

Cette liste des fonctionnalités n'est pas exhaustive...

<http://lense.institutoptique.fr/>

LEnSE

Fabienne BERNARD

Responsable pédagogique

Julien VILLEMEJANE

Co-Responsable pédagogique

Thierry AVIGNON

Co-Responsable pédagogique

Cédric LEJEUNE

Co-Responsable pédagogique

Semestre 5

Opto-Elec

Opto-Electronique

Julien VILLEMEJANE

Semestre 6

Int Num

Interfaçage Numérique

Julien VILLEMEJANE

Semestre 8

ProTIS

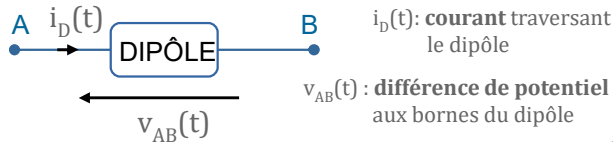
Procédés de Traitement
de l'Information et du Signal

Fabienne BERNARD
Julien VILLEMEJANE

Fondamentaux / Dipôles et réseaux

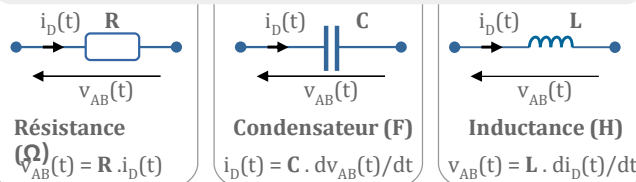
DIPÔLES

Composant électrique à deux bornes



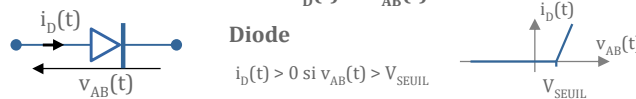
RÉCEPTEUR LINÉAIRE

Relation linéaire entre $i_D(t)$ et $v_{AB}(t)$



RÉCEPTEUR NON-LINÉAIRE

Relation non-linéaire entre $i_D(t)$ et $v_{AB}(t)$

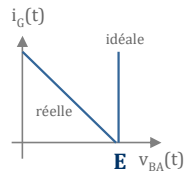
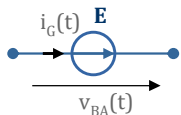


GÉNÉRATEURS

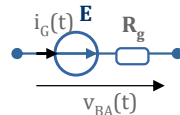
TENSION

Source idéale

$E = \text{constante}$
quelque soit i_G



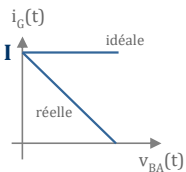
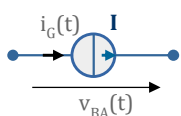
Source réelle



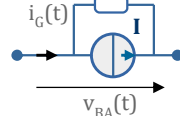
COURANT

Source idéale

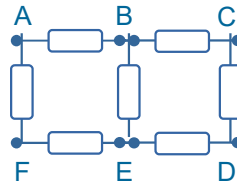
$I = \text{constante}$
quelque soit v_{BA}



Source réelle



RÉSEAUX



Ensemble de dipôles
reliés entre eux

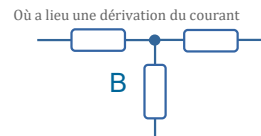
BRANCHE

Ensemble de dipôles
reliés en SÉRIE

Tous les dipôles d'une même branche
sont parcourus par le même courant

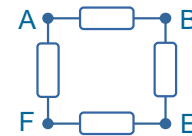
NOEUD

Point du réseau



MAILLE

Tout chemin fermé du réseau

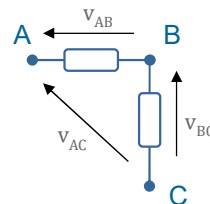


LOIS DE KIRCHHOFF

MAILLE : la tension aux bornes d'une branche d'un réseau est égale à la somme algébrique des tensions aux bornes de chacun des dipôles qui la composent

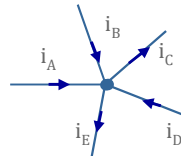
NOEUD : en un nœud, la somme des courants entrants est égale à la somme des courants sortants

LOI DES MAILLES



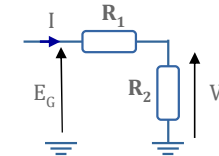
$$v_{AC} = v_{AB} + v_{BC}$$

LOI DES NŒUDS



$$i_A + i_B + i_D = i_C + i_E$$

DIVISEUR DE TENSION

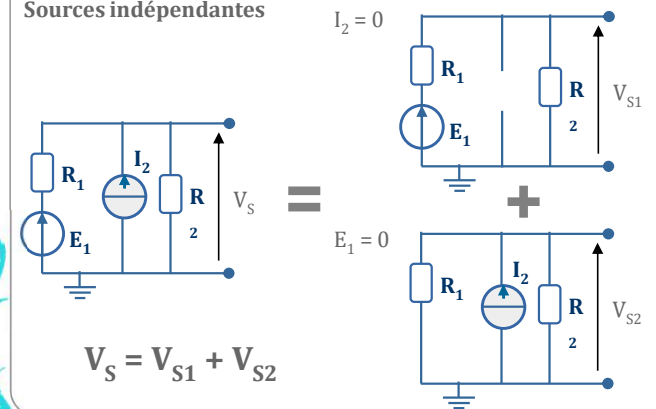


$$V_S = R_2 \cdot I \text{ et } E_G = (R_1 + R_2) \cdot I$$

$$V_S = E_G \cdot \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

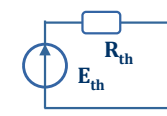
SUPERPOSITION

Sources indépendantes



MODÈLES

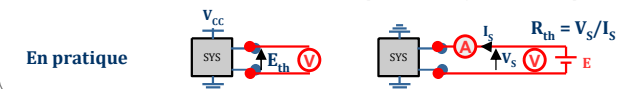
THÉVENIN



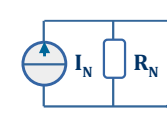
E_{th} : tension à vide du réseau

R_{th} : résistance équivalente du réseau

lorsqu'on éteint les générateurs indépendants



NORTON



I_N : courant de court-circuit

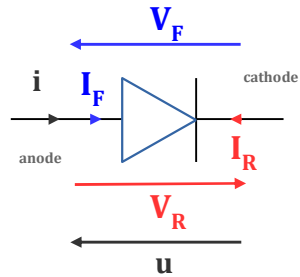
R_N : résistance équivalente du réseau

lorsqu'on éteint les générateurs indépendants



Diode / LED / Photodiode

DIODE



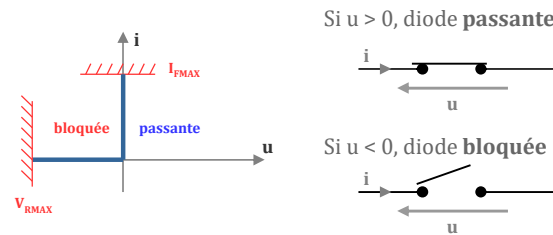
I_F : **courant direct**
souvent $I_F < I_{FMAX}$

V_F : **tension directe**
aussi appelée seuil

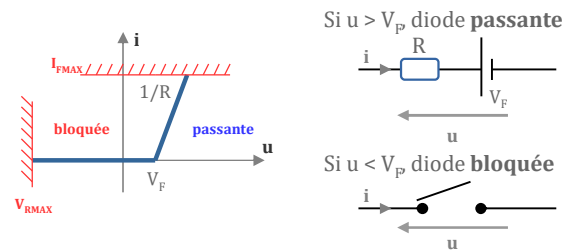
I_R : **courant inverse**

V_R : **tension inverse**
souvent $V_R < V_{RMAX}$

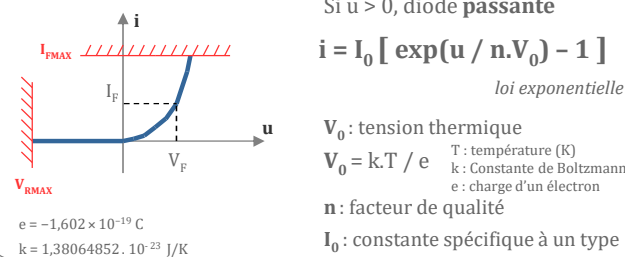
MODÈLE IDÉAL



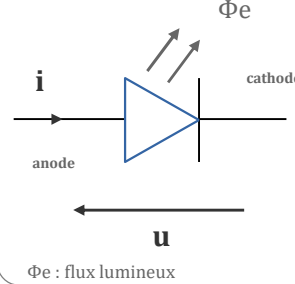
MODÈLE SIMPLE



MODÈLE COMPLET

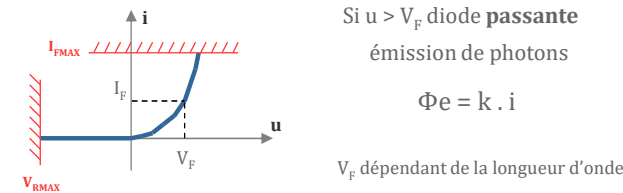


LED



LED : *Light-Emitting Diode*
DEL : Diode électroluminescente

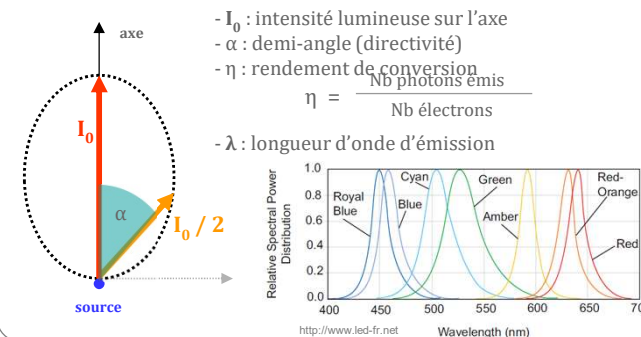
CARACTÉRISTIQUES ÉLECTRIQUES



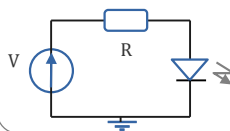
PARAMÈTRES IMPORTANTS :

