

Traitement du Signal Analogique

(1)

Notes du cours du 13/09/2021

I] Introduction

• Signal : fonction $t \rightarrow z(t)$ censée représenter une quantité physique de nature diverse : courant électrique, différence de potentiel, pression, force, vitesse, position, ----

• Traitement du Signal Discipline dont le but est de développer des méthodologies indépendantes de la nature des signaux, et permettant de :

- Transmettre des signaux (Telecom, Radar)
- D'analyser des signaux pour en extraire des informations (Radar, Reconnaissance de la Parole, Analyse des vibrations de structures mécaniques, ----)
- D'effectuer des prétraitements utiles (Filtrage)

Plan du cours

- Outils mathématiques nouveaux : convolution, transformée de Fourier
- Filtrage des signaux à temps continu
-

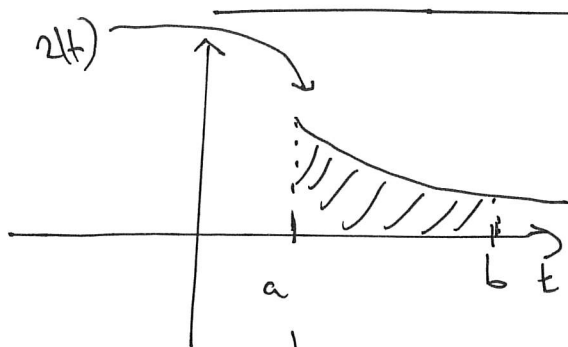
Transformée de Fourier

2

[] Préliminaires : Intégrales indéfinies de fonctions à
valeurs complexes

But : si $z(t) = z_1(t) + i z_2(t)$ est une fonction à
valeurs complexes, définir $\int_{-\infty}^{+\infty} z(t) dt$.

[- 1] $\int_a^{+\infty} z(t) dt$ avec a réel



$\int_a^b z(t) dt$ donner un sens à $\int_a^{+\infty} z(t) dt$,

donc faire tendre b vers $+\infty$.

Définition On dit que $\int_a^{+\infty} z(t) dt$ est convergente

si $\lim_{A \rightarrow +\infty} \int_a^A z(t) dt$ existe et est finie. Dans ce cas,

$$\text{on pose } \lim_{A \rightarrow +\infty} \int_a^A z(t) dt = \int_a^{+\infty} z(t) dt.$$

Cas particuliers Si $r(t) \geq 0$ sur $[a, +\infty[$,

$A \rightarrow \int_a^A r(t) dt$ est croissante, donc

lors $A \rightarrow +\infty$ $\int_a^A r(t) dt$ existe toujours. Si la limite est

finie, on dit que $\int_a^{+\infty} r(t) dt < +\infty$. Si la limite vaut

$+\infty$, on dit que $\int_a^{+\infty} r(t) dt = +\infty$. Attention, ce n'a de

sens que si $r(t) \geq 0$.

Théorème de la convergence absolue.

Si $\int_a^{+\infty} |r(t)| dt < +\infty$, $\int_a^{+\infty} r(t) dt$ est convergente.

On dit que l'intégrale est absolument convergente

[1-2] $\int_{-\infty}^{+\infty} r(t) dt$ avec $r(t)$ réelle

On dit que $\int_{-\infty}^{+\infty} r(t) dt$ est convergente si $\int_0^{+\infty} r(t) dt$ est convergente et si $\int_{-\infty}^0 r(t) dt$ l'est aussi. Dans ce cas, on pose

(4)

$$\int_{-\infty}^{+\infty} z(t) dt = \int_{-\infty}^0 z(t) dt + \int_0^{+\infty} z(t) dt.$$

$$\text{Si } \int_{-\infty}^{+\infty} |z(t)| dt < +\infty, \text{ alors } \int_{-\infty}^{+\infty} z(t) dt \text{ est convergente}$$

[3] $\int_{-\infty}^{+\infty} z(t) dt$ avec $z(t)$ à valeurs complexes

$$z(t) = z_1(t) + i z_2(t)$$

On dit que $\int_{-\infty}^{+\infty} z(t) dt$ est convergente si $\int_{-\infty}^{+\infty} z_1(t) dt$ et

$\int_{-\infty}^{+\infty} z_2(t) dt$ sont convergentes. Dans ce cas,

$$\int_{-\infty}^{+\infty} z(t) dt = \int_{-\infty}^{+\infty} z_1(t) dt + i \int_{-\infty}^{+\infty} z_2(t) dt$$

$$\text{Si } \int_{-\infty}^{+\infty} |z(t)| dt < +\infty, \int_{-\infty}^{+\infty} z(t) dt \text{ est convergente}$$

