

Traitement du signal et des images - M1 info

Signaux échantillonnés

Gaël MAHÉ

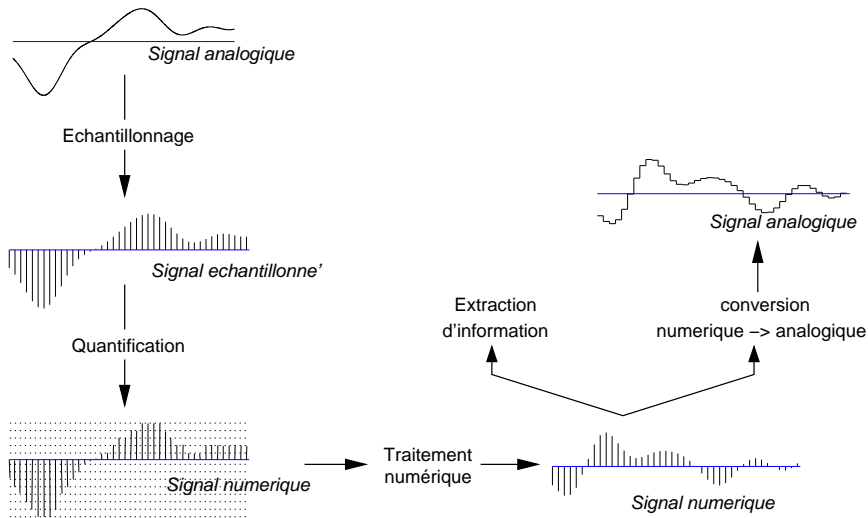
Université Paris Descartes / UFR math-info

automne 2010

Plan

- 1 Echantillonnage et numérisation
- 2 Représentations d'un signal échantillonné
- 3 Echantillonnage et reconstruction

Chaîne de traitement numérique du signal



Plan

- 1 Echantillonnage et numérisation
- 2 Représentations d'un signal échantillonné
- 3 Echantillonnage et reconstruction

Représentation temporelle

Soit $s(t)$ échantillonné à la fréquence $\nu_e = 1/T_e$.

Le signal échantillonné peut être vu comme :

- Une suite numérique
- Une fonction du temps

Représentation fréquentielle (1)

Spectre de $s[n]$:

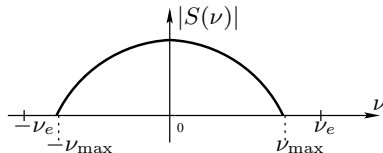
Représentation fréquentielle (2)

Plan

- 1 Echantillonnage et numérisation
- 2 Représentations d'un signal échantillonné
- 3 Echantillonnage et reconstruction

Cas où $\nu_{\max} < \nu_e/2$

Soit $s(t)$ de spectre $S(\nu)$ à support borné, avec $\nu_{\max} < \nu_e/2$.



Théorème de Shannon

Un signal $s(t)$ de spectre à support borné par ν_{\max}
(*i.e.* $S(\nu) = 0 \quad \forall |\nu| > \nu_{\max}$)
peut être échantillonné **sans perte d'information** à la fréquence ν_e
si $\nu_e > 2\nu_{\max}$.

Reconstruction parfaite d'un signal

$$s(t) = T_e \sum_{n \in \mathbb{Z}} s[n] \text{sinc}(\pi \nu_e t - \pi n)$$

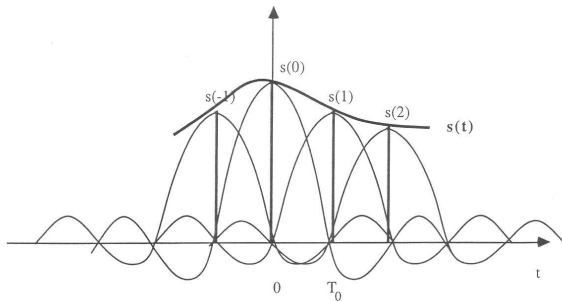
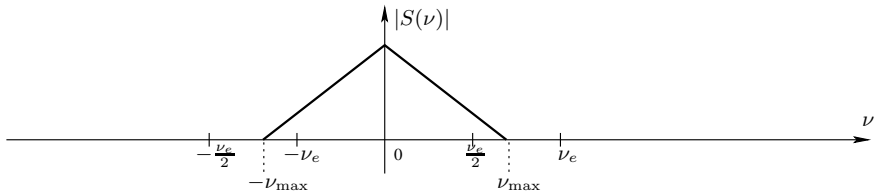


Figure: Reconstruction parfaite de $s(t)$ à partir de $s[n]$.

Formule de Poisson

$$S_e(\nu) = \nu_e \sum_{k \in \mathbb{Z}} S(\nu - k\nu_e)$$

Que se passe-t-il si $\nu_e < 2\nu_{\max}$?



Comment éviter le repliement de spectre ?

Démonstration de la formule de reconstruction

Les échantillons $s[n]$ et la fréquence d'échantillonnage ν_e sont connus, on cherche le signal continu $s(t)$ correspondant, de spectre borné à l'intervalle $[-\nu_e/2; \nu_e/2]$:

$$\begin{aligned}
 s(t) &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(\nu) e^{j2\pi\nu t} d\nu \\
 &= \frac{1}{\nu_e} \int_{-\nu_e/2}^{\nu_e/2} S_e(\nu) e^{j2\pi\nu t} d\nu \\
 &= T_e \int_{-\nu_e/2}^{\nu_e/2} \left(\sum_{n \in \mathbb{Z}} s[n] e^{-j2\pi\nu n T_e} \right) e^{j2\pi\nu t} d\nu \\
 &= T_e \sum_{n \in \mathbb{Z}} s[n] \int_{-\nu_e/2}^{\nu_e/2} e^{j2\pi\nu(t - n T_e)} d\nu \\
 &= T_e \sum_{n \in \mathbb{Z}} s[n] \text{sinc}(\pi\nu_e t - \pi n)
 \end{aligned}$$

Démonstration de la formule de Poisson

$$\begin{aligned}
 \forall n, \quad s[n] &= s(nT_e) \\
 &= \int_{-\infty}^{+\infty} S(\nu) e^{j2\pi\nu nT_e} d\nu \\
 &= \sum_{k \in \mathbb{Z}} \int_{(2k-1)\frac{\nu_e}{2}}^{(2k+1)\frac{\nu_e}{2}} S(\nu) e^{j2\pi\nu nT_e} d\nu \\
 &\quad \text{changement de variable : } \nu \rightarrow \nu - k\nu_e \\
 &= \sum_{k \in \mathbb{Z}} \int_{-\frac{\nu_e}{2}}^{\frac{\nu_e}{2}} S(\nu - k\nu_e) e^{j2\pi\nu nT_e} e^{-j2\pi kn\nu_e T_e} d\nu \\
 &= \int_{-\frac{\nu_e}{2}}^{\frac{\nu_e}{2}} \left(\sum_{k \in \mathbb{Z}} S(\nu - k\nu_e) \right) e^{j2\pi\nu nT_e} d\nu
 \end{aligned}$$

Or

$$\forall n, \quad s[n] = \frac{1}{\nu_e} \int_{-\nu_e/2}^{\nu_e/2} S_e(\nu) e^{j2\pi\nu nT_e} d\nu$$

Par identification, on a donc :

$$S_e(\nu) = \nu_e \sum_{k \in \mathbb{Z}} S(\nu - k\nu_e)$$

(formule de Poisson)