- V_F ; I_{FMAX} ; V_{RMAX}
- P_T : puissance totale dissipable
- Bande-passante / temps de réponse
- Capacité (souvent parasite)

CARACTÉRISTIQUES OPTIQUES

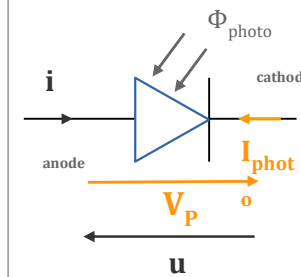


EN PRATIQUE



$$R_{MIN} = \frac{V_{MAX} - V_F}{I_{FMAX}}$$

PHOTODIODE



V_P : tension de polarisation

I_{PhD} : courant proportionnel au flux lumineux

$$I_{photo} = S_{\lambda} \cdot \eta \cdot \Phi_{photo}$$

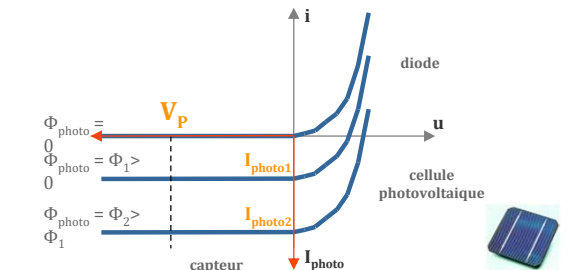
A A/W W

Sensibilité spectrale

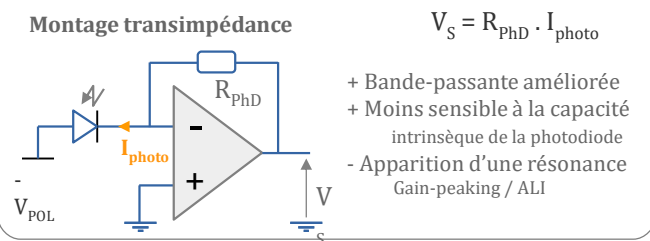
Flux lumineux

Rendement quantique

CARACTÉRISTIQUES ÉLECTRIQUES



EN PRATIQUE





GRANDEURS PHYSIQUES

MESURANDE

Grandeurs analogues
à la grandeur physique
à observer

- Température
- Force
- Position
- Luminosité
- Pression
- Débit
- ...



$m(t) \rightarrow$ **CAPTEUR** $\rightarrow s(t)$

Transforme une grandeur physique observée
(mesurande) vers une autre grandeur physique
utilisable (électrique)

GRANDEURS ELECTRIQUES

SORTIE

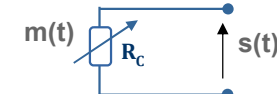
Grandeurs mesurables
analogiques ou
numériques
(souvent électriques)

- Courant
- Tension
- Fréquence
- ...

TYPES DE CAPTEURS

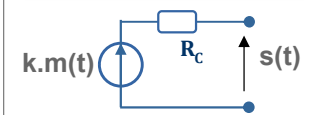
PASSIF

Impédance variable



Nécessite une alimentation externe

ACTIF



Transforme directement en
grandeur électrique

ANALOGIQUE

Infinité de valeurs
continues

Tension, courant...
Ex : Thermocouple

NUMERIQUE

Tout Ou Rien (TOR)

'0' ou '1' Ex : Fin de course

Intelligent / Smart

SPI/I2C Ex : Accéléro Num

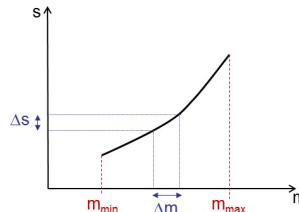
PERFORMANCES

FONCTION DE TRANSFERT

Relation entre
 $s(t)$ et $m(t)$

Cette relation peut être

- non-linéaire
- non continu
- par morceaux



SENSIBILITÉ

Pente de la tangente à la
caractéristique entrée/sortie
en un point donné

$$S(P) = \Delta S / \Delta m_P$$

Capteur	Etendue de mesure E.M.	Sensibilité S
Thermistance		
- semiconducteur	0 -> 100° C	3% / ° C
- Platine (Pt)	-100° C -> 1000° C	0,3% / ° C
Piezo		
- Quartz	0 -> 100 kN	2,3 pC / N
- PZT (Titanio-Zirconate de Plomb)		110 pC / N
Photodiode	≈ 100 mW	1 A / W
µaccéléromètre ADXL202	2 g (g = 9,81 m s ⁻²)	312 mV / g

RÉSOLUTION

Plus petite variation de grandeur mesurable

LINÉARITÉ

Écart de sensibilité sur l'étendue de mesure

TEMPS DE RÉPONSE

Temps de réaction du capteur

Souvent lié à sa bande-passante

La sensibilité du capteur peut en effet dépendre
de la fréquence à laquelle on souhaite l'utiliser*

* Voir aussi Régime Harmonique / Analyse Harmonique d'ordre 1 et 2



ÉTENDUE DE MESURE

Plage dans laquelle le capteur répond aux spécifications

$$E.M. = m_{\max} - m_{\min}$$

En dehors de cette plage de mesure, le constructeur ne garantit pas
les performances de son système

DOMAINE D'UTILISATION

Domaine nominal

équivalent à l'étendue de mesure

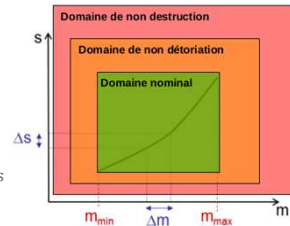
Domaine de non détérioration

le capteur retrouve ses paramètres
nominiaux dans le domaine nominal

Domaine de non destruction

le capteur ne retrouve pas ses paramètres
nominiaux dans le domaine nominal mais
il n'est pas détruit

En dehors de ces domaines spécifiés par le constructeur,
il peut y avoir destruction du capteur



Ex : Capteur de force à jauges piézorésistives N556-1

Domaine	Mesurande	Température
Nominal	0-10 N	0°C à 60°C
Non-Détérioration	150 %	-20°C à 100°C
Non-Destruction	300 %	-50°C à 120°C

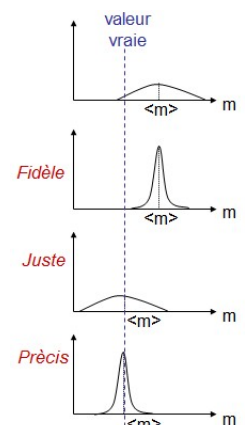
PRÉCISION

Aptitude du capteur à donner une mesure proche
de la valeur vraie

Etude statistique sur n mesures

$$\langle m \rangle = \frac{\sum m_i}{n}$$

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum (m_i - \langle m \rangle)^2}{n-1}}$$

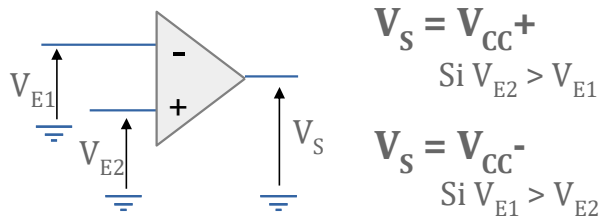


Un capteur **précis**
est un capteur
fidèle et juste

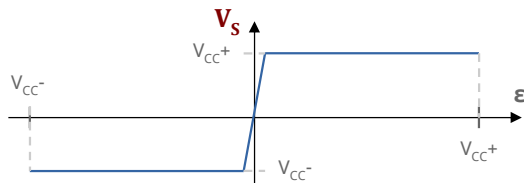
Amplificateur Linéaire Intégré / Principe et montages de base

