

Bases du traitement du signal  
Correction du CC du 8 nov. 2007

① Questions de cours : voir cours

②.1 Cryptage du son

a) TF  $[m(t) \cos(2\pi\nu_0 t)]$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} m(t) \left( \frac{e^{j2\pi\nu_0 t} + e^{-j2\pi\nu_0 t}}{2} \right) e^{-j2\pi\nu t} dt$$

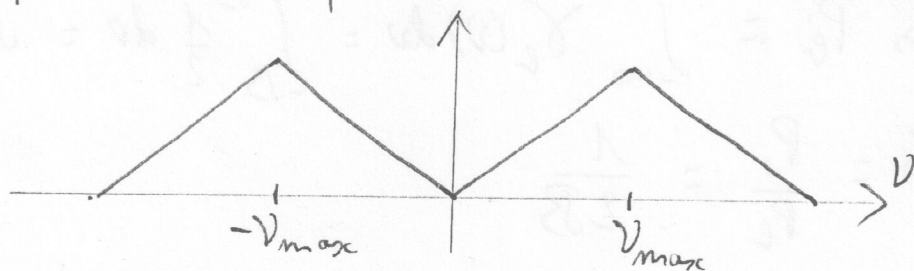
$$= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} m(t) e^{-j2\pi(\nu - \nu_0)t} dt + \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} m(t) e^{-j2\pi(\nu + \nu_0)t} dt$$

$$= \frac{1}{2} \Pi(\nu - \nu_0) + \frac{1}{2} \Pi(\nu + \nu_0)$$

On peut aussi utiliser directement la formule donnée en annexe :

$$\text{TF} [s(t) e^{j2\pi\nu_0 t}] = S(\nu - \nu_0)$$

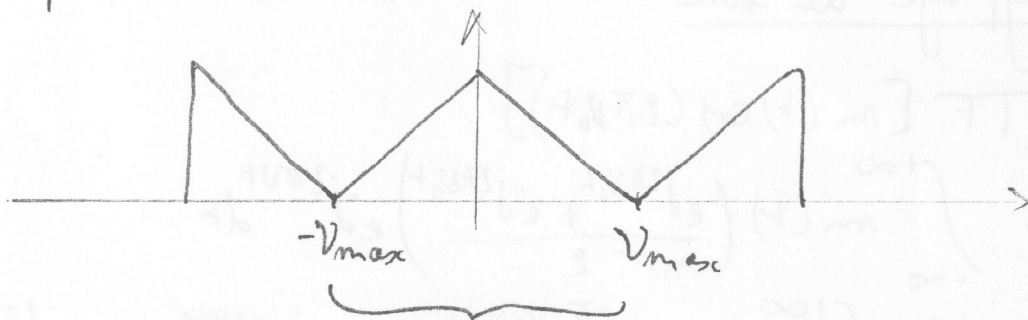
b) Spectre d'amplitude de  $x(t) \cos(2\pi\nu_{\max} t)$  :



Si l'on filtre  $x(t) \cos(2\pi\nu_{\max} t)$  par un filtre passe-bas de fréquence de coupure  $\nu_{\max}$ , la sortie a le spectre d'amplitude souhaité.

c) Pour décrypter le son, il faut refaire ces 2 opérations sur le signal permixé  $x_{perm}(t)$ : multiplier par  $\cos(2\pi V_{max}t)$  puis filtrer le résultat par un filtre passe-bas de fréquence de coupure  $V_{max}$ .

Spectre de  $x_{perm}(t) \cdot \cos(2\pi V_{max}t)$ :



Le spectre du signal en sortie du filtre est bien celui du signal original.

## 2.2 Détecteur de tonales

$$a) \quad \gamma_s(\nu) = \frac{1}{4} \delta_{-\nu_0}(\nu) + \frac{1}{4} \delta_{\nu_0}(\nu) \rightarrow P_s = \frac{1}{4} + \frac{1}{4} = \frac{1}{2}$$

$$\gamma_e(\nu) = \frac{1}{2} \text{ sur } [-B, B], \quad 0 \text{ ailleurs}$$

$$\rightarrow P_e = \int_{-\infty}^{+\infty} \gamma_e(\nu) d\nu = \int_{-B}^B \frac{1}{2} d\nu = B$$

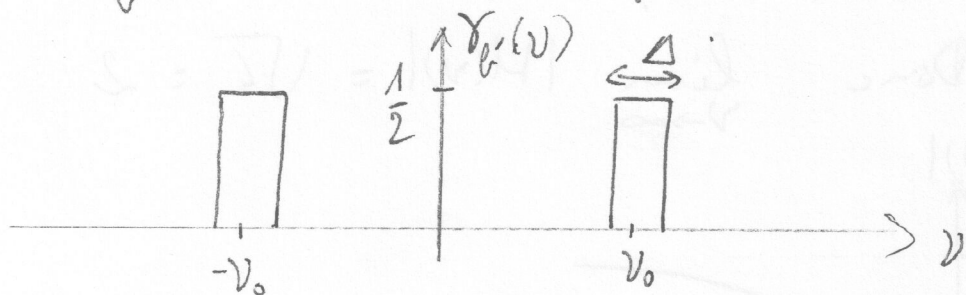
$$RSB = \frac{P_s}{P_e} = \frac{1}{2B}$$

b) Comme le filtrage est linéaire,  
la réponse du filtre est la réponse à  
la sinusoïde  $s(t)$  + la réponse au bruit  $b(t)$

Réponse à  $s(t)$  : toujours une sinusoïde,  
d'amplitude multipliée par  $|H(\nu_0)|$ , soit 1.

Réponse au bruit : un bruit  $b'$  de DSP :

$$\gamma_{b'}(\nu) = |H(\nu)|^2 \gamma_b(\nu)$$



→ La puissance du signal reste la même,  
celle du bruit diminue. Ainsi, le  
RSB augmente, ce qui améliore la détection

### 2.3 Système dynamique

a) Par application de la TF :

$$Y(\nu) + j\nu Y(\nu) = X(\nu) + j2\nu X(\nu)$$

$$H(\nu) = \frac{Y(\nu)}{X(\nu)} = \frac{1 + j2\nu}{1 + j\nu}$$

$$\rightarrow |H(\nu)| = \sqrt{\frac{1 + 4\nu^2}{1 + \nu^2}}$$



$$e) \quad \frac{d |H(v)|^2}{dv} = \frac{8v(1+v^2) - 2v(1+4v^2)}{(1+v^2)^2}$$

$$= \frac{6v}{(1+v^2)^2} \geq 0 \quad \text{pour } v \in \mathbb{R}^+$$

Donc  $|H(v)|^2$  croît sur  $\mathbb{R}^+$

$$|H(0)| = 1$$

Quand  $v \rightarrow \infty$ ,  $1+4v^2 \sim 4v^2$  et  $1+v^2 \sim v^2$

$$\text{Donc } \lim_{v \rightarrow \infty} |H(v)| = \sqrt{4} = 2$$

