

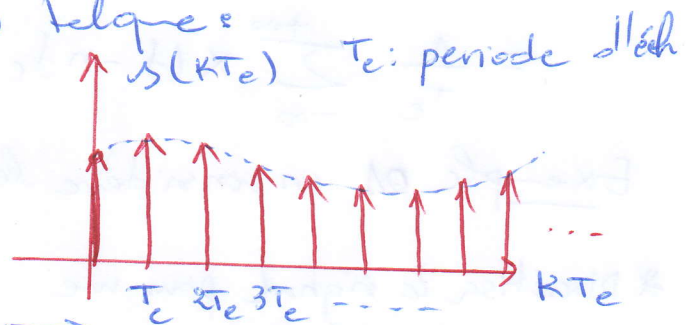
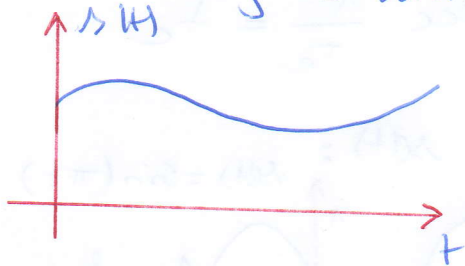
CHAPITRE 06 : Échantillonnage et Signaux discrets :

6-1 Échantillonnage :

Échantillonner un signal analogique signifie de remplacer par une suite de ses valeurs pour des instants bien définis

6-2 expression mathématique d'échantillonnage :

Soit un signal continu $s(t)$ tel que :



après l'échantillonnage

l'échantillonnage est réalisé par une suite d'impulsions appelé

fonction de Dirac :
$$S_{T_e}(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} \delta(t - kT_e)$$

$S_{T_e}(t)$ est périodique de période $T_e \Rightarrow$ elle admet

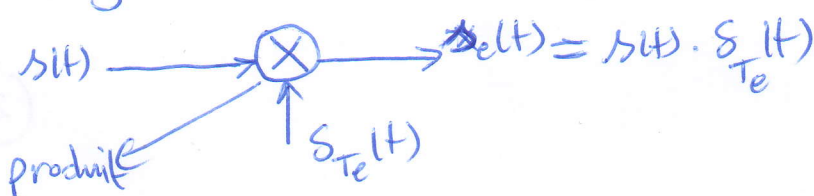
un développement en série de Fourier complexe :

$$S_{T_e}(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} C_n e^{+j2\pi n t / T_e} \quad \text{avec : } C_n = \frac{1}{T_e} \int_{-T_e/2}^{T_e/2} S(t) e^{-j2\pi n t / T_e} dt$$

$$C_n = \frac{1}{T_e} \int_{-T_e/2}^{T_e/2} S(t) e^{-j2\pi n t / T_e} dt ; \text{ PPTs } \int_{-\infty}^{+\infty} S(t) X(t) dt = X(0)$$

$$C_n = \frac{1}{T_e} \Rightarrow S_{T_e}(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \frac{1}{T_e} e^{+j2\pi n t / T_e}$$

un signal échantillonné $s_e(t)$ est représenté par



$$s_e(t) = s(t) \cdot \sum_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - kT_e)$$

6-3 Spectre d'un signal échantillonné :

$$s_e(t) = s(t) \cdot \sum_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - kT_e)$$

$\left. \begin{array}{l} \text{produit} \\ \text{scalaire} \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{produit} \\ \text{de conv.} \end{array}$
 $\cdot \xrightarrow{\text{TF}} \star$
 \leftarrow

$$S_e(f) = S(f) \star \text{TF} \left\{ \sum_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - kT_e) \right\}$$

