

# Théorie du signal

## Exercices corrigés 5 : Modélisation des systèmes

Université Paris 13, Institut Galilée, Ecole d'ingénieurs Sup Galilée  
Parcours Télécommunications et Réseaux - 1<sup>ère</sup> année

2019-2020

### Exercice 1

On considère les systèmes suivants, ayant comme entrée le signal  $x(t)$  et comme sortie le signal  $y(t)$ . Dire pour chacun d'entre eux s'ils sont linéaires, invariants temporellement, dynamiques/instantanés, causaux et stables. On notera  $X(f)$  et  $Y(f)$  les transformées de Fourier des signaux  $x(t)$  et  $y(t)$ . Dans les cas des systèmes SLI, donner la réponse impulsionnelle  $h(t)$  du système.

1.  $y(t) = \int_t^{t-A} x(\tau) d\tau$  avec  $A$  réel tel que  $A > 0$
2.  $Y(f) = X(f) + A$  avec  $A$  réel tel que  $A \neq 0$
3.  $y(t) = \text{rect}(A - t)x(t)$  avec  $A$  réel
4.  $y(t) = \int_{-\infty}^t |x(\tau + A)| d\tau$  avec  $A$  réel tel que  $A > 0$

### Exercice 2

On considère deux réels  $a, b$  tels que  $0 < a < b$  et le système caractérisé par la relation entrée/sortie suivante

$$y(t) = \int_{t-b}^{t-a} x(\tau) d\tau$$

1. Montrer que ce système est un SLI et donner sa réponse impulsionnelle  $h(t)$
2. En étudiant la réponse impulsionnelle  $h(t)$ , dire si le système est causal et stable
3. Calculer la réponse en fréquence de ce filtre. S'agit-il d'un filtre passe-bas, passe-haut, passe-bande, coupe-bande ?
4. Calculer la réponse indicielle  $y_u(t)$  de ce filtre. Déterminer sa valeur stationnaire  $y_\infty$ , le temps de réponse à 5%  $t_r$  et le temps de montée  $t_m$
5. Calculer la réponse harmonique  $y_{f_0}(t)$  de ce filtre. Quels seront les effets de ce filtre en terme d'amplification et de déphasage ?

### Exercice 3

On considère un nombre complexe  $a$  quelconque et deux réels  $\alpha$  et  $\omega_0$  strictement positifs.

1. Calculer la transformée de Laplace du signal  $x(t) = e^{-at} u(t)$  et déterminer sa région de convergence.
2. En déduire les transformées de Laplace et les régions de convergence des signaux suivants
  - (a)  $x(t) = e^{-\alpha t} u(t)$
  - (b)  $x(t) = \cos(\omega_0 t) e^{-\alpha t} u(t)$
  - (c)  $x(t) = \sin(\omega_0 t) e^{-\alpha t} u(t)$

## Exercice 4

On considère le filtre causal de fonction de transfert

$$H(p) = \frac{8p + 19}{p^2 + 5p + 6}$$

1. Le filtre est-il stable ?
2. En utilisant une décomposition en éléments simples, en déduire la réponse impulsionnelle  $h(t)$  du filtre.

## Exercice 5

On considère un réel  $\omega_0 > 0$  et le filtre causal ayant comme fonction de transfert

$$H(p) = \frac{1}{1 + \frac{\omega_0}{p}}$$

1. Ce filtre est-il stable ?
2. Déterminer son type (passe-bas, passe-haut, etc...)
3. Tracer son diagramme de Bode (on pourra pour cela distinguer les cas  $\omega \ll \omega_0$  et  $\omega \gg \omega_0$ )
4. Calculer sa pulsation de coupure  $\omega_c$