

Fiche SIGNAL

Charles Vin

S1-2022

Table des matières

1 Composante paire et impaire d'une fonction	1
2 Convolution	2
3 Système Linéaire, homogène et invariant	2
4 Signaux continue	3
4.1 Transformé de Laplace, pôle, zéro, stabilité	3
4.1.1 Stabilité	3
4.2 Réponse en fréquence	3
4.3 Type de filtre	4
4.4 Réalisation	4
4.5 Filtre Butterworths	5
5 Signaux discret	5
5.1 Transformé en Z	5
5.2 Pôles et zéros	5
5.3 Réponse en fréquence	5
5.4 Stabilité	6
5.5 Type de filtre	6
5.6 Filtre IIR :	6
5.6.1 Filtre IIR : Transformation bilinéaire	6
5.7 Filtre FIR : fenêtrage	6
5.7.1 Type de filtre FIR	6

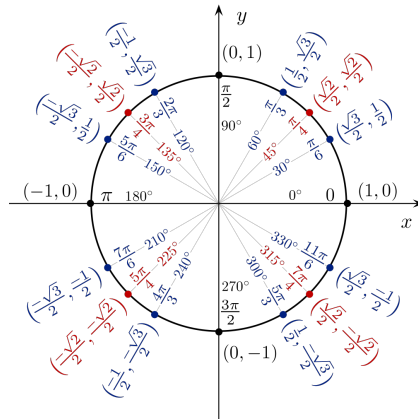
Formule complexe :

$$\begin{aligned}a + jb &\rightarrow e^{(a+jb)t} = e^{at}e^{jbt} = e^{at}(\cos bt + j \sin bt) \\z = a + jb &\rightarrow |z| * e^{i \arg z} \\ \tan(\arg z) &= \frac{\Im(z)}{\Re(z)} = \frac{z - \bar{z}}{i(z + \bar{z})} \\ \arg z_1 z_2 &= \arg z_1 + \arg z_2 \\ \arg z_1^n &= n \arg z_1 \\ \arg(az) &\equiv \begin{cases} \arg z & \text{si } a > 0 \\ (\arg z) + \pi & \text{si } a < 0; \end{cases}\end{aligned}$$

1 Composante paire et impaire d'une fonction

Soit $x(t)$ une fonction alors on peut écrire $x(t)$ sous la forme suivante :

$$x(t) = \frac{1}{2}(x(t) + x(-t)) + \frac{1}{2}(x(t) - x(-t)).$$



Composante paire

$$x_i(t) = \frac{1}{2}(x(t) + x(-t)).$$

Composante impaire

$$x_p(t) = \frac{1}{2}(x(t) - x(-t)).$$

2 Convolution

$$\begin{aligned} (f \star g)(t) &= \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)g(t - \tau)d\tau \\ &= \sum_{m=-\infty}^{+\infty} f[m]g[n - m] \end{aligned}$$

- Inverser $x(\tau)$ en $x(-\tau)$ par symétrie
- Décaler $x(-\tau)$ de t donnant alors $x(-\tau + t) = x(t - \tau)$
- Différencier les différents cas possibles en croisant les graphs, **attention aux échelles de tes dessins!!!**
- Pour chaque cas : calculer la convolution en utilisant les fonctions en jeu sur les bonnes bornes

3 Système Linéaire, homogène et invariant

- Linéaire = Additivité + homogène
- Additivité :
 - Soit $x_1(t) \rightarrow h(t)$ et $x_2(t) \rightarrow h(t) \rightarrow$ somme des deux sorties $= y_1(t)$
 - Soit $x_1(t) + x_2(t) \rightarrow h(t) \rightarrow y_2(t)$
 - Additif si $y_1(t) = y_2(t)$
- Homogène
 - Soit $x(t) * K \rightarrow h(t) \rightarrow y_1(t)$
 - Soit $x(t) \rightarrow h(t) \rightarrow *K \rightarrow y_2(t)$
 - Homogène si $y_1(t) = y_2(t)$
- Invariance dans le temps
 - Soit $x(t) \rightarrow (t - T) \rightarrow h(t) \rightarrow y_1(t)$
 - Soit $x(t) \rightarrow h(t) \rightarrow t - T \rightarrow y_2(t)$
 - Invariant si $y_1(t) = y_2(t)$

