

# Analyse Fréquentielle d'un système linéaire

En physique, il est intéressant de savoir extraire d'un signal l'information souhaitée et la trier du bruit. Il faut donc faire un filtrage. On doit alors étudier le comportement fréquentiel d'un système

[poly]

## I Fonction de transfert

### 1 Définition

Soit un système linéaire transformant  $u_e(t) = U_{em} \cos(\omega t + \varphi_e)$   
en  $u_s(t) = U_{sm} \cos(\omega t + \varphi_s)$ .

La fonction de transfert, c'est la grandeur  $\in \mathbb{C}$

$$\underline{H} = \frac{\underline{u_s}}{\underline{u_e}} = \frac{U_s}{U_e} = \frac{U_{sm}}{U_{em}} e^{j(\varphi_s - \varphi_e)}$$

