

# Convolution

# Produit de convolution de deux fonctions

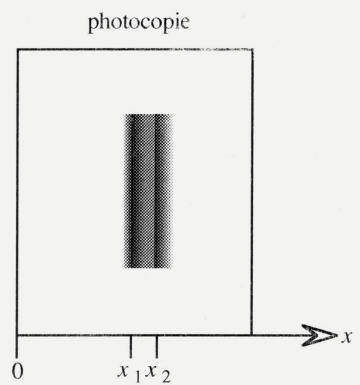
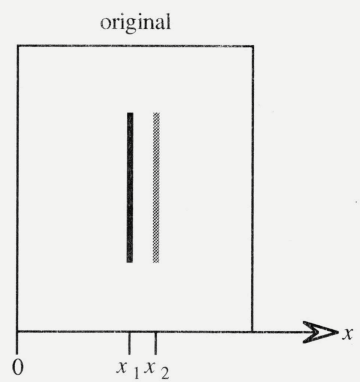
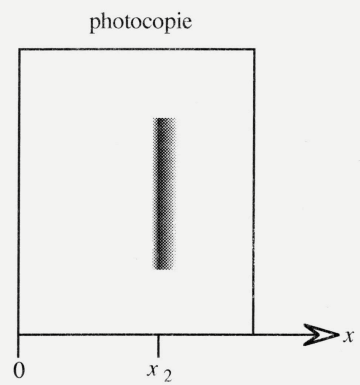
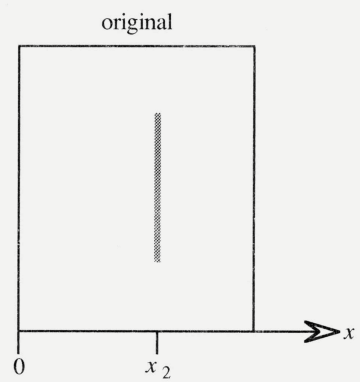
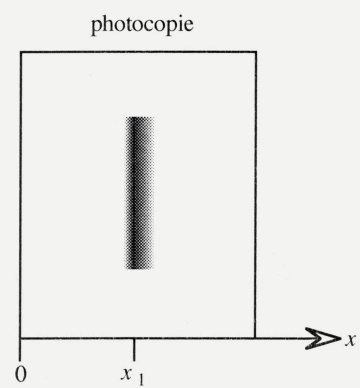
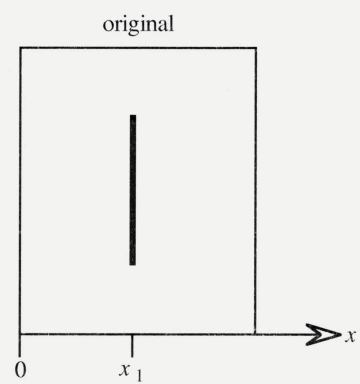
Le produit de convolution est d'une grande importance en physique. On le rencontre notamment chaque fois qu'on étudie

- la transmission d'un signal par un appareil
- une impulsion électrique fonction du temps
- une image représentée par une fonction d'une ou deux variables spatiales.
- en diffraction

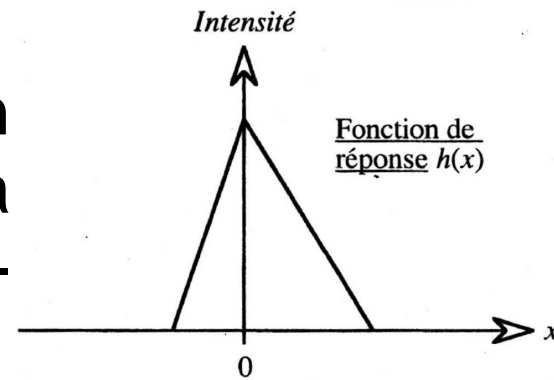
# Exemple

Considérons une machine photocopieuse imparfaitement réglée.

- Un trait fin en position  $x_1$  donnera sur la photocopie un trait étalé, centré en  $x_1$
- De même, un trait fin, d'une intensité moindre que le premier, situé en position  $x_2$  donnera sur la photocopie un trait étalé en largeur, et centré en  $x_2$ .
  - On peut raisonnablement admettre que l'étalement de l'encre sur la photocopie est identique pour les deux traits (mêmes largeurs d'étalement).
  - Cet étalement peut donc être décrit par une fonction caractéristique de l'appareil que nous appelons fonction d'étalement ou fonction de réponse  $h(x)$ .