4 Signaux continue

4.1 Transformé de Laplace, pôle, zéro, stabilité

On trace les pôles et les zéros dans le plans complexe !
Transformé de Laplace

$$X(S) = \mathcal{L}\{x(t)\} \\ = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-St}dt$$

$$X[Z] \rightarrow H[Z] \rightarrow Y[Z] = X[Z]H[Z] \\ \Leftrightarrow H[Z] = \frac{Y[Z]}{X[Z]}$$

- **Convolution** : $\mathcal{L}\{x_1(t) \star x_2(t)\} = X_1(S)X_2(S)$
- Time shifting : $\mathcal{L}\{x(t - t_0)u(t - t_0)\} = X(S)e^{-t_0S}$
- Intégrale : $\mathcal{L}\{\int_0^t x(t)dt\} = \frac{1}{S}X(S)$

Factoriser les polynômes au dénominateur et au numérateur. Puis pour appliquer Laplace inverse, on vérifie dans le tableau si on trouve une forme adapté.

Sinon on décompose en éléments simple pour obtenir une forme du type $\frac{A}{S+c} \rightarrow_{\mathcal{L}^{-1}} Ae^{-ct}u(t)$.

Décomposition en élément simple $\frac{A(X)}{B(X)}$:

1. $\deg A < \deg B$ sinon division euclidienne
2. Si polynôme du second degrés sans racine réel au dénominateur, *normalement* on le laisse et à la place d'une constante en haut on met une fonction affine.
3. 3 méthodes
 - Identification : on remet tout sur le même dénominateur puis identification puis système d'équation
 - Multiplier par un des facteurs : pratique si tous les dénominateurs ont la même puissance. On multiplie par un des dénominateur \rightarrow annulation ou plusieurs des dénominateurs \rightarrow remplacer x par le truc qui l'annule $x = c \rightarrow$ simplifier et hop on trouve le coef tout de suite
 - Multiplier par x et faire la limite en $+\infty$: puis appliquer le théorème du plus haut degré

4.1.1 Stabilité

Soit $H(S) = \frac{1}{(S+p_1)(S+p_2)\dots}$ une forme factorisé $\rightarrow_{\mathcal{L}^{-1}} h(S) = \dots$. On définit la stabilité par en regardant si $h(S)$ converge. \Leftrightarrow

- Stable : Si tous les pôles sont dans la partie gauche du plans complexe
- Instable :
 - Au moins un pôle dans la partie droite du plan complexe
 - Il existe au moins un pôle multiple sur l'axe imaginaire
- Conditionnellement stable : Il existe un pôle simple sur l'axe imaginaire ($a = 0$)

4.2 Réponse en fréquence

Soit $H(S)$ une fonction de transfert, on remplace $S = -j\omega$ puis phase $|H(S)|$ et gain $\angle H(j\omega)$

Diagramme de Bode

- Gain = $20 \log_{10} |H(j\omega)|$
- Relire OneNote (SIGNAL/Prof1/TP2 toute fin) pour les détails du pourquoi

La méthode pour une fonction $H(s)$

1. Mettre la fonction en forme normale

$$\begin{aligned}
 H(S) &= K \frac{(S + a_1)(S + a_2)}{S(S + b_1)(S^2 + b_2S + b_3)} \\
 &= \frac{K a_1 a_2}{b_1 b_3} * \frac{(1 + S/a_1)(1 + S/a_2)}{S(1 + S/b_1)(1 + S * b_2/b_2 + S^2/b_3)} \\
 &= c * \frac{1 + \frac{S}{c_1} + \dots}{(1 + \frac{S}{c_2})(1 + \frac{S}{c_3}) \dots}
 \end{aligned}$$

