# 1. Les bases de Fourier

Ce chapitre présente les transformées, séries de FOURIER et introduit la transformée deFOURIER Discrète en se basant sur une analogie entre les espaces vectoriels Euclidiens et les espaces de Hilbert où :

- un vecteur est un signal sous forme d'une fonction de  $\mathbb{R} \to \mathbb{C}$ ;
- le produit scalaire de deux vecteurs est sous forme d'intégrale (ou somme) du produit;
- les coefficients peuvent être complexe  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel et non  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel comme pour les Euclidiens, ce qui change la propriété de symétrie du produit scalaire.

La Fig. 1.1 mets en évidence cette analogie et souligne le fait que transformer un signal avec un produit scalaire revient à a effectuer un changement de base.

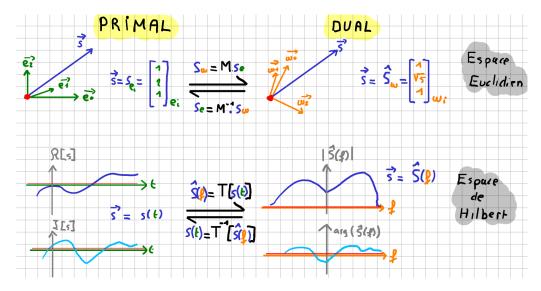


FIGURE 1.1 – Changement de base d'un vecteur dans un espace Euclidien de  $\mathbb{R}^3$  et transformation d'une fonction de  $\mathbb{R} \to \mathbb{C}$  dans un espace de Hilbert.

On utilise par habitude la variable *t* car l'espace de départ est souvent des *fonctions du temps*. On nomme *espace primal* ce premier espace considéré.

En décomposant un signal vecteur dans une base, on va pouvoir représenter ce signal par ses coordonnées dans la base d'arrivée, on dit plutôt composantes pour un signal. On obtient alors un « signal des composantes » dans un espace que l'on appelle  $espace \ dual$ . Comme l'on utilise la plupart des temps des bases dites fréquentielles, la variable de l'espace dual est notée f et correspond aux  $fonctions \ de \ la \ fréquence$ .

# R

#### Pourquoi du complexe pour du réel?

On considère le cas général des fonctions à valeurs dans  $\mathbb C$  car cela permet :

- de représenter des signaux de type phaseur (vecteurs en rotation)
- de représenter facilement des signaux réels dont la bande de fréquence est finie (signaux dits bande étroite)
- de pouvoir appliquer la trasnformée de FOURIER à une transformée de FOURIER (qui est complexe même pour des signaux réels) et de voir l'opération de transformée comme un isomorphisme et de jouer avec la notion de dual.

La base de vecteurs utilisée dans les transformées de FOURIER  $(t \mapsto e^{2\pi ft})_{f \in \mathbb{R}}$  va être déclinée en différentes bases selon que l'on va discrétiser une des variables :

**temps discret** où la variable  $t \in \mathbb{R}$  sera remplacée par une variable discrète  $k \in \mathbb{N}$  avec la relation  $t = kT_e$  où  $T_e$  est la valeur qui sépare deux échantillons en temps est nommé *période* d'échantillonnage.

**frequences discrètes** où la variable  $f \in \mathbb{R}$  sera remplacée par une variable discrète  $n \in \mathbb{N}$  avec la relation  $f = n\Delta_f$  où  $\Delta_f$  est la valeur qui sépare deux échantillons en fréquence est nommé *résolution fréquentielle* 

Selon la dimention continue (infinie indénombrable) ou discrète (infinie dénombrable ou finie) des espaces primal et dual, on utiliser différents produis scalaires pour effectuer différente transformées entre primal et dual.

# 1.1 Les espaces et produits scalaires associés

Nous allons considérer des espaces de fonctions tantôt à variables continues puis discrètes, et en même temps sur des supports infinis ou bornés. Dans le cas de fonctions bornées (définies sur un intervalle  $[a, a+T_0[$  en continu ou [a, a+N[]] en discret), on peut **toujours** prolonger cette fonction en dehors du support de manière périodique, plutôt que par des zéros, car cela permet d'avoir une représentation en séries de FOURIER (SdF) (cas continu) ou en Transformée de Fourier Discrète (TFD) dans le cas discret.

Les produits scalaires pour différents espaces de fonctions sont définis et illustrés dans la Tab. 1.1 en prenant :

- en rangées du tableau les signaux de la *variable continue* (intégrale continue) ou bien de la *variable discrète* (somme discrète);
- en colonnes du tableau les *supports infinis* (de  $-\infty$  à  $\infty$ ) ou bien support *périodiques/borné* (de 0 à  $T_0$  ou N).

#### Exercice 1.1 Propriété de scalaire et norme dans le cas général

On aurait pu définir ces produits scalaires en ne prenant jamais le conjugué d'une fonction g (ou en considérant des fonction à valeurs réelles de manière à ignorer ce conjugué car  $\overline{g} = g$ ).

