



ECOLE
POLYTECHNIQUE
DE BRUXELLES

UNIVERSITÉ LIBRE DE BRUXELLES

SYNTHÈSE

Théorie des signaux ELEC-H-302

Auteur :
Nicolas ENGLEBERT

Professeur :
Antoine NONCLERCQ

Année 2015 - 2016

Appel à contribution

Synthèse Open Source



Ce document est grandement inspiré de l'excellent cours donné par Antoine Nonclercq à l'EPB (École Polytechnique de Bruxelles), faculté de l'ULB (Université Libre de Bruxelles). Il est écrit par les auteurs susnommés avec l'aide de tous les autres étudiants et votre aide est la bienvenue! En effet, il y a toujours moyen de l'améliorer surtout que si le cours change, la synthèse doit être changée en conséquence. On peut retrouver le code source à l'adresse suivante

<https://github.com/nenglebert/Syntheses>

Pour contribuer à cette synthèse, il vous suffira de créer un compte sur *Github.com*. De légères modifications (petites coquilles, orthographe, ...) peuvent directement être faites sur le site! Vous avez vu une petite faute? Si oui, la corriger de cette façon ne prendra que quelques secondes, une bonne raison de le faire!

Pour de plus longues modifications, il est intéressant de disposer des fichiers : il vous faudra pour cela installer \LaTeX , mais aussi *git*. Si cela pose problème, nous sommes évidemment ouverts à des contributeurs envoyant leur changement par mail ou n'importe quel autre moyen.

Le lien donné ci-dessus contient aussi le README contient de plus amples informations, vous êtes invités à le lire si vous voulez faire avancer ce projet!

Licence Creative Commons

Le contenu de ce document est sous la licence Creative Commons : *Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International (CC BY-NC-SA 4.0)*. Celle-ci vous autorise à l'exploiter pleinement, compte- tenu de trois choses :



1. *Attribution* ; si vous utilisez/modifiez ce document vous devez signaler le(s) nom(s) de(s) auteur(s).
2. *Non Commercial* ; interdiction de tirer un profit commercial de l'œuvre sans autorisation de l'auteur
3. *Share alike* ; partage de l'œuvre, avec obligation de rediffuser selon la même licence ou une licence similaire

Si vous voulez en savoir plus sur cette licence :

<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/>

Merci !

Chapitre 1

Signaux et systèmes

Un *signal* représente une information concernant le comportement ou l'état d'un phénomène. Ce signal est représenté mathématiquement par une fonction. Un *système* agit sur des signaux d'entrée et produit, à sa sortie, des signaux sous une forme plus appropriée pour l'utilisation envisagée.

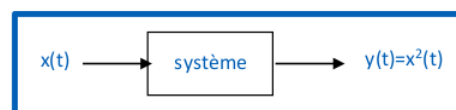


FIGURE 1.1 – Exemple de système

1.1 Signaux

Il existe deux types de signaux

1. *A temps continu* ; fonction $f(t)$ est définie pour toute valeur de la variable indépendante t .
2. *A temps discret*¹ ; fonction définie seulement pour des valeurs discrètes de la variable indépendante. Il s'agit par exemple d'une suite de valeurs \mathbb{R} ou \mathbb{C}

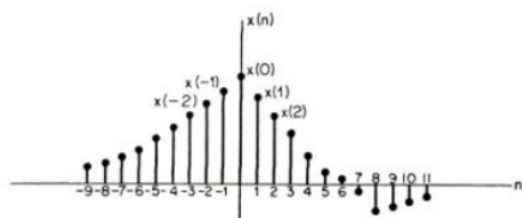


FIGURE 1.2

$$x(n), \quad n \in \mathbb{N} \quad (1.1)$$

Souvent, on procède à un *échantillonnage* d'un signal à temps continu (TC) pour obtenir un signal à temps discret (TD)

$$x(n) = f(nT) \quad (1.2)$$

où x est discret, f continu et T est la période d'échantillonnage.

Le signal à TD se distingue du signal à TC par la *quantification* de sa variable indépendante (t). On pourrait également envisager la quantification de l'amplitude : un signal est dit *numérique* lorsque t et l'amplitude sont quantifiées et *analogique* lorsque ces deux valeurs évoluent de façon continues.

