

## 10 种 AD 采样的软件滤波方法

### 10 种 AD 采样的软件滤波方法

#### 1、限幅滤波法（又称程序判断滤波法）

##### A、方法：

根据经验判断，确定两次采样允许的最大偏差值（设为 A）

每次检测到新值时判断：

如果本次值与上次值之差  $\leq A$ ，则本次值有效

如果本次值与上次值之差  $> A$ ，则本次值无效，放弃本次值，用上次值代替本次值

##### B、优点：

能有效克服因偶然因素引起的脉冲干扰

##### C、缺点

无法抑制那种周期性的干扰

平滑度差

#### 2、中位值滤波法

##### A、方法：

连续采样 N 次（N 取奇数）

把 N 次采样值按大小排列

取中间值为本次有效值

##### B、优点：

能有效克服因偶然因素引起的波动干扰

对温度、液位的变化缓慢的被测参数有良好的滤波效果

##### C、缺点：

对流量、速度等快速变化的参数不宜

#### 3、算术平均滤波法

##### A、方法：

连续取 N 个采样值进行算术平均运算

N 值较大时：信号平滑度较高，但灵敏度较低

N 值较小时：信号平滑度较低，但灵敏度较高

N 值的选取：一般流量，N=12；压力：N=4

##### B、优点：

适用于对一般具有随机干扰的信号进行滤波

这样信号的特点是有一个平均值，信号在某一数值范围附近上下波动

##### C、缺点：

对于测量速度较慢或要求数据计算速度较快的实时控制不适用

比较浪费 RAM

#### 4、递推平均滤波法（又称滑动平均滤波法）

##### A、方法：

把连续取 N 个采样值看成一个队列

队列的长度固定为 N

每次采样到一个新数据放入队尾，并扔掉原来队首的一次数据。（先进先出原则）

把队列中的 N 个数据进行算术平均运算，就可获得新的滤波结果

N 值的选取：流量，N=12；压力：N=4；液面，N=4~12；温度，N=1~4

##### B、优点：

对周期性干扰有良好的抑制作用，平滑度高

适用于高频振荡的系统

##### C、缺点：

灵敏度低

对偶然出现的脉冲性干扰的抑制作用较差

不易消除由于脉冲干扰所引起的采样值偏差

不适用于脉冲干扰比较严重的场合

比较浪费 RAM

## 5、中位值平均滤波法（又称防脉冲干扰平均滤波法）

### A、方法：

相当于“中位值滤波法”+“算术平均滤波法”

连续采样  $N$  个数据，去掉一个最大值和一个最小值

然后计算  $N-2$  个数据的算术平均值

$N$  值的选取：3~14

### B、优点：

融合了两种滤波法的优点

对于偶然出现的脉冲性干扰，可消除由于脉冲干扰所引起的采样值偏差

### C、缺点：

测量速度较慢，和算术平均滤波法一样

比较浪费 RAM

## 6、限幅平均滤波法

### A、方法：

相当于“限幅滤波法”+“递推平均滤波法”

每次采样到的新数据先进行限幅处理，

再送入队列进行递推平均滤波处理

### B、优点：

融合了两种滤波法的优点

对于偶然出现的脉冲性干扰，可消除由于脉冲干扰所引起的采样值偏差

### C、缺点：

比较浪费 RAM

## 7、一阶滞后滤波法

### A、方法：

取  $a=0\sim 1$

本次滤波结果 =  $(1-a) * \text{本次采样值} + a * \text{上次滤波结果}$

### B、优点：

对周期性干扰具有良好的抑制作用

适用于波动频率较高的场合

### C、缺点：

相位滞后，灵敏度低

滞后程度取决于  $a$  值大小

不能消除滤波频率高于采样频率的  $1/2$  的干扰信号

## 8、加权递推平均滤波法

### A、方法：

是对递推平均滤波法的改进，即不同时刻的数据加以不同的权

通常是，越接近现时刻的数据，权取得越大。

给予新采样值的权系数越大，则灵敏度越高，但信号平滑度越低

### B、优点：

适用于有较大纯滞后时间常数的对象

和采样周期较短的系统

### C、缺点：

对于纯滞后时间常数较小，采样周期较长，变化缓慢的信号

不能迅速反应系统当前所受干扰的严重程度，滤波效果差

## 9、消抖滤波法

### A、方法：

设置一个滤波计数器

将每次采样值与当前有效值比较：

如果采样值 = 当前有效值，则计数器清零

如果采样值  $\neq$  当前有效值，则计数器+1，并判断计数器是否  $\geq$  上限  $N$  (溢出)

如果计数器溢出，则将本次值替换当前有效值，并清计数器

### B、优点：

对于变化缓慢的被测参数有较好的滤波效果,  
可避免在临界值附近控制器的反复开/关跳动或显示器上数值抖动

C、缺点:

对于快速变化的参数不宜

如果在计数器溢出的那一次采样到的值恰好是干扰值,则会将干扰值当作有效值导入系统

10、限幅消抖滤波法

A、方法:

相当于“限幅滤波法”+“消抖滤波法”

先限幅,后消抖

B、优点:

继承了“限幅”和“消抖”的优点

改进了“消抖滤波法”中的某些缺陷,避免将干扰值导入系统

C、缺点:

