

Énergie / puissance moyenne finie

$$E_x = \int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt$$

$\Rightarrow$  si  $E_x < +\infty$  alors  $x(t)$  est à énergie finie.

$$P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} |x(t)|^2 dt \Rightarrow$$

Si le signal est périodique.

$$P_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} |x(t)|^2 dt \Rightarrow$$

Si  $P_x < +\infty$  alors  $x(t)$  est à puissance finie.

$$P_x = \|x(t)\|^2 = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} |x_k|^2$$

Si  $P_x < +\infty$  alors  $x(t)$  est à puissance finie.

$$P_x = \|x(t)\|^2 = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} |x_k|^2$$

Impulsion de Dirac

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = 1$$

$\delta(\alpha t) = \frac{1}{|\alpha|} \delta(t)$

$$\delta(t-t_0) = x(t_0) \cdot \delta(t)$$

$x(t) * \delta(t-t_0) = x(t_0) \cdot \delta(t)$

$$\left[ x(t), \delta(t-t_0) \right] = x(t_0).$$

(localisation)

$$(x_n * x_2)(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x_n(u) x_2(t-u) du$$

Rappel convolutio

$$(x * \delta)(t-t_0) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(u) \cdot \delta(t-t_0-u) = x(t_0)$$

$x(t) * \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t-nT) = \sum x(t-nT) \cdot \delta(t)$

Convoluer un signal  $x(t)$  par  $\delta$  revient à périodiser  $x(t)$  à la période  $T$ .

$$x(t) * \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t-nT) = \sum x(nT) \cdot \delta(t-nT)$$

Dissociation temporelle.

$$< x, y > = \sum x(nT) y(nT) \Rightarrow$$

Produit scalaire.

Espace signaux à énergie finie.

- Temps continu :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} x(t) y^*(t) dt$$

- Temps discret :

$$\sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k) y^*(k)$$

Espace signaux de puissance moyenne finie

- Temps continu :

$$\sqrt{\int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt}$$

Energie finie

Orthogonaux  $\Rightarrow < x, y > = 0$

calculaire  $\Rightarrow < x, y > = \sum x(n) y(n)$

Autocorrelation & intercorrélation.

$$- Autocorrelation : G_x(z) = < x(t), x(t-\tau) >$$

$$- Intercorrelation : C_{xy}(z) = < x(t), y(t-\tau) >$$

$$C_{yx}(z) = < y(t), x(t-\tau) >$$

- Propriétés :  $G_x(z) = P_x$  ou  $E_x$  (suivant le signal)

$$G_x(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |x_n|^2 z^{-n}$$

$x_n$  est maximal en 0.

$$G_x(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |x_n|^2 z^{-n}$$

Autocorrelation  $\Rightarrow$   $G_x(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |x_n|^2 z^{-n}$

$$G_x(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |x_n|^2 z^{-n}$$

Série de Fourier

Ne concerne que les signaux périodiques.

-  $x$  : composante continue : valeur moyenne

-  $x_c$  : périodique : fondamentale.

-  $x_n$  : résonance : harmonique discrète  $n$ .

Réaction de périodicité :

$$P_x = \|x(t)\|^2 = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} |x_k|^2$$

$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x_k e^{j2\pi k f_0 t}$

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x_k e^{j2\pi k f_0 t}$$

Transformée de Fourier

$$X(f) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x_k e^{-j2\pi k f_0 t}$$

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} x_k e^{-j2\pi k f_0 t}$$

Impulsion de Dirac

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = 1$$

$\delta(\alpha t) = \frac{1}{|\alpha|} \delta(t)$

$$\delta(t-t_0) = x(t_0) \cdot \delta(t)$$

$x(t) * \delta(t-t_0) = x(t_0) \cdot \delta(t)$

(Principe de convolution)

$$x(t) * \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t-nT) = \sum x(t-nT) \cdot \delta(t)$$

Convoluer un signal  $x(t)$  par  $\delta$  revient à périodiser  $x(t)$  à la période  $T$ .

$$x(t) * \sum_{n=0}^{+\infty} \delta(t-nT) = \sum x(nT) \cdot \delta(t-nT)$$

Dissociation temporelle.

$$< x, y > = \sum x(nT) y(nT) \Rightarrow$$

Produit scalaire.

$$x(t) * \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t-nT) = \sum x(nT) \cdot \delta(t)$$

Convoluer un signal  $x(t)$  par  $\delta$  revient à périodiser  $x(t)$  à la période  $T$ .

$$x(t) * \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t-nT) = \sum x(nT) \cdot \delta(t)$$

Produit scalaire.

$$\sum_{k=-\infty}^{+\infty} x(k) y^*(k)$$

Espace signaux à énergie finie

- Temps continu :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} |x(t)|^2 dt$$

Energie finie

Orthogonaux  $\Rightarrow < x, y > = 0$

calculaire  $\Rightarrow < x, y > = \sum x(n) y(n)$

Autocorrelation & intercorrélation.

$$- Autocorrelation : G_x(z) = < x(t), x(t-\tau) >$$

$$- Intercorrelation : C_{xy}(z) = < x(t), y(t-\tau) >$$

$$C_{yx}(z) = < y(t), x(t-\tau) >$$

- Propriétés :  $G_x(z) = P_x$  ou  $E_x$  (suivant le signal)

$$G_x(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |x_n|^2 z^{-n}$$

$x_n$  est maximal en 0.

$$G_x(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |x_n|^2 z^{-n}$$

Autocorrelation  $\Rightarrow$   $G_x(z) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |x_n|^2 z^{-n}$

filtre linéaire invariant OS de temps.

un filtre est un système LTI qui transforme un signal d'entrée  $x$  en une réponse  $y$ :

1) si  $x$  et  $y$  sont à temps continu:

$$\Rightarrow y(t) = h * x(t) \quad | \text{à } y(t)$$

2) si  $x$  et  $y$  sont à temps discrèt:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot x(k)$$

3) si  $x$  et  $y$  sont à temps périodique:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

4) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot x(k)$$

5) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

6) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

7) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

8) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

9) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

10) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

11) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

12) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

13) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

14) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

15) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

16) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

17) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

18) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

19) si  $x$  et  $y$  sont à temps filtré:

$$\Rightarrow y(k) = H(k) \cdot X(k)$$

