

---

EXAMEN TRAITEMENT DU SIGNAL - 1TR

Mercredi 13 Janvier 2016

Partiel sans document (Une feuille A4 recto-verso autorisée)

---

**Formulaire**

$$\cos a \cos b = \frac{1}{2} [\cos(a+b) + \cos(a-b)]$$

$$\sin p - \sin q = 2 \sin\left(\frac{p-q}{2}\right) \cos\left(\frac{p+q}{2}\right)$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\sin^2 x}{x^2} dx = \pi$$

**Exercice 1: Estimation d'une fonction d'autocorrélation (10 points)**

On considère un signal déterministe périodique

$$x(t) = A \cos(2\pi f_0 t)$$

où  $A$  est une amplitude réelle positive et  $f_0$  est une fréquence (également positive).

1. Déterminer la fonction d'autocorrélation, la puissance et la densité spectrale de puissance du signal  $x(t)$  que l'on notera respectivement  $R_X(\tau)$ ,  $P_x$  et  $s_x(f)$ .
2. En pratique, on ne peut observer le signal  $x(t)$  que sur une durée finie  $T$  et donc on a uniquement accès au signal  $x_T(t) = x(t)\Pi_T\left(t - \frac{T}{2}\right)$  (où  $\Pi_T(t)$  est définie dans les tables). A quelle classe de signaux appartient le signal  $x_T(t)$ ? Déterminer la fonction d'autocorrélation du signal  $x_T(t)$  notée  $R_T(\tau)$  (on fera le calcul pour  $\tau > 0$  et on utilisera la parité de  $R_T(\tau)$ ). On construit l'estimateur

$$\hat{R}_x(\tau) = \frac{1}{T} R_T(\tau).$$

Montrer que  $\hat{R}_x(\tau)$  se décompose sous la forme  $R_1(\tau) + R_2(\tau)$  avec

$$R_1(\tau) = \frac{A^2}{2} \cos(2\pi f_0 \tau) \Lambda_T(\tau)$$

où la fonction triangle  $\Lambda_T(\tau)$  est définie par (voir aussi tables)

$$\Lambda_T(\tau) = \begin{cases} 1 - \frac{|\tau|}{T} & \text{si } |\tau| < T \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Montrer que  $R_1(\tau)$  et  $R_2(\tau)$  tendent respectivement vers  $R_X(\tau)$  et 0 lorsque  $T$  tend vers  $+\infty$ .

3. On suppose que  $T$  est suffisamment grand pour avoir  $\hat{R}_x(\tau) \approx R_1(\tau)$ .
  - En déduire une expression approchée de  $s_x(f)$  définie par  $\hat{s}_x(f) = s_1(f)$  où  $s_1(f) = \text{TF}[R_1(\tau)]$ . Représenter graphiquement  $s_x(f)$  et  $\hat{s}_x(f)$ .
  - On désire estimer la puissance du signal  $x(t)$  à partir de  $s_1(f)$ . Quel estimateur  $\hat{P}_x$  proposez-vous? Calculer  $\hat{P}_x$  dans le cas du signal  $x(t) = A \cos(2\pi f_0 t)$ .

## Exercice 2: Détection d'un signal aléatoire stationnaire (10 points)

L'objectif de cet exercice est de détecter la présence d'un signal aléatoire stationnaire  $s(t)$  à partir de l'observation de  $x(t) = s(t) + b(t)$ , où  $b(t)$  est un bruit additif Gaussien supposé aléatoire stationnaire indépendant de  $s(t)$ . On supposera dans cet exercice que  $b(t)$  est de moyenne nulle et on notera  $R_b(\tau)$  et  $s_b(f)$  la fonction d'autocorrélation et la densité spectrale de puissance de  $b(t)$ . Pour détecter la présence du signal  $s(t)$ , on propose d'utiliser un quadrateur qui permet de construire le signal  $y(t) = x^2(t)$ , puis de filtrer  $y(t)$  à l'aide d'un filtre moyennneur pour obtenir le signal  $z(t)$  défini par

$$z(t) = \frac{1}{T} \int_{t-T}^t y(u) du.$$

1. On commence par étudier l'opération de filtrage par moyennage qui transforme  $y(t)$  en  $z(t)$  et on suppose que  $y(t)$  est un signal aléatoire stationnaire.
  - Justifier que l'opération reliant  $z(t)$  et  $y(t)$  est une opération de filtrage linéaire.
  - Déterminer la transmittance  $H(f)$  et la réponse impulsionnelle  $h(t)$  de ce filtre.
  - Déterminer la moyenne de  $z(t)$  en fonction de  $m_y = E[y(t)]$ .
  - Déterminer la puissance du signal  $z(t)$  sous la forme d'une intégrale d'une fonction dépendant de  $s_y(f)$  et de  $T$ .

Pour étudier la moyenne et la puissance de  $z(t)$ , on a donc besoin de déterminer  $E[y(t)]$  et  $s_y(f)$ , ce qui est l'objet de la prochaine question.