对于快速变化的参数不宜

10 种软件滤波方法的示例程序

假定从 8 位 AD 中读取数据 (如果是更高位的 AD 可定义数据类型为 int),子程序为 get\_ad();

1、限副滤波

/\* A 值可根据实际情况调整

value 为有效值, new\_value 为当前采样值

滤波程序返回有效的实际值 \*/

#define A 10

char value;

char filter()

{

char new\_value;

new\_value = get\_ad();

if ( ( new\_value - value > A ) || ( value - new\_value > A )

return value;

return new\_value;

}

2、中位值滤波法

/\* N 值可根据实际情况调整

排序采用冒泡法\*/

#define N 11

char filter()

{

char value\_buf[N];

char count, i, j, temp;

for ( count=0; count<N; count++)

{

value\_buf[count] = get\_ad();

delay();

}

for (j=0; j<N-1; j++)

{

for (i=0; i<N-j; i++)

```

    {
        if ( value_buf>value_buf[i+1] )
        {
            temp = value_buf;
            value_buf = value_buf[i+1];
            value_buf[i+1] = temp;
        }
    }
}
return value_buf[(N-1)/2];
}

```

### 3、算术平均滤波法

```

/*
*/

#define N 12

char filter()
{
    int sum = 0;
    for ( count=0;count<N;count++)
    {
        sum + = get_ad();
        delay();
    }
    return (char)(sum/N);
}

```

### 4、递推平均滤波法（又称滑动平均滤波法）

```

/*
*/

#define N 12

char value_buf[N];
char i=0;

char filter()
{
    char count;
    int sum=0;
    value_buf[i++] = get_ad();
    if ( i == N ) i = 0;
    for ( count=0;count<N,count++)
        sum = value_buf[count];
    return (char)(sum/N);
}

```

### 5、中位值平均滤波法（又称防脉冲干扰平均滤波法）

```

/*
*/

#define N 12

char filter()
{
    char count,i,j;
    char value_buf[N];

```

```

int sum=0;
for (count=0;count<N;count++)
{
    value_buf[count] = get_ad();
    delay();
}
for (j=0;j<N-1;j++)
{
    for (i=0;i<N-j;i++)
    {
        if ( value_buf>value_buf[i+1] )
        {
            temp = value_buf;
            value_buf = value_buf[i+1];
            value_buf[i+1] = temp;
        }
    }
}
for(count=1;count<N-1;count++)
    sum += value[count];
return (char)(sum/(N-2));
}

```

#### 6、限幅平均滤波法

```

/*
*/

```

略 参考子程序 1、3

#### 7、一阶滞后滤波法

```

/* 为加快程序处理速度假定基数为 100，a=0~100 */

```

```

#define a 50

```

```

char value;

```

```

char filter()

```

```

{
    char new_value;
    new_value = get_ad();
    return (100-a)*value + a*new_value;
}

```

#### 8、加权递推平均滤波法

```

/* coe 数组为加权系数表，存在程序存储区。*/

```

```

#define N 12

```

```

char code coe[N] = {1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12};
char code sum_coe = 1+2+3+4+5+6+7+8+9+10+11+12;

```

```

char filter()

```

```

{
    char count;
    char value_buf[N];
    int sum=0;
    for (count=0,count<N;count++)

```

```

{
    value_buf[count] = get_ad();
    delay();
}
for (count=0,count<N;count++)
    sum += value_buf[count]*coe[count];
return (char) (sum/sum_coe);
}

```

## 9、消抖滤波法

```

#define N 12

char filter()
{
    char count=0;
    char new_value;
    new_value = get_ad();
    while (value !=new_value);
    {
        count++;
        if (count>=N)    return new_value;
        delay();
        new_value = get_ad();
    }
    return value;
}

```

## 10、限幅消抖滤波法

```

/*
*/

```

略 参考子程序 1、9

## 11、IIR 滤波例子

```

int BandpassFilter4(int InputAD4)
{
    int ReturnValue;
    int ii;
    RESLO=0;
    RESHI=0;
    MACS=*PdelIn;
    OP2=1068; //FilterCoeff4[4];
    MACS=(PdelIn+1);
    OP2=8; //FilterCoeff4[3];
    MACS=(PdelIn+2);
    OP2=-2001;//FilterCoeff4[2];
    MACS=(PdelIn+3);
    OP2=8; //FilterCoeff4[1];
    MACS=InputAD4;
    OP2=1068; //FilterCoeff4[0];
    MACS=*PdelOu;
    OP2=-7190;//FilterCoeff4[8];
    MACS=(PdelOu+1);
    OP2=-1973; //FilterCoeff4[7];
}

```

```

MACS=*(PdelOu+2);
OP2=-19578;//FilterCoeff4[6];
MACS=*(PdelOu+3);
OP2=-3047; //FilterCoeff4[5];
*p=RESLO;
*(p+1)=RESHI;
mytestmul<<=2;
ReturnValue=*(p+1);
for (ii=0;ii<3;ii++)
{
    DelayInput[ii]=DelayInput[ii+1];
    DelayOutput[ii]=DelayOutput[ii+1];
}
DelayInput[3]=InputAD4;
DelayOutput[3]=ReturnValue;

// if (ReturnValue<0)
// {
//     ReturnValue=-ReturnValue;
// }
return ReturnValue;
}

```