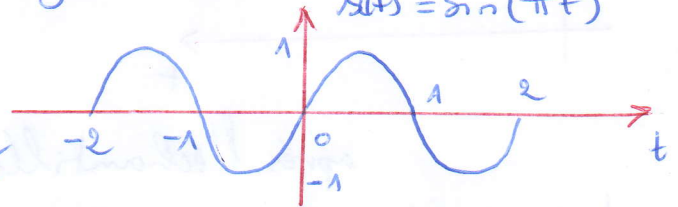
$$= \frac{1}{T_e} S(f) \star \sum_{-\infty}^{+\infty} \delta(f - n/T_e)$$

$$= \frac{1}{T_e} \sum_{-\infty}^{+\infty} X(f - n/T_e) \quad \text{avec } \frac{1}{T_e} = f_e$$

Exemple 01 on considère le signal $x(t)$:

$$x(t) = \sin(\pi t)$$

* Discrétiser le signal pour une période d'échantillonnage $T_e = 0.25$

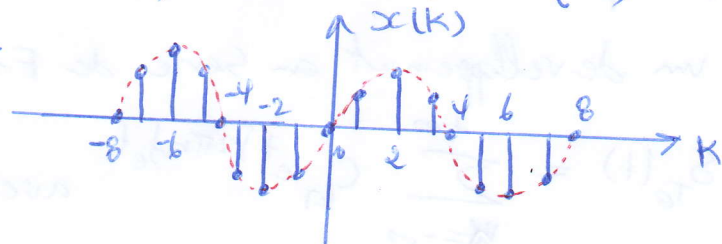


avec $k = -8, -7, \dots, 8$

Sol en remplace par $t = kT_e$

$$X[-8] = x(-8T_e) = \sin(-2\pi) = 0 ; \quad X[8] = x(8T_e) = \sin(2\pi) = 0$$

$$X[-7] = x(-7T_e) = \frac{1}{\sqrt{2}} \dots$$

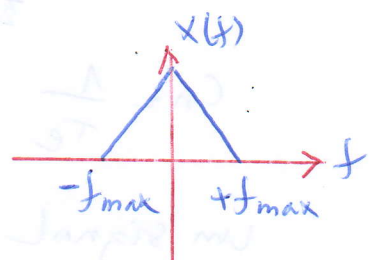


Exemple 2 soit le signal $x(t) = A \cdot \text{sinc}^2(\frac{\pi t}{T})$

Déterminer la fréquence d'échantillonnage minimale ?

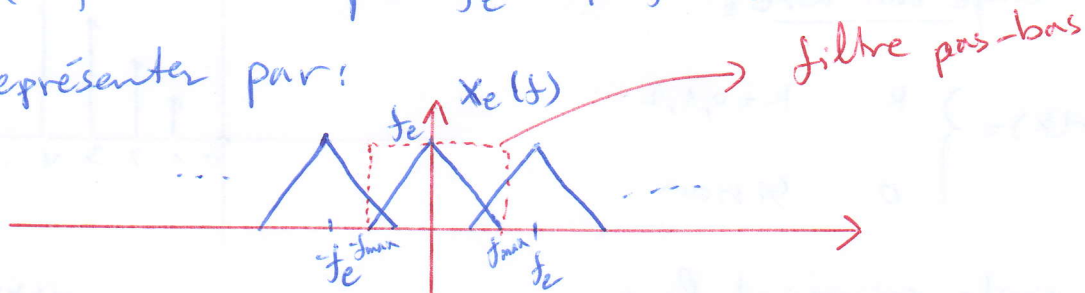
6-4 Théorème de Shannon :

Soit un signal $x(t)$ de spectre $X(f)$ tel que :



* Si $f_e < 2f_{max}$ exemple $f_e = 1,5 f_{max}$

$x_e(t)$ représenté par:

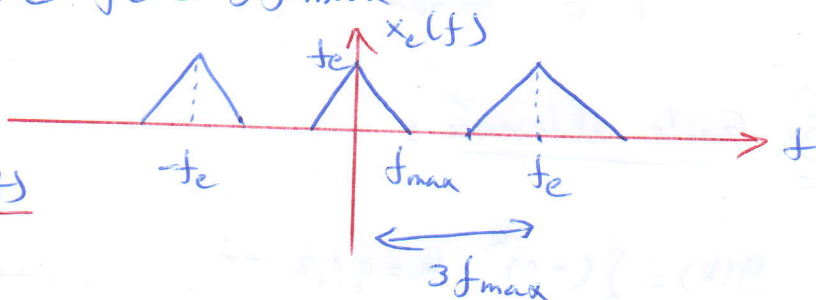


on remarque qu'il y'a un chevauchement alors on ne peut pas extraire le signal $x(t)$ par un filtre pas-bas

