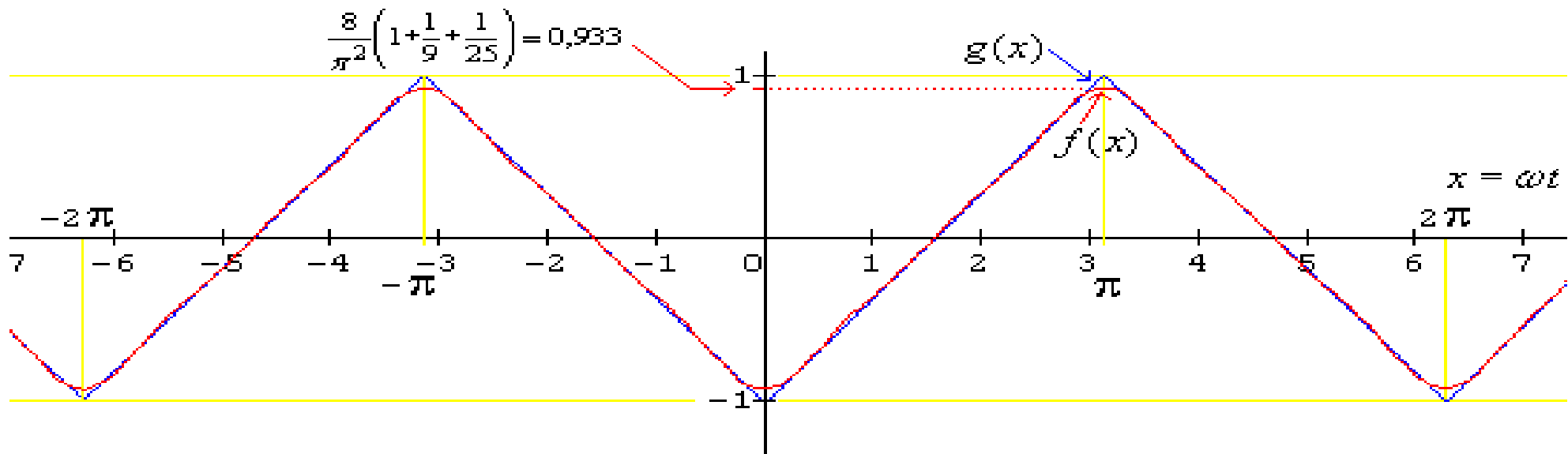


# TRAITEMENT DU SIGNAL

---

# Serie de fourier d'une fonction dent de scie



"dent de scie" approximative : 
$$f(x) = -\frac{8}{\pi^2} \left( \cos(x) + \frac{1}{9} \cos(3x) + \frac{1}{25} \cos(5x) \right)$$

"dents de scie" exacte : 
$$g(x) = -\frac{8}{\pi^2} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\cos((2n+1)x)}{(2n+1)^2}$$

# Fonction de Transfert

$$\underline{H}(j\omega) = \frac{\underline{s}}{\underline{e}} = \frac{S}{E} e^{j(\varphi_s - \varphi_e)}$$

$$G(w) = |\underline{H}(jw)|, \text{ gain du filtre}$$

$$\varphi(w) = \text{Arg}(\underline{H}(jw)), \text{ fonction de phase du filtre}$$

*le signal de sortie alors s'écrit  $s(t) = G(w)E \cos(wt + \varphi_e + \varphi(w))$*

# Fonction de Transfert

$$\underline{H}(j\omega) = \frac{\underline{s}}{\underline{e}} = \frac{S}{E} e^{j(\varphi_s - \varphi_e)}$$

$$G(\omega) = |\underline{H}(j\omega)|, \text{ gain du filtre}$$

$$\varphi(\omega) = \text{Arg}(\underline{H}(j\omega)), \text{ fonction de phase du filtre}$$

*le signal de sortie alors s'écrit  $s(t) = G(\omega)E \cos(\omega t + \varphi_e + \varphi(\omega))$*

$$s(t) = \underline{H}(0) A_0 + \sum_{n=1}^{+\infty} |\underline{H}(n\omega_s)| A_n \cos(n\omega_s t + \varphi_n + \arg(\underline{H}(n\omega_s)))$$