1.1.1 Signaux déterministes ou aléatoires

Dans un signal *déterministe*, l'évolution en fonction du temps (ou de la variable indépendante) est à priori connue. Par contre, l'évolution temporelle² d'un signal *aléatoire*.

1. ou *signal échantillonné*

2. Je considère que la variable indépendante sera le temps dans ce chapitre.

1.1.2 Signaux à énergie finie et signaux à puissance moyenne finie

Signaux à énergie finie

L'énergie et la puissance d'un signal $x(t)$ sur $t \in [t_1; t_2]$ est donnée par (le module permet la généralisation aux fonction complexes)

$$E(t_1, t_2) = \int_{t_1}^{t_2} |x(t)|^2 dt, \quad P(t_1, t_2) = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} |x(t)|^2 dt \quad (1.3)$$

L'énergie du signal à TC sera dite finie si

$$E \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt < \infty \quad (1.4)$$

Pour le signal TD , il suffit de remplacer $\int_{-\infty}^{+\infty}$ par $\sum_{-\infty}^{+\infty}$.

La puissance moyenne totale de tels signaux est nulle : ils sont de types transitoires et les seuls physiquement accessibles.

Signaux à puissance moyenne finie

La puissance moyenne finie (TC et TD) pour un signal x

$$P = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |x(t)|^2 dt, \quad P = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{2N+1} \sum_{-T}^{+T} |x(n)|^2 \quad (1.5)$$

est bornée et non nulle ($0 < P < \infty$). Dès lors, l'énergie de ces signaux est infinie (signaux périodiques et aléatoires stationnaires). Les signaux à énergie et puissance infinie n'appartiennent à aucune des deux catégories précédentes.

1.2 Systèmes

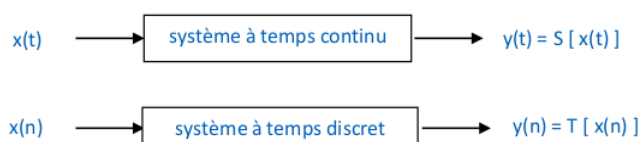


FIGURE 1.3

Ceux-ci réalisent la transformations de signaux, on utilise dès lors la même terminologie (TC, TD, numérique, analogique). Notons qu'il existe également des structures hybrides. On représente un système par un opérateur fonctionnel établissant une règle de correspondance entre deux ensembles de fonctions.

1.2.1 Caractéristiques de systèmes

Linéarité

Un TC/TD est linéaire s'il satisfait au principe de superposition

$$S[ax_1(t) + bx_2(t)] = aS[x_1(t)] + bS[x_2(t)], \quad T[ax_1(n) + bx_2(n)] = aT[x_1(n)] + bT[x_2(n)] \quad (1.6)$$

où $a, b \in \mathbb{C}$. Une entrée nulle ($\forall t$ ou n) suscite une réponse nulle : $y(n) = 2x(n) + 3$ n'est ainsi pas linéaire (waw).

Permanence (invariance dans le temps)

Un système est permanent si un décalage temporel du signal d'entrée produit le même décalage du signal de sortie.

- TC ; $y(t) = S[x(t)] \Rightarrow y(t - t_0) = S[x(t - t_0)] \quad \forall t_0 \in \mathbb{R}$
- TD ; $y(t) = T[x(n)] \Rightarrow y(t - k) = T[x(n - k)] \quad \forall k \in \mathbb{Z}$

Causalité

Un système est dit *causal* si le signal de sortie à tout instant ne dépend que des valeurs passées et présente du signal d'entrée. On l'exprime

- TC ;
 - * $x_1(t) = x_2(t)$ pour $t \leq t_0 \Rightarrow y_1(t) = y_2(t)$ pour $t \leq t_0$.
 - * $x(t) = 0$ pour $t \leq t_0 \Rightarrow y(t) = 0$ pour $t \leq t_0$.
- TD ;
 - * $x_1(n) = x_2(n)$ pour $n \leq n_0 \Rightarrow y_1(n) = y_2(n)$ pour $n \leq n_0$.
 - * $x(n) = 0$ pour $n \leq n_0 \Rightarrow y(n) = 0$ pour $n \leq n_0$.

Notons qu'un système est toujours causal si t (ou n) est le temps réel.