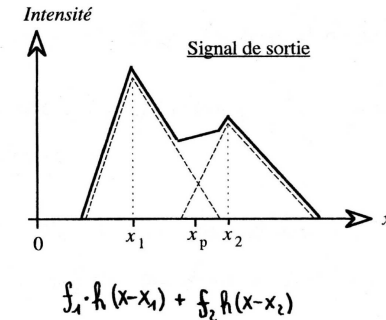
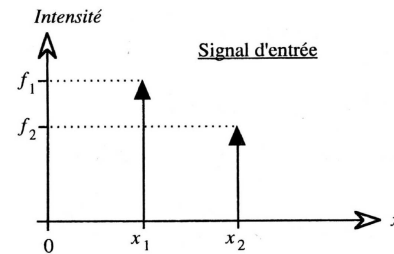
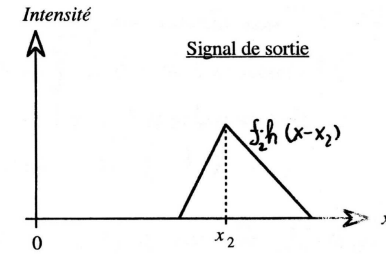
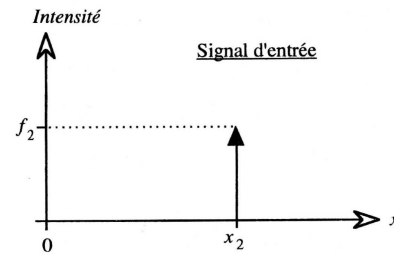
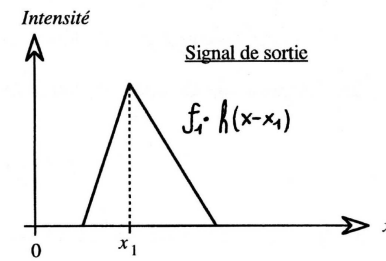
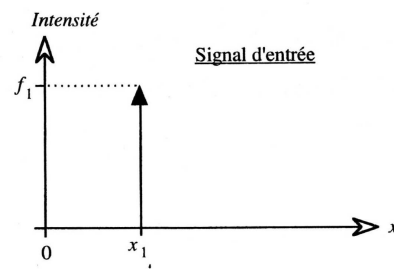


Dans le cas présent, cette fonction décrit la proportion d'encre qui sera imprimé de part et d'autre de la position centrale (=position du trait).



Pour un trait en  $x_1$ , d'une intensité  $f_1$ , la photocopie donne donc la fonction d'étalement centrée en  $x_1$  et multiplié par  $f_1$ , puisque c'est l'intensité du trait sur l'original qui détermine la quantité totale d'encre qui sera imprimé.

<u>original</u>		<u>photocopie</u>
trait en $x_1$	→	“trait étalé” centré en $x_1$ : $h(x - x_1)$
intensité $f_1$	→	$f_1 \cdot h(x - x_1)$



De même, pour le 2<sup>e</sup> trait (en  $x_2$ ), on aura un “trait étalé”, centré en  $x_2$  ( $\rightarrow h(x - x_2)$ ) et dont l'intensité (=quantité totale d'encre imprimée) est proportionnelle à l'intensité du trait sur l'original  $\rightarrow f_2 \cdot (x - x_2)$

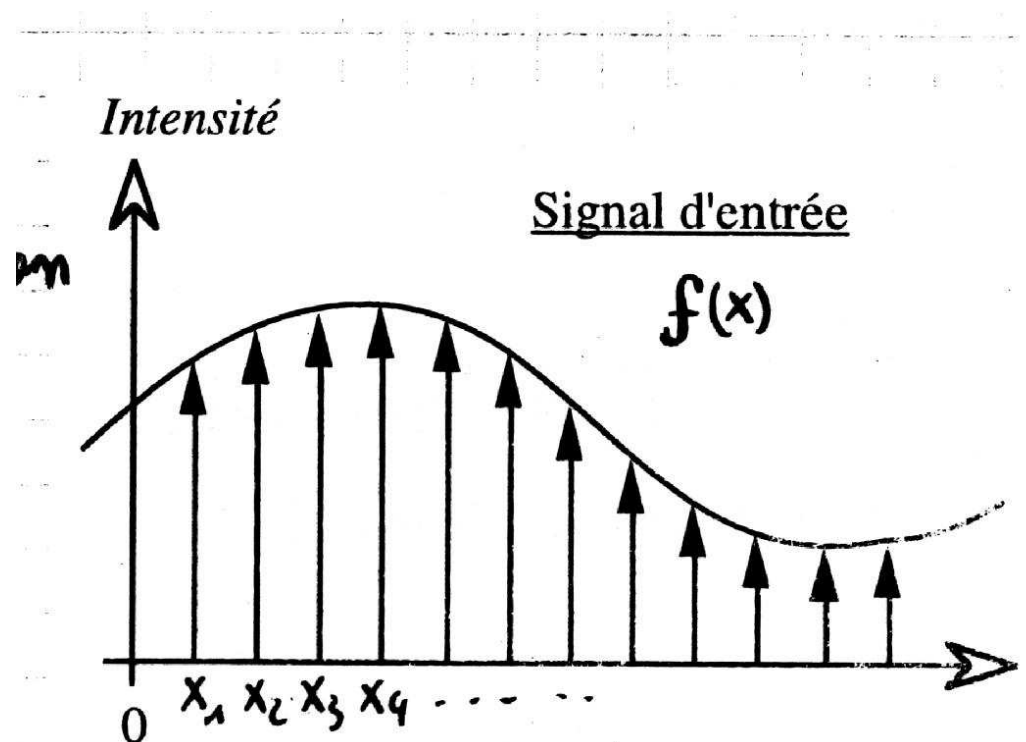
Si les deux traits sont présents sur l'original, la photocopie sera donc constituée de la superposition des deux “traits étalés”.