- 1. Vérifiez dans le cas réel (sans conjugué) que le produit  $\langle f,g\rangle$  à les propriété d'un produit scalaire, en déduire la norme induite  $\|f\|^2 = \langle f,f\rangle$  et déterminer la dimention de  $\|f\|^2$ : est-ce de la puissance ou de l'énergie, est-ce une valeur ou une densité?
- 2. Appliquez cette norme (toujours sans le conjugué) au signal imaginaire pur  $f: t \mapsto i$ .

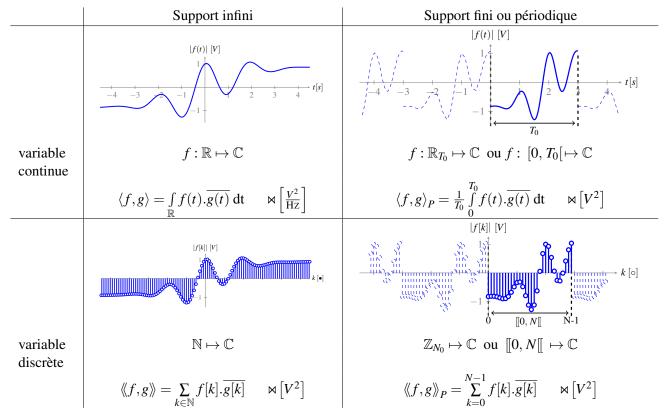


TABLE 1.1 – Les produits scalaires adaptés aux différents espaces de fonctions. Par clarté, on ne représente que le module de la fonction qui est dans la cas général complexe.

Quelle propriétée de la norme n'est pas respectée?

- 3. Refaites de même en prenant cette fois-ci les formules de Tab. 1.1 avec le conjugué de *g* et vérifiez que cette propriété est vérifiée dans le cas général des fonctions à variables complexes.
- 4. Vérifiez que  $\langle f,g\rangle=\overline{\langle g,f\rangle}$  et que donc le produit scalaire est linéaire à gauche  $\forall \lambda \in \mathbb{C},\ \langle \lambda f,g\rangle=\lambda \langle f,g\rangle$  et à moitié linéaire à droite  $\forall \lambda \in \mathbb{C},\ \langle f,\lambda g\rangle=\overline{\lambda} \langle f,g\rangle$

On comprend maintenant pourquoi, dans le cas général des fonctions à valeurs complexes, on utilise le conjugué dans l'expression des produit scalaires et pourquoi on parle de produit sesqui-linéaire pour ces produits scalaires : sesqui en latin voulant dire « un et demi » en latin.

Le produit scalaire est très utile car il permet d'obtenir :

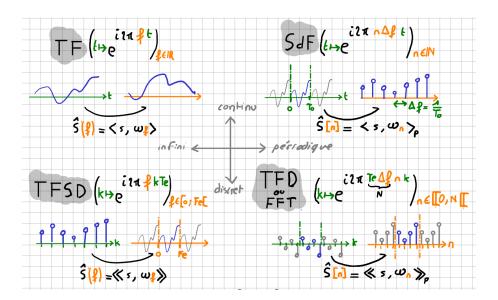
- de mesurer des longueurs de signaux avec la norme induite par le produit scalaire  $\|\overrightarrow{s}\| = \langle \overrightarrow{s'}, \overrightarrow{s'} \rangle$ , et de mesurer des distances entre signaux avec la norme de la différence  $\|\overrightarrow{u} \overrightarrow{v}\|$ ;
- de projeter un vecteur sur un autre ou sur un sous-espace vectoriel : cela revient à minimiser une distance  $P_v(u) = \min_{x \in \text{vect}(u)} (\|u x\|)$  par simple calcul direct;
- trouver les meilleures, au sens de la distance avec la norme engendrée, décompositions d'un signal *u* sur une base de vecteurs données : calculer des transformées de signaux.

La Tab. 1.2 montre le parallèle entre l'utilisation du produit scalaire sur des vecteurs et sur des signaux, chacune permet de retrouver des formules bien connues des SdF et des TF.

## 1.2 Les transformations

En prenant la base des ondes complexes adaptée à chaque espaces de signaux (discrétisée ou non, sur un intervalle infini ou borné/périodique), et en utilisant les produits scalaires adaptés, on peut définir quatre types de transformations et leur réciproques entre un primal avec une base canonique purement localisée dans le temps (et infiniment étendue en fréquence) et un dual composé d'une base d'ondes purement localisées fréquentielles (et infiniment étendue en dans le temps).

Le schéma ci dessous résume ces transformées, leurs base et les produits scalaires associés à chaque transformation :



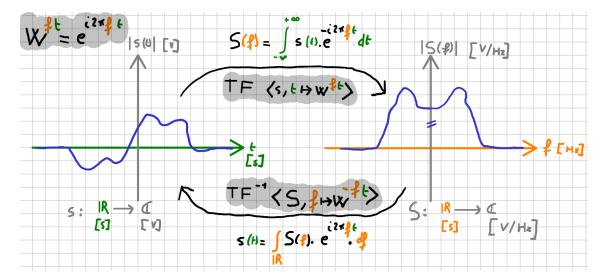
### 1.2.1 Base de la TF

La TF (Transformée de Fourier), ou FT (Fourier Transform) en anglais, s'applique aux fonction continues et utilise une base d'ondes complexes  $B_F = \underbrace{\left(t \mapsto e^{i2\pi ft}\right)}_{w_f}$ .