MODE NON-LINÉAIRE

COMPARATEUR SIMPLE



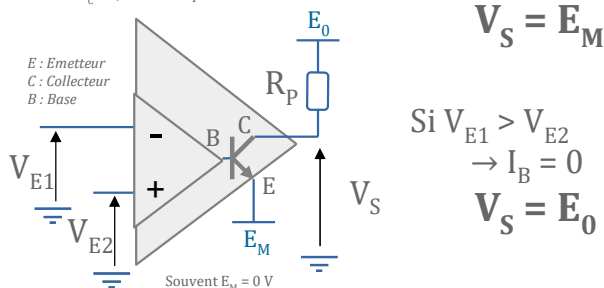
Caractéristique $V_S = f(\epsilon)$ avec $\epsilon = V_+ - V_-$



COLLECTEUR OUVERT / ÉMETTEUR OUVERT

Comparateur associé à un transistor

T :
 I_B : courant entrant dans la base
 I_C : courant entrant dans le collecteur
 → si $I_B > 0$ alors $I_C > 0$, T = interrupteur fermé
 → sinon $I_C = 0$, T = interrupteur ouvert



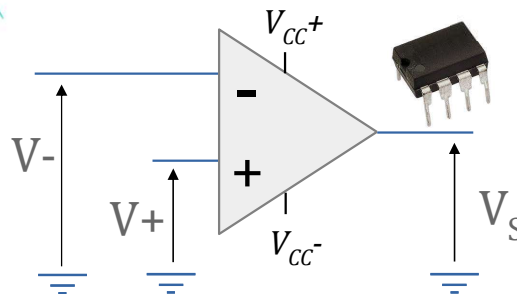
COMPOSANTS

- LM311 : asymétrique, CO, EO
- LM339 : asymétrique, CO, 4 comparateurs

NON

CONTRE-RÉACTION
NÉGATIVE ??

OUI



FONCTION DE TRANSFERT

$$V_S = A \cdot (V_+ - V_-)$$

avec $10^5 < A < 10^7$
 Saturation à $V_S = V_{CC+}$

CARACTÉRISTIQUES

- Slew Rate (SR) en $V/\mu s$
- Produit **Gain Bande Passante** en MHz
 $G \cdot BP = \text{constante}$
- Puissance** dissipable en W
- Courant maximal** en sortie en A

ALIMENTATION

- Symétrique** : $V_{CC+} = +U$ et $V_{CC-} = -U$
- Asymétrique** : $V_{CC+} = +U$ et $V_{CC-} = 0V$
 • avec $3V < U < 18V$

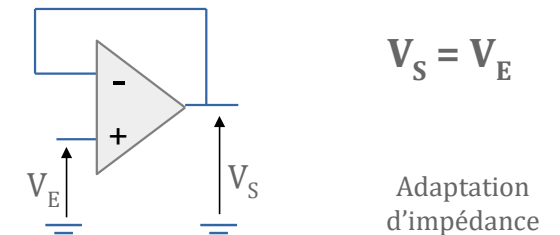
CHECK-LIST PRATIQUE

- Vérifier les alimentations
- Vérifier le signal d'entrée $V_{CC-} < V_E < V_{CC+}$
- Vérifier que $V_+ = V_-$ si mode linéaire
- Vérifier la tension de sortie, si $V_S = V_{CC+}$ ou V_{CC-}
 - modifier la tension d'entrée
 - modifier le gain du montage

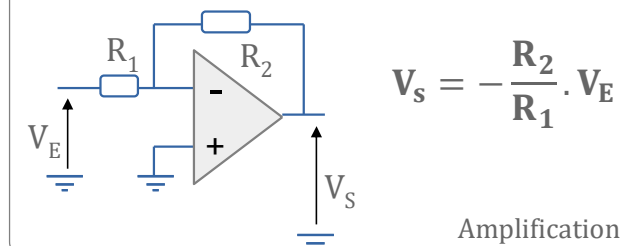
MODE LINÉAIRE

$$V_- = V_+$$

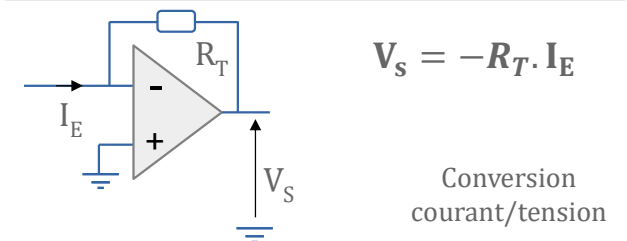
SUIVEUR



INVERSEUR



TRANSIMPEDANCE



COMPOSANTS

- TL071 / TL081 : symétrique, GBP = 3 MHz
- TL082 / TL084 = 2 x TL081 / 4 x TL081
- TLE2072 : symétrique, GBP = 9 MHz
- LM358 : asymétrique, GBP = 1 MHz

MODÈLE DU PREMIER ORDRE

LIMITATION EN FRÉQUENCE

Les **amplificateurs linéaires intégrés**, comme beaucoup d'autres composants, ont un comportement fréquentiel non constant.

Ils se comportent comme un **filtre de type passe-bas**, que l'on peut modéliser par un **système du premier ordre**.

NB : la **limitation en tension de l'amplitude du signal de sortie** est toujours effective, elle dépend de la tension d'alimentation.

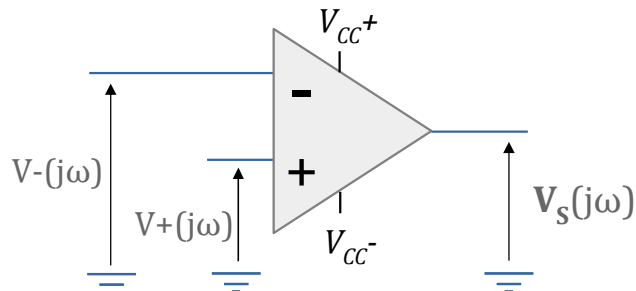
Le paramètre important à prendre en compte est le **gain unitaire**, aussi appelé **produit gain - bande-passante**.

Ce paramètre est donné en **Hz** et il est **constant**.

Exemple pour un produit gain - bande-passante GBW = 3 MHz

- pour une amplification de 1 du système, la bande-passante du système sera de 3 MHz (3 MHz / 1)
- pour une amplification de 1000 du système, la bande-passante du système sera de 3 kHz (3 MHz / 1000)

FONCTION DE TRANSFERT



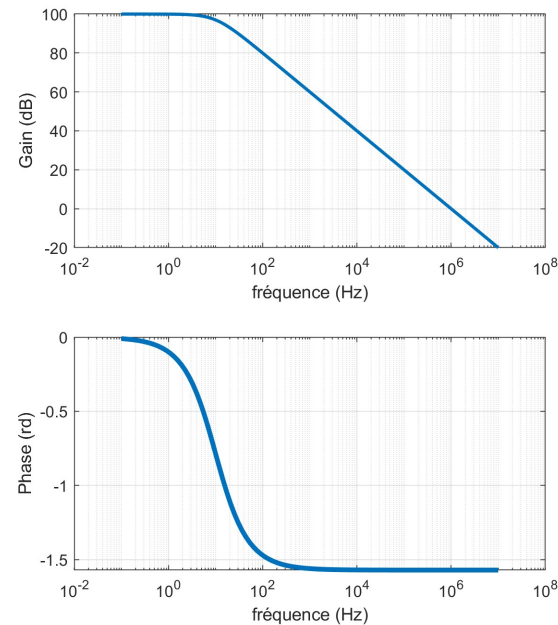
$$V_S(j\omega) = A(j\omega) \cdot [V_+(j\omega) - V_-(j\omega)]$$

$$\text{Où } \underline{A(j\omega)} = \frac{A_v}{1 + j\frac{\omega}{\omega_c}}$$

A_v : amplification différentielle

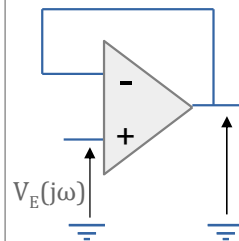
$$\omega_c = \text{GBW} / A_v$$

RÉPONSE EN FRÉQUENCE



Exemple d'un ALI ayant un produit gain - bande-passante GBW = 1 MHz et une amplification différentielle de 10^5

FONCTION DE TRANSFERT EN SUIVEUR



A partir de l'équation ci-contre, on obtient pour ce circuit (suiveur) :

$$V_S(j\omega) = A(j\omega) \cdot [V_E(j\omega) - V_S(j\omega)]$$

On obtient la fonction de transfert suivante :

$$T(j\omega) = \frac{V_S(j\omega)}{V_E(j\omega)} = \frac{A(j\omega)}{1 + A(j\omega)}$$

