Supposons que nous avons un PLL d'ordre deux où le filtre de la boucle est

$$F(\omega) = \frac{1}{j\omega + 1}$$

et le gain est unitaire (soit  $K_0=1$ ).

- A. (5 points) Donnez la fonction de transfert en boucle fermée.
- B. (10 points) Donnez l'estimé de la phase quand il y a une saute de phase de .1 radian à *t*=0.
- C. (10 points) Quelle est l'erreur asymptotique? Quelle est l'excursion maximale de l'estimé de la phase?

 $f(t) F(j\omega)$   $\frac{1}{\omega_0}u(t)\left[1-e^{-\alpha_0 t}\right] \frac{1}{j\omega}\frac{1}{j\omega+\omega_0}$   $\frac{1}{\omega_0}u(t)\left[t-\frac{1-e^{-\alpha_0 t}}{\omega_0}\right] \frac{1}{(j\omega)^2}\frac{1}{j\omega+\omega_0}$   $1-\frac{e^{-c\alpha_0 t}}{\sqrt{1-c^2}}\sin\left(\omega_n t\sqrt{1-c^2}+\cos^{-1}c\right) \frac{1}{j\omega\left(j\omega\right)^2+j\omega 2c\omega_n+\omega_n^2}$ 

$$F(\omega) = \frac{1}{1+j\omega} \qquad H(\omega) = \frac{K_0 F(\omega)}{j\omega + K_0 F(\omega)} = \frac{1}{j\omega + 1+j\omega}$$
$$= \frac{1}{j\omega + 1 + (j\omega)^2}$$

b) 
$$\hat{\theta} = \theta(\omega) H(\omega)$$

$$= \frac{1}{j\omega} \cdot \frac{1}{j\omega + (j\omega)^2} \quad 2 = \frac{1}{j\omega}$$

$$\hat{\Theta}(t) = \frac{1}{j\omega} \cdot \frac{1}{j$$

$$\begin{array}{lll}
& = \frac{1}{\sqrt{1-1}} & \sin \left( t \sqrt{1-\frac{1}{4}} + \cos \frac{1}{2} \right) \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& = \frac{1}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{2}} & \operatorname{Din} \left( \frac{1}{2} t + \cos \frac{1}{2} \right) = 0 \\
& =$$

$$t = \frac{3}{3} = \frac{13}{2} + t$$

$$t = \frac{2}{3} \left[ t \sin^{2}(3 - \frac{7}{3}) \right]$$

$$t = \frac{2}{3} \left[ t \sin^{2}(3 - \frac{7}{3}) \right]$$

$$t = \frac{2}{3} \left[ \frac{7}{3} - \frac{7}{3} + n \pi \right]$$

$$= \frac{2}{3} n \pi$$

$$h = 0 \quad t = 0$$

$$h = 1 \quad t = \frac{2}{3} \pi = 3.628$$

$$0 = \frac{2\pi}{3} \left[ \frac{2}{3} + \frac{7}{3} + n \pi \right]$$

$$= \frac{2}{3} \left[ \frac{7}{3} + \frac{7}{3} + n \pi \right]$$

$$= \frac{2}{3} \left[ \frac{7}{3} + \frac{7}{3} + n \pi \right]$$

$$= \frac{2}{3} \left[ \frac{7}{3} + \frac{7}{3} + \frac{7}{3} + \frac{7}{3} \right]$$

$$= \frac{2}{3} \left[ \frac{2}{3} + \frac{7}{3} + \frac{7}{3}$$

Voici la matrice de contrôle pour un code en bloc:

$$H^{T} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 7 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$n-k=3$$
 &=3
$$G = \begin{bmatrix} P & I_K \end{bmatrix}$$

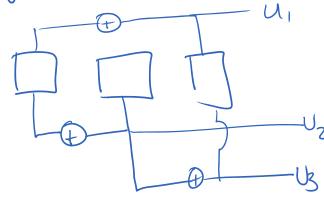
- Quels sont les vecteurs génératrices? A. (10 points)
- A. (10 points) Quelle est la distance minimale?
- B. (10 points) Donnez la table des syndromes.