$$\rightarrow f_1 \cdot h(x - x_1) + f_2 \cdot h(x - x_2) = S(x) \quad = \text{signal de sortie}$$

Remarquons que certains points ( $x_p$  par exemple) reçoivent une contribution des deux signaux.

S'il y a plusieurs traits en  $x_1, x_2, x_3, \dots etc$ , d'intensités respectives  $f_1, f_2, f_3, \dots etc$ , le signal de sortie est donné par :

$$S(x) = \sum_i f_i h(x - x_i)$$





Si le signal d'entrée est une fonction continue de  $x$ , on peut passer de la sommation à une intégration :

$$S(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(u)h(x - u)du$$

Cette intégrale est appelée *produit de convolution* des fonctions  $h(x)$  et  $f(x)$ . il est noté :  $f \circledast h$

$$S(x) = f \circledast h = \int_{-\infty}^{\infty} f(u)h(x - u)du$$

# Propriétés du produit de convolution

Le produit de convolution est

- commutatif :  $f \circledast h = h \circledast f$
- associatif :  $f \circledast (g \circledast h) = (f \circledast g) \circledast h$
- distributif :  $f \circledast (g + h) = f \circledast g + f \circledast h$

## autres noms utilisés

- produit de convolution
- produit de composition
- intégrale de superposition
- en anglais : convolution, folding product
- en allemand : faltung

La *fonction de réponse* est aussi appelée :

- fonction d'appareil
- fonction d'étalement
- smoothing function
- line spread function (LSF)
- point spread function (PSF)
- fonction de transfer

# Évaluation graphique de l'intégrale de convolution

équation :  $y(t) = x(t) \otimes h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau) \cdot h(t - \tau) d\tau$

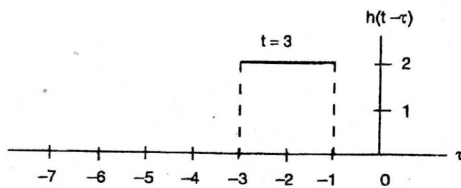
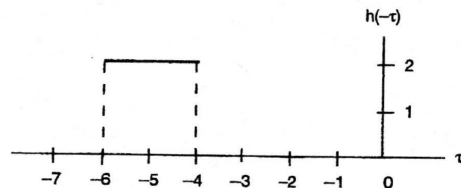
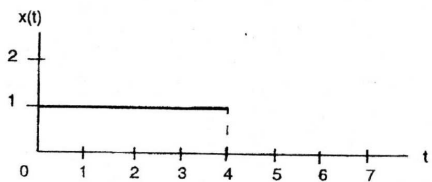
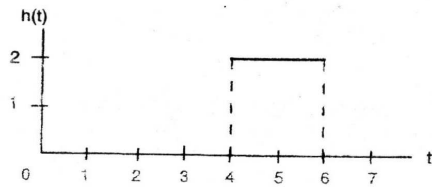


Figure 1.12 — Evaluation de l'intégrale de convolution

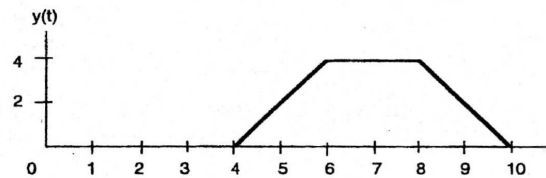
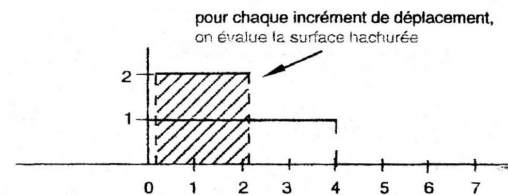
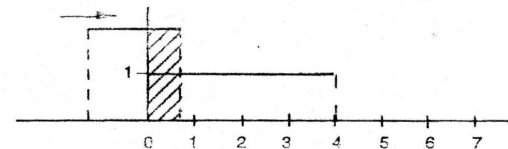