REBOUCLAGE

INTÉRÊT DU REBOUCLAGE / SUIVEUR

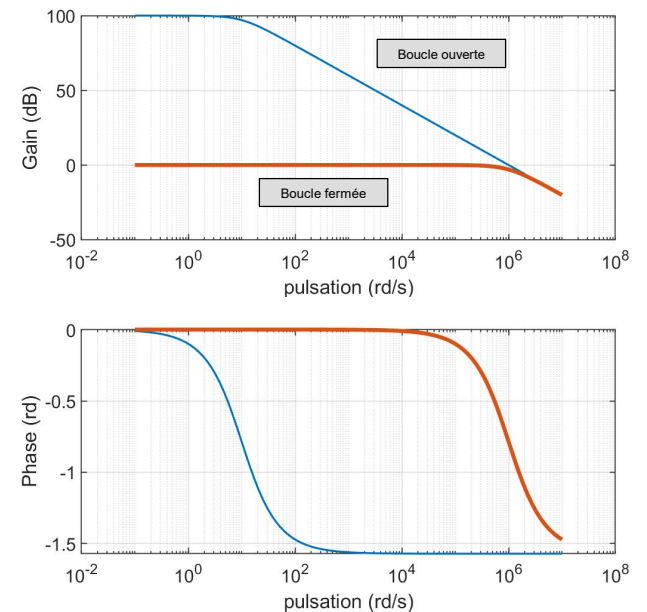
Le fait de **reboucler un système**, ou de le fermer, c'est-à-dire réinjecter une image de la valeur de sortie sur l'une de ses entrées (ici l'entrée négative), permet de **modifier son comportement fréquentiel**.

Un **ALI non rebouclé** a un **gain important** (minimum 100 dB) mais une **bande-passante très faible** (de l'ordre de la dizaine de Hz). *Ce fort gain entraîne malheureusement une saturation de la sortie assez rapidement.*

Un **ALI rebouclé** a une **meilleure bande-passante** (produit gain fois bande-passante constant) mais un **gain plus faible**.

RÉPONSE EN FRÉQUENCE

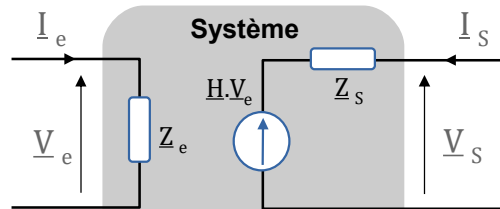
Exemple d'un ALI ayant un produit gain - bande-passante GBW = 1 MHz et une amplification différentielle de 10^5 (identique ci-contre) et le rebouclage en mode suiveur.



Systèmes linéaires / Superposition

MODÈLE

Regroupement de composants (dipôles ou autres) régi par des **équations linéaires** (pouvant être différentielles) dans sa **relation entre son entrée et sa sortie**, permettant le **transfert d'énergie** entre deux dipôles (ou systèmes)



V_e I_e : tension / courant d'entrée

V_s I_s : tension / courant de sortie

H : fonction de transfert

Z_e : impédance d'entrée

Z_s : impédance de sortie

CARACTÉRISTIQUES

GAIN EN TENSION

$$\underline{H} = \underline{V}_s / \underline{V}_e \quad \text{lorsque } I_s = 0$$

c'est à dire, lorsque la charge n'est pas connectée au système

Lorsque ce gain dépend de la fréquence* du signal d'entrée ($\omega = 2\pi.f$), on parle alors de **fonction de transfert** : $\underline{T}(j\omega) = \underline{V}_s / \underline{V}_e$

Les impédances d'entrée et de sortie peuvent également dépendre de la fréquence du signal d'entrée appliqué

*Voir également la fiche sur le **régime harmonique**

IMPÉDANCE D'ENTRÉE

Impédance vue par le générateur (ou le système placé en amont) lorsque le **système** à étudier est **chargé** (connecté à sa charge)

$$\underline{Z}_e = \underline{V}_e / \underline{I}_e$$

IMPÉDANCE DE SORTIE

Impédance associée au générateur parfait (gain en tension) **vue par la charge** en sortie du système lorsque $V_e = 0$ V

$$\underline{Z}_s = \underline{V}_s / \underline{I}_s$$

EN PRATIQUE

GAIN EN TENSION

CAS CONTINU :

- on déconnecte la charge Z_L
- on applique une tension V_e continue
- on mesure la tension V_s
- $A = V_s / V_e$

ANALYSE HARMONIQUE :

- on applique une tension sinusoïdale V_e d'amplitude constante
- on mesure l'amplitude de la tension V_s pour **diverses fréquences** de V_e (en vérifiant qu'elle soit toujours sinusoïdale)
- $A(\omega) = V_s(\omega) / V_e(\omega)$
- On peut ensuite tracer l'évolution de A en fonction de ω (Bode)

IMPÉDANCE D'ENTRÉE

CAS CONTINU :

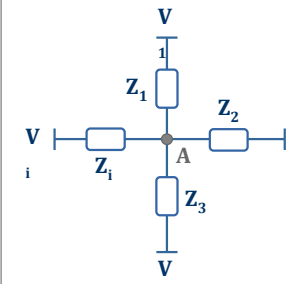
- on connecte la charge Z_L au quadripôle
- on applique une tension V_e continue en entrée
- on mesure le courant I_e entrant dans le quadripôle
- $Z_e = V_e / I_e$

IMPÉDANCE DE SORTIE

CAS CONTINU :

- on court-circuite l'entrée : $V_e = 0$ V
- on applique une tension V_s continue sur la sortie
- on mesure le courant I_s entrant dans le quadripôle, côté sortie
- $Z_s = V_s / I_s$

SIMPLIFICATION DE MILLMAN



En un **nœud A** d'un réseau de branches en parallèle de générateurs de tension réels (source de tension et impédance)

la **tension au point A** vaut :
avec $Y = 1/Z$

$$V_A = \frac{Y_1 \cdot V_1 + Y_2 \cdot V_2 + Y_3 \cdot V_3 + Y_i \cdot V_i}{Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_i}$$

Attention !

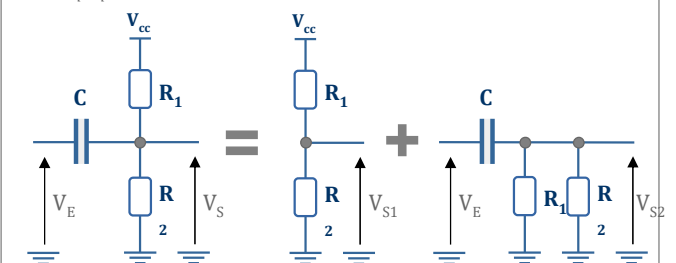
Tous les potentiels doivent être référencés par rapport à un même potentiel, souvent noté masse.

Généralisation à N branches en parallèle

$$V_A = \frac{\sum_{k=1}^N Y_k \cdot V_k}{\sum_{k=1}^N Y_k}$$

ASTUCE / VALEUR MOYENNE

Par superposition



V_E : composante fréquentielle
 V_{CC} : composante continue

$V_E = 0$

$V_{CC} = 0$

POLARISATION

$$V_{S1} = V_{CC} \cdot \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

PETITS SIGNAUX

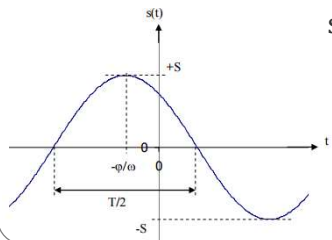
$$V_{S2} = V_E \cdot \frac{j \cdot R_E \cdot C \cdot \omega}{1 + j \cdot R_E \cdot C \cdot \omega}$$

Ce circuit permet de modifier la **valeur moyenne** d'un signal comportant des **composantes fréquentielles** supérieures à la fréquence de coupure donnée par la relation suivante

$$f_c = \frac{1}{2\pi \cdot (R_1 // R_2) \cdot C \cdot \omega}$$

Régime Harmonique

REPRÉSENTATION TEMPORELLE



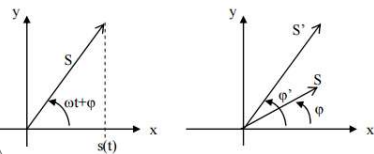
$$s(t) = S \cdot \cos(\omega t + \varphi)$$

S : amplitude du signal
 ω : pulsation du signal (rd/s)
 f : fréquence du signal (Hz)

$$\omega = 2 \cdot \pi \cdot f \quad f = 1/T$$

T : période du signal (s)
 φ : déphasage du signal (rd)

REPRÉSENTATION DE FRESNEL



Représentation graphique
des amplitudes et des phases

Vecteurs tournants à ω

En **régime harmonique**, **linéaire**, invariant, tous les signaux évoluent à la **même pulsation** ω

Pour des signaux plus élaborés, on décompose en **somme de signaux sinusoïdaux**, par application du théorème de superposition