2. En utilisant le fait que  $y(t) = x^2(t)$ , déterminer la moyenne de  $y(t)$  sous les hypothèses  $H_0$  et  $H_1$  définies comme suit

$$\begin{aligned} H_0 & : x(t) = b(t) \\ H_1 & : x(t) = s(t) + b(t). \end{aligned}$$

3. En utilisant le théorème de Parseval, déterminer la fonction d'autocorrélation du signal  $y(t)$  sous l'hypothèse  $H_0$ . En déduire  $s_y(f)$  et la puissance du signal  $y(t)$  sous l'hypothèse  $H_0$ , lorsque  $b(t)$  possède la densité spectrale  $s_b(f) = \Pi_{\Delta}(f)$ .
4. La performance de la procédure de détection décrite dans cet exercice peut se mesurer à l'aide d'un critère appelé "déflation" défini comme suit

$$D = \frac{E[z(t)|H_1] - E[z(t)|H_0]}{\sqrt{\text{Var}[z(t)|H_0]}}$$

Montrer que

$$D = \frac{P_s}{\sqrt{2\Delta \int_{\mathbb{R}} \Lambda_{\Delta}(f) \text{sinc}^2(\pi fT) df}}$$

## Transformée de Fourier

$$X(f) = \int_{\mathbb{R}} x(t) e^{-i2\pi ft} dt \quad x(t) = \int_{\mathbb{R}} X(f) e^{i2\pi ft} df$$

**T.F.**

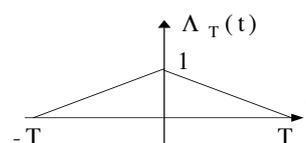
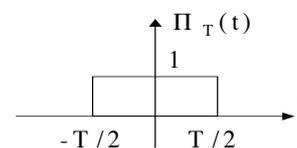
$x(t)$ réelle paire	$\Leftrightarrow$	$X(f)$ réelle paire
$x(t)$ réelle impaire	$\Leftrightarrow$	$X(f)$ imaginaire pure impaire
$x(t)$ réel	$\Leftrightarrow$	$\left\{ \begin{array}{l} \text{Re}\{X(f)\} \text{ paire} \\ \text{Im}\{X(f)\} \text{ impaire} \\  X(f)  \text{ pair} \\ \text{arg}\{X(f)\} \text{ impaire} \end{array} \right.$
$ax(t) + by(t)$	$\Leftrightarrow$	$aX(f) + bY(f)$
$x(t - t_0)$	$\Leftrightarrow$	$X(f) e^{-i2\pi ft_0}$
$x(t) e^{+i2\pi ft_0}$	$\Leftrightarrow$	$X(f - f_0)$
$x^*(t)$	$\Leftrightarrow$	$X^*(-f)$
$x(t) \cdot y(t)$	$\Leftrightarrow$	$X(f) * Y(f)$
$x(t) * y(t)$	$\Leftrightarrow$	$X(f) \cdot Y(f)$
$x(at)$	$\Leftrightarrow$	$\frac{1}{ a } X\left(\frac{f}{a}\right)$
$\frac{dx^{(n)}(t)}{dt^n}$	$\Leftrightarrow$	$(i2\pi f)^n X(f)$
$(-i2\pi t)^n x(t)$	$\Leftrightarrow$	$\frac{dX^{(n)}(f)}{df^n}$

Formule de Parseval
$\int_{\mathbb{R}} x(t) y^*(t) dt = \int_{\mathbb{R}} X(f) Y^*(f) df$
$\int_{\mathbb{R}}  x(t) ^2 dt = \int_{\mathbb{R}}  X(f) ^2 df$

Série de Fourier
$x(t) = \sum_{n \in \mathbb{Z}} c_n e^{+i2\pi n f_0 t} \Leftrightarrow X(f) = \sum_{n \in \mathbb{Z}} c_n \delta(f - n f_0)$
avec $c_n = \frac{1}{T_0} \int_{-T_0/2}^{T_0/2} x(t) e^{-i2\pi n f_0 t} dt$

**T.F.**

$1$	$\Leftrightarrow$	$\delta(f)$
$\delta(t)$	$\Leftrightarrow$	$1$
$e^{+i2\pi f_0 t}$	$\Leftrightarrow$	$\delta(f - f_0)$
$\delta(t - t_0)$	$\Leftrightarrow$	$e^{-i2\pi f t_0}$
$\sum_{k \in \mathbb{Z}} \delta(t - kT)$	$\Leftrightarrow$	$\frac{1}{T} \sum_{k \in \mathbb{Z}} \delta\left(f - \frac{k}{T}\right)$
$\cos(2\pi f_0 t)$	$\Leftrightarrow$	$\frac{1}{2} [\delta(f - f_0) + \delta(f + f_0)]$
$\sin(2\pi f_0 t)$	$\Leftrightarrow$	$\frac{1}{2i} [\delta(f - f_0) - \delta(f + f_0)]$
$e^{-a t }$	$\Leftrightarrow$	$\frac{2a}{a^2 + 4\pi^2 f^2}$
$e^{-\pi t^2}$	$\Leftrightarrow$	$e^{-\pi f^2}$
$\Pi_T(t)$	$\Leftrightarrow$	$T \frac{\sin(\pi T f)}{\pi T f} = T \text{sinc}(\pi T f)$
$\Lambda_T(t)$	$\Leftrightarrow$	$T \text{sinc}^2(\pi T f)$
$B \text{sinc}(\pi B t)$	$\Leftrightarrow$	$\Pi_B(f)$
$B \text{sinc}^2(\pi B t)$	$\Leftrightarrow$	$\Lambda_B(f)$



**!!!!!! Attention !!!!!**

$\Pi_T(t)$  est de support égal à  $T$ .

$\Lambda_T(t)$  est de support égal à  $2T$

et on a  $\Pi_T(t) * \Pi_T(t) = T \Lambda_T(t)$

$$\delta(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t \neq 0 \\ +\infty & \text{si } t = 0 \end{cases} \quad \text{et} \quad \int_{\mathbb{R}} \delta(t) dt = 1$$

$$\delta(t - t_0) f(t) = \delta(t - t_0) f(t_0)$$

$$\delta(t - t_0) * f(t) = f(t - t_0)$$