Figure 1.12 (suite) — Evaluation de l'intégrale de convolution

Prenons deux fonctions  $x(t)$  et  $h(t)$ . Pour évaluer le produit de convolution

$$y(t) = x(t) \otimes h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau) \cdot h(t - \tau) d\tau$$

les fonctions  $x(\tau)$  et  $h(t - \tau)$  sont nécessaires. Pour obtenir  $x(\tau)$  et  $h(\tau)$ , il suffit d'effectuer un changement de variable. La fonction  $h(-\tau)$  est ensuite obtenue en prenant l'image de  $h(\tau)$  par rapport à l'axe des ordonnées. La fonction  $h(t - \tau)$  est simplement égale à la fonction  $h(-\tau)$  décalée de la valeur  $t$ . Pour évaluer l'équation, il est nécessaire de multiplier et d'intégrer la fonction  $x(\tau)$  par  $h(t - \tau)$  pour toutes les valeurs de  $t$  comprises entre  $-\infty$  et  $+\infty$ . On peut résumer cette marche à suivre en quatre points:

1. obtention de l'image miroir de la fonction  $h(\tau)$ ;
2. déplacement de la fonction  $h(-\tau)$  de  $t$  (obtention de  $h(t - \tau)$ );
3. multiplication de  $x(\tau)$  par  $h(t - \tau)$ ;
4. intégration de la surface déterminée par le produit  $x(\tau)h(t - \tau)$ .

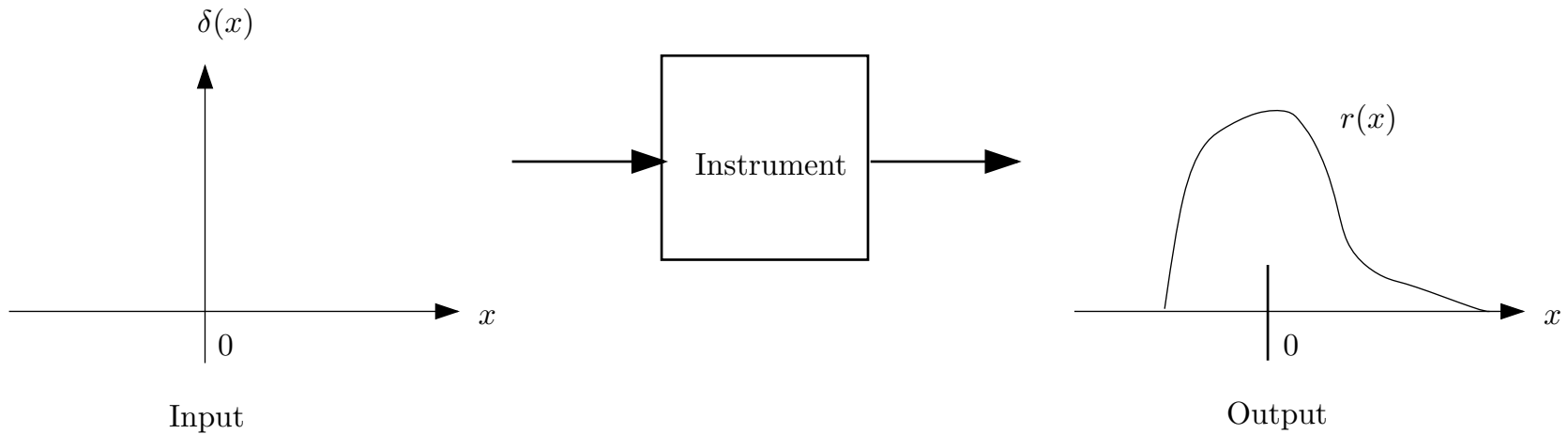
# Convolution par une fonction de Dirac

## Convolution par un $\delta(x)$ à l'origine

$$\begin{aligned} f(x) \otimes \delta(x) &= \delta(x) \otimes f(x) \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} \underbrace{\delta(u)}_{=0, \text{ sauf pour } u=0} \cdot f(x-u) du = f(x) \end{aligned}$$

$\Rightarrow \delta(x)$  est l'élément neutre de la convolution

## Exemple :



Signal de sortie :

