



## DC Traitement du Signal Durée 01h30 - Documents Autorisés Section GCR2, 2023 - 2024

Exercice 1. Trouver l'approximation de Pade de second-ordre pour un signal

x(n), donné par:  $(x = [2, 1, 0, -1, 0, 1, 0, -1, 0, 1, ..]^T)$ 

i.e. x(0) = 2, x(1) = 1, x(2) = 0, ainsi de suite.

En d'autres termes, utilisant une approximation de la forme:

s termes, utilisant une approximation
$$H(z) = \frac{b_0 + b_1 z^{-1} + b_2 z^{-2}}{1 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2}}$$

Trouver les coefficients b<sub>0</sub>, b<sub>1</sub>, b<sub>2</sub>, a<sub>1</sub>, et a<sub>2</sub>?

Exercice 2. SPECIFICATIONS de FILTRE (FILTER SPECIFICATIONS) Avant de concevoir un filtre, un ensemble de spécifications du filtre doivent être définies et précisées. Par exemple, si on veut concevoir un filtre passe-bas avec une fréquence de coupure oc.

1. La réponse en Fréquence  $H_d(e^{j\omega})$  d'un Filtre passe-bas idéal ayant une phase linéaire et une Fréquence de coupure  $\omega_C$ , est ci-dessous indiquée. Elle correspond à l'image de la RI h<sub>d</sub>(n) ci-dessous indiquée.

Montrer ce résultat?

$$\underset{\infty}{\cong} H_d(e^{j\omega}) = \begin{cases} e^{-j\alpha\omega} & |\omega| \le \omega_r \\ 0 & \omega_r < |\omega| \le \pi \end{cases}$$

$$h_d(n) = \frac{\sin(n - \alpha)\omega_c}{\pi(n - \alpha)}$$

2. Vue que ce filtre est non réalisable (car non causal et instable), il est nécessaire d'adoucir les contraintes idéales dans la réponse en Fréquence et permettre certaines déviations par rapport à la réponse idéale.

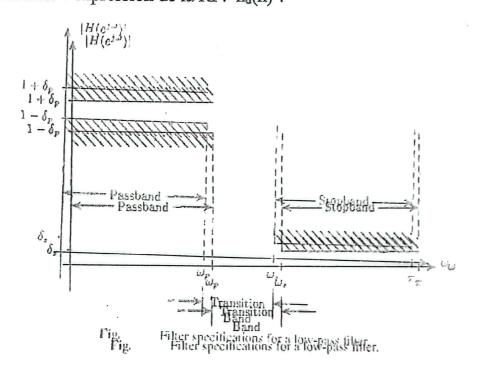
Les spécifications pour un Filtre passe-bas auront typiquement la forme illustrée par la Figure. Telles spécifications incluent la "passband cutoff frequency: ωp" la "stopband cutoff frequency:  $\omega_s$  ", la "passband deviation:  $\delta_p$  " . et la stopband deviation,  $\delta_s$ . Les déviations passband et stopband sont souvent données en decibels (dB) comme suit:

$$\alpha_{r} = -\log(-\delta_{r})$$
,  $\alpha_{s} = -\log(-\delta_{s})$ 

L'intervalle [\omega\_p, \omega\_s] est appelé la bande de transition. Une fois les spécifications du intervalle [\omega\_p, \omega\_s] est appelé la bande de transition. Une fois les spécifications du filtre étaient définies, la prochaine étape est de concevoir le filtre qui répond à telles spécifications:

$$\mathcal{H}_d(\mathcal{E}_{loo}^{no}) \equiv \begin{cases} \mathcal{E}_{loo}^{-loo} & |\mathcal{U}| \leq \mathcal{U}; \\ \mathcal{U} & |\mathcal{U}| \leq |\mathcal{U}| \leq \mathcal{H} \end{cases}$$

1. Traduire (i.e. écrire, préciser) les spécifications pour H<sub>4</sub>(e<sup>igg</sup>) ?
2. Traduire (i.e. écrire, préciser) les spécifications pour H<sub>4</sub>(e<sup>igg</sup>) ?
2. Montrer l'expression de la RI: h<sub>4</sub>(n) ?



Frin





L'intervalle  $[\omega_p, \omega_s]$  est appelé la bande de transition. Une fois les spécifications du filtre étaient définies, la prochaine étape est de concevoir le filtre qui répond à telles spécifications:

$$H_d(e^{j\omega}) = \begin{cases} e^{-j\omega\omega} & |\omega| \le \omega_c \\ 0 & |\omega_c| \le |\omega| \le \pi \end{cases}$$

- 1. Traduire (i.e. écrire, préciser) les spécifications pour |H<sub>d</sub>(e<sup>jω</sup>)|?
- 2. Montrer l'expression de la RI: h<sub>d</sub>(n)?

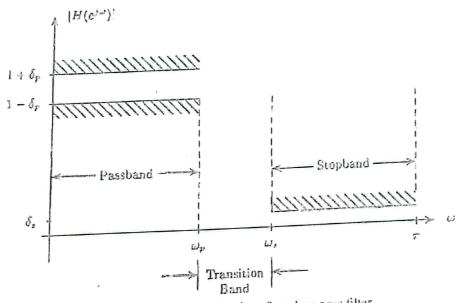


Fig. Filter specifications for a low-pass filter.

Fin

CHIBANI B., GCR-ENIG



## DS de Traitement du Signal Section GCR2, Durée 2h avec Documents Autorisés

<u>Evercice</u> 1. Un signal d'importance en applications radar et Sonar se définit comme un processus harmonique à temps discret, d'amplitude et de fréquence constantes connues mais à phase aléatoire uniformément répartie sur un intervalle de longueur  $2\pi$  qu'on peut d'ailleurs librement définir, soit  $\varphi \in [\alpha, \alpha + 2\pi]$ .

1. Donner l'expression d'un processus réel?

2. Exprimer l'expression des moments statistiques d'ordre 1 et 2 ?

3. Donner la matrice d'Autocorrélation  $R_{XX}(2,2)$  pour ce processus ?

4. Exprimer la DSP et tracer le spectre?

## Exercice 2.

Soit le processus aléatoire  $Y(t) = (-1)^{X(t)}$ , où X(t) est un processus de Poisson de taux $\lambda$ . Y(t) commence en Y(0) = 1 et commute successivement de +1 à -1 en des instants  $t_i$  distribués selon la Loi de Poisson comme le montré la figure ci-dessous:

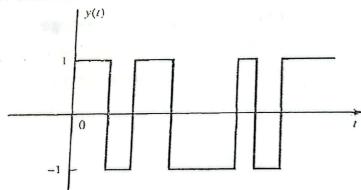


Fig. Figure. Signal TG Semi-Aléatoire

Le processus Y(t) est connu comme signal TG semi-aléatoire car sa valeur initiale Y(0)=1 n'est pas aléatoire.

1. Trouver la moyenne de Y(t)?

2. Trouver la Fonction d'Autocorrélation de Y(t): Ryy?

RHAIMI Belgacem Chibani