↑
c'est le module ici

Exemples classiques

5

$$|h(t)| = \frac{1}{t^2}$$

$$\text{si } t > 1, \int_1^{\infty} \frac{dt}{t^2} < +\infty$$

$$\text{si } t \leq 1, \int_1^{\infty} \frac{dt}{t^2} = +\infty$$

II] Classe de signaux

$$\bullet \text{ Énergie finie: } \int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)|^2 dt < +\infty$$

$$\text{exemple } h(t) = \frac{1}{1+|t|}$$

$$\bullet \text{ Signaux stables: } \int_{-\infty}^{+\infty} |h(t)| dt < +\infty$$

$$\text{exemple } h(t) = \frac{1}{1+t^2}$$

$$h(t) = e^{-\alpha t} \cos(2\pi f_0 t + \varphi) \mathbb{1}_{\mathbb{R}^+}(t)$$
$$\alpha > 0$$

Si $\alpha = 0$, ça ne marche plus

• Signaux de puissance moyenne finie.

$$\lim_{T \rightarrow +\infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T |h(t)|^2 dt < +\infty \triangleq \text{Puissance moyenne du signal}$$

Exemple: $z(t) = A e^{2\pi i \nu_0 t + i\varphi}$ (sinusoïde complexe)

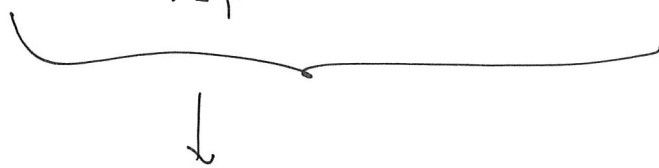
(6)

$z(t) = A \cos(2\pi \nu_0 t + \varphi)$ (sinusoïde réelle.)

$(z(t))^2 = A^2 \cos^2(2\pi \nu_0 t + \varphi) = \frac{A^2}{2} (1 + \cos(4\pi \nu_0 t + 2\varphi))$

$\frac{1}{2T} \int_{-T}^T z(t) dt = \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \left(\frac{A^2}{2} + \frac{A^2}{2} \cos(4\pi \nu_0 t + 2\varphi) \right) dt$

$= \frac{A^2}{2} + \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \frac{A^2}{2} \cos(4\pi \nu_0 t + 2\varphi) dt$



0 & T $\rightarrow +\infty$

III] Produit de convolution

Définition

$z(t)$ et $y(t)$ \Rightarrow signaux. On définit le produit de convolution de z avec y comme le signal z

défini par

$z(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} z(s) y(t-s) ds \triangleq (z * y)(t)$

Remarque: $z * y$ n'est pas nécessairement bien

défini car $z(t)$ est donné par une intégrale indéfinie.

2 conditions d'existence:

a) si z et y sont stables $\left(\int_{-\infty}^{+\infty} |z(t)| dt < +\infty, \int_{-\infty}^{+\infty} |y(t)| dt < +\infty \right)$

b) si $z(t) = y(t) = 0$ si $t < 0$. z et y sont des signaux causaux. Dans ce cas,

$$\begin{cases} z(t) = 0 & \text{si } t < 0 \\ z(t) = \int_0^t z(s) y(t-s) ds & \text{si } t \geq 0 \end{cases}$$

Plus d'intégrale indéfinie.

Propriété du produit de convolution

$$(z * y)(t) = (y * z)(t) \text{ pour tout } t$$

Preuve $\int_{-\infty}^{+\infty} z(s) y(t-s) ds$. On pose $u = t - s$
 $\Rightarrow du = -ds$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} z(s) y(t-s) ds = \int_{+\infty}^{-\infty} z(t-u) y(u) (-du) = \int_{-\infty}^{+\infty} y(u) z(t-u) du = (y * z)(t)$$

IV] Transformée de Fourier

(8)

IV]-1 Définition

2f) tel que $\int_{-\infty}^{+\infty} |r(t)| dt < +\infty$. On appelle

transformée de Fourier de r la fonction $\hat{r}(\nu)$

définie pour $\nu \in \mathbb{R}$ par :

$$\hat{r}(\nu) = \int_{-\infty}^{+\infty} r(t) e^{-2i\pi\nu t} dt$$

Remarques

• $|r(t) e^{-2i\pi\nu t}| = |r(t)|$ donc, $\int_{-\infty}^{+\infty} |r(t) e^{-2i\pi\nu t}| dt < +\infty$

donc $\hat{r}(\nu)$ définie pour tout $\nu \in \mathbb{R}$.

• $\hat{r}(\nu)$ est en général un nombre complexe, même

si $r(t) \in \mathbb{R}$ pour tout t : $e^{-2i\pi\nu t} = (\cos 2\pi\nu t - i \sin 2\pi\nu t)$

$$\Rightarrow \hat{r}(\nu) = \int_{-\infty}^{+\infty} r(t) \cos 2\pi\nu t dt - i \int_{-\infty}^{+\infty} r(t) \sin 2\pi\nu t dt$$