## Sujet d'examen de TP de TNS

Epreuve sur ordinateur sous Matlab. Durée 1h. Les seuls documents autorisés sont l'aide de Matlab avec help et les documents suivants disponible en ligne :

```
http://www-l2ti.univ-paris13.fr/~dauphin/polyMatlabCpl.pdf
http://www-l2ti.univ-paris13.fr/~dauphin/poly.pdf
http://www-l2ti.univ-paris13.fr/~dauphin/tp_tns_mlir.pdf
http://www-l2ti.univ-paris13.fr/~dauphin/aide_listing.txt
```

Les réponses doivent être conformes aux définitions du traitement du signal vues en cours et ce même si Matlab utilise une convention différente. Pour chaque exercice, il vous faut donner la réponse aux questions ainsi que le programme ayant permis de trouver ces réponses ou la façon dont vous les avez obtenues.

Prénom Nom

On considère une fréquence d'échantillonnage  $f_e=1 \mathrm{kHz}$ , un signal  $s_n$  et un bruit  $b_n$  synthétisé par les commandes suivantes :

```
n=1:1000;
rand_=sin(sqrt(2)*n.^2);
sn=filter(1/(1-0.2)*[1 -0.5],[1 0.2],cumsum(2*rand_+sin(6*pi*(0:999)/1000)));
sn=sn-0.99*mean(sn); sn=sn/std(sn);
bn=rand_; bn=bn-0.99*mean(bn); bn=bn/std(bn);
```

On pourra vérifier le bon fonctionnement du programme en vérifiant les résultats suivants

```
>>sn(1:3)

ans = -1.7096 -1.8587 -1.7739

>>bn(1:3)

ans = 1.4100 -0.8601 0.2173
```

Pour chacun des exercices suivants, vous indiquerez sur la feuille *le programme Matlab*, le résultat trouvé et lorsque c'est demandé les graphes correspondant.

**Exercice 1** Réalisez une quantification linéaire du signal  $b_n$  sur 13 niveaux et donnez la valeur du signal quantifié en t = 13ms. On supposera ici que les valeurs de  $b_n$  sont contenues dans l'intervalle [-1.5, 1.5].

```
bnQ=floor(13*(bn+1.5)/(3))/13*(3)-1.5; \\ bnQ(14)= 0.8077 \\ bnQ2=ceil(13*(bn+1.5)/(3))/13*(3)-fi1.5; \\ bnQ2(14)= 1.0385
```

Suivant la méthode de discrétisation utilisée, on devrait avoir une valeur entre la première et la deuxième.

Valeurs trouvées	Commandes essentielles

Exercice 2 On considère un filtre dont la relation entrée-sortie est définie par

```
y_n = 0.464481y_{n-1} - 0.127961y_{n-2} - 0.024208y_{n-3} + 0.014468y_{n-4} -0.114182x_n - 0.112714x_{n-1} - 0.357857x_{n-2} + 0.168156x_{n-3} - 0.057753x_{n-4}
```

où  $x_n$  et  $y_n$  sont respectivement l'entrée et la sortie. Trouvez une entrée notée  $x_n$  nulle pour n > 3 (et pour n < 0) telle que la sortie notée  $y_n$  vérifie

$$\left\{ \begin{array}{ll} 0.9 \leq y_n \leq 1.1 & \textit{quand} & n \in \{3,4\} \\ |y_n| \leq 0.1 & \textit{quand} & n > 4 \end{array} \right.$$

L'idée consiste à tirer aléatoirement des entrées jusqu'à trouver une entrée dont la sortie vérifie les conditions souhaitées. Vous pouvez par exemple compléter le programme suivant :

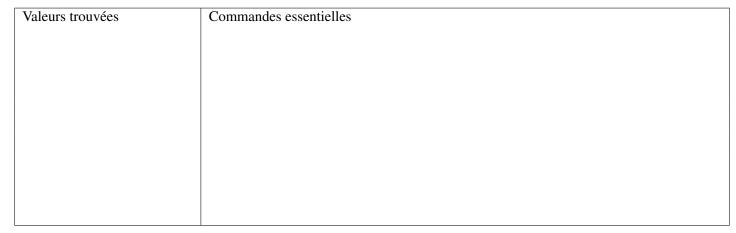
```
A=...
B=...
while(1)
    xn=[randn(1,3) zeros(1,40)];
    yn=filter...
    ...
    if ... break; end
end
```

Donnez les valeurs de  $x_0, x_1, x_2$  trouvées.