REPRÉSENTATION COMPLEXE

$$s_1(t) = S \cdot \cos(\omega t + \varphi)$$

Projection sur y : $s_2(t) = S \cdot \sin(\omega t + \varphi)$

On pose : $s(t) = s_1(t) + j \cdot s_2(t)$ avec : $j^2 = -1$

On a alors : $s(t) = S \cdot \exp(j(\omega t + \varphi))$
 $s(t) = S \cdot \exp(j \varphi) \cdot \exp(j(\omega t))$

$$s(t) = \underline{S} \cdot \exp(j(\omega t))$$

AMPLITUDE COMPLEXE
ne dépendant pas du temps

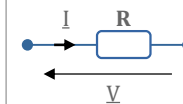
IMPÉDANCE COMPLEXE

En **régime harmonique** : $v(t)$ et $i(t)$ ont la même pulsation

Ainsi :

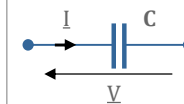
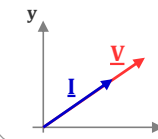
$$\frac{v(t)}{i(t)} = \frac{V}{I} = \underline{Z}$$

DIPÔLES LINÉAIRES



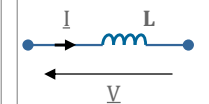
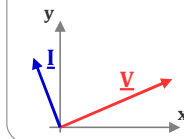
Résistance (Ω)

$$\underline{Z} = R$$



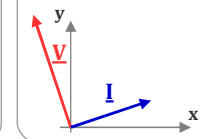
Condensateur (F)

$$\underline{Z} = 1 / (j C \omega)$$



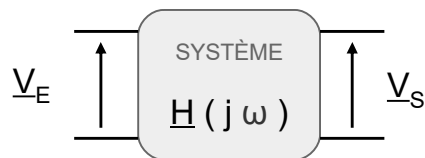
Inductance (H)

$$\underline{Z} = j L \omega$$



ANALYSE HARMONIQUE = **COMPOURTEMENT FRÉQUENTIEL**

FONCTION DE TRANSFERT



Un système peut être caractérisé par sa **réponse en fréquence**, qu'on appelle aussi **fonction de transfert** $H(j\omega)$

$$\underline{V}_S(j\omega) = \underline{H}(j\omega) \cdot \underline{V}_E(j\omega)$$

TF

TF⁻¹

$$v_S(t) = h(t) * v_E(t)$$

convolution

Par application de la transformée de Fourier inverse, on obtient la **réponse impulsionnelle** du système notée $h(t)$

RÉPONSE IMPULSIONNELLE

DIAGRAMME DE BODE

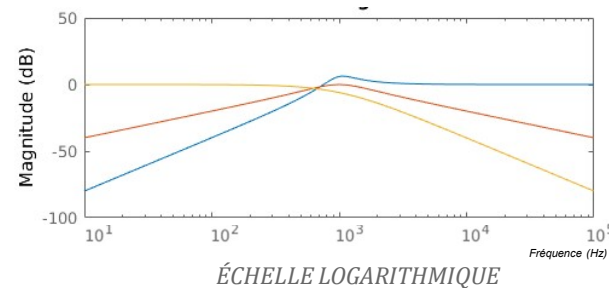
Un **diagramme de Bode** est une représentation graphique de l'évolution en fonction de la fréquence :

- du **gain de la fonction de transfert**, noté $G_{dB}(j\omega)$

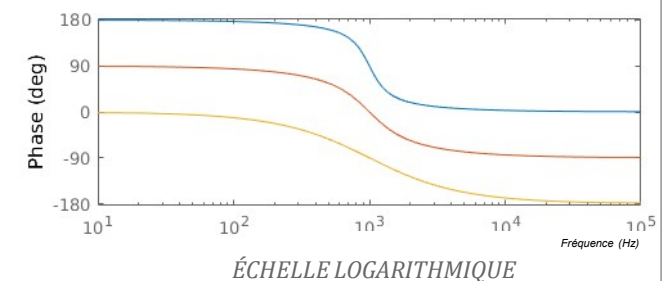
$$G_{dB}(j\omega) = 20 \cdot \log(|\underline{H}(j\omega)|)$$

- de la **phase de la fonction de transfert**, notée $\arg(\underline{H}(j\omega))$

GAIN EN DECIBEL

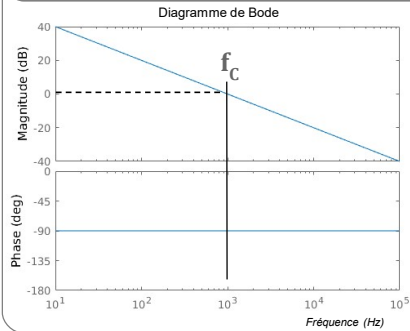


PHASE



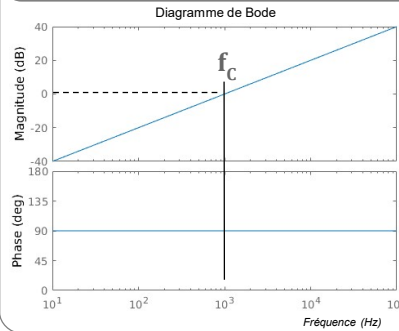
Filtrage / Analyse harmonique / Ordre 1

INTÉGRATEUR PARFAIT



$$T(j\omega) = \frac{1}{j\omega\omega_c}$$

DÉRIVATEUR PARFAIT



$$T(j\omega) = \frac{j\omega}{\omega_c}$$

MISE EN SÉRIE / CASCADE

EXEMPLE

$$T(j\omega) = K \cdot \frac{1 + j\omega/\omega_{c1}}{1 + j\omega/\omega_{c2}}$$

PASSAGE EN DECIBEL

$$T_{dB} = 20 \cdot \log(|T(j\omega)|)$$

$$= 20 \cdot \log(|1 + j\omega/\omega_{c1}|)$$

Modèle Dérivateur réel

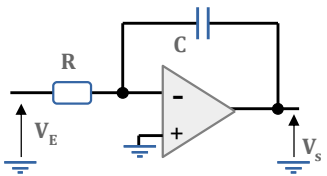
$$+ 20 \cdot \log(1 / |1 + j\omega/\omega_{c2}|)$$

Modèle Intégrateur réel

$$+ 20 \cdot \log(|K|)$$

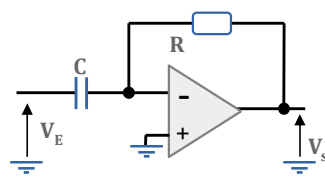
Gain Constant

EN PRATIQUE



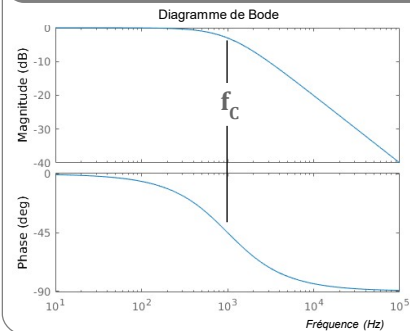
$$\omega_c = 1 / R \cdot C$$

EN PRATIQUE



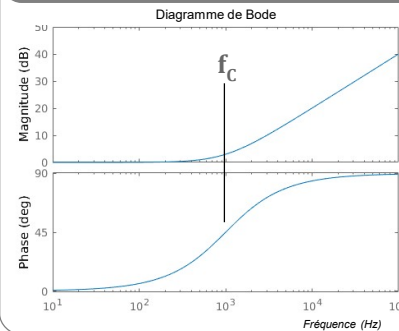
$$\omega_c = 1 / R \cdot C$$

INTÉGRATEUR RÉEL



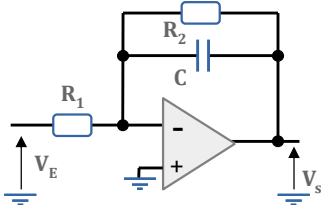
$$T(j\omega) = \frac{A}{1 + j\omega\omega_c}$$

