5章で紹介したデジタル・フィルタの係数を設計するツールを使います。そのツールで求めた係数を利用して、STM32マイコンで動くFIRフィルタとIIRフィルタを作ります。

フィルタの実行結果を確認するために、オシロスコープ⁽¹⁾を使って波形を表示し、FFTアナライザ⁽¹⁾を使って振幅特性を見えます。

FIRフィルタは、完全に正確な直線位相特性を実現できることに特徴があります。この点でIIRフィルタとの違いが分かるようなプログラムも作ります。

マイコンのプログラムを作る際は、第3部第2章と同様にプログラムの独立性を高めるため、フィルタの部分をクラスで実現します。

FIRフィルタを作る

● 直接形FIRフィルタのプログラム

直接形FIRフィルタのプログラムのプロジェクト・形式はDSP_FIR_Direct_MBのフォルダの中に入っています。

▶ FirDirectクラス

直接形FIRフィルタの処理に対応するFirDirectクラスが定義されているFIR_Direct.hppをリスト1に示します。このFirDirectクラスに対応するブロック図を図1に示します。

このクラスは次の差分方程式に対応します。

$$y[n] = \sum_{m=0}^M h_m x[n-m] \dots\dots\dots(1)$$

7行目のインクルード・ファイルArray.hppには、

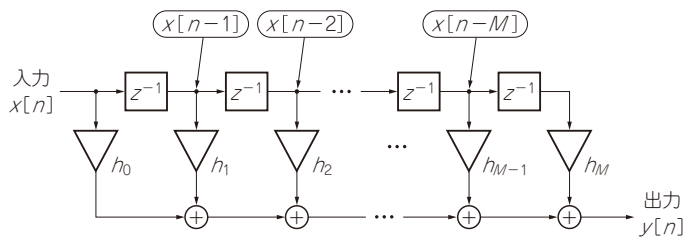


図1 FirDirectクラスに対応する直接形FIRフィルタのブロック図