

signal échanti temp continu: $x_e(t) = x(t) \cdot \Pi_{T_c}(t) = \sum_n x(nT_c) \cdot \delta(t - nT_c)$

$$x_e(f) = F_c \sum_{n \in \mathbb{Z}} X(f - nF_c)$$

signal Reconstitué: $y(f) = \Pi_{F_c}(f) \cdot x_e(f) = X(f) = \text{sans perte}$ le but

$$\mathcal{F}^{-1}[y(f)] = y(t) = \text{sinc}(\pi F_c t) * x_e(t) \quad (A)$$

$$= \underbrace{\int_{\mathbb{R}} x_e(t) \cdot \text{sinc}(\pi F_c (t - \tau)) d\tau}_{\dots \text{par d'definition.}}$$

on a besoin de la valeur de τ : qui peut aller jusqu'à l'infini.

→ nécessite $x_e(t), \forall t \in \mathbb{R}$.

→ les valeurs de $x_e(t)$ futures !!!

→ Temps différés. Restitution ne se fait pas en temps réel.

- On peut l'écrire autrement

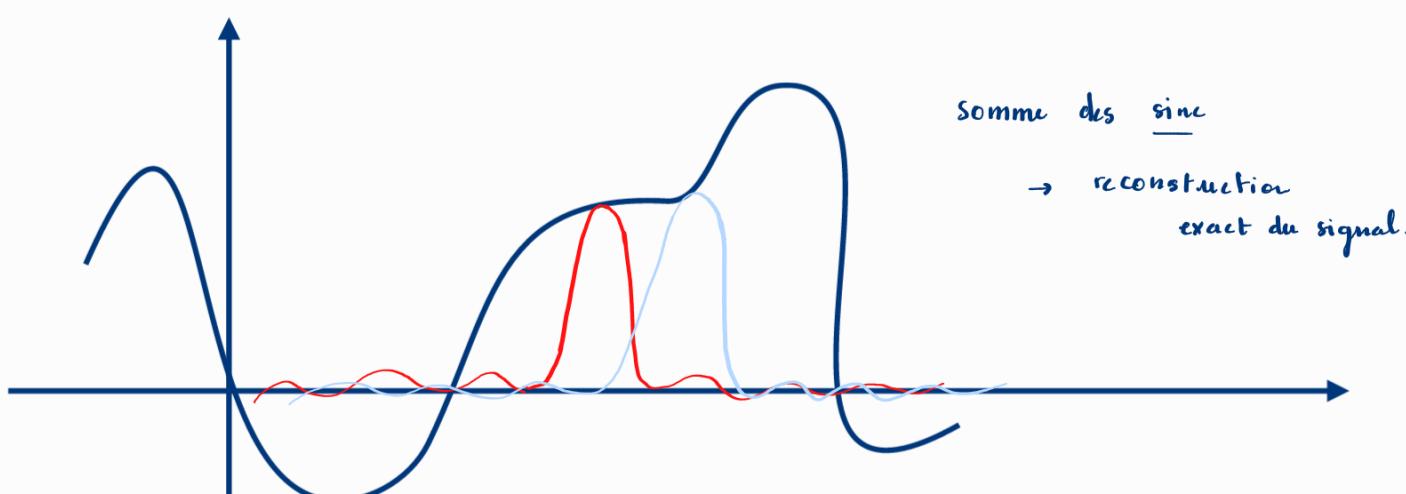
$$\mathcal{F}^{-1}[y(f)] = \underbrace{\sum_{n \in \mathbb{Z}} x(nT_c) \cdot \delta(t - nT_c)}_{x_e(t)} * \text{sinc}(\pi F_c t) \quad (B)$$

$$= \boxed{\sum_{n \in \mathbb{Z}} x(nT_c) \cdot \text{sinc}(\pi F_c (t - nT_c))}$$

→ Filtre cardinal car

ya un sinc

→ rep imp du filtre cardinal.