Stabilité

Un système est dit stable (au sens strict) si tout signal d'entrée bornée produit une sortie également bornée (stabilité BIBO (bounded input bounded output) :

- TC ; $|x(t)| \leq B_x < \infty \quad \forall t \Rightarrow |y(t)| \leq B_y < \infty \quad \forall t$
- TD ; $|x(n)| \leq B_x < \infty \quad \forall n \Rightarrow |y(n)| \leq B_y < \infty \quad \forall n$

Chapitre 2

Signaux et systèmes discrets

2.1 Signaux discrets

2.1.1 Signaux particuliers

Passant en revue certains signaux particuliers

Échelon unité

$$\begin{aligned} u(n) &= 0 & n < 0 \\ &= 1 & n \geq 0 \end{aligned} \quad (2.1)$$

Impulsion unité

$$\begin{aligned} \delta(n) &= 0 & n \neq 0 \\ &= 1 & n = 0 \end{aligned} \quad (2.2)$$

Ceux deux signons sont liés par les deux relations suivantes

$$\begin{aligned} u(n) &= \sum_{k=-\infty}^n \delta(k) \\ \delta(n) &= u(n) - u(n-1) \end{aligned} \quad (2.3)$$

Exponentielle

$$\begin{aligned} x(n) &= a^n \\ x(n) &= e^{\sigma + j\omega_0}n = e^{\sigma n}(\cos \omega_0 n + j \sin \omega_0 n) \end{aligned} \quad (2.4)$$

Sinusoidal

$$x(n) = A \sin(\omega_0 n + \Phi) \quad (2.5)$$

Périodique

$$x(n) = x(n + N) \quad \forall n \quad (2.6)$$

Intéressons nous à l'exponentielle complexe

$$x(n) = e^{j\omega_0 n} \quad (2.7)$$

On peut remarquer que si on considère $\omega'_0 = \omega_0 + 2k\pi$, on retrouve le même signal

$$e^{j(\omega_0 + 2k\pi)n} = e^{j\omega_0 n} e^{j2k\pi n} = e^{j\omega_0 n} \quad (2.8)$$

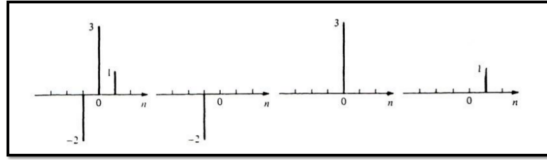
Il est alors possible de restreindre la pulsation $\omega_0 \in [0; 2\pi[$. Cependant, contrairement aux signaux continus, l'exponentielle complexe n'est pas toujours périodique dans le cas discret.

$$\begin{aligned} x(n) &= x(n + N) \\ \Leftrightarrow e^{j\omega_0 n} &= e^{j\omega_0(n+N)} = e^{j\omega_0 n} e^{j\omega_0 N} \\ \Leftrightarrow e^{j\omega_0 N} &= 1 \\ \Leftrightarrow \omega_0 N &= 2m\pi \Rightarrow \omega_0 = m \frac{2\pi}{N} \end{aligned} \quad (2.9)$$

Il faut forcément que ω_0 soit un multiple entier de $2\pi/N$. Or, nous avons limité le domaine de ω_0 : il n'existe que N exponentielles distinctes de période N :

$$\Phi_k(n) = e^{jk\frac{2\pi}{N}n} \quad k = 0, 1, \dots, N-1 \quad (2.10)$$

Représentation d'un signal au moyen d'impulsions



$$x(n) = -2\delta(n+1) + 3\delta(n) + \delta(n-1)$$

FIGURE 2.1

Il est toujours possible un signal $x(n)$ sous la forme

$$x(n) = \sum_{-\infty}^{\infty} x(k)\delta(n-k) \quad (2.11)$$

2.2 Systèmes à temps discret, linéaires et permanents

On appelle *réponse impulsionnelle* $h(n)$ le signal de sortie lorsque le signal d'entrée est un delta de Dirac $\delta(n)$

$$h(n) = T[\delta(n)] \quad (2.12)$$

Comme vu à la sous-section ci-dessus, écrivons un signal d'entrée sous la forme d'impulsion

$$x(n) = \sum_{-\infty}^{\infty} x(k)\delta(n-k) \quad (2.13)$$

Les "bornes" de la somme sont telles que l'on sélectionne tout. La sortie devient