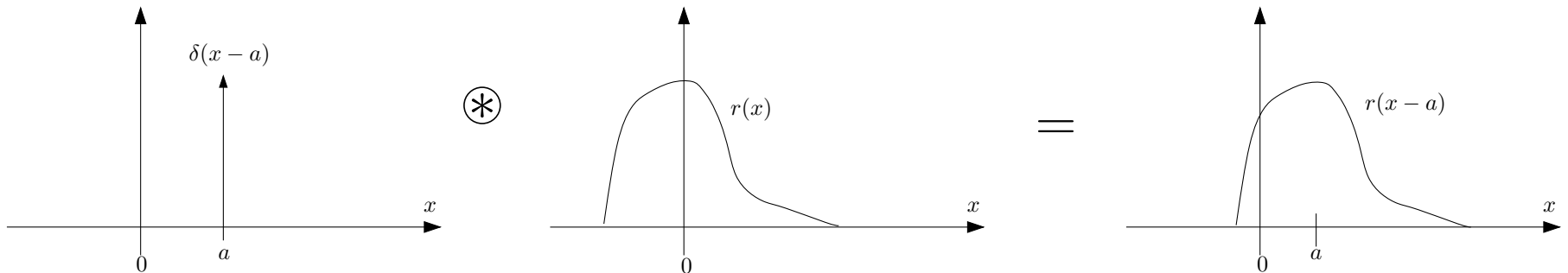
$$S(x) = \delta(x) \otimes r(x) = r(x) \quad \text{où} \quad \begin{cases} \delta(x) & \text{impulsion très brève} \\ r(x) & \text{réponse du système} \end{cases}$$



## Convolution par un Dirac centrée en $x = a$ : $\delta(x - a)$

$$f(x) \circledast \delta(x - a) = \int_{-\infty}^{+\infty} \underbrace{\delta(u - a)}_{\substack{=0, \text{ sauf} \\ \text{pour } u = a}} \cdot f(x - u) du = \underbrace{f(x - a)}_{\substack{\text{fonction } f(x) \\ \text{translaté de } a}}$$