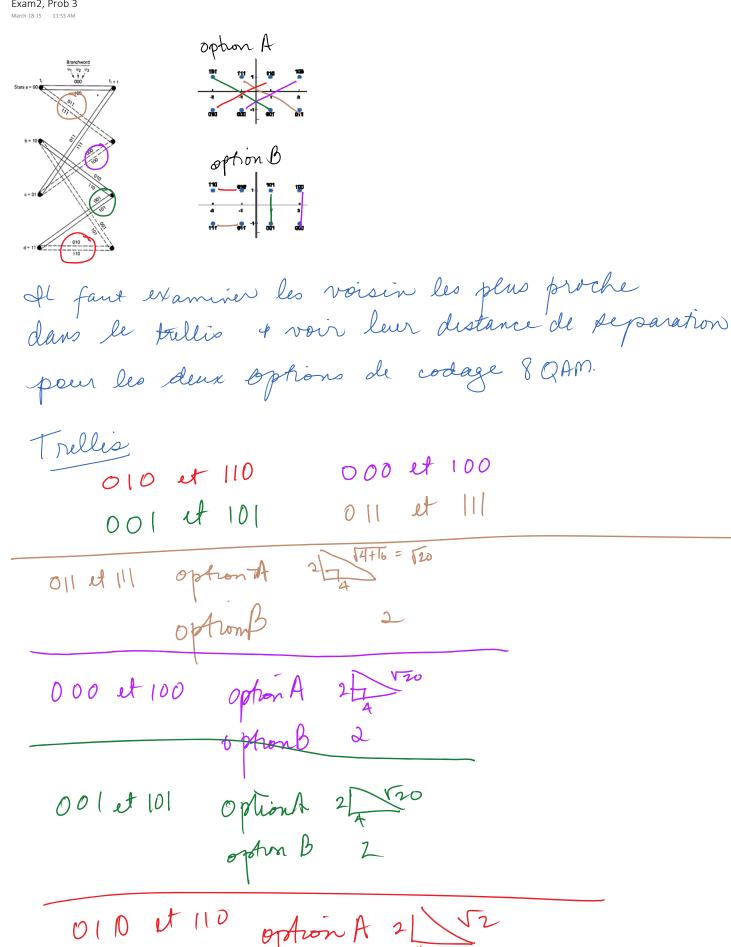
$$G = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$g_{2} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$g_{3} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$g_1 = [101]$$
 $g_2 = [110]$ 
 $g_3 = [01]$ 





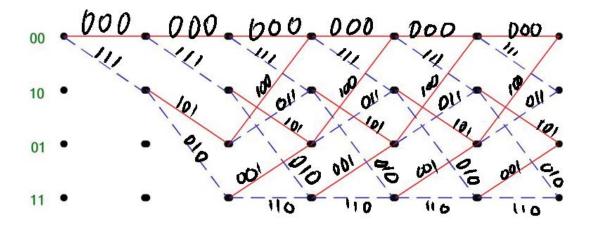
## ophonb 2

Etant donné que nous perlons des distances relatives des options A 4B nous ne sommes pas obligées de passer à l'espace du signal. Les voisins les plus procher dans le trellis sont mieux separar avec eption A.

## Problème 4 (25 points sur 100)

Il y a un bit qui entre et trois bits du code qui sortent, donc le taux de code est 1/3. Il y a deux bits dans chaque état, donc la longueur de contrainte est 3.

Nous commençons par mettre les symboles dans le treillis de décodage.



Après nous cherchons les chemins à considérer ... Nous trouvons deux chemins à la distance 6, et deux chemins à la distance 10. Donc la distance libre est 6, et il y en a deux chemins à cette distance là.