**Exercice 1.2** Tentez de retrouver la formule de la transformée et son inverse et d'esquisser le schéma ci-dessous sans le regarder, en se rappelant juste que c'est une application de

$$\mathbb{R} \to \mathbb{C} \xrightarrow{TF} \mathbb{R} \to \mathbb{C}$$

basée sur le produit scalaire continu noté  $\langle , \rangle$  avec la base continue  $B_F = (w_f)_{f \in \mathbb{R}}$ 



On peut faire l'analogie avec les espaces Euclidiens mais pas l'amalgame, car :

- le produit scalaire  $\langle , \rangle$  est défini dans le cas de fonctions de carré intégrable, ou *fonction* à *énergie finie*, que nous notons  $\mathcal{L}_2$ ,
- les vecteurs de la base ne sont pas normés car de norme infinie;
- la base n'est pas finie, ni infinie dénombrable mais infinie indénombrable.

Mais lorsque l'on se place dans le cas de fonctions de carré intégrable, ou fonction à énergie finie, que nous notons  $\mathcal{L}_2$ , l'espace est complet (les suites de Cauchy convergent) dont les sommes infinies se comporte bien dans  $\mathcal{L}_2$ : c'est une espace de Banach. De plus le produit scalaire associé à la norme 2 existe et on a donc un espace de HILBERT où la norme et le produit scalaire sont des application linéaire dans  $\mathcal{L}_2$ . Comme il s'agit d'une espace de dimention infinie, il ne suffit pas d'avoir une base de dimention infinie pour couvrir tout l'espace, mais dans le cas de  $\mathcal{L}_2$  avec la base  $B_F$  on montre que tout l'espace est engendré.

Bref! ça fonctionne tout comme un espace Euclidien sans en être un.

**Exercice 1.3** Prendre la base  $B_F = (w_f)_{f \in \mathbb{R}}$  et utiliser la partie espace indénombrable de la Tab. 1.2 pour retrouver les formules de PLANCHEREL et PARSEVAL.

#### 1.2.2 Base des SdF

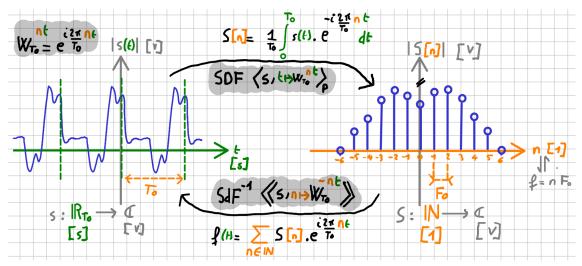
Les SdF (Séries de FOURIER), ou FS (Fourier Series) s'appliquent aux fonctions continues pério-

diques et utilisent une base dénombrable 
$$B_F = \left(\underbrace{t \mapsto W^{nt}_{T_0} = e^{i\frac{2\pi}{T_0}nt}}_{w^n_{T_0}}\right)_{n \in \mathbb{N}}$$
 avec  $W_{T_0} = e^{i\frac{2\pi}{T_0}}$ .

**Exercice 1.4** Tentez de retrouver la formule de la décomposition et recomposition en SdF et d'esquisser le schéma ci-dessous sans le regarder, en se rappelant juste que c'est une application de

$$\mathbb{R}_{T_0} \to \mathbb{C} \stackrel{SdF}{\longrightarrow} \mathbb{N} \to \mathbb{C}$$

basée sur le produit scalaire continu périodique noté  $\langle , \rangle_P$  et avec la base discrète  $B_F = (W_{T_0}^n)$ .



On peut faire l'analogie avec les espaces Euclidiens mais pas l'amalgame, car :

- le produit scalaire  $\langle , \rangle_P$  est défini dans le cas de fonctions périodiques de carré intégrable, fonctions de puissance moyenne finie, que nous notons  $\mathcal{L}_{p2}$
- ce n'est pas un isomorphisme car on passe d'un espace continu périodique à un espace discret! La transformée inverse se fait avec le produit scalaire discret  $\langle \langle , \rangle \rangle$
- la base n'est pas finie, mais infinie dénombrable;

Bref! cela fonctionne un peu comme un espace Euclidien fini sans en être un...

#### **Exercice 1.5** Prendre la base

$$B_{F} = \left(\underbrace{t \mapsto \cos\left(\frac{2\pi}{T_{0}} n t\right)}_{\cos_{n}}\right)_{n \geq 1} \cup \left(\underbrace{t \mapsto \sin\left(\frac{2\pi}{T_{0}} n t\right)}_{\sin_{n}}\right)_{n > 1} \cup (t \mapsto 1)$$

et voir que l'on retrouve les formules des coefficients a[n], b[n] et  $a_0$  à un facteur 2 près!