Problème : pas possible en temps réel.

$$x(nT_c) \operatorname{sinc}(\pi f_c(t - nT_c)) = \begin{cases} \text{pour } t = nT_c \\ \forall k \in \mathbb{Z} \\ \neq 0 \end{cases}$$

construction de $x(t)$ uniquement avec les écha $x(nT_c)$: On cherche $h_2(t)$: fct d'interpolation

tq: $\forall n \in \mathbb{Z}$: et $\forall t \in [nT_c, (n+1)T_c]$

$y(t) \neq x(t) \rightarrow y(t) \text{ très proche de } x(t)$.

$$y(t) = x_e(t) * h_2(t)$$

$y(t)$ est continu, proche de $x(t)$: on peut l'écrire sous forme de développement en série de Taylor. $\leftarrow (\text{car } x \in C^\infty(\mathbb{R}))$

$$y(t) \neq x(t) = \sum_{k \in \mathbb{N}} \frac{x^{(k)}(nT_c)}{k!} (t - nT_c)^k$$

On va devoir choisir cette approximation h : en fct d'interpolation.

CHOIX 01: $y(t) = x(nT_c) \quad \forall n \in \mathbb{Z}$

$\forall t \in [nT_c, (n+1)T_c]$

$$y(t) = x(nT_c) h_0(t - nT_c)$$

$\hookrightarrow n=0$, car on garde que le 1^{er} terme de Taylor

\rightarrow BLOQUEUR D'ORDRE 0.

$$y(t) = \dots + x((n-1)T_c) h(t - (n-1)T_c) + \boxed{x(nT_c) \cdot h(t - nT_c)} + x((n+1)T_c) + h(t + (n+1)T_c)$$

PAR identification

$$\forall t \in [nT_c, (n+1)T_c] : \quad \boxed{h_0(t - nT_c) = 1}$$

$$h_o(t - kT_e) = 0, \quad \forall k \neq n$$

changement de variable

$$u \leftarrow (t - nT_e) \Rightarrow h_o(u) = 1, \quad \forall u \in [0, T_e]$$

$$u \leftarrow (t - kT_e) \Rightarrow h_o(u) = 0, \quad \forall u \in [(n-k)T_e, (n-k+1)T_e]$$

$$\forall u \in [nT_e; (m+1)T_e]$$

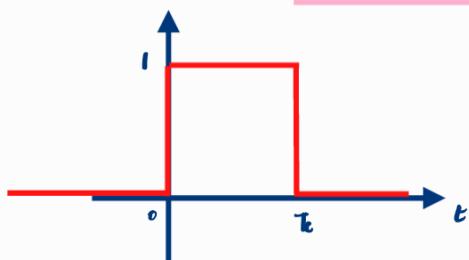
avec $\begin{cases} m = n - k & \in \mathbb{Z}^* \\ \end{cases}$

$$\forall u \in \mathbb{R} \setminus [0, T_e]$$

↓
sauf

Conclusion :

$$h_o(t) = T_e \cdot \Pi_{T_e}(t - T_e/2)$$



$$\hookrightarrow \text{amplitude } \frac{1}{T_e} \Rightarrow x T_e = 1$$

CHOIX 02:

$$y(t) = \sum_{n \in \mathbb{Z}} x(nT_e) h_o(t - nT_e) \quad \text{avec } h_o: \text{ bloqueur d'ordre 1.}$$

$$y(t) = x(nT_e) + \frac{x'(nT_e)}{n!} \cdot (t - nT_e) \quad \text{or : } x'(nT_e) = \frac{x((n+1)T_e) - x(nT_e)}{T_e}$$

$$y(t) \approx x(nT_e) \left(1 - \frac{t - nT_e}{T_e} \right) + x((n+1)T_e) \cdot \left(\frac{t - nT_e}{T_e} \right)$$

pour une meilleur approx
il faut Te petit donc
Te → grand.

