



Professur
Allgemeine Nachrichtentechnik

Prof. Dr.-Ing. Udo Zölzer



HELMUT SCHMIDT
UNIVERSITÄT

Parametrische Shelving-Filter höherer Ordnung

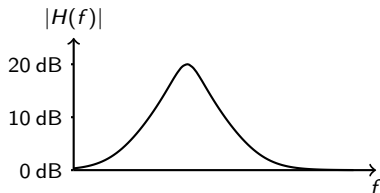
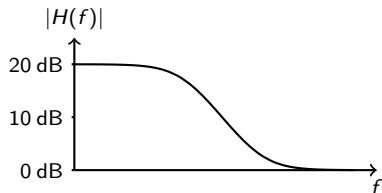
Martin Holters

22.03.2006

- Was sind parametrische Shelving-Filter und wofür werden sie gebraucht?
- Entwurf analoger Tiefen-Shelving-Filter
- Digitale Realisierung
- Übergang zu Band-Shelving-Filtern

- Anhebung/Absenkung in bestimmtem Band
- keine Beeinflussung anderer Frequenzbereiche

Herkömmliche Shelving-Filter 1./2. Ordnung:



Parametrische Shelving-Filter

Typische Anwendung von Shelving-Filtern: Audioequalizer

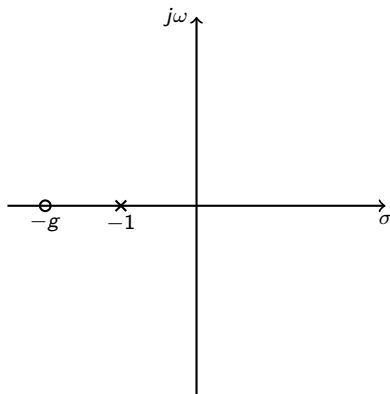
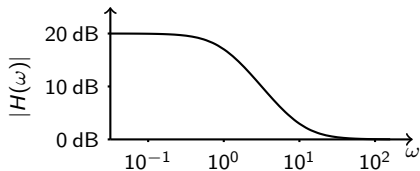


Avalon Design

- Kaskade von Shelving-Filtern
 - Anhebung, Bandbreite und Mittenfrequenz einstellbar
- ⇒ Spezielle Struktur nötig, bei der diese Parameter leicht einstellbar sind

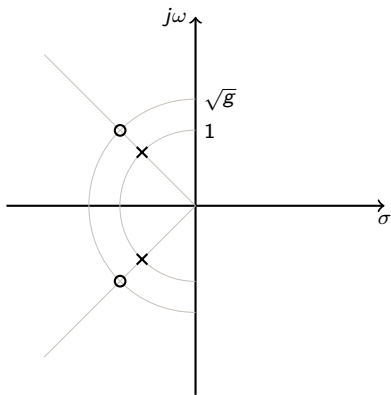
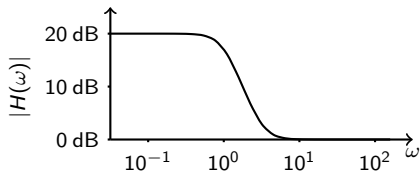
Tiefen-Shelving-Filter 1. Ordnung

$$H_{TS,1}(s) = \frac{s + g}{s + 1}$$



Tiefen-Shelving-Filter 2. Ordnung

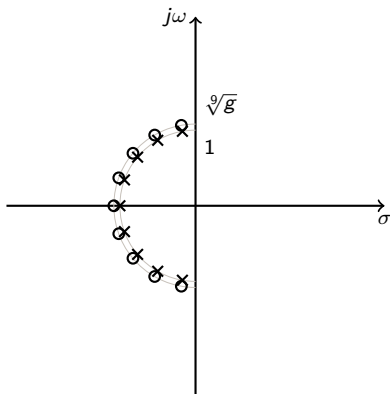
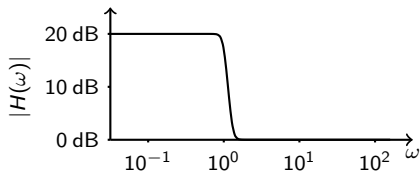
$$H_{TS,2}(s) = \frac{s^2 + \sqrt{2g}s + g}{s^2 + \sqrt{2}s + 1}$$