Et oui! La base n'est pas normée car un rapide calcul montre que la norme des vecteurs vaut  $\frac{1}{2}$  (on peut se rappeler que la valeur efficace d'un cosinus d'amplitude 1 est  $\frac{\sqrt{2}}{2}$ ; sa puissance moyenne sur une période est donc le carré de  $\frac{\sqrt{2}}{2}$ )

En prenant la base normée

$$B_{F}' = \left(\underbrace{\sqrt{2}\cos_{n}}_{\cos_{n}'}\right)_{n>1} \cup \left(\underbrace{\sqrt{2}\sin_{n}}_{\sin_{n}'}\right)_{n\in\mathbb{Z}^{*}} \cup (t\mapsto 1)$$

on obtient une définition des SdF chère aux physiciennes :

$$s(t) = \begin{pmatrix} \underbrace{\langle s, t \mapsto 1 \rangle_{P}}_{a_{0}} & 1 \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\langle s, \cos'_{n} \rangle_{P}}_{a'[n]} & \cos'_{n}(t) \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\langle s, \sin'_{n} \rangle_{P}}_{b'[n]} & \sin'_{n}(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{0} \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\langle s, \sqrt{2} \cos_{n} \rangle_{P}}_{\sqrt{2} a[n]} & \sqrt{2} \cos_{n}(t) \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\langle s, \sqrt{2} \sin_{n} \rangle_{P}}_{\sqrt{2} b[n]} & \sqrt{2} \sin_{n}(t) \end{pmatrix}$$
(1.1)

Avec 
$$||t \mapsto 1||^2 = 1$$
,  $||\cos_n'||^2 = ||\sqrt{2}\cos_n||^2 = 1$  et  $||\sqrt{2}\sin_n||^2 = 1$ 

On peut ne pas normer les vecteurs, et c'est le plus fréquent, mais introduire un facteur 2 dans la formule de calcul des coefficients a[n] et b[n] qui n'apparait pas dans les coefficients c[n]:

$$s(t) = \begin{pmatrix} \underbrace{\frac{2\langle s, t \mapsto 1 \rangle_{P}}{a_{0}}} \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\frac{2\langle s, \cos_{n} \rangle_{P}}{a[n]}} \cos_{n}(t) \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\frac{2\langle s, \cos_{n} \rangle_{P}}{a[n]}} \sin_{n}(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \underbrace{\frac{a_{0}}{2}} \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\frac{2\langle s, \cos_{n} \rangle_{P}}{a[n]}} \cos_{n}(t) \\ + \sum_{n=1}^{+\infty} \underbrace{\frac{2\langle s, \sin_{n} \rangle_{P}}{b[n]}} \sin_{n}(t) \end{pmatrix}$$
(1.2)

Avec 
$$||t \mapsto 1||^2 = 1$$
,  $||\cos_n||^2 = ||\sin_n||^2 = \frac{1}{2}$ .

#### 1.2.3 Base de la TFSD

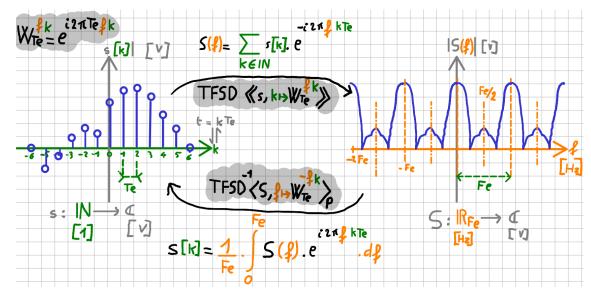
La TFSD (Transformée de FOURIER des Signaux Discrets), ou DTFT (*Discrete Time Fourrier Transform* en anglais, s'applique aux fonctions à variable discrète et utilise une base d'ondes

complexes indénombrable 
$$B_F = \left(\underbrace{k \mapsto W_{T_e}^{f\,k} = e^{i2\pi\,T_e\,f\,k}}_{w_{T_e}^f}\right)_{f \in [0,\,F_e[}$$
 avec  $W_{Te} = e^{i2\pi\,T_e}$ .

**Exercice 1.6** Tentez de trouver la formule de cette TFSD et son inverse, d'esquisser le schéma ci-dessous sans le regarder, en pensant que c'est la « duale » de la SdF. Il s'agit d'une application de

$$\mathbb{N} \to \mathbb{C} \stackrel{TFSD}{\longrightarrow} \mathbb{R}_{F_e} \to \mathbb{C}$$

basée sur le produit scalaire discret noté  $\langle\!\langle,\rangle\!\rangle$  avec la base continue  $B_F = \left(w_{T_e}^f\right)_{f\in[0,\,F_e[}$ 



On peut difficilement faire l'analogie avec les espaces Euclidiens car :

- le produit scalaire  $\langle , \rangle$  fonctionne dans le cas de suites discretes absoluement convergentes;
- ce n'est pas un isomorphisme car on passe d'un espace discret à un espace continu périodique!

La transformée inverse se fait avec le produit scalaire continu périodique  $\langle , \rangle_P$  (Attention la période dans l'espace des fréquences est  $F_e$ );

— la base n'est pas finie, ni dénombrable mais infinie indénombrable.