* Si $f_e \geq 2f_{max}$ exemple $f_e = 3f_{max}$

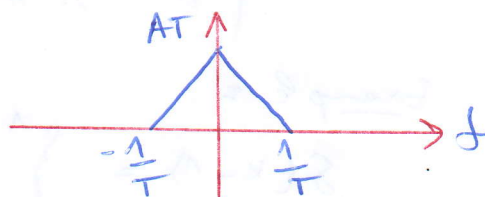
dans ce cas on peut

extraire le signal $x(t)$



Sol de l'exemple 28

$$A \operatorname{sinc}^2\left(\frac{\pi t}{T}\right) \xrightarrow{TF} AT \operatorname{tri}\left(\frac{t}{2T}\right)$$



$$f_{max} = \frac{1}{T}$$

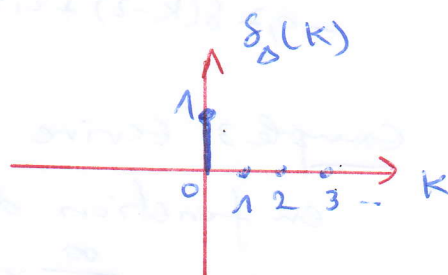
lorsque on prend $f_e = \frac{1}{T} \Rightarrow$ dans ce cas ne peut pas reconstituer exactement le signal ($f_e \geq 2f_{max}$)

$$\hookrightarrow = \frac{2}{T_e}$$

6-5 signaux Discrètes

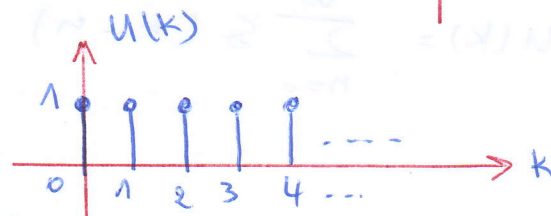
① Impulsion de Kronecker

$$\delta(k) = \begin{cases} 1 & k=0 \\ 0 & \text{si non} \end{cases}$$



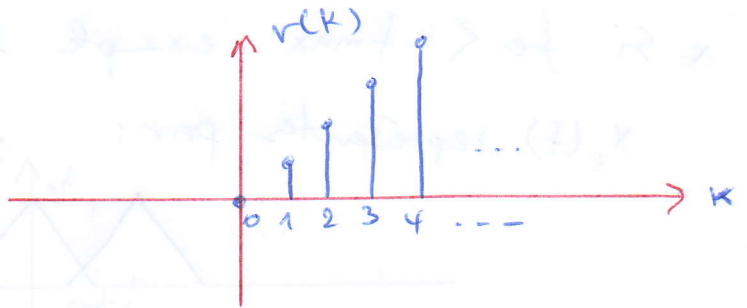
② Echelon unitaire

$$u(k) = \begin{cases} 1 & k=0, 1, 2, \dots \\ 0 & \text{si non} \end{cases}$$



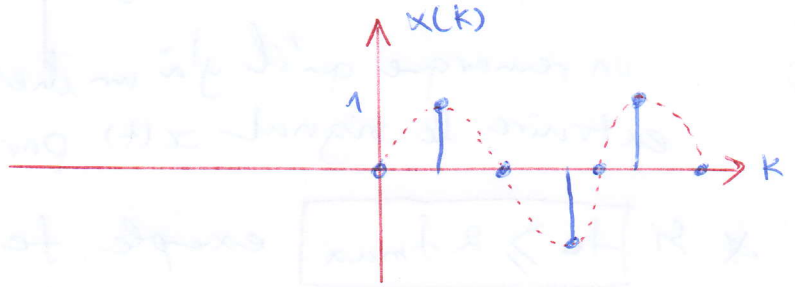
③ Rampe unitaire

$$r(k) = \begin{cases} k & k=0,1,2,\dots \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$