## Fabrication de l'énoncé

end

```
Jmax=Inf;
B_{-} randn(1,5); A_{-} [1, randn(1,4)];
xn_{=}[randn(1,3) zeros(1,40)];
while (1)
  if rand(1) < 0.5 B=B_{;} else B=B_{+}0.1*randn(1,5); end
if rand(1)<0.5 A=A; else A=A +0.1*[1, randn(1,4)]; end
if rand(1) < 0.5 \ xn = xn_{;} else xn = xn_{+} + 0.1 \times [randn(1,3) \ zeros(1,40)]; end
yn=filter(B,A,xn);
J1=\max(abs(yn(4:5)-1)); J2=\max(abs(yn(6:end)));
J=100*J1*(J1>=0.01)+J2;
if J<Jmax A_=A; B_=B; xn_=xn; Jmax=J; disp([num2str(J1),' ',num2str(J2)]), end
if J1<0.01 && J2<0.01 break; end
A = [7.7000 -3.5765 0.9853 0.1864 -0.1114]
B = [ -0.8792 -0.8679 -2.7555 1.2948 -0.4447];
Solution
A= [1.000000 -0.464481 0.127961
                                      0.024208 - 0.014468;
B = [-0.114182 -0.112714 -0.357857 0.168156 -0.057753];
while (1)
  xn = [randn(1,3) zeros(1,40)];
yn=filter(B,A,xn);
if !(max(abs(yn(4:5)-1))<0.1) continue; end
if !(max(abs(yn(6:end)))<0.1) continue; end
  break;
```



Exercice 3 On cherche à synthétiser un filtre coupe-bande de réponse impulsionnelle infinie en utilisant les filtres de Butterworth. On se débrouillera pour qu'il y ait 11 termes au dénominateurs. Les fréquences de coupures sont  $f_{c1} = 95$ Hz et  $f_{c2} = 165$ Hz. Donnez la fonction de transfert du filtre. Représentez la réponse fréquentielle sur l'intervalle [0, 500Hz] sans utiliser l'échelle logarithmique. Recopiez cette densité spectrale sur la copie en faisant attention à l'échelle en fréquence. Combien vaut le module de la réponse fréquentielle en f = 170Hz?

```
fc1=95; fc2=165; fe=1000;
[B,A] = butter(5, [2*fc1/fe 2*fc2/fe], 'stop');
                                    -27.1273 43.0826 ...
B = [0.487311 -3.4182 12.0272]
            43.0826
                                             -3.4182 0.487311];
-50.0662
                      -27.1273
                                  12.0272
      -6.01826 18.1417 -35.1463 48.0929 -48.3222 ...
A=[ 1
                -19.7681 7.64946 -1.90228
     36.0725
                                                  0.2374721;
 [H,F] = freqz(B,A,300,1000);
figure(1); plot(F,abs(H));
[val, ind] = min(abs(F-170));
F(ind), % 170
abs(H(ind)), % 0.87
```

Valeurs trouvées	Commandes essentielles

## A Instructions matlab pouvant être utilisées

help, format, :,.\*,./,-,+,^,==, sum, mean, zeros, end, length, filter, fir1, triang, window, freqs, freqz, randn, butter, cos, sin, std, abs, fft, min, exp, hamming, window, floor, repmat, fftshift.

Pour la fonction freqz, la fonction s'utilise ainsi [H,F]=freqz (B,A,1000,fe); les deux premiers arguments à utiliser sont les coefficients du polynômes de variable p mais ordonnés dans le sens des puissances décroissantes. Le troisième argument est le nombre de points et le quatrième argument est la fréquence d'échantillonnage. Matlab ne normalise pas la fonction fft, ni la fonction xcorr alors que pour un signal temps discret périodique, le calcul est normalisé en traitement numérique du signal. Le sur-échantillonnage d'un facteur M consiste à introduire M-1 zéros après chaque échantillon puis à filtrer le résultat obtenu. Le sous-échantillonnage d'un facteur M consiste à filtrer le signal puis à conserver le premier échantillon correspondant à un indice nul puis le M+1ème échantillon d'indice  $\frac{M}{f_e}$  etc... Dans les deux cas, le filtrage introduit un certain retard.