**Exercice 1.7** On admet pour le moment que la TFSD d'un signal s[k] quelconque est une fonction S(f) de période  $F_e$ . On peut donc voir S(f) comme une fonction de période  $F_e$  de la variable réelle f et y appliquer une décomposition en séries de FOURIER!

Faites-le et comparez avec la TFSD inverse. Vous venez de basculer dans un dual! D'ailleurs on peut voir s[k] comme les coefficients de FOURIER d'une fonction de fréquence fondamentale  $T_E$  et appliquer une recomposition de la série et trouver S(f).

Donc TFSD=SdF<sup>-1</sup> et inversement SdF=TFSD<sup>-1</sup>

#### 1.2.4 Base de la TFD et FFT

La TFD (Transformée de FOURIER Discrète), ou DFT (*Direct Fourier Transform*) en anglais, s'applique aux fonctions discrètes à support fini et utilisent une base d'ondes complexes discrète

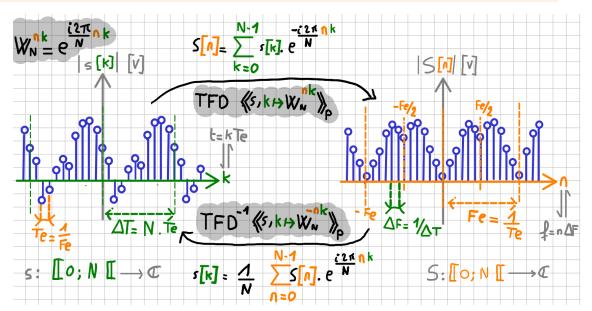
finie 
$$B_F = \left(\underbrace{k \mapsto W_N^{nk} = e^{i\frac{2\pi}{N} nk}}_{W_N^n}\right)_{n \in \llbracket 0, N_0 \rrbracket} \text{avec } W_N = e^{i\frac{2\pi}{N}}.$$

La *FFT* (*Fast Fourier Transform* en anglais uniquement) est un algorithme efficace de calcul de la TFD : c'est donc la même transformation avec les mêmes valeurs!

**Exercice 1.8** Tentez de trouver la formule de cette TFD et son inverse, d'esquisser le schéma ci-dessous sans le regarder. Il s'agit d'une application de

$$[0, N_0[] \to \mathbb{C} \stackrel{TFD}{\longrightarrow} [0, N_0[] \to \mathbb{C}$$

basée sur le p.s. discret périodique noté  $\langle\!\langle,\rangle\!\rangle_P$  avec la base continue  $B_F=(w_N^n)_{n\in [\![0,N_0[\![}]\!]}$ 



On peut faire l'analogie avec les espaces Euclidiens finis et on peut faire l'amalgame! car c'en est un mais dans  $\mathbb C$  donc :

— le produit scalaire n'est pas symétrique mais « symétrique et demi » c.-à-d. ses quilinéaire car  $\langle u, v \rangle = \overline{\langle v, u \rangle}$ .



#### Base pas normée

Le terme  $W_N = e^{-i\frac{2\pi}{N}}$  est en fait une racine Nième de l'unité. Le calcul de la norme  $||w_n||$  du vecteur de la base  $w_n = k \mapsto W_N^{-nk}$  devient donc :

$$\langle \langle w_n, w_n \rangle \rangle_P = \sum_{k=0}^{N-1} e^{i\frac{2\pi}{N}nk} \cdot e^{-i\frac{2\pi}{N}nk} = \sum_{k=0}^{N-1} 1 = N$$

La formulation normée et symétrique de la TFD (1.3) fait donc intervenir un facteur  $\frac{1}{\sqrt{N}}$  pour la TFD et son inverse :

$$s[k] = \sum_{n \in \mathbb{N}} \underbrace{\langle \langle s, w_n' \rangle \rangle_P}_{S[n]} w_n' = \sum_{n \in \mathbb{N}} \langle \langle s, \frac{w_n}{\sqrt{N}} \rangle \rangle_P \frac{w_n}{\sqrt{N}} \quad \text{avec } ||w_n'||^2 = \left| \left| \frac{w_n}{\sqrt{N}} \right| \right|^2 = 1 \quad (1.3)$$

Pour des raisons de simplicité et de contrainte de calcul numérique, la formulation non normée (1.4) est largement utilisée. Cela fait donc apparaître le terme  $\frac{1}{N}$  dans la TFD inverse.

$$s[k] = \sum_{n \in \mathbb{N}} \underbrace{\langle \langle s, w_n \rangle \rangle_P}_{S[n]} \underbrace{w_n}_{N} = \sum_{n \in \mathbb{N}} \langle \langle \langle s, w_n \rangle \rangle_P \underbrace{w_n}_{N} \quad \text{avec } ||w_n||^2 = N$$
 (1.4)