2. Constante de départ

- Gain : $20 \log_{10} c$
- Phase : $\begin{cases} 0 & \text{si } c > 0 \\ \pi & \text{si } c < 0 \end{cases}$

3. Les différents type de courbe à assembler sur le graph de Bode : $1 + \frac{S}{c_i}$ dans le figure 1.

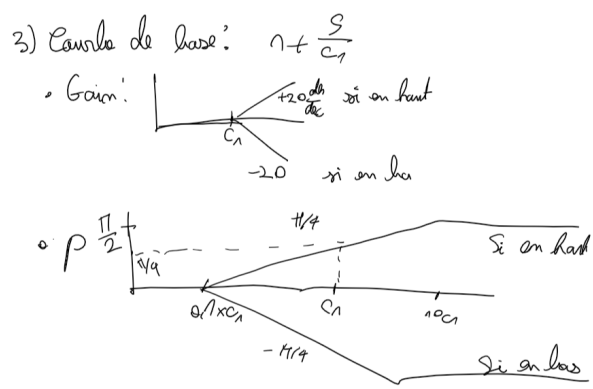


Figure 1 – Les courbes de base pour Bode

Diagramme de Bode inverse Bien observer et faire l'inverse je suppose ahah, s'entraîner pour voir Dans le cours il a parlé de plein de truc, mais je sais pas si c'est nécessaire

4.3 Type de filtre

Pour déterminer le type de filtre d'une fonction de transfert $H(S)$, on regarde son gain $|H(S)|$. On peut éviter un diagramme de Bode en faisant :

1. Remplacer $S = j\omega$
2. Observer le comportement de $|H(j\omega)|$ pour $\omega = 0, \omega = +\infty$ et pour d'autre valeur évidente qui pourrait être valable
3. Dédire une pseudo forme du graphique du module

NON FAIRE UN BODE VITE FAIT si pas de \mathbb{C} ↑ NE FONCTIONNE PAS DE OUF

4.4 Réalisation

Utiliser une forme factorisé de $H(S)$.

- Intégrateur : $1/S$
- \oplus : additions
- \triangleright : gains

Je comprend pas les boucles dans les circuits pffff

4.5 Filtre Butterworts

$$\begin{aligned}
 |H(jw)^2| &= \frac{1}{1 + (\frac{w}{w_c})^{2N}} \\
 |H(S)| &= \frac{w_c^N}{(S - p_1)(S - p_2) \dots (S - p_N)} \\
 R_p &= -10 \log_{10} \frac{1}{1 + (\frac{w_p}{w_c})^{2N}} \\
 A_s &= -10 \log_{10} \frac{1}{1 + (\frac{w_s}{w_c})^{2N}} \\
 \rightarrow N &= \left\lceil \frac{\log_{10}[(10^{R_p/10} - 1)(10^{A_s/10} - 1)]}{2 \log_{10} \frac{w_p}{w_s}} \right\rceil \\
 w_{cp} &= \frac{w_p}{(10^{R_p/10} - 1)^{1/2N}} \\
 w_{cs} &= \frac{w_s}{(10^{A_s/10} - 1)^{1/2N}} \\
 \rightarrow w_c &= \frac{w_{cp} + w_{cs}}{2}
 \end{aligned}$$

N = nombre de pôle = nombre de racine. Si complexe, prendre uniquement partie réelle ou inverser la division $\frac{w_p}{w_s}$ en $\frac{w_s}{w_p}$

Les pôles sont sur le cercle de rayon w_c . La fonction de

- On prend $2N$ pôle mais on se serre que de la moitié : les stables à gauche de l'ordonnée. On divise donc $\frac{2\pi}{2N}$ ou $\frac{360}{2N}$. Si N paire, penser à pivoter les pôles pour ne pas qu'il soit sur l'axe des ordonnées (conditionnellement stable)
- chaque pôle : $p_i = w_c * e^{j * i \frac{2\pi}{2N}}$ On prend que ceux au dessus de $\pi/2$ ou 90. On peut éventuellement simplifier avec la formule de l'exp complexe.

