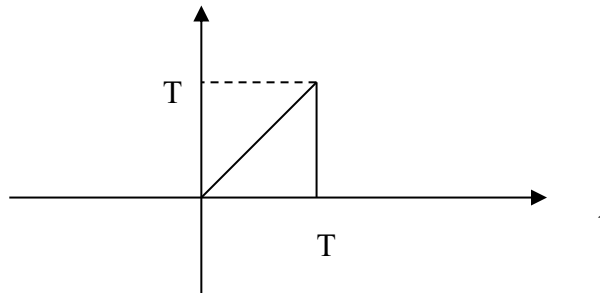


TD1 - SIGNAUX & SYSTÈMES

Signaux : définitions, représentations et manipulations

Exercice n° 1

Soit le signal $s(t)$



Représentez les signaux suivants :

- | | |
|--------------------------------------|--------------------------------------|
| $s_1(t) = s(a \cdot t)$ avec $a > 1$ | $s_2(t) = s(a \cdot t)$ avec $a < 1$ |
| $s_3(t) = s(t - a)$ avec $a > 0$ | $s_4(t) = s(t - a)$ avec $a < 0$ |
| $s_5(t) = s(-t)$ | $s_6(t) = -s(t)$ |
| $s_7(t) = s(a - t)$ avec $a > 0$ | $s_7(t) = s(a - t)$ avec $a < 0$ |

Retrouvez ces résultats avec quelques commandes sous Matlab

```
close all; clearvars;
syms t; %création de la variable symbolique t
T=5;
s = @(t) piecewise(t<0,0, 0<=t<T,t, t>=T,0); % création du signal s dépendant de t
tiledlayout(3,1)
nexttile; fplot(s(t),[-10 10],'b'); % tracé en 'bleu' de s(t) entre -10 et 10
nexttile; fplot(s(3-t),[-10 10],'r');
nexttile; fplot(s((3+t)/2),[-10 10],'g');
```

Exercice n° 2

Représentez les signaux temps-continu suivants :

- a) $x(t) = e^{-t} u(t) u(\theta - t)$, $t \in \mathbb{R}$, $\theta > 0$
- b) $x(t) = \sin(\text{ramp}(t))$, $t \in \mathbb{R}$
- c) $x(t) = \text{ramp}(\sin(t))$, $t \in \mathbb{R}$ avec $\text{ramp}(t) = \begin{cases} t & \text{pour } t \geq 0 \\ 0 & \text{pour } t < 0 \end{cases}$
- d) $x(t) = \text{rect}(t/2 - 1)$, $t \in \mathbb{R}$ avec $\text{rect}(t) = \begin{cases} 1 & \text{pour } |t| \leq 1/2 \\ 0 & \text{pour } |t| > 1/2 \end{cases}$
- e) $x(t) = \sin(2\pi f_0 t) u(t)$, $t \in \mathbb{R}$, f_0 fixée, puis le même signal après une dilatation temporelle de facteur 2. Donnez alors l'expression de ce nouveau signal $y(t)$.

Retrouvez ces résultats avec quelques commandes sous Matlab

```

close all; clearvars;
syms t; %création de la variable symbolique t
u = @(t) piecewise(t<0,0,t>=0,1); % création du signal échelon u(t)
rampe = @(t) piecewise(t<0,0,t>=0,t); % création du signal rampe(t)
rect = @(t) piecewise(abs(t)>1, 0, abs(t)<1,1) %création du signal rec(t)
tiledlayout(4,1)
nexttile; fplot(exp(-t)*u(t)*u(3-t),'b');
nexttile; fplot(sin(rampe(t)),[-5 10*pi],'r');
nexttile; fplot(rampe(sin(t)),[-5 10*pi],'r');
nexttile; fplot(rect(t/2-1),[-5 5],'b');

```

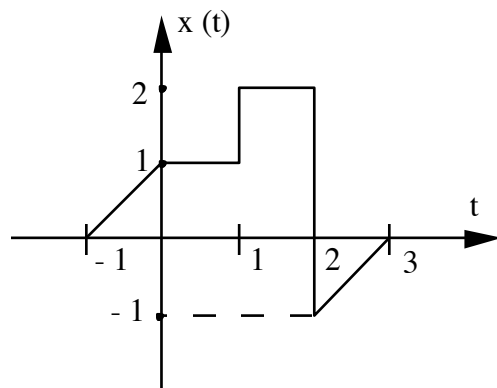
Représentez les signaux temps-discret suivants :

- a) $x[n] = a^n u[n]$ $n \in \mathbb{Z}, a \in \mathbb{R}$ et $0 < a < 1$
b) $x[n] = a^n u[-n]$ $n \in \mathbb{Z}, a \in \mathbb{R}$ et $a > 1$
c) $x[n] = \sum_{k=0}^{+\infty} u[n - 3k]$ $n, k \in \mathbb{Z}$

Exercice n° 3

Représentez :

- a) $x(-t)$
b) $x(-t/3)$
c) $x(2 - t/3)$
d) $u(t+4) - u(t+1)$
e) $x(2 - t/3) [u(t+4) - u(t+1)]$



Retrouvez ces résultats avec quelques commandes sous Matlab

```

close all; clearvars;
syms t; %création de la variable symbolique t
x = @(t) piecewise(t<-1,0,-1<=t<0,t+1,0<=t<1,1,1<=t<2,2,2<=t<3,-3+t,3<=t,0)
%création du signal x(t)
u = @(t) piecewise(t<0,0,t>=0,1); % création du signal échelon u(t)
tiledlayout(4,1)
nexttile; fplot(x(t),[-5 12],'b');
nexttile; fplot(x(2-t/3),[-5 12],'b');
nexttile; fplot(u(t+4)-u(t+1),[-5 12],'g');
nexttile; fplot(x(2-t/3)*(u(t+4)-u(t+1)),[-5 12],'r');

```

Exprimez $x(t)$ sous la forme d'une combinaison linéaire de rampe et d'échelon décalés.