La transformée s'écrit aisément sous forme matricielle soit en considérant la transformée comme une application linéaire effectuant le changement de coordonnées entre les vecteur de la base canonique et la base fréquentielle, soit en faisant le changement de repère sous forme vectorielle :

$$TFD \left[\overrightarrow{s}\right] = \hat{S} = s_{B_{F}} = \begin{pmatrix} \langle \langle s, w_{0} \rangle \rangle_{P} \\ \vdots \\ \langle \langle s, w_{N-1} \rangle \rangle_{P} \end{pmatrix}_{B_{F}}$$

$$= \begin{pmatrix} T_{S} \cdot \overline{w_{0}} \\ \vdots \\ T_{S} \cdot \overline{w_{N-1}} \end{pmatrix}_{B_{F}} = \begin{pmatrix} T_{\overline{w_{0}} \cdot s} \\ \vdots \\ T_{\overline{w_{N-1}} \cdot s} \end{pmatrix}_{B_{F}}$$

$$= \begin{pmatrix} \vdots \\ w_{0}[0] & \dots & w_{0}[N-1] \\ \vdots \\ w_{N-1}[0] & \dots & w_{N-1}[N-1] \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} s[0] \\ \vdots \\ s[N-1] \end{pmatrix}_{B_{C}}$$

$$S_{B_{F}} = M_{\mathscr{F}} \cdot s_{B_{C}}$$

$$(1.5)$$

On peut donc calculer la TFD d'un signal en multipliant le vecteur du signal temporel par une matrice  $M_{\mathcal{F}}$  pour obtenir le vecteur des composantes fréquentielle : la TFD du signal.

Donc la matrice  $M_{\mathscr{F}}$  représente un changement de base d'une base orthonormée canonique  $B_c$  vers la base orthogonale fréquentielle  $B_F$ , c'est donc la matrice de l'application identité Id du signal d'une base vers l'autre, ou plus simplement la matrice de passage  $M_{\mathscr{F}} = P_{B_F \leftarrow B_c} = \max (\mathrm{Id}, B_F, B_c)$ 

## 1.3 Dualité des transformées

On remarque que la TF et la TFD sont des endomorphismes (de E dans E) isomorphiques (il existe une réciproque), on parle d'automorphisme :

— la TF transforme une fonction complexe du primal en fonction complexe du dual et la transformée inverse du dual vers le primal existe;

 la TFD transforme une suite périodique complexe du primal en suite périodique complexe du Dual et la transformée inverse du primal vers le dual existe.

Contrairement aux SdF et TFSD qui sont des isomorphismes (de E dans F et elles sont réciproques entre-elles) :

- la SdF transforme une fonction complexe périodique du primal en suite complexe du dual, sa réciproque est la TFD du dual;
- la TFSD transforme une suite complexe du primal en fonction complexe périodique du Dual.

Sans rentrer dans la véritable définition d'un dual et de la dualité, nous pouvons garder cette notion de transformation d'un espace primal en son espace dual, et que si l'on retransforme le dual de la même manière alors on obtient à nouveau le primal. Le dual est comme une application qui est sa propre réciproque mais cela à l'échelle de la transformation d'ensemble qui est sa propre réciproque.

L'idée d'appliquer la TFSD à la SdF  $n \mapsto S[n]$  de la fonction primale  $t \mapsto s(t)$ , soit de faire le dual du dual, nous laisse espérer retomber sur la fonction primale s. Et cela marche car ces espaces sont duaux.

**Exercice 1.9** Prenons le signal constant périodique  $s: t \mapsto 1$ , toutes ses projections  $\langle s, t \mapsto e^{i2\pi t n F_0} \rangle_P$  sont nulles pour  $n \neq 0$  sauf pour le vecteur  $w_0: t \mapsto 1$ . Donc sa SdF est la suite complexes nulle partout sauf pour n=0 soit l'impulsion unité en  $0: n \mapsto \delta_0[n]$ .

Si l'on applique la TFSD à la SdF  $\hat{S}$  on obtient la fonction périodique constante et égale 1 soit la fonction de départ du primal s!

Essayez de faire cela pour un fonction périodique s(t) quelconque : soit montrer que TFSD[SdF[s]] = s et donc  $TFSD \circ SdF = Id$  où Id est l'application identité des fonctions périodiques. Ou son dual : soit pour une suite complexe s[k] montrer que  $SdF \circ TFSD = Id$  où Id est l'application identité des suite complexes.

La SdF permet de créer l'espace dual des fonctions périodiques, en utilisant le produit scalaire avec les signaux de la base de FOURIER, qui est alors un espace des suites complexes. La TFSD permet de créer le dual des suites complexes, en utilisant le produit scalaire avec la base de FOURIER, qui est un espace des fonctions périodiques.

L'idée d'appliquer la TF à la transformée  $\hat{S}$  d'une fonction s primale, soit de faire le dual du dual, nous laisse espérer retomber sur la même fonction du primal s: cela est vrai au signe près!

**Exercice 1.10** Prenons un signal pair de transformée connue (comme la fonction porte et son sinus cardinal) et calculez la transformée de la transformée (aussi connue à tout les coup). Vous vérifierez que **pour les fonction paires réelles**  $\mathscr{F} \circ \mathscr{F} = \mathrm{Id}$  des fonctions réelles paires.

On pourrait faire de même avec des fonctions imaginaires impaires et montrer que le dual du dual est le primal.