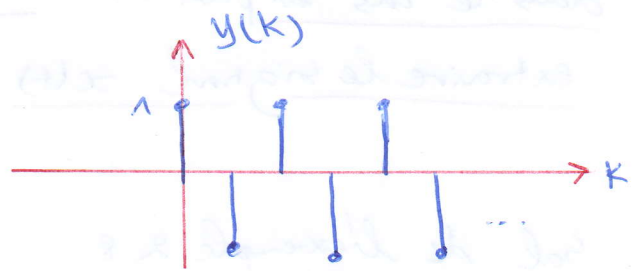
④ suite sinusoidale

$$x(k) = \begin{cases} \sin\left(\frac{k\pi}{2}\right) & k=0,1,2,\dots \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$



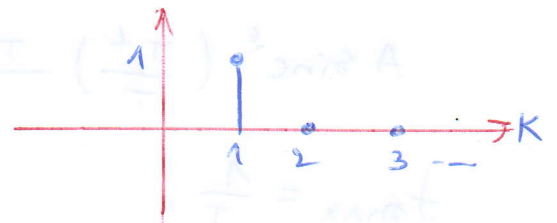
⑤ suite alternée

$$y(k) = \begin{cases} (-1)^k & k=0,1,2,\dots \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$



Exemple :

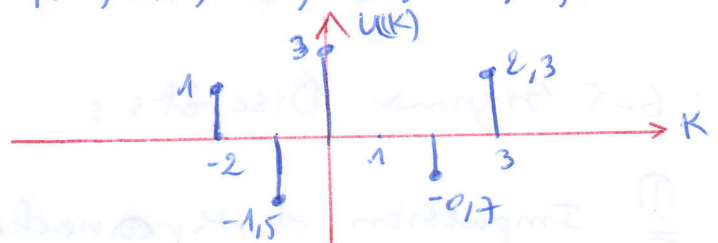
$$s(k-1) = \begin{cases} 1 & k=1 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$



Exemple 2: Représenter au moyen de la suite de Kronecker le signal discrets suivant

$$u(k) = \begin{cases} u(-2) = 1, u(-1) = -1,5, u(0) = 3, u(2) = -0,7, u(3) = 2,3 \end{cases}$$

$$u(k) = s(k+2) - 1,5s(k+1) + 3s(k) - 0,7s(k-2) + 2,3s(k-3)$$



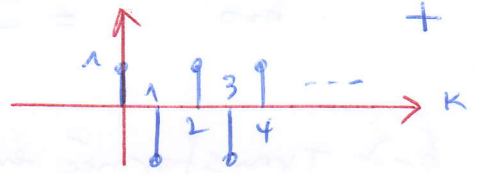
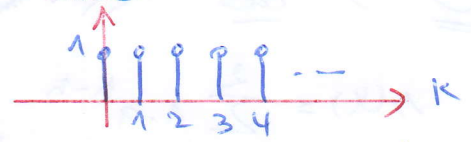
Exemple 3 Ecrire l'expression de l'échelon unitaire en fonction de la suite de Kronecker

$$u(k) = \sum_{n=0}^{\infty} s(k-n)$$

Exemple 4 trouver $g_1(k) + g_2(k)$ avec

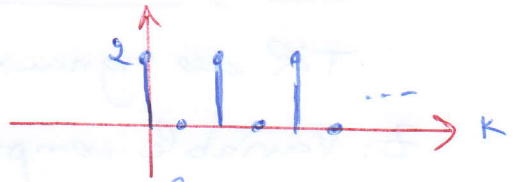
$g_1(k)$: échelon unitaire

$g_2(k)$: suite alternée



$$g(k) = g_1(k) + g_2(k)$$

$$= \begin{cases} 2 & k: \text{pair} \\ 0 & k: \text{impair} \end{cases}$$



Produit de convolution :