5 Signaux discret

5.1 Transformé en Z

Transformé en Z (fonction discrète)

$$\begin{aligned}
 X[Z] &= z\{x[n]\} \\
 &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n] e^{j\Omega n} \\
 &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x[n] e^{j\omega T n}
 \end{aligned}$$

On remplace Ω par $\Omega = \omega T$ avec $T = \frac{1}{F_s}$ la période = inverse de la fréquence d'échantillonnage.

5.2 Pôles et zéros

?????

5.3 Réponse en fréquence

Soit $H[Z]$ une fonction de transfert, on remplace $Z = e^{-j\Omega} = \cos \Omega - j \sin \Omega$ puis phase $|H[Z]|$ et gain $|H[e^{j\Omega}]| \rightarrow$ Réponse en fréquence périodique par le cos et le sin

5.4 Stabilité

Plot partie réel \mathcal{R} et partie imaginaire Im

- Un système T.D. est stable si \rightarrow tous les pôles sont à l'intérieur du cercle unitaire.
- Un système T.D. est instable si
 - Au moins un pôle est à l'extérieur du cercle unitaire
 - Il existe des pôles multiples sur le cercle unitaire
- Un système T.D. est conditionnellement stable si \rightarrow il existe des pôles simples sur le cercle unitaire.

5.5 Type de filtre

On doit regarder $|H[Z]| = |H[e^{j\Omega}]| = |H[e^{2\pi f}]|$ qui serait caractérisé par la distance des pôles (et zéros?) à un point sur le cercle dans le plans. On regarde le graphique de l'argument de ce point en abscisse et du module en ordonné.

J'ai l'impression on regarde souvent par rapport à π

Pourquoi il met $|H(e^{j\Omega})| = \frac{r_1 \dots r_M}{d_1 \dots d_M} = \frac{1}{d_1}$??? Si la phase est constante y'a pas de filtre? Il doit y avoir un problème avec ce calcul

5.6 Filtre IIR :

5.6.1 Filtre IIR : Transformation bilinéaire

On passe d'un truc discret pour retourner vers le continue où on sait faire

$$H(z) = H(S) \text{ avec } S = \frac{2}{T} \frac{1 - Z^{-1}}{1 + Z^{-1}}.$$

Où $Z = e^{j\omega}$

$$\frac{2}{T} \tan \frac{\Omega}{2} = \omega \text{ pour les deux } \omega_s, \omega_r.$$

5.7 Filtre FIR : fenêtrage

Classiquement on aura $\Omega_s - \Omega_p = \frac{c \cdot \pi}{M}$ avec M le nombre de coefficient à déterminer, et une atténuation **min** hors bande A_s min associé.

Les coefficients sont symétrique, donc la phase du filtre est linéaire ($\angle H(e^{j\Omega}) = -2\Omega$)

Dans ce cas, l'ordre du filtre est $M - 1$.

5.7.1 Type de filtre FIR

Voir graphique sur OneNote pour la représentation des différents types c'est intéressant.

- **Type 1** : On peut réaliser tous les types de filtres passe-bas, passe-bande, passe-haut
- **Type 2** : Il existe un zéro à $\Omega = \pi \rightarrow$ On ne peut pas réaliser un filtre passe-haut
- **Type 3** : Il existe un zéro à $\Omega = 0$ et à $\Omega = \pi \rightarrow$ On ne peut pas réaliser un filtre passe-bas, ni un filtre passe-haut.
- **Type 4** : Il existe un zéro à $\Omega = 0 \rightarrow$ on ne peut pas réaliser un filtre passe-bas

Symétrie de $h[n]$	Nombre de coefficients M	Type
Symétrie positive $h_n = -h_{M-1-n}$	Impaire	1
	Paire	2
Symétrie négative : $h_n = -h_{M-1-n}$	Impaire	3
	Paire	4