Dans le cas général ce n'est pas vrai, nous allons voir que le signal est retourné dans le temps.

Si on calcule la transformée de Sy [s]:  $t \mapsto s(-t)$ , où Sy est l'opérateur qui retourne une fonction dans le temps, on obtient par changement de variable x = -t la transformée inverse :

$$\mathscr{F}[\operatorname{Sy}[s]](f) = \mathscr{F}[t \mapsto s(-t)](f) = \int_{-\infty}^{\infty} s(-t) e^{-i2\pi f t} dt = \int_{\infty}^{-\infty} s(x) e^{i2\pi f x} dx = \mathscr{F}^{-1}[s](f)$$

$$\mathscr{F} \circ \operatorname{Sy} = \mathscr{F}^{-1}$$
(1.6)

En appliquant cette relation au signal s; à son symétrique; au signal  $\hat{S}$  et à son symétrique, on trouve le graphique Fig. 1.2.

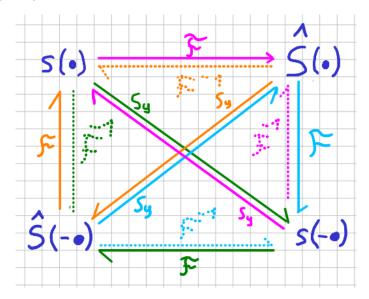


FIGURE 1.2 – Dualité de la transformation symétrie temporelle Sy car le symétrique du symétrique est lui même et bi-dualité de la transformée de FOURIER car transformer deux fois un signal c'est le retourner donc  $\mathscr{F}^2$  = Sy est duale et  $\mathscr{F}$  est dite biduale.

Exercice 1.11 Si on applique (1.6) au primal (flèches vertes), puis au dual (flèches oranges) et à leurs symétriques on obtient les 4 relations :

- $\begin{aligned}
   &- \mathscr{F} \circ \operatorname{Sy}[s] = \mathscr{F}^{-1}[s] = ? \\
   &- \mathscr{F} \circ \operatorname{Sy}\left[\hat{S}\right] = \mathscr{F}^{-1}\left[\hat{S}\right] = \mathscr{F}^{-1}\left[\mathscr{F}\left[s\right]\right] = ? \\
   &- \mathscr{F} \circ \operatorname{Sy}\left[t \mapsto s(-t)\right] = \mathscr{F}^{-1}\left[t \mapsto s(-t)\right] = ? \\
   &- \mathscr{F} \circ \operatorname{Sy}\left[f \mapsto \hat{S}(-f)\right] = \mathscr{F}^{-1}\left[f \mapsto \hat{S}(-f)\right] = ? \end{aligned}$

Associez ces 4 relations aux quatre couleurs de flèches (vert, orange, cyan, rose) du diagramme et remplacez les «?»

Prenez en primal le signal porte  $s(t) = \Pi(t) = u(t + \frac{1}{2}) - u(t - \frac{1}{2})$  (signal nul partout sauf entre -0.5 et 0.5) dont on connaît la transformée sous forme de sinus cardinal  $\hat{S}(f) = \text{sinc}(\pi f)$ (utiliser la transformée de LAPLACE, le théorème du retard et la passage à la transformée avec  $p = i2\pi f$ ). Appliquez ces formules pour trouver la transformée d'un sinus cardinal (fonction paire!)

On obtient ainsi des relations intéressantes du point de vue des opérateurs  ${\mathscr F}$  et  ${\rm Sy}$ , notamment sur le fait qu'ils commutent bien :

$$\mathscr{F}^2 \circ \mathscr{F}^2 = \operatorname{Sy} \circ \operatorname{Sy} = \operatorname{Id} = \operatorname{Sy}^2 = \mathscr{F}^4$$
  
 $\mathscr{F}^{-1} = \mathscr{F} \circ \operatorname{Sy} = \operatorname{Sy} \circ \mathscr{F}$   
 $\mathscr{F} = \mathscr{F}^{-1} \circ \operatorname{Sy} = \operatorname{Sy} \circ \mathscr{F}^{-1}$ 

# De même pour la TFD

On obtient le même type de diagramme avec la TFD mais avec un retournement temporel discret périodique Sy :  $k \mapsto s[-k] = s[N-k]$  ce qui permet de conserver la relation TFD  $\circ$ Sy = TFD<sup>-1</sup> mais avec une base normalisée! Il faut donc faire attention et préférer la TFD normalisée en la divisant par  $\sqrt{N}$ .