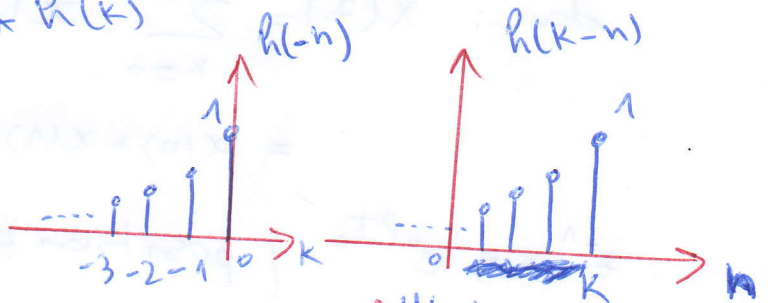
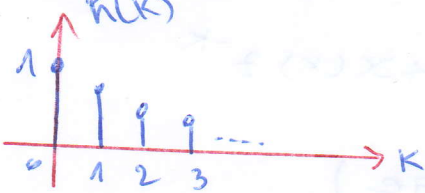
$$s(k) = e(k) * h(k)$$

$$E(z) \xrightarrow{H(z)} S(z) = \sum_{k=0}^{\infty} h(k) E(k-k)$$

Exemple :

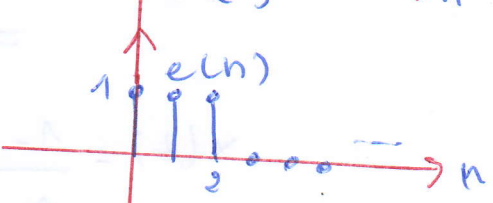
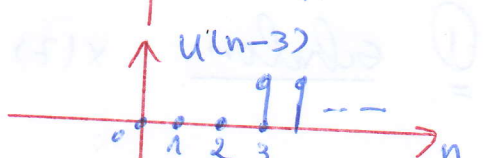
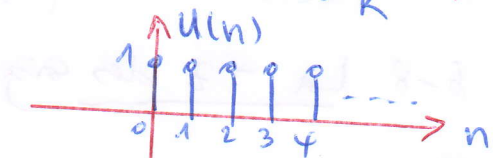
$$h(k) = e^{-b k T_e} \cdot u(k) \text{ et } e(k) = u(k) - u(k-3)$$

trouver $s(k) = e(k) * h(k)$



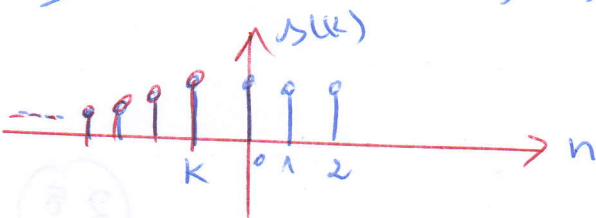
$$h(k-n) = \begin{cases} e^{-b(k-n)T_e} & k-n \geq 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

avec $a = e^{-bT_e}$

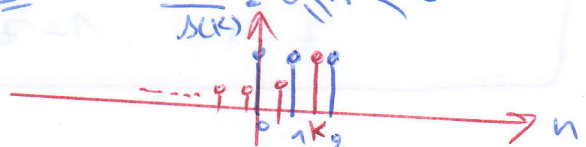


$$e(n) = \begin{cases} 1 & 0 \leq n \leq 2 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