PAR IDENTIFICATION

on a une $\frac{E}{\infty}$ mais y'a que

2 termes qui peuvent être non-nuls.

$$h_1(t - nT_e) = 1 - \frac{t - nT_e}{T_e}, \forall t \in [nT_e, (n+1)T_e] \quad \text{--- (1)}$$

$$h_1(t - (n+1)T_e) = \frac{t - nT_e}{T_e} = \frac{t - (n+1)T_e + T_e}{T_e} \quad \text{--- (2)}$$

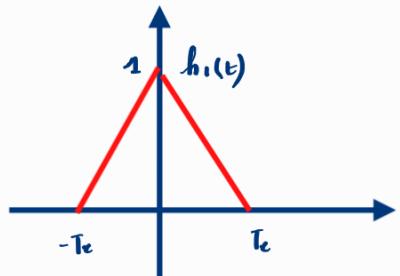
$$\forall h \neq \begin{cases} 1 & \text{si } t \in [nT_e, (n+1)T_e] \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} : h_1(t - kT_e) = 0 \quad \text{--- (3)}$$

$$(1) \Rightarrow h_1(t) = 1 - \frac{u}{T_e} \text{ sur } [0, T_e]$$

$$(2) \Rightarrow h_1(t) = 1 + \frac{u}{T_e} \text{ sur } [-T_e, 0]$$

$$u \leftarrow t - (n+1)T_e$$

$$(3) \Rightarrow h_1(u) = 0 \text{ sur } \mathbb{R} \setminus [-T_e, T_e].$$



$$\Rightarrow h_1(t) = \Lambda_{T_e}(t)$$

demi support dans le cas d'une pointe triangulaire.

Consequence sur le spectre :

$$\text{BOZ : } Y(f) = \text{TF}(y(t)) = \text{TF} \left[x_e(t) * h_0(t) \right]$$

$\underbrace{\hspace{10em}}$
 $T_e \Pi_{T_e}(t - \frac{T_e}{2})$

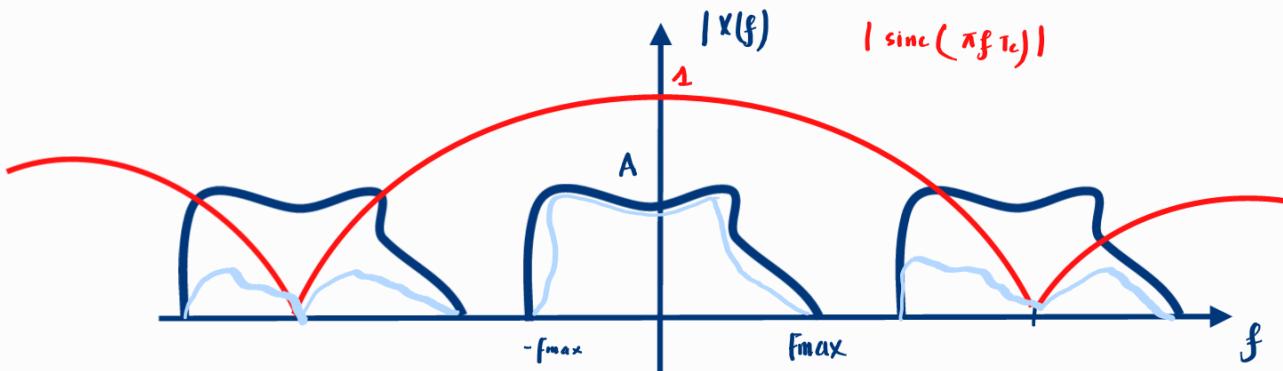
$$Y(f) = X_e(f) \cdot T_e e^{-j\pi f T_e} \cdot \text{sinc}(\pi f \cdot T_e)$$

↓
latence.

$$= \sum_{n \in \mathbb{Z}} x(f - n f_c)$$

$$|Y(f)| = \left| \sum_{n \in \mathbb{Z}} X(f - nT_c) \right| \left| \operatorname{sinc}(\pi f T_c) \right| \cdot |e^{-j\pi f T_c}|$$