Il suffit de partir de la TFD de s[-k] et retrouver la formule de la TFD inverse. On a de plus pour les signaux discrets une représentation matricielle. Ce qui donne pour le retournement temporel d'un signal à 4 points :

$$Sy[s_4] = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}}_{M_{Sy}} . s_4$$
(1.7)

avec  $M_{Sy}^{-1} = M_{Sy}$  car  $Sy = Sy^{-1}$ 

Et pour la TFD normalisée à 4 points :

TFD 
$$[s_4] = \widehat{S}_4 = \underbrace{\frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -i & -1 & i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & i & -1 & i \end{bmatrix}}_{M_{\mathscr{E}}} . s_4$$
 (1.8)

avec  $M_{\mathscr{F}}^{-1} = {}^T M_{\mathscr{F}}$  la matrice transposée. Car lors d'un changement entre base orthonormée, la matrice de passage est symétrique et orthogonale : la transposée est aussi l'inverse. L'équation (1.6) devient alors  $TFD \circ Sy = TFD^{-1}$  ce qui donne en matriciel  $M_{\mathscr{F}}M_{Sy} = M_{\mathscr{F}}^{-1} = {}^T M_{\mathscr{F}}$ 

no Dadine	e des nansionnees	
	Euclidien fini	Espace de fonctions
Base Ortho- normée	une base finie de vecteurs $\mathbf{B} = (\overrightarrow{e_n})_{n \in \mathbb{Z}_{N_0}}$ normés $\ \overrightarrow{e_n}\  = 1$ et orthogonaux $\langle \overrightarrow{e_n}, \overrightarrow{e_m} \rangle = 0$	base dénombrable de fonctions $(\overrightarrow{w_n})_{n\in\mathbb{N}}$ ou indénombrable $(\overrightarrow{w_f})_{f\in\mathbb{R}}$ repérées par leur fréquences $f$ ou un indice $n$ associé ; fonctions d'énergie unitaire $  \overrightarrow{w_n}   = 1$ ou $  \overrightarrow{w_f}   = 1$ , et orthogonales $\langle \overrightarrow{w_n}, \overrightarrow{w_m} \rangle_P = 0$ ou $\langle \overrightarrow{w_f}, \overrightarrow{w_{f'}} \rangle = 0$
Analyse	décomposer un vecteurs dans cette base en coefficients $V_n = \langle \overrightarrow{v}, \overrightarrow{e_n} \rangle$ et en donner les coordonnées $ V _{\mathbf{B}} = \begin{pmatrix} V_0 = \langle \overrightarrow{v}, \overrightarrow{e_0} \rangle \\ \vdots \\ V_{N-1} = \langle \overrightarrow{v}, \overrightarrow{e_{N-1}} \rangle \end{pmatrix} $	décomposer une fonction $\overrightarrow{u}$ en fréquentiel avec la transformée $U(f)$ ou avec les coéfficients $U(n)$ de la série : $U(f) = \langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{w_f} \rangle = \int\limits_{-\infty}^{\infty} u(t)  \overline{w_f(t)}  dt$ $U(n) = \langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{w_n} \rangle_P = \frac{1}{T_0} \int\limits_{0}^{T_0} u(t)  \overline{w_n(t)}  dt$
Synthèse	recomposer un vecteur dans cette base $\overrightarrow{v} = \sum_{k \in \mathbb{Z}_{N_0}} \underbrace{U_0}_{\langle \overrightarrow{v}, \overrightarrow{e_0} \rangle} \cdot \overrightarrow{e_0}$	recomposer une fonction par transformation inverse de $U(f)$ ou recompostion de série $U(n)$ : $\overrightarrow{u}(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \underbrace{U(f)}_{\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{w_f} \rangle} . \overrightarrow{w_f}(t)  \mathrm{d}t$ $\overrightarrow{u}(t) = \sum_{n \in \mathbb{N}} \underbrace{U(n)}_{\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{w_n} \rangle_P} . \overrightarrow{w_n}(t)$
Projeter avec Plan- cherel	calculer le produit scalaire de vecteurs par leurs composantes : $\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle = \langle U_{\rm B}, V_{\rm B} \rangle = {}^T U _{\rm B} \cdot V _{\rm B}$ $\underbrace{\left(\begin{array}{ccc} U_0 & \dots & U_{N-1} \\ \end{array}\right)}_{TU _{\rm B}} \cdot \left(\begin{array}{ccc} V_0 \\ \vdots \\ V_{N-1} \end{array}\right)$	on peut calculer un produit scalaire (utile aux correlations et convolutions) à partir de sa transformée ou composantes de la série : $\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} u(t)  \overline{v(t)}  dt = \langle U, V \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} U(f)  \overline{V(f)}  df$ $\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle_P = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0} u(t)  \overline{v(t)}  dt = \langle U, V \rangle_P = \sum_{k=0}^{N_0 - 1} U(k)  \overline{V(k)}$
Normer avec Parseval	Calculer la norme en sommant les carrés des coordonnées : $\ \overrightarrow{u}\ ^2 = \ U_{\rm B}\ ^2 = \sum U_n^2$	calculer la puissance moyenne par la transformée $u(f)$ ou en sommant celle des composantes fréquentielles $U(n)$ : $\ \overrightarrow{u}\ ^2 = \ U\ ^2 = \int_{-\infty}^{\infty}  u(t) ^2 dt = \int_{-\infty}^{\infty}  U(f) ^2 df$ $\ \overrightarrow{u}\ ^2 = \ U\ _P^2 = \frac{1}{T_0} \int_0^{T_0}  u(t) ^2 dt = \sum_{k \in \mathbb{N}}  U(k) ^2$

TABLE 1.2 – Structure Euclidiene à structure de Hilbert