DÉRIVATEUR RÉEL



$$T(j\omega) = 1 + j\omega\omega_c$$

EN PRATIQUE



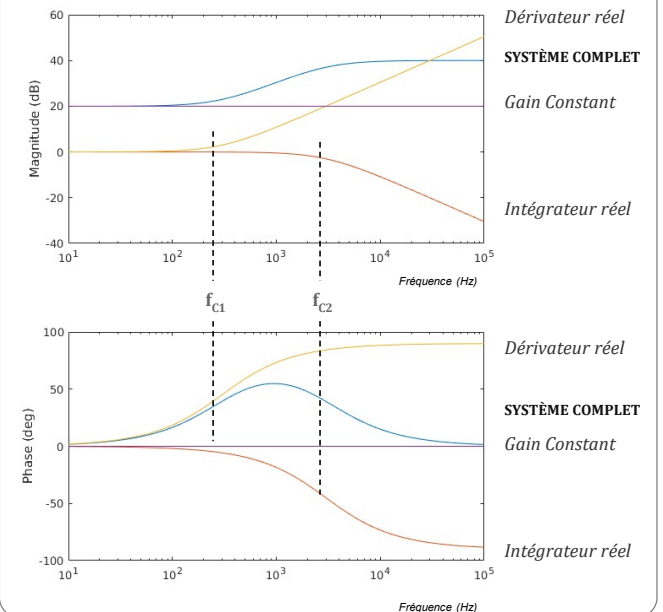
$$A = -R_2 / R_1$$

$$\omega_c = 1 / R_2 \cdot C$$

CHECK-LIST PRATIQUE

- Vérifier les **alimentations**
- Vérifier le **signal d'entrée** $V_{CC^-} < V_E < V_{CC^+}$
- Vérifier que **V+ = V-** (mode linéaire)
- Vérifier la **tension de sortie**,
 - → si $V_S = V_{CC^+}$ ou V_{CC^-} , modifier la tension d'entrée
- Vérifier le comportement **rapidement** par un **balayage en fréquence** du signal d'entrée (mode sweep)

DIAGRAMME DE BODE



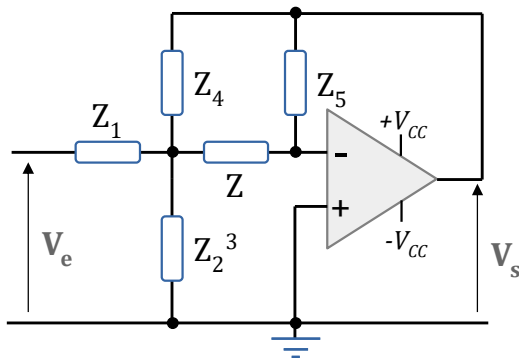
Filtrage / Analyse harmonique / Ordre 2

FILTRE ORDRE 2 / FORMES CANONIQUES

PARAMÈTRES

A : amplification dans la bande passante
f_c : fréquence caractéristique du filtre $\omega = 2 \cdot \pi \cdot f$
m : facteur d'amortissement
Q : facteur de qualité $m = 1/2 \cdot Q$

STRUCTURE DE RAUCH



FONCTION DE TRANSFERT

$$T(j\omega) = \frac{Y_1 \cdot Y_3}{(Y_3 \cdot Y_4) + Y_5 \cdot (Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_4)}$$

TYPES / A = -1

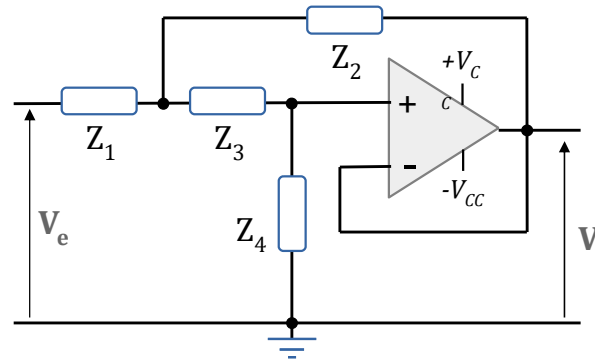
Passe-bas : $Z_1 : R / Z_2 : C_2 / Z_3 : R / Z_4 : R / Z_5 : C_5$
 $\omega_c = 1 / R \sqrt{C_2 C_5}$ $m = \frac{3}{2} \sqrt{\frac{C_5}{C_2}}$

Passe-haut : $Z_1 : C / Z_2 : R_2 / Z_3 : C / Z_4 : C / Z_5 : R_5$
 $\omega_c = 1 / C \sqrt{R_2 R_5}$ $m = \frac{3}{2} \sqrt{\frac{R_2}{R_5}}$

PASSE-HAUT

$$T_{HP}(j\omega) = \frac{A \cdot \left(j \frac{\omega}{\omega_c}\right)^2}{1 + 2 \cdot m \cdot j \frac{\omega}{\omega_c} + \left(j \frac{\omega}{\omega_c}\right)^2}$$

STRUCTURE DE Sallen-Key



FONCTION DE TRANSFERT

$$T(j\omega) = \frac{Y_1 \cdot Y_3}{(Y_1 + Y_2) \cdot (Y_3 + Y_4) + Y_3 \cdot (Y_4 - Y_2)}$$

TYPES / A = 1

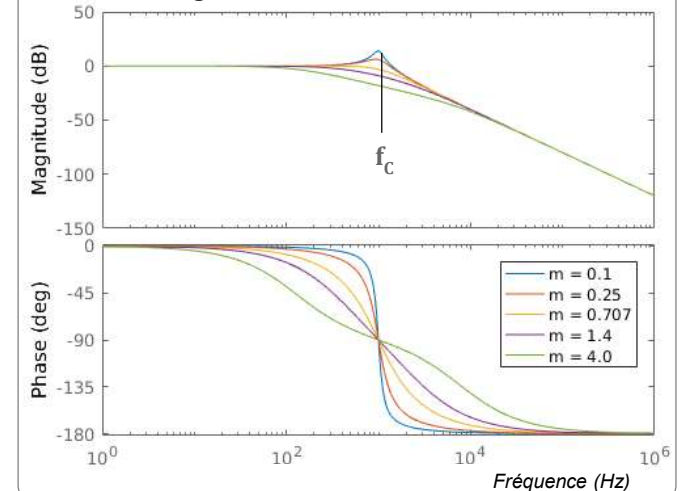
Passe-bas : $Z_1 : R_1 / Z_2 : C_2 / Z_3 : R_3 / Z_4 : C_4$
 $\omega_c = 1 / \sqrt{R_1 R_3 C_2 C_4}$ $m = \frac{C_4 (R_1 + R_3)}{2 \sqrt{R_1 R_3 C_2 C_4}}$

Passe-haut : $Z_1 : C_1 / Z_2 : R_2 / Z_3 : C_3 / Z_4 : R_4$
 $\omega_c = 1 / \sqrt{R_2 R_4 C_1 C_3}$ $m = \frac{R_2 (C_1 + C_3)}{2 \sqrt{R_2 R_4 C_1 C_3}}$

PASSE-BAS

$$T_{LP}(j\omega) = \frac{A}{1 + 2 \cdot m \cdot j \frac{\omega}{\omega_c} + \left(j \frac{\omega}{\omega_c}\right)^2}$$

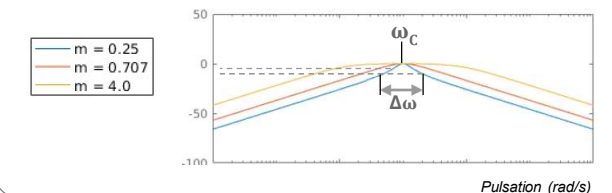
Diagramme de Bode / Passe-Bas



PASSE-BANDE

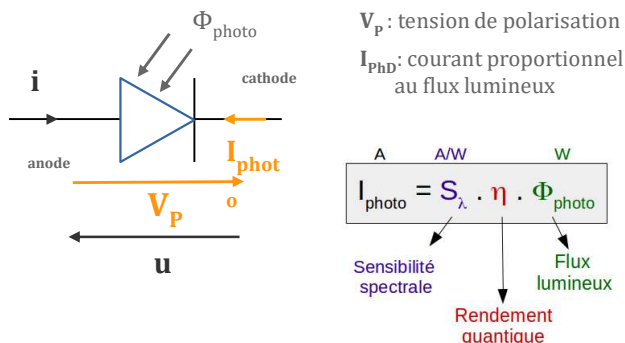
$$T_{BP}(j\omega) = \frac{A \cdot 2 \cdot m \cdot j \frac{\omega}{\omega_c}}{1 + 2 \cdot m \cdot j \frac{\omega}{\omega_c} + \left(j \frac{\omega}{\omega_c}\right)^2}$$