this is.
 $\frac{|X_c(f)|}{T_c}$



DISTORTION

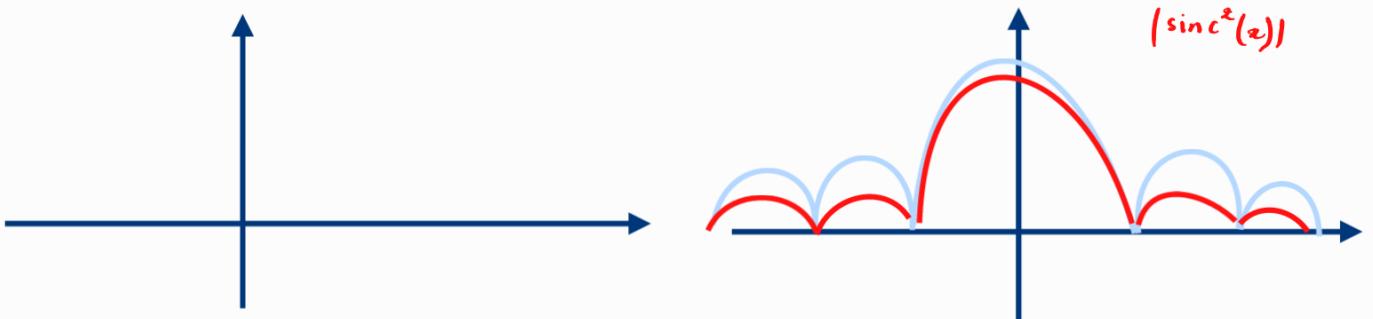
$$Y(f) = \operatorname{TF}[x_c * h_i] = X_c(f) \cdot \underbrace{\operatorname{TF}[h_i]}_{\operatorname{TF}[\Lambda_{T_c}(t)]}$$

= Surface du Triangle . sinc^2

$$= X_c(f) \cdot T_c \operatorname{sinc}^2(\pi f T_c)$$

$$\rightarrow \frac{1}{2} \cdot 2T_c \cdot 1$$

$$= |Y(f)| = F_c \cdot T_c \left| \sum_{n \in \mathbb{Z}} X(f - nT_c) \right| \left| \operatorname{sinc}^2(\pi f T_c) \right|$$



Distortion:

BF: plus grande attenuation du motif central qu'avec un BOZ.

→ c'est moins bien ☹

HF : Résidus d'amplitude plus faible qu'avec le BOZ ⊕

→ Comme on peut éliminer les résidus en HF avec un passe bas.

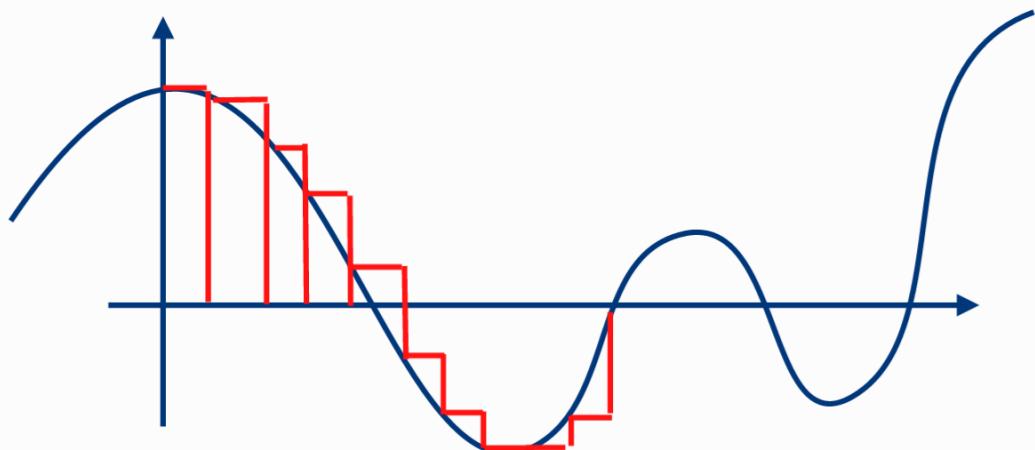
donc le BOZ est plus souhaitable psg il introduit en basse fréq. une distorsion plus faible.

⇒ filtrage  passe bas $f_c = -\frac{f_c}{2}$ pour éliminer les termes de distorsion résiduel HF.