# Multiplieur analogique

## Comprend:

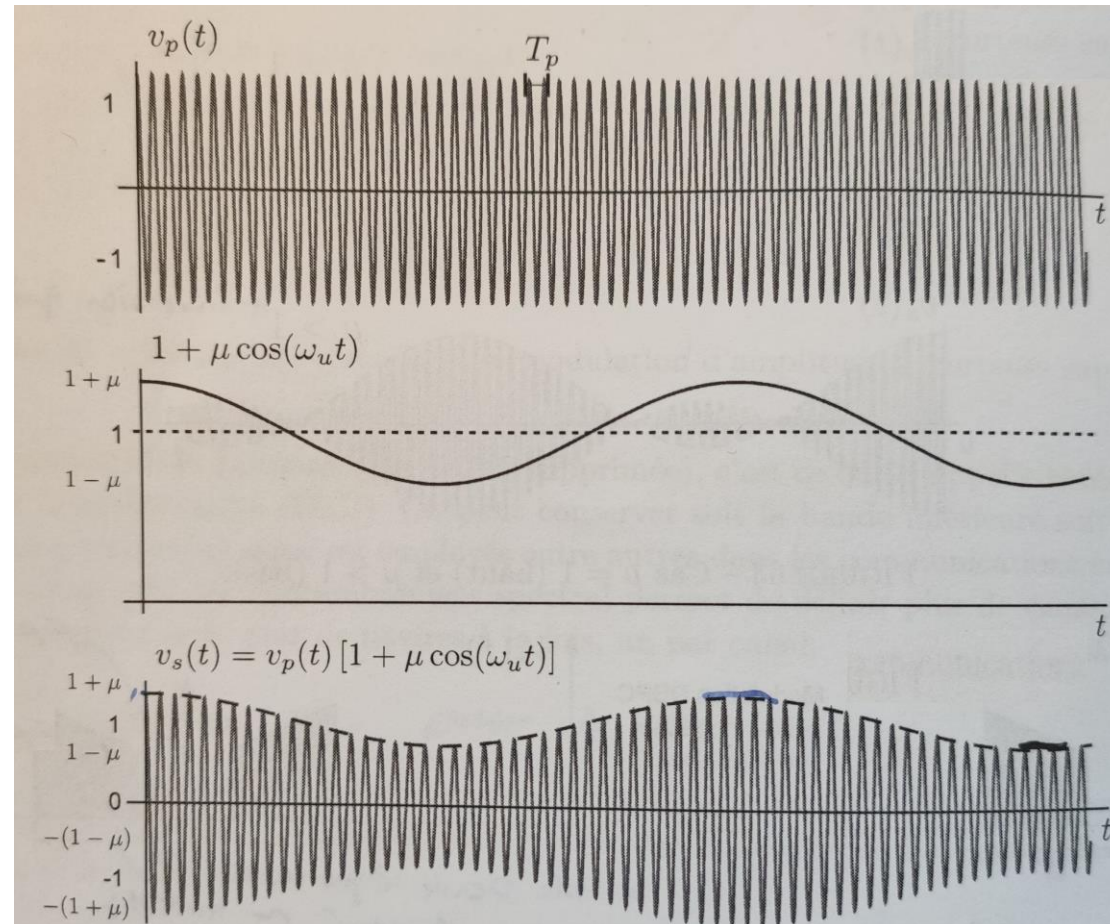
- 2 entrées différentielles  $X1$ ,  $X2$  et  $Y1$ ,  $Y2$
- Un circuit multiplieur réalisant l'opération  $k(X1-X2)(Y1-Y2)$  avec  $k$  une constante du composant
- Une sortie tq:  $s(t) = k(X1-X2)(Y1-Y2)$