① 1^{ère} cas : $k < 0 \Rightarrow s(k) = 0$



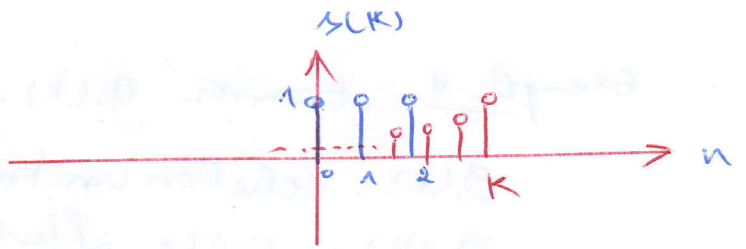
② 2^{ème} cas : $0 \leq k < 3$



$$s(k) = \sum_{n=0}^k 1 \cdot a^{k-n} = \frac{a^k - a^{-1}}{1 - a^{-1}}$$

③ 3^{ae} cas $2 \leq k \leq \infty$

$$s(k) = \sum_{n=0}^2 1 \cdot a^{k-n} = \frac{a^k - a^{k-3}}{1 - a^{-1}}$$



b-7 Transformée en Z : la TZ est considérée comme la TX des signaux discrets.

Z: variable complexe

en cas continu: $x(p) = \int_0^{+\infty} x(t) e^{-pt} dt$

$$x(?) = \sum_{k=0}^{+\infty} x(kT_c) e^{-p k T_c} \quad ; T_c = 1s$$

$$= \sum_{k=0}^{+\infty} x(k) \underbrace{(e^{+p T_c})^{-k}}_z = e^{p T_c} \text{ ou } e^p$$

donc: $x(z) = \sum_{k=0}^{+\infty} x(k) z^{-k}$

$$= x(0) + x(1) z^{-1} + \dots + x(k) z^{-k}$$

$z^{-1} \Leftrightarrow e^{-p T_c}$ (position ou décalage)

b-8 La TZ des signaux élémentaires

① échelon $x(z) = \sum_{k=0}^{+\infty} x(k) z^{-k} = \sum_{k=0}^{+\infty} 1 \cdot z^{-k}$

$$= 1 + z^{-1} + z^{-2} + \dots + z^{-k} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{suite de base} \\ (z^{-1}) \end{array} \right.$$

$x(z) = \frac{1 - z^{-k}}{1 - z^{-1}} \rightarrow$ convergence $x(z) = \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1 - z^{-k}}{1 - z^{-1}}$

$$x(z) = \frac{z}{z-1} = \frac{1}{1-z^{-1}}$$

② Rampe $x(z) = \frac{Tz^{-1}}{(1-z^{-1})^2} = \frac{Tz}{(z-1)^2}$

③ Fonction polynomiale $a^k \xrightarrow{Tz} \frac{1}{1-az^{-1}} = \frac{z}{z-a}$
avec $a = e^{-2 \cdot Tc}$

propriété de T.z :

① $m \cdot x(k) \xrightarrow{Tz} m \cdot x(z) ; m \text{ cte}$

② $m_1 x_1(k) + m_2 x_2(k) \xrightarrow{Tz} m_1 x_1(z) + m_2 x_2(z)$

③ $a^k \cdot x(k) \xrightarrow{Tz} x(a^{-1}z) = x\left(\frac{z}{a}\right)$

④ translation :

$x(k-n) \xrightarrow{Tz} z^{-n} x(z)$

$x(k+n) \xrightarrow{Tz} z^n \left\{ x(z) - \sum_{k=0}^{n-1} x(k) \cdot z^{-k} \right\}$

Exemple : $x(k+3) \xrightarrow{Tz} z^3 \left\{ x(z) - x(0) - x(1)z^{-1} - x(2)z^{-2} \right\}$
 $x(0), x(1), x(2) \left\{ \begin{array}{l} \text{conditions} \\ \text{initiales} \end{array} \right\}$

⑤ théorème de la valeur finale et initiale :

$x(\infty) = \lim_{z \rightarrow 1} (1-z^{-1}) x(z)$

$\xrightarrow{\quad} \frac{z-1}{z}$

$x(0) = \lim_{z \rightarrow \infty} x(z)$

$z \rightarrow \infty$

⑥ théorème de différentiation :