Tiefen-Shelving-Filter M . Ordnung

$$H_{TS,M}(s) = \prod_{m=1}^M \frac{s + \sqrt[M]{g} e^{\alpha_m j}}{s + e^{\alpha_m j}}$$

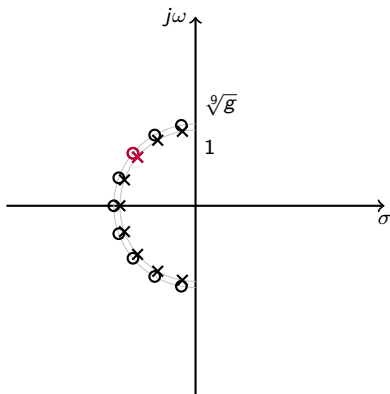
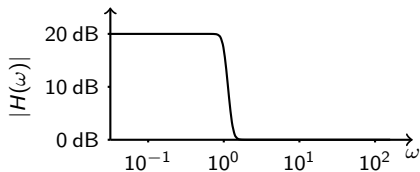
$$\alpha_m = \left(\frac{1}{2} - \frac{2m-1}{2M} \right) \pi$$



Tiefen-Shelving-Filter M . Ordnung

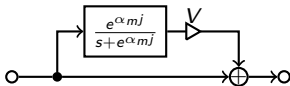
$$H_{TS,M}(s) = \prod_{m=1}^M \underbrace{\frac{s + \sqrt[M]{g} e^{\alpha_m j}}{s + e^{\alpha_m j}}}_{H_{TS,M}^{(m)}(s)}$$

$$\alpha_m = \left(\frac{1}{2} - \frac{2m-1}{2M} \right) \pi$$



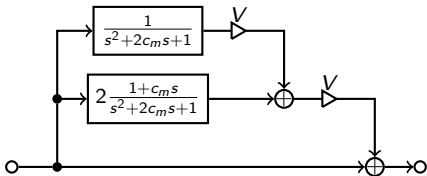
Parametrische Darstellung eines (komplexwertigen) Teilfilters

$$\begin{aligned} H_{TS,M}^{(m)}(s) &= \frac{s + \sqrt[M]{g} e^{\alpha_m j}}{s + e^{\alpha_m j}} \\ &= 1 + \underbrace{\left(\sqrt[M]{g} - 1 \right)}_V \frac{e^{\alpha_m j}}{s + e^{\alpha_m j}} \end{aligned}$$



Bildung eines parametrischen, reellwertigen Teilfilters

$$\begin{aligned}\bar{H}_{TS,M}^{(m)}(s) &= H_{TS,M}^{(m)}(s) \cdot H_{TS,M}^{(M+1-m)}(s) \\ &= 1 + 2V \frac{1 + c_m s}{s^2 + 2c_m s + 1} + V^2 \frac{1}{s^2 + 2c_m s + 1}, \quad c_m = \cos(\alpha_m)\end{aligned}$$



Bilineare Transformation und Entnormierung

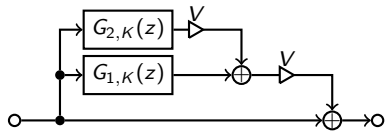
$$s = \frac{1}{K} \frac{z-1}{z+1}, \quad K = \tan \left(\pi \frac{f_c}{f_s} \right)$$

$$\bar{H}_{TS,M}^{(m)}(z) = 1 + V \cdot G_{1,K}(z) + V^2 \cdot G_{2,K}(z)$$

$$G_{1,K}(z) = 2K \frac{K + c_m + 2Kz^{-1} + (K - c_m)z^{-2}}{1 + 2Kc_m + K^2 + (2K^2 - 2)z^{-1} + (1 - 2Kc_m + K^2)z^{-2}}$$