Largueur de la bande-passante (3 dB) $\Delta\omega = 2 m \omega_c$

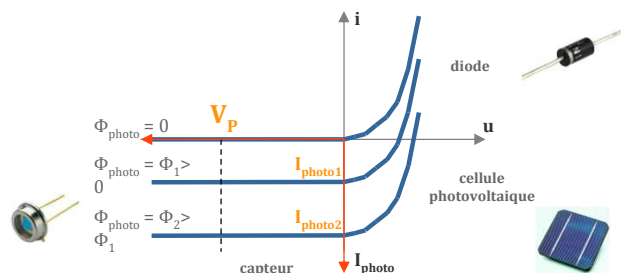


Photodétection

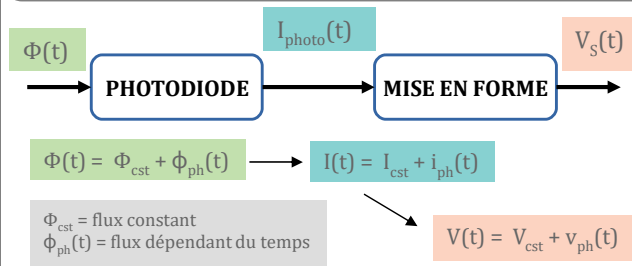
PHOTODIODE = CAPTEUR



CARACTÉRISTIQUES ÉLECTRIQUES



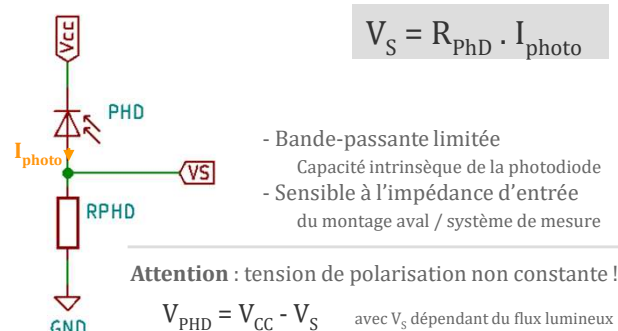
SYSTÈME DE PHOTODÉTECTION



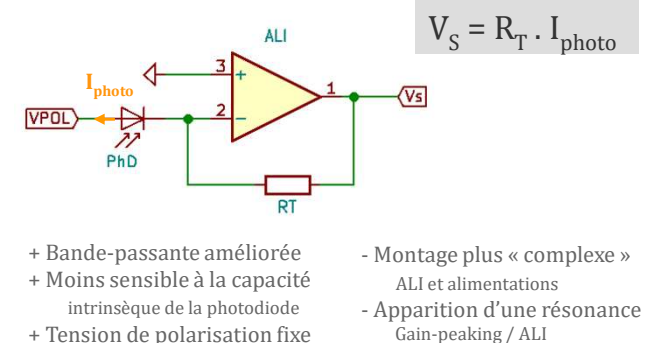
Photodiode : capteur permettant de mesurer un flux lumineux et de le convertir en courant

Mise en forme : étage de conversion d'une grandeur électrique vers une autre grandeur électrique plus facilement mesurable (amplification, filtrage...)

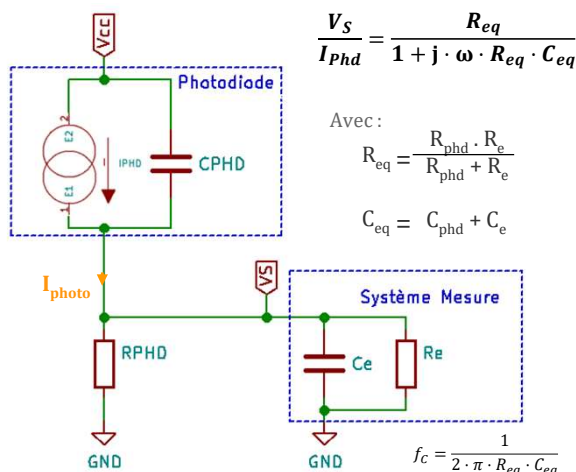
MONTAGE « SIMPLE »



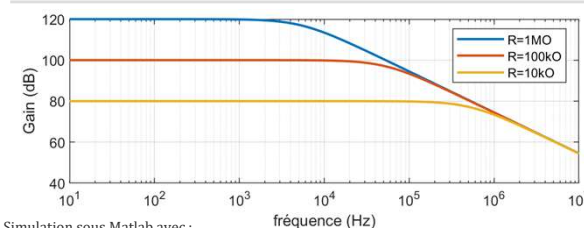
MONTAGE TRANSIMPÉDANCE



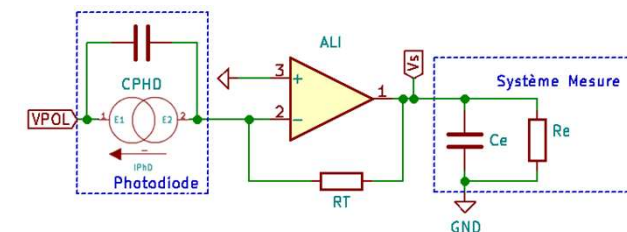
MODÈLE DU SYSTÈME DE MESURE



R_e : résistance d'entrée du système de mesure (oscilloscope, multimètre...)
 C_e : capacité d'entrée du système de mesure (câble coaxial, oscilloscope...)

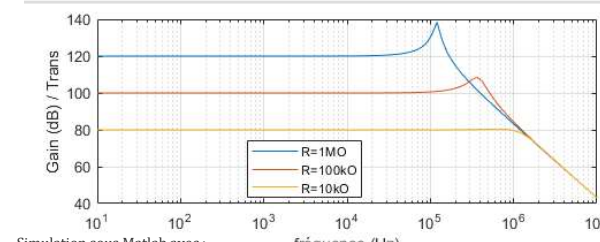


MODÈLE DU SYSTÈME DE MESURE



En utilisant le modèle du premier ordre pour l'amplificateur intégré (A_0, ω_0)

Gain-peaking : $f_T = \sqrt{f_c \cdot GBP}$ avec $f_c = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot R_{phd} \cdot C_{phd}}$





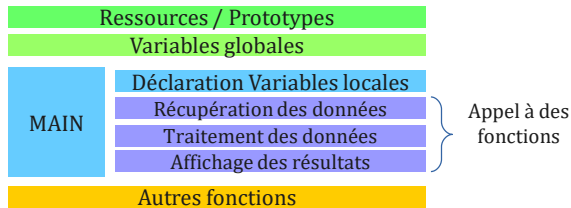
#include<stdio.h>

Langage C

Notions de C

STRUCTURE D'UN CODE C

Le langage C est un **code très strict** dans sa façon de coder.
Le **code source** doit avoir la **structure suivante** :



TYPAGE DES VARIABLES

Une variable en C est caractérisée par :

- son **adresse** : endroit de stockage en mémoire
- son **type** : nature de l'information qu'elle contient
- son **nom** : nom donné à la variable dans le programme
- sa **valeur** : contenu de la variable

```
int k = 5;    double y = 2.45;    char c = 'g';
```

Chaque type de variable est codé sur un **certain nombre d'informations binaires** (limitant la valeur maximale qu'elle peut contenir)

ENTIERS	int	32 bits – 4 octets	%d
	short	16 bits – 2 octets	%d
RÉELS	double	64 bits – 8 octets	%lf
CARACTÈRES	char	8 bits – 1 octet	%c

STRUCTURE D'UN PROJET C

Afin de mieux structurer les informations et, en particulier, gérer les différentes fonctions de l'application, on peut classer ces fonctions dans des **bibliothèques**.

Chaque bibliothèque est composée :

- d'un **fichier header** (extension .h) : rassemblant les prototypes des fonctions et les constantes propres
- d'un **fichier source** (extension .c) : rassemblant les définitions des fonctions

tableau1D.h

```
#ifndef TABLEAU1D_H_INCLUDED
#define TABLEAU1D_H_INCLUDED
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

void afficheTab(int tab, int dim);
void triTabCroissant(int tab, int dim);

[...]
```

main.c

```
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include "tableau1D.h"
```

```
int main(void){
    ...
    afficheTab(montab, 10);
    ...
}
```

tableau1D.c

```
#include "tableau1D.h"
void afficheTab(int tab, int dim){
    int i;
    for(i = 0; i < dim; i++){
        ...
    }
    void triTabCroissant(int tab, int dim){
        ...
    }
    [...]
}
```

FONCTION

Une **fonction** est un **regroupement d'instructions**.

Elle est caractérisée par :

- son **identificateur** (ou nom)
- son **type de retour** : type de donnée retournée (1 seule)

Pour pouvoir exécuter sa suite d'instructions, une fonction peut avoir besoin de **paramètres d'entrée** (ou **arguments**) typés.

```
type nom(type arg1, type arg2);
```

Ceci est le prototype de la fonction.

Les fonctions doivent ensuite **être écrites en dehors** de toute autre fonction. Elles seront ensuite **appelées dans** d'autres fonctions.

```
int somme(int a, int b){
    int c = a + b;
    return c;
}
```

AFFICHAGE CONSOLE

Pour **afficher dans la console**, on utilise la fonction **printf**.

```
printf("Exemple de texte avec saut de ligne\n");
int a = 32; printf("a=%d\n", a); // entier
double k = 5.3; printf("k=%2.4lf\n", k);
// réel avec 2 chiffres significatifs avant la virgule et 4 chiffres après
```

LECTURE CLAVIER

Pour **lire des données au clavier**, on utilise la fonction **scanf**.

```
int b; scanf("%d",&b); // entier
double m; scanf("%lf",&m); // réel
```

STRUCTURES DE CONTRÔLE

```
if((x==2) && (y > 5)){
    k = 1;
}
else{
    k = 0;
}
```

Exécute le premier bloc d'instructions si la condition est vraie, sinon exécute le second bloc d'instructions

```
for(m = 5; m < 120; m = m + 10){
    printf("m=%d\n", m);
}
```

Exécute le bloc d'instructions pour m allant de 5 à 120 par pas de 10

```
switch(x){
    case 1 :
        k = 5;
        break;
    case 15 :
        k = 2;
        break;
    default :
        k = 0;
}
```

Exécute le bloc d'instructions selon le cas validé

```
while(z <= 0){
    k++;
    Z += 0.1;
}
```

Exécute le bloc d'instructions tant que la condition est vraie

CONSTANTES

Il est également possible de déclarer des **constantes**.

```
#define M 10    #define PI 3.14    #define NOM "julien"
```

TABLEAU 1D

Les tableaux sont des **regroupements indexés** de N variables d'un **même type**, l'indice allant de 0 à N-1.