## Pour la suite on pose:

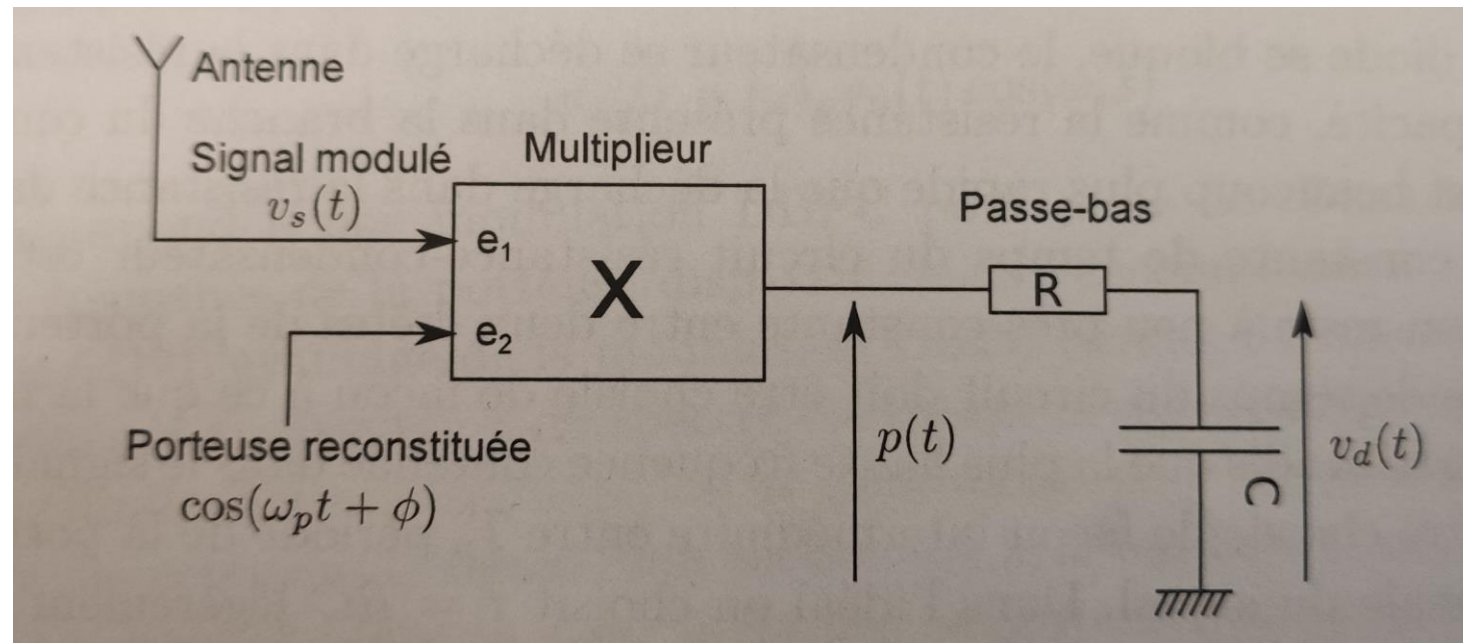
- $X2 = Y2 = 0$
- $X1 = v_u(t) + V_u$  où  $V_u$  est une composante continue
- $Y1 = A_p * \cos(2\pi f_p t)$

Alors  $s(t) = k * A_p * V_u * [1+m(t)]\cos(w_p * t)$ , avec  $m(t) = v_u(t) / V_u$

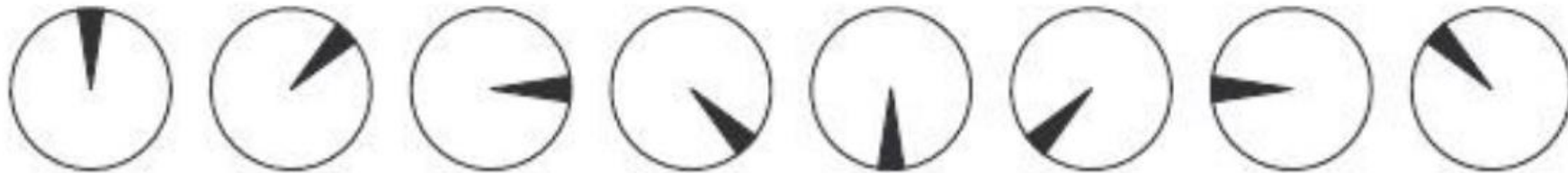
# Modulation d'amplitude



# Démodulation Synchrone



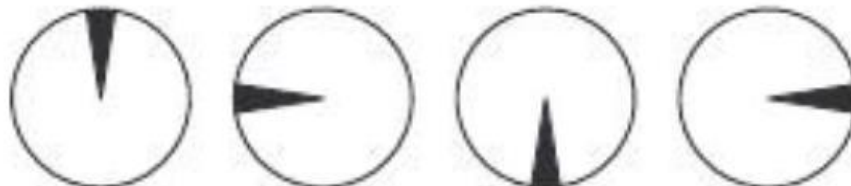
# La roue tourne en sens horaire ou antihoraire?



On prend beaucoup d'images



On prend deux images par période de rotation ( $f_e = 2f_{\text{rot}}$ )



On prend quatre images par période de rotation ( $f_e = 4f_{\text{rot}}$ )