$\Rightarrow$  La convolution par  $\delta(x - a)$  est une translation de  $a$



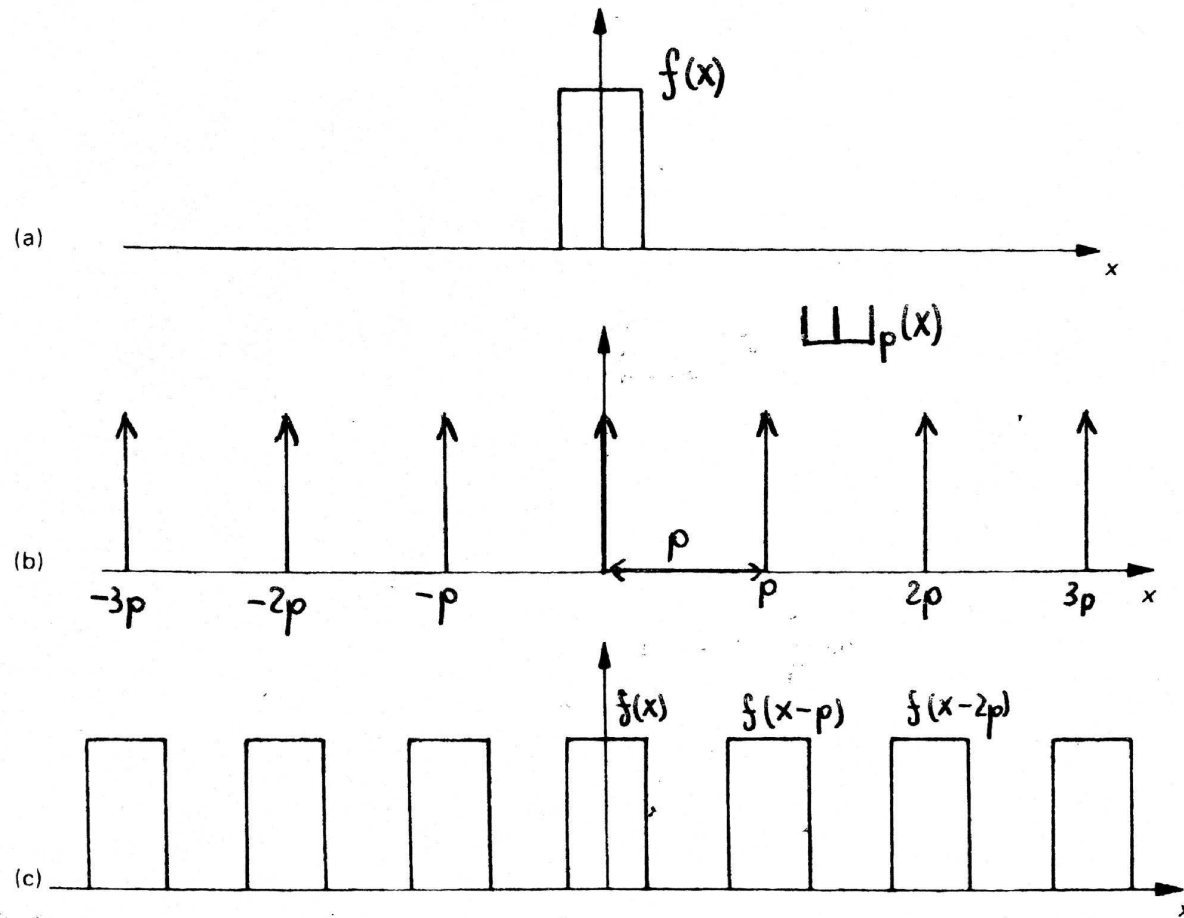
# Convolution par un peigne de Dirac

peigne de Dirac de période  $p$  :  $\Pi_p(x) == \sum_{j=-\infty}^{+\infty} \delta(x - jp)$

$$\begin{aligned} f(x) \circledast \Pi_p(x) &= \sum_{j=-\infty}^{+\infty} f(x) \circledast \delta(x - jp) \\ &= \sum_{j=-\infty}^{+\infty} f(x - jp) \end{aligned}$$

$\Rightarrow$  chaque terme dans cette somme représente la fonction  $f(x)$  translaté de  $jp$  ( $=j^{\text{ième}}$  multiple de la période  $p$ ).

La convolution par un peigne de Dirac engendre une fonction périodique

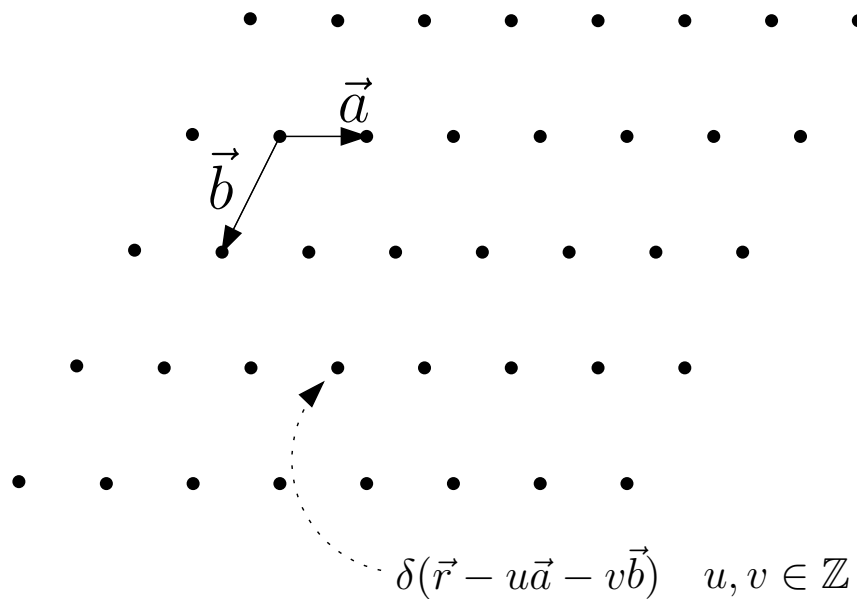


# En cristallographie

peigne de Dirac en 2 ou 3 dimensions = Réseau (de Dirac)  
(périodicité:  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ )

$$\text{Réseau : } \Pi_{\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}}(\vec{r}) = \sum_{u=-\infty}^{+\infty} \sum_{v=-\infty}^{+\infty} \sum_{w=-\infty}^{+\infty} \delta(\vec{r} - u\vec{a} - v\vec{b} - w\vec{c})$$