Ils sont caractérisés par leur **nom** et le **nombre de variables** qu'ils peuvent stocker. La taille du tableau est fixée statiquement.

```
int notes[5] = {10, 15, 12, 08, 13};
double suite[M]; int i;
for(i = 0; i < M; i++){ suite[i] = 2*i; }
```

Remplissage d'un tableau d'entier (notes) et d'un tableau de réels (suite)

```
for(i = 0; i < M; i++){
    printf("case %d = %lf\n", i, suite[i]);
}
```

Affichage d'un tableau de réels (suite)

POINTEURS

Un pointeur est une variable qui **peut stocker l'adresse** d'une autre variable.

```
type *p_nom ;
```

On distingue un pointeur d'une variable standard dans sa déclaration par le symbole *****

A sa déclaration, un pointeur n'adresse **aucune variable**. Il retourne la valeur **NULL**.

L'adresse d'une variable standard est donnée en ajoutant le symbole **&** devant le nom de la variable.

```
int i = 3;
int *p_i = &i; //p_i contient l'adresse de la variable i
printf("i=%d - *p_i = %d\n", i, *p_i);
```

ALLOCATION DYNAMIQUE

L'intérêt principal du langage C est de pouvoir optimiser au mieux l'utilisation de la mémoire centrale du calculateur.

Pour cela, il existe des fonctions permettant d'**allouer la mémoire de manière dynamique**.

```
double *k; int m = 5;
k = malloc(m);
*(k+1) = 2.67;
printf("case k+1 = %lf\n", k[1]);
```

Création d'un pointeur de type double nommé k

Allocation de 5 espaces mémoires de double au pointeur k

Remplissage de l'adresse pointée par k+1 (c'est à dire la case mémoire de type double suivant celle pointée par k)

Affichage de cette valeur



#include<stdio.h>

Langage C

Chaîne de caractères

DÉCLARATION

Une chaîne de caractères est un **regroupement de caractères**.

```
char ma_chaine[128];
```

Création d'un tableau de caractères de 128 cases

INITIALISATION

Il existe plusieurs manières d'initialiser une chaîne de caractères

```
char ma_chaine[128] = "Vive le C" ;
```

Création d'un tableau de caractères de 128 cases dont 10 seront utilisées :
9 caractères de la chaîne et le caractère de fin de chaîne '\0'

```
char ma_chaine[] = "Vive le C" ;
```

Création d'un tableau de caractères de 10 cases :
9 caractères de la chaîne et le caractère de fin de chaîne '\0'

```
char *ma_chaine = "Vive le C" ;
```

Création d'un pointeur vers des caractères / Allocation de 10 cases
mémoires : 9 caractères de la chaîne et le caractère de fin de chaîne '\0'

BIBLIOTHÈQUE <STRING.H>

Un ensemble de fonctions regroupé dans la bibliothèque
<string.h> permet de gérer les chaînes de caractères.

Longueur d'une chaîne

```
int k = strlen(ma_chaine); // k = 9
```

Compte le nombre de caractères jusqu'au caractère '\0'

Copie d'une chaîne

```
char *ch_source = "Vive le C"; char ch_dest[40];
strcpy(ch_dest, ch_source);
```

La chaîne source peut être une chaîne constante. Ce qui permet d'initialiser.

Comparaison de chaînes

```
int id = strcmp(ch_dest, ch_source);
```

Renvoie '0' si les deux chaînes sont identiques, une autre valeur sinon.

Concaténation de chaînes

```
strcat(ch_dest, ch_source);
```

Concatène les deux chaînes de caractères et stocke le résultat dans la première

Écriture formatée dans une chaîne

```
double k = 5.3; sprintf(ch_dest, "k=%2.4lf\n", k);
```

Écrit le texte formaté dans la chaîne ch_dest



#include<stdio.h>

Langage C

Gestion de fichiers

Pour pouvoir lire ou écrire des données dans un fichier, il existe un
certains nombres de fonctions contenues dans la bibliothèque :

<string.h>

TYPES DE FICHIERS

Il existe deux grands types de fichiers dans lesquels on peut
stocker des données :

- des **fichiers texte ASCII**, lisibles par n'importe quel
lecteur de fichier texte (NotePad par exemple)
- des **fichiers binaires** (propriétaires), non lisibles par un
lecteur standard, mais nécessitant la connaissance
préalable du format

POINTEUR VERS UN FICHIER

Les fichiers sont traités en C sous forme d'un pointeur de type :

```
FILE *mon_fichier;
```

FERMETURE D'UN FICHIER

Lorsqu'un fichier est utilisé par un programme, le système
d'exploitation verrouille ce fichier pour tout autre programme.
Il est donc essentiel de refermer un fichier une fois qu'il n'est plus
utilisé. Pour cela, on utilise la fonction suivante :

```
fclose(mon_fichier);
```

1 octet = 8 bits

2¹⁰ = 1ki / 2²⁰ = 1Mi / 2³⁰ = 1Gi / 2⁴⁰ = 1Ti

CODE ASCII

Les variables de type **char**
permettent de stocker des
données sur 1 octet.

Le code **ASCII** (*American
Standard Code for
Information Interchange*)
permet de coder l'alphabet
anglais (incluant les chiffres)
sur 7 bits.

```
ma_chaine[2] = 'h';
```

La case 2 de la chaîne *ma_chaine*
va contenir le code ASCII de la
lettre h.

Il existe un **caractère spécial de fin de chaîne** : '\0'
Il permet de délimiter la fin de la chaîne.

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
00																
10																
20																
30																
40																
50																
60																
70																
80																
90																
A0																
B0																
C0																
D0																
E0																
F0																

OUVRIER UN FICHIER

Pour **ouvrir le fichier** nommé mon_fichier.txt en écriture ASCII,
on utilise la fonction suivante :

```
mon_fichier = fopen("my_file.txt", "w");
```

Cette fonction renvoie l'adresse de la première donnée récupérée
du fichier, si l'ouverture s'est faite normalement.

Sinon, elle renvoie la valeur **NULL**. On peut ainsi tester l'ouverture
d'un fichier par le test suivant :

```
if(mon_fichier != NULL){ /*ouverture réussie*/ }
```

Le premier paramètre est le **chemin** (ici relatif) **vers le fichier** à
ouvrir (une chaîne de caractères) avec son extension.

Le second paramètre est le **mode d'ouverture** du fichier :

- **r** : *read* / lecture
- **w** : *write* / écriture (en écrasant le fichier)
- **a** : *append* / écriture (en ajoutant au fichier existant)

On peut ajouter l'option **b** (binary) pour des fichiers binaires.

```
fopen("mon_fichier.bin", "rb");
```

Ex : pour ouvrir le fichier binaire *mon_fichier.bin* en lecture

ÉCRIRE DES DONNÉES / FICHIER TEXTE

L'écriture dans un fichier texte se fait par transmission de chaînes
de caractères, grâce à la fonction :

```
void fprintf(FILE *fic, char *format, var1, var2...)
```

Par exemple, pour écrire le texte : VARIABLE A =, suivi de la valeur
de la variable a (type double par exemple), on peut utiliser
l'instruction suivante :

```
fprintf(mon_fichier, "VARIABLE A =%lf\n", a);
```

LIRE DES DONNÉES / FICHIER TEXTE

La lecture dans un fichier texte se fait par récupération de chaînes
de caractères, grâce à la fonction :

```
void fscanf(FILE *fic, char *format, adr_var1, ...)
```

Par exemple, pour récupérer une variable entière et une chaîne
de caractères dans un fichier, on peut utiliser l'instruction
suivante :

```
fscanf(mon_fichier, "%d %s", a, ma_chaine);
```

Ici a est de type entier et *ma_chaine* est une chaîne de caractères.

Attention : la lecture d'une chaîne de caractères à l'aide de la
commande *fscanf* est limitée au premier espace. On peut aussi utiliser la
commande *fgets* pour contourner ce problème :

```
fgets(ma_chaine, 128, mon_fichier);
```

Le second paramètre correspond à la taille maximale de la chaîne de
caractères à récupérer.

Il existe également un caractère spécifique de fin de fichier : **EOF**.