$$y(n) = T\left[\sum_{-\infty}^{\infty} x(k)\delta(n-k)\right] \quad (2.14)$$

Par linéarité, le système ne s'applique qu'à l'impulsion

$$y(n) = \sum_{-\infty}^{\infty} x(k)T[\delta(n-k)] \quad (2.15)$$

Appliquons la propriété de permanence : rien ne change si on effectue cette opération à cet instant, ou plus tard :

$$y(n) = \sum_{-\infty}^{\infty} x(k)h(n-k) \quad (2.16)$$

Il s'agit de la *formule de convolution* (discrète) qui exprime la sortie en fonction de la réponse d'entrée pour tout signal

$$y(n) = x(n) * h(n) \quad (2.17)$$

Le système est donc entièrement caractérisé par sa réponse impulsionnelle, $x(n)$ étant déjà connu. La convolution est commutative, on peut dès lors écrire

$$y(n) = h(n) * x(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h(k)x(n-k) \quad (2.18)$$

2.2.1 Association de systèmes

Cascade

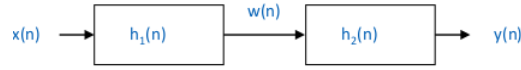


FIGURE 2.2

$$\begin{aligned} w(n) &= x(n) * h_1(n) \\ y(n) &= w(n) * h_2(n) = [x(n) * h_1(n)] * h_2(n) \end{aligned} \quad (2.19)$$

Convolution associative

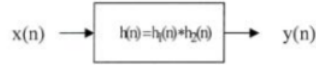


FIGURE 2.3

$$y(n) = x(n) * [h_1(n) * h_2(n)] = x(n) * h(n) \quad (2.20)$$

En parallèle

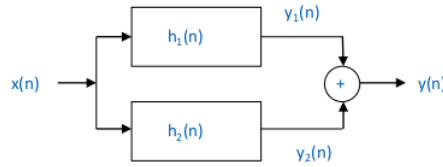


FIGURE 2.4

$$\begin{aligned} y_1(n) &= x(n) * h_1(n) \\ y_2(n) &= x(n) * h_2(n) \\ y_n(n) &= y_1(n) + y_2(n) = x(n) * h_1(n) + x(n) * h_2(n) \end{aligned} \quad (2.21)$$

Distributive pour l'addition

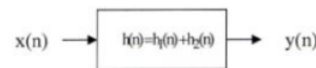


FIGURE 2.5

$$y(n) = x(n) * [h_1(n) + h_2(n)] = x(n) * h(n) \quad (2.22)$$

2.2.2 Stabilité

Nous avons précédemment vu la définition de la stabilité. La *CNS* de stabilité pour un SLP est

$$\sum_{k=-\infty}^{\infty} |h(k)| < \infty \quad (2.23)$$

Démonstration.

▷ La condition est suffisante.

Hypothèses :

1. $\sum_{k=-\infty}^{\infty} |h(k)| < \infty$
2. Le signal d'entrée $x(n)$ est borné : $|x(n)| < A \quad \forall n$

Calculons le signal de sortie

$$y(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h(k)x(n-k) \quad (2.24)$$

Majorons

$$y(n) \leq \sum_{k=-\infty}^{\infty} |h(k)||x(n-k)| \leq A \sum_{k=-\infty}^{\infty} |h(k)| < \infty \quad (2.25)$$

Le signal de sortie est borné, le système est donc stable.

▷ La condition est nécessaire.

Nous pouvons choisir n'importe quel signal d'entrée, considérons ce signal particulier :

$$\begin{aligned} x(n) &= 1 && \text{si } h(-n) \geq 0 \\ &= -1 && \text{si } h(-n) < 0 \end{aligned} \quad (2.26)$$

$$x(n) = \text{sign } h(-n)$$

Ce signal d'entrée est construit tel que le produit entre $h(n) * x(n)$ donne la valeur absolue de h : si h est positif il ne se passe rien, si le signe est négatif le signal multiplie par (-1) de sorte à avoir un signe positif. Ce signal est bien borné

$$|x(n)| = 1 \quad (2.27)$$

Calculons l'échantillon de sortie $y(0)$:

$$y(0) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} h(k)x(-k) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} |h(k)| \quad (2.28)$$

La sortie $y(0)$ ne sera borné que si la réponse impulsionnelle est absolument sommable, la condition est bien nécessaire. \square