Réseau

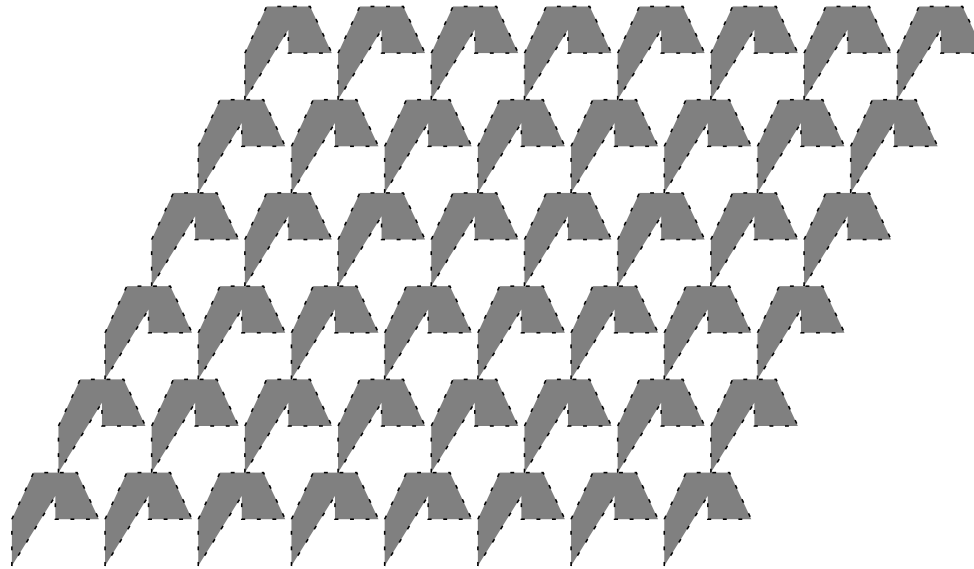


Motif



# Cristal

Cristal = Réseau  $\otimes$  Motif



# Théorème de la convolution

# Énoncé

La transformée de Fourier d'un produit de convolution est le produit simple des transformées de Fourier

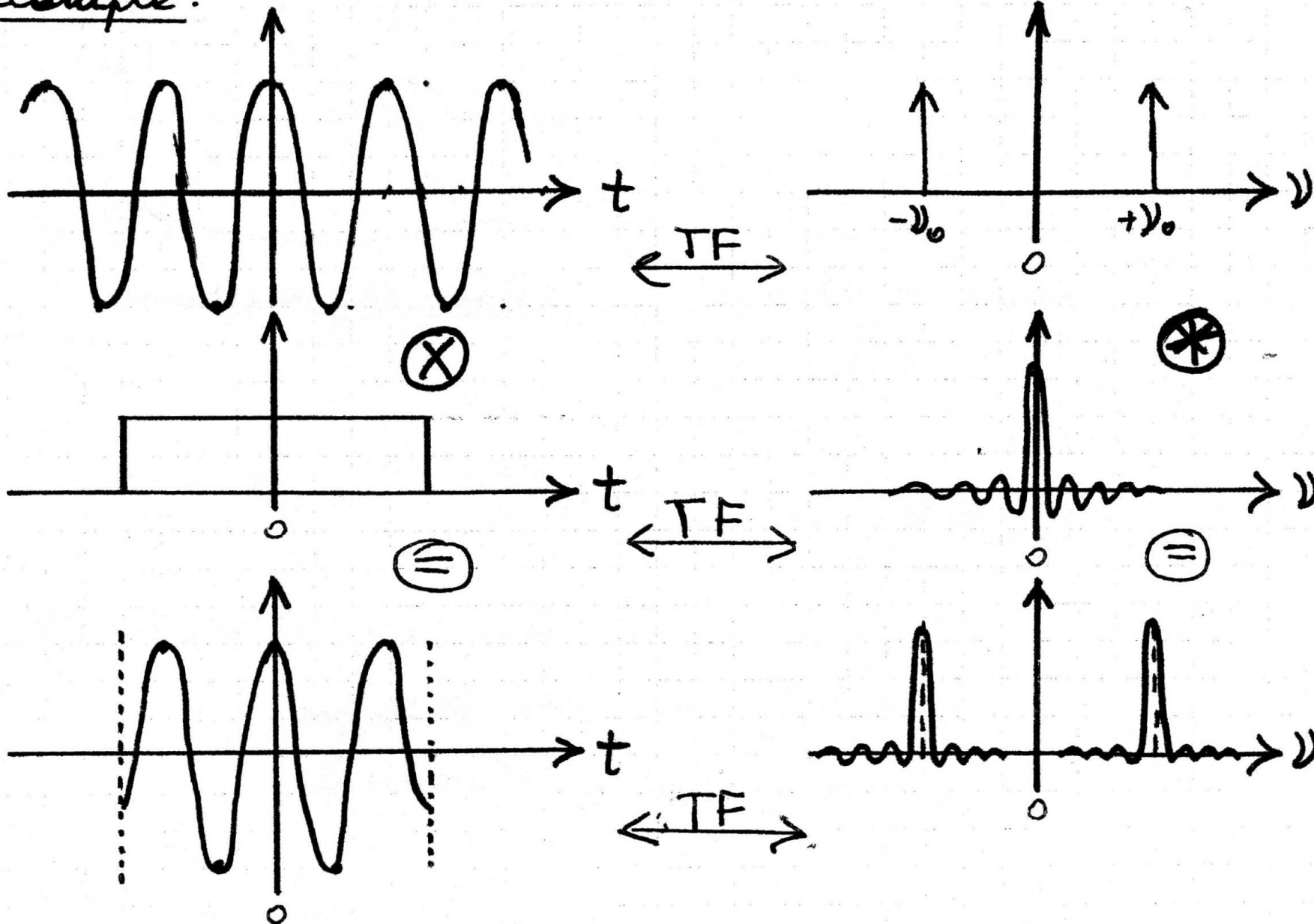
$$\begin{array}{ccc} h(x) = f(x) \otimes g(x) \\ \downarrow \text{TF} & \downarrow \text{TF} & \downarrow \text{TF} \\ H(k) = F(k) \cdot G(k) \end{array}$$