$k \cdot x(k) \xrightarrow{Tz} -z \frac{d}{dz} x(z)$

$k^2 x(k) \xrightarrow{Tz} -z \frac{d}{dz} \left(-z \frac{d}{dz} x(z) \right)$

6.9 Transformée en z inverse

$n > m$

$$\begin{aligned} \text{Soit } x(z) &= \frac{b_0 z^m + b_1 z^{m-1} + \dots + b_{m-1} z + b_m}{z^n + a_1 z^{n-1} + \dots + a_{n-1} z + a_n} \\ &= \frac{b_0 z^m + b_1 z^{m-1} + \dots + b_{m-1} z + b_m}{(z-p_1)(z-p_2)\dots(z-p_n)} \end{aligned}$$

$i \left\{ \begin{array}{l} p_1 \\ p_2 \\ \vdots \\ p_n \end{array} \right.$ les pôles

① les pôles sont distincts (Réel) + $b_m = 0$

$$x(z) = \frac{z(b_0 z^{m-1} + \dots + b_{m-1})}{(z-p_1)(z-p_2)\dots(z-p_n)}$$

$$\frac{x(z)}{z} = \frac{b_0 z^{m-1} + \dots + b_{m-1}}{(z-p_1)(z-p_2)\dots(z-p_n)} = \frac{a_1}{z-p_1} + \frac{a_2}{z-p_2} + \dots + \frac{a_n}{z-p_n}$$

$$a_i = (z-p_i) \cdot \frac{x(z)}{z} \Big|_{z=p_i}$$

$$\text{donc } x(z) = \frac{a_1 z}{z-p_1} + \frac{a_2 z}{z-p_2} + \dots + \frac{a_n z}{z-p_n}$$

$\hookrightarrow \mathcal{T}z^{-1}$

$$x(k) = a_1 (p_1)^k + a_2 (p_2)^k + \dots + a_n (p_n)^k$$

② si $\frac{x(z)}{z}$ présente des pôles multiples

$$\begin{aligned} x(z) &= \frac{b_0 z^{m-1} + \dots + b_{m-1}}{z (z-p_1)^n (z-p_2)(z-p_3)\dots(z-p_n)} \\ &= \frac{c_n}{(z-p_1)^n} + \frac{c_{n-1}}{(z-p_1)^{n-1}} + \dots + \frac{c_1}{z-p_1} + \frac{a_2}{z-p_2} + \frac{a_3}{z-p_3} + \dots + \frac{a_n}{z-p_n} \end{aligned}$$

$$c_n = \frac{1}{n!} \left. \frac{d^n}{dz^n} \left((z-p_1)^n \frac{x(z)}{z} \right) \right|_{z=p_1}, \quad c_{n-1} = \frac{1}{(n-1)!} \left. \frac{d}{dz} \left((z-p_1)^n \frac{x(z)}{z} \right) \right|_{z=p_1}$$

$$c_{n-j} = \frac{1}{j!} \left[\frac{d^j}{dz^j} \left((z-p_1)^n \frac{x(z)}{z} \right) \right] \Big|_{z=p_1}$$

$$\vdots$$

$$c_1 = \frac{1}{(n-1)!} \left[\frac{d^{(n-1)}}{dz^{(n-1)}} \left((z-p_1)^n \frac{x(z)}{z} \right) \right] \Big|_{z=p_1}$$

Example 1 : $x(z) = \frac{10z}{(z-1)(z-0,2)}$

$$\frac{x(z)}{z} = \frac{10}{(z-1)(z-0,2)} = \frac{a_1}{z-1} + \frac{a_2}{z-0,2}$$

$$a_1 = (z-1) \cdot \frac{10}{(z-1)(z-0,2)} \Big|_{z=1} = 12,5$$

$$a_2 = (z-0,2) \frac{10}{(z-1)(z-0,2)} \Big|_{z=0,2} = -12,5$$

$$\frac{x(z)}{z} = \frac{12,5}{z-1} - \frac{12,5}{z-0,2} \Rightarrow x(z) = \frac{12,5z}{z-1} - \frac{12,5z}{z-0,2}$$