2.2.3 Causalité

Par définition $y(n)$ n'est causal que s'il dépend de $x(n)$ mais pas de $x(n+1), \dots$. Pour que $y(n)$ ne dépende pas de $x(k)$ pour $k > n$, il faut que $h(n) = 0$ pour $n < 0$, soit la CNS de causalité. La réponse impulsionnelle doit être causale, il faut alors stopper la somme à n

$$y(n) = \sum_{k=-\infty}^n x(k)h(n-k) = \sum_{k=0}^{\infty} h(k)x(n-k) \quad (2.29)$$

2.3 Systèmes décrits par une récurrence linéaire

La récurrence linéaire est définie par

$$\sum_{k=0}^N a_k y(n-k) = \sum_{k=0}^M b_k x(n-k) \quad (2.30)$$

Il en résultera une *ED* donnant lieu à une infinité de solution : on impose des CI pour garantir l'existence et l'unicité de la solution (cf. *Analyse I, II et III*).

EXEMPLE : Considérons la récurrence du premier ordre

$$y(n) - ay(n-1) = x(n) \implies y(n) = x(n) + ay(n-1) \quad (2.31)$$

Considérons initialement une condition de repos et le signal d'entrée suivant :

$$x(n) = b\delta(n) \quad (2.32)$$

On a alors

$$\begin{aligned} y(-1) &= x(-1) &&= 0 \\ y(0) &= x(0) + ay(-1) &&= x(0) = b \\ y(1) &= x(1) + ay(0) &&= ab \\ y(2) &= x(2) + ay(1) &&= a^2b \\ y(n) &= x(n) + ay(n-1) &&= a^n b \end{aligned} \quad (2.33)$$

La solution particulière vaut alors

$$y(n) = a^n bu(n) \quad (2.34)$$

Vérifions que ceci est bien solution de $x(n) = y(n) - ay(n-1)$ avec

$$\begin{cases} y(n) &= a^n bu(n) \\ y(n-1) &= a^{n-1} bu(n-1) \end{cases} \quad (2.35)$$

Après substitution dans l'équation de récurrence, on trouve

$$a^n b(u(n) - u(n-1)) = b\delta(n) \quad (2.36)$$

En effet, $(u(n) - u(n-1))$ n'est rien d'autre que l'impulsion. Cependant, nous avons un facteur a^n en trop. Est-ce une erreur ? Discussions en fonction de n

$$a^n b\delta(n) = b\delta(n) \begin{cases} \text{Si } n = 0 & a^0 b\delta(0) = b\delta(0) = b \\ \text{Si } n \neq 0 & a^n b0 = b0 = 0 \end{cases} \quad (2.37)$$

Notre solution particulière est bien solution ! Il reste à calculer la solution générale de la récurrence homogène

$$y(n) - ay(n-1) = 0 \quad (2.38)$$

La solution sera $y(n) = ka^n$ (on peut vérifier que c'est bien le cas). En imposant ^a $y(-1) = c$, on trouve comme S.G. (SGEH + SPEnH) :

$$y(n) = ca^{n+1} + ba^n u(n) \quad (2.39)$$

La solution au système linéaire étant *causal*, on dit ciao-ciao au terme en $n+1$:

$$y(n) = a^n bu(n) \quad (2.40)$$

Si le signal d'entrée est une impulsion de Dirac $\delta(n)$, le signal de sortie sera la réponse impulsionnelle. Posons $b = 1$

$$h(n) = a^n u(n) \quad (2.41)$$

^a. Choix arbitraire donnant un résultat propre, mais ici non linéaire ! Pour avoir une solution linéaire, il aurait fallu poser $y(-1) = 0$. L'avantage de considérer en (-1) est que l'échelon u s'annule.

EXEMPLE :

Nous avons ainsi entièrement caractérisé notre SLP. Voyons ce que vaut le signal de sortie pour un échelon unitaire

$$\begin{aligned}y(n) &= \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(k)h(n-k) \\&= \sum_{k=-\infty}^{\infty} u(k)a^nu(n-k) \\&= \sum_{k=-\infty}^{\infty} a^nu(n-k) \\&= \sum_{k=-\infty}^{\infty} a^n\end{aligned}\tag{2.42}$$

Il est possible de retrouver cette réponse en partant directement de la relation de récurrence, comme l'illustre le slide T22.