(sans démonstration)

Le théorème est également vrai pour les transformées de Fourier inverse.

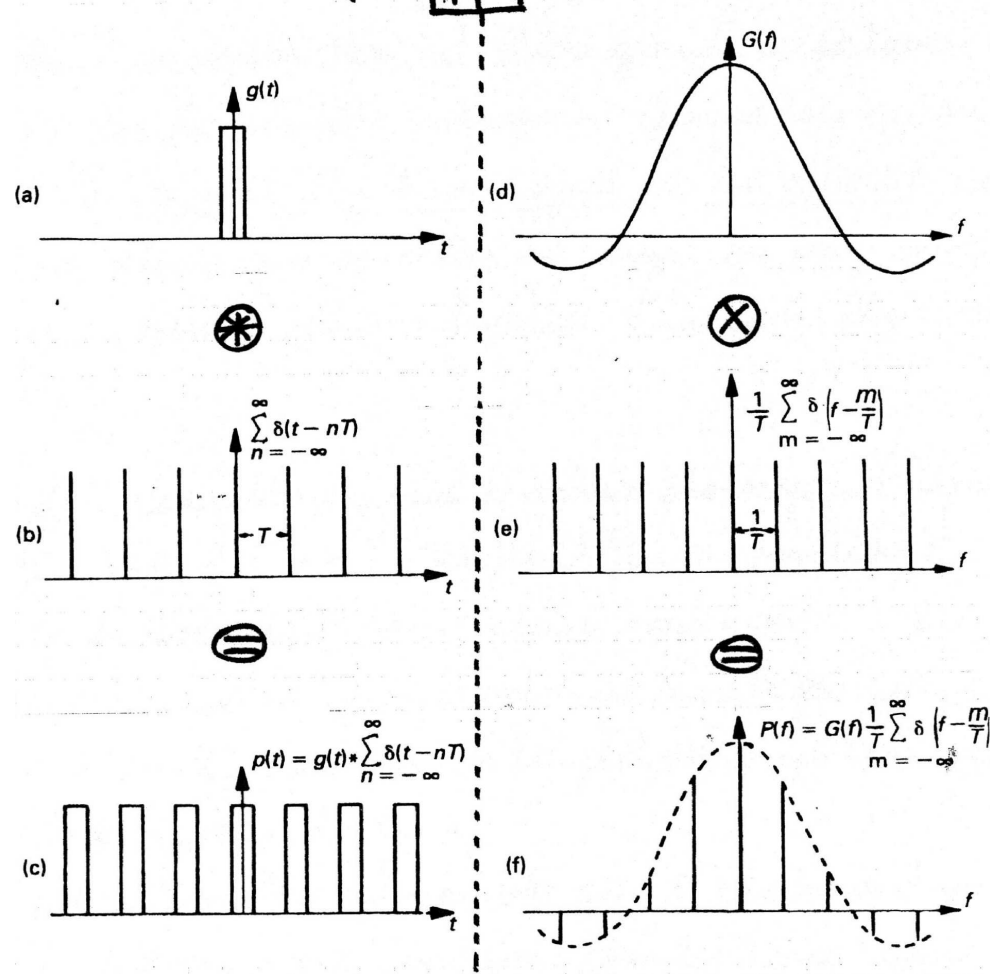
# Exemples

Example:





# Les séries de Fourier comme cas particulier des transformées de Fourier



Fonction périodique  $\rightarrow$   
 Spectre constitué de raies discrètes  $\Rightarrow$  Somme de termes  
 discrets  $\Rightarrow$  Série de Fourier

$\Rightarrow$  Diffraction (raies discrètes) = cas particulier de la  
 diffusion lorsque l'objet présente une structure périodique  
 (cristal)