
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 $x_T(t) = x(t)\Pi_T(t - \frac{T}{2})$ (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.

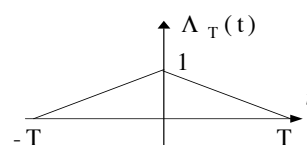
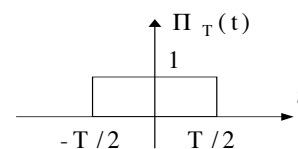
$x(t)$ réelle paire	\Leftrightarrow	$X(f)$ réelle paire
$x(t)$ réelle impaire	\Leftrightarrow	$X(f)$ imaginaire pure impaire
$x(t)$ réel	\Leftrightarrow	$\left\{ \begin{array}{l} \text{Re}\{X(f)\} \text{ paire} \\ \text{Im}\{X(f)\} \text{ impaire} \\ X(f) \text{ pair} \\ \text{arg}\{X(f)\} \text{ impaire} \end{array} \right.$
$ax(t) + by(t)$	\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 $\Pi_T(t) * \Pi_T(t) = T \Lambda_T(t)$

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

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

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