$$\xrightarrow{Tz^{-1}} x(k) = 12,5 u(k) - 12,5 (0,2)^k ; k=0,1,2,\dots,k$$

Example 2 $x(z) = \frac{z+2}{(z-2)z^2}$; $b_m \neq 0$

$$x(z) = \frac{a_1}{z-2} + \frac{c_2}{z^2} + \frac{c_1}{z}$$

$$a_1 = (z-2) \cdot x(z) \Big|_{z=2} = 1 ; c_2 = z^2 \cdot x(z) \Big|_{z=0} = -1$$

$$c_1 = \frac{1}{1!} \left[\frac{d}{dz} (z^2 \cdot x(z)) \right] = -1$$

$$x(z) = \frac{1}{z-2} - \frac{1}{z^2} - \frac{1}{z} \quad (\text{si } b_m \neq 0 \text{ écrire } x(z) \text{ en fonction } z^{-1})$$

$$x(z) = z^{-1} \cdot \frac{1}{1-2z^{-1}} - 1 \cdot z^{-2} - 1 \cdot z^{-1}$$

$$\mathcal{T}z^{-1} \rightarrow x(k) = 2^{k-1} - \delta(k-2) - \delta(k-1)$$

6-10 Relation des équations aux différences par la $\mathcal{T}z$

soit l'équation aux différences discrète suivante :

$$x(k+2) + 3x(k+1) + 2x(k) = 0 \rightarrow \text{cas discret}$$

$$\frac{d^2}{dt^2} x(t) + 3 \frac{d}{dt} x(t) + 2x(t) = 0 \rightarrow \text{cas continu}$$

$$\mathcal{T}z \left\{ x(k+2) + 3x(k+1) + 2x(k) = 0 \right\} = ; \left\{ \begin{array}{l} \text{conditions} \\ \text{initiales} \end{array} \right.$$

$$z^2 x(z) - z^2 x(0) - z x(1) + 3 z x(z) - 3 z x(0) + 2 x(z) = 0$$

$$x(z) [z^2 + 3z + 2] = z \Rightarrow x(z) = \frac{z}{z^2 + 3z + 2}$$

$$\frac{x(z)}{z} = \frac{1}{z^2 + 3z + 2} = \frac{1}{(z+1)(z+2)} = \frac{a_1}{z+1} + \frac{a_2}{z+2}$$

$$a_1 = (z+1) \cdot \frac{x(z)}{z} \Big|_{z=-1} = 1 ; a_2 = (z+2) \cdot \frac{x(z)}{z} \Big|_{z=-2} = -1$$

$$\text{alors : } x(z) = \frac{z}{z+1} - \frac{z}{z+2} = \frac{z}{z-(-1)} - \frac{z}{z-(-2)}$$

$$\mathcal{T}z^{-1} \left(\right) x(k) = (-1)^k - (-2)^k$$

Exemple 2 : $x(k+2) - 3x(k+1) + 2x(k) = e(k)$

avec $e(k)$: Impulsion de Kronecker ; $\begin{cases} x(0) = 0 \\ k \leq 0 \Rightarrow x(k) = 0 \end{cases}$

* Calculer $x(1)$ et $x(k)$

Sol : pour $k = -1 \Rightarrow x(1) + 2x(0) - 3x(0) = e(1)$
 $\Rightarrow x(1) = 0$

appliquant la TZ :

$$z^2 x(z) - 3x(z)z + 2x(z) = 1 \Rightarrow x(z) = \frac{1}{z^2 - 3z + 2}$$
$$= \frac{1}{(z-1)(z-2)}$$

$b_m \neq 0$ donc $x(z) = \frac{a_1}{z-1} + \frac{a_2}{z-2} = \frac{-1}{z-1} + \frac{1}{z-2}$

$b_m \neq 0$ écrire $x(z)$ en fonction z^{-1}

$$x(z) = -z^{-1} \cdot \frac{1}{1-z^{-1}} + z^{-1} \cdot \frac{1}{1-2z^{-1}}$$

$TZ^{-1} \left(\right) \Rightarrow x(k) = -u(k-1) + 2^{k-1} ; k=1, 2, \dots$