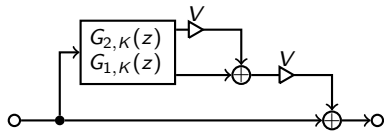
$$G_{2,K}(z) = K^2 \frac{1 + 2z^{-1} + z^{-2}}{1 + 2Kc_m + K^2 + (2K^2 - 2)z^{-1} + (1 - 2Kc_m + K^2)z^{-2}}$$

- Beide Teilsysteme/Summanden habe den gleichen Nenner



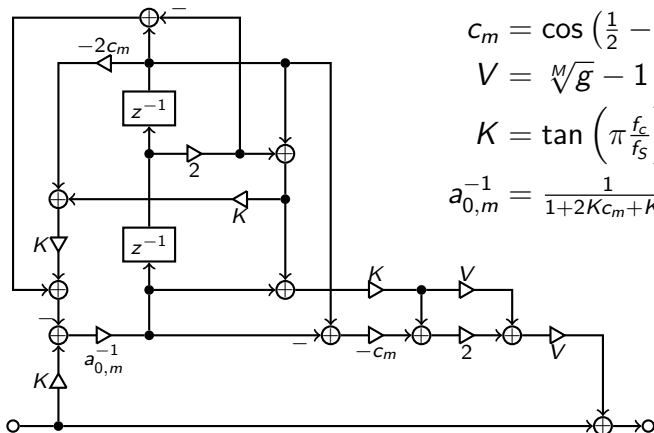
Zwei Teilsysteme zweiter
Ordnung

\Rightarrow



Ein Teilsystem zweiter
Ordnung

Parametrisches Teilfilter 2. Ordnung, optimierte Implementation

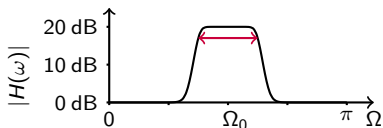
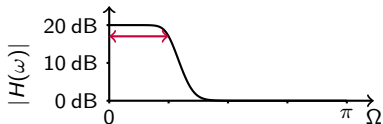


Übergang zu Band-Shelving-Filtern

Substitution

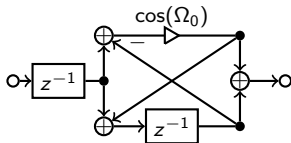
$$z^{-1} \leftarrow \frac{\cos(\Omega_0) - z^{-1}}{1 - \cos(\Omega_0)z^{-1}} z^{-1}$$

- verschiebt Filter zu Mittenfrequenz Ω_0
- erhält Bandbreite

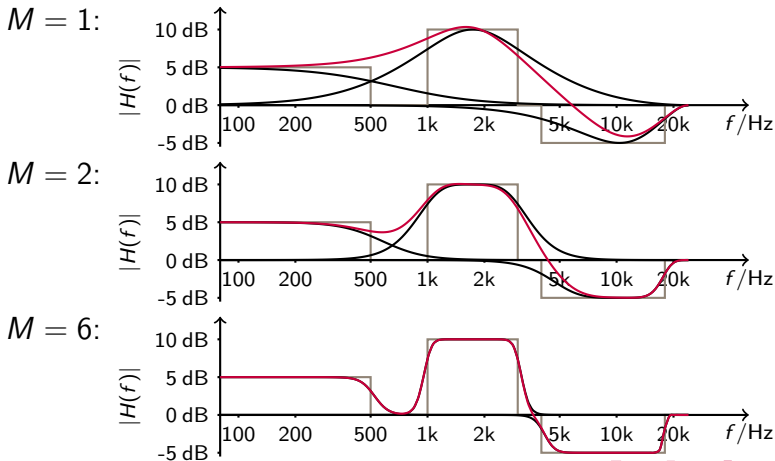


Realisierung:

Ersetze z^{-1} durch



Beispiel eines 3-Band-Systems aus kaskadierten Shelving-Filtern



- Entwurf von Shelving-Filtern beliebiger Ordnung
- Digitale Realisierung mit unabhängigen Koeffizienten für
 - Anhebung
 - Mittenfrequenz
 - Bandbreite
- Anwendungsbereiche
 - Digitale Audio-Equalizer
 - Audiocodierung