# Systèmes et convolution en discret

**Durée:** 4 périodes (1 séance de laboratoire)

Travail individuel

## 1. Objectifs

L'exercice a pour objectifs la compréhension et la mise en œuvre des concepts suivants :

- Utilisation de Matlab en général et de fonctions spécifiques en particulier.
- Réponse à l'impulsion unité, le saut unité et leurs relations.
- Convolution discrète.

#### 2. Environnement

La donnée et les fichiers additionnels éventuels sont disponibles sous Moodle, cours Signaux & Systèmes, section Exercices dirigés, dossier ExMatlab2.

Le travail à réaliser sera fait entièrement dans l'environnement de Matlab à l'aide d'un ou de plusieurs script(s).

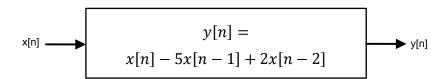
#### 3. Travail à réaliser

Créez un nouveau script Matlab et sauvez-le en le nommant de la manière suivante:

Copiez la fonction delta() que vous avez développée durant le labo1 dans votre répertoire de travail.

## 3.1 Implémentation de système discret (FIR/IIR)

1) Soit le système discret du 2ème ordre suivant:



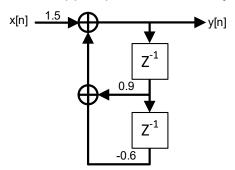
Implémentez-le avec une fonction Matlab en créant une fonction que vous nommez sys1().

Déterminez théoriquement la réponse impulsionnelle  $h_1[n]$  du système. Puis, afin de tester votre fonction, mettez-y en entrée une impulsion unité  $\delta[n]$  en utilisant votre fonction

développée durant le laboratoire 1 et générez la réponse impulsionnelle de -10 < n < 10. Comparez votre réponse à celle donnée par simulation.

Observez et analysez la réponse impulsionnelle. Le système est-il stable? avec ou sans mémoire? qu'en est-il de sa causalité? Justifiez.

2) La fonction sys2() a déjà été développée pour simuler le système suivant:



Déterminez théoriquement la réponse impulsionnelle  $h_2[n]$  de ce système pour quelques points. Puis, contrôlez votre résultat en générant la réponse impulsionnelle par simulation pour -10 < n < 10.

Analysez la réponse impulsionnelle. Le système est-il stable? avec ou sans mémoire? peut-on déterminer son ordre? qu'en est-il de sa causalité? Justifiez.

#### 3.2 Réponse de systèmes discrets et convolution

Créez le signal x[n] suivant pour -100 < n < 100:

$$x[n] = square\left[\frac{n}{2\pi}\right] \cdot u[n]$$

La fonction square() de Matlab permet de générer la partie rectangulaire du signal. Pour créer le signal u[n], partez de votre fonction delta() développée durant le 1<sup>er</sup> laboratoire et  $u[n] = \sum_{-\infty}^{\infty} \delta[n]$ .

Utilisez votre fonction sys1() et la fonction sys2() pour déterminer les réponses des deux systèmes au signal d'entrée x[n] que vous venez de construire.

Puis, en réutilisant les réponses impulsionnelles  $h_1[n]$  et  $h_2[n]$  que vous avez déterminées précédemment en point 3.1 ainsi que la fonction conv() de Matlab, calculez  $y_1[n] = x[n] * h_1[n]$  et  $y_2[n] = x[n] * h_2[n]$ 

Affichez tous les résultats sur une même figure de -5 < n < 100. Comparez les sorties générées par les fonctions et par vos convolutions pour les deux systèmes, qu'en déduisezvous?

#### 3.3 Convolution sonore

En vous basant sur l'exemple de commandes Matlab ci-contre, chargez et écoutez les sons des fichiers flute.way et balonEglise.way disponibles sur Moodle.

```
[flute,Fs] = audioread('flute.wav');
sound(flute,Fs);
```

Puis convoluez les deux signaux sonores et normez le signal résultant par sa valeur maximum. Enfin, écoutez le résultat obtenu. Qu'en concluez-vous ?

#### 4. Optionnel

 Créez une fonction sys3() de moyenne glissante paramétrable comme ci-contre. Puis chargez le fichier music.mat à l'aide de la fonction load. Utilisez alors la commande Matlab sound() pour

```
function [ out ] = sys3( x, N)
% system : y[n]=1/N*sum(x[n-N+1:n])
...
end
```

écouter le son enregistré, puis appliquez votre moyenne glissante au signal et réécoutez-le. Quel est l'effet de votre système sur la musique?

# 5. Références

Notes du cours Signaux & systèmes 1, chapitres "Signaux" et "Systèmes". Aide en ligne de Matlab : <a href="https://ch.mathworks.com/matlabcentral/">https://ch.mathworks.com/matlabcentral/</a>