Représentation Temporelle

$$y(t) = \sum_{n \in \mathbb{Z}} x(nT_c) h(t - nT_c) \quad \dots$$

$$\text{BOZ : } h_0(t) = T_c \prod_{k=1}^{\infty} (1 - \frac{T_c}{k})$$



→ les sommes des segments

⚠ il y'a tjs une latence, même le 1 même si, il paraît bien. de droite vont approcher la courbe.

$$y_i(t) = \int_{t-T_c}^{t+T_c} x_i(\tau) h_i(t-\tau) d\tau$$

⇒ nécessite la reconnaissance de $x_i(t)$ pour

$\tau \in [t-T_c, t+T_c]$ donc futurs sur $[t, t+T_c]$

→ Latence de T_c

QUANTIFICATION

: un arrondi autorisé par l'ordi, dépend du nba de bit sur lequel on peut stocker.

Ω : ensemble fini de valeurs autorisé

$$\text{card } \Omega = 2^N$$

$$\text{pour } N=3 \Rightarrow 2^3 = 8$$

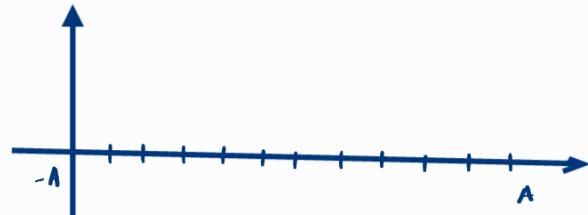
0 0 0
0 0 1
⋮
1 1 1

Valeur de Pleine Echelle

si $x(nT_c) > A$, $x_q[n]$ sera le m que celui correspondant à $x(nT_c) = A$

si $x(nT_c) < -A$, $x_q[n]$ sera le m que celui correspondant à $x(nT_c) = -A$

Quantification Uniforme



2^N interval de m longeur.

$$\text{quantum: } q = \frac{2A}{2^N} ; \quad] = \left\{ -\frac{2^N-1}{2}, \frac{2^N-1}{2} \right\}$$

$$\Omega = \{kq\}_{k \in \mathbb{Z}}$$

On peut également avoir quantification non uniforme.

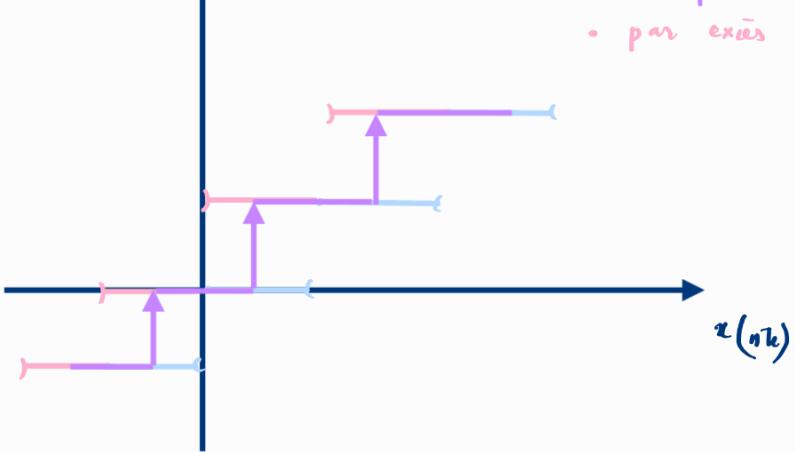
Loi de quantif: 3 types.

- arrondi par défaut: $kq \leq x(nT_c) < (k+1)q \Rightarrow x_q[n] = kq \rightarrow$ arrondi par défaut

- arrondi par excès $kq \leq x(nT_c) < (k+1)q \Rightarrow x_q[n] = (k+1)q \rightarrow$ par excès



- par défaut
- au + proche



$$x_q = x + \epsilon_q \leftrightarrow \text{Bruit de quantif}$$

Rapport Signal
sur Bruit de
Quantification

$$RSB_q = \frac{\bar{V}_x^2}{\bar{V}_{q^2}}$$

?

$$RSB_q = \frac{\bar{V}_x^2}{\bar{V}_{q^2}}$$

$$\text{on a } \bar{V}_{q^2} = E \left[[\epsilon_q - E(\epsilon_q)]^2 \right] = E(\epsilon_q^2)$$

" loi uniforme \rightarrow centré

$$\bar{V}_{q^2} = \int_{\epsilon_q \in R} \epsilon_q^2 \cdot p_{\epsilon_q}(\epsilon_q) d\epsilon_q = \frac{1}{q} \int_{-q/2}^{q/2} \epsilon_q^2 \cdot d\epsilon_q$$

$$= \frac{1}{q} \left[\frac{\epsilon_q^3}{3} \right]_{-q/2}^{q/2} = \frac{q^2}{3 \cdot 4} = \boxed{\frac{q^2}{12}}$$

$$\bar{V}_{q^2} = \frac{(2A)^2}{(2^N)^2 \cdot 12} = \frac{4A^2}{2^{2N} \cdot 12} = \frac{A^2}{3 \cdot 2^{2N}} \quad \dots \quad \text{lo log si c'est l'angle}$$

CD Audio \Rightarrow quantif sur 16 bit
HD \Rightarrow quantif sur 24 bit

} on veut facteur de charge le plus petit possible \Rightarrow pour moins de bruit.

$$RSBq = 10 \log \frac{\bar{x}_x^2}{\bar{x}_{q^2}} = 10 \log \left(\frac{\bar{x}_x^2 \cdot 3 \cdot 2^{2N}}{A^2} \right)$$

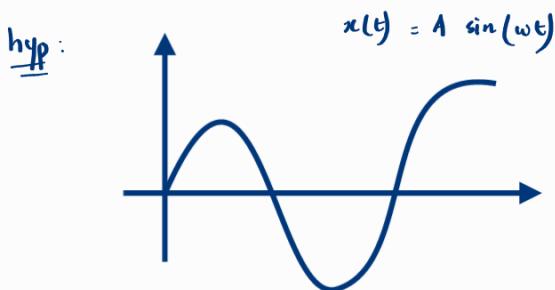
$$= 20N \log(2) + 10 \log \left(\frac{3 \bar{x}_x^2}{A^2} \right)$$

$$= 6N - 10 \log \left(\frac{F^2}{3} \right) \text{ ou } F = \frac{A}{\bar{x}_x}$$

= facteur de charge



Indiquer esq A est bien choisi ??



$$\bar{x}_x^2 = E \left[\underbrace{(x - E[x])^2}_{\text{moyenne}^2} \right] \Leftrightarrow \langle x^2 \rangle$$

moyenne²

$$\bar{x}_x^2 = \frac{A^2}{2}, \quad F^2 = \frac{A^2}{\bar{x}_x^2} = 2.$$

$$RSBq = 6N - 10 \log \left(\frac{F^2}{3} \right) = 6N + 10 \log \underbrace{\left(\frac{3}{2} \right)}_{1.76 \text{ dB.}}$$

plus A est grand, moins on utilise de valeurs entre (-A, A)

\rightarrow on aura bog d'erreurs!

$$\cdot \text{TFSD} [x[n]] = \text{TF}(x_c(t)) = \int_a \underbrace{\sum x(nT_c) \cdot s(t-nT_c)}_{x_c(t)} \cdot e^{-j2\pi f t} dt$$

$$= \sum_{n \in \mathbb{Z}} \underbrace{x(nT_c)}_{x[n]} \cdot e^{-j2\pi f n / f_c}$$

$x(t)$ réel \rightarrow somme hermitienne

$$X(-f) = X^*(f)$$

démonstration : $X(-f) = \sum_n x[n] e^{-j 2\pi (-f) \frac{n}{F_s}} = \sum_n \underbrace{x[n]}_{\|x[n]\|^*} \left[e^{-j 2\pi f \frac{n}{F_s}} \right]^*$

donc $\left[\sum_n x[n] e^{-j 2\pi f \frac{n}{F_s}} \right]^* = X(f)^*$

$$\Rightarrow |X(-f)| = |X(f)|$$

$$\text{Arg}(X(-f)) = -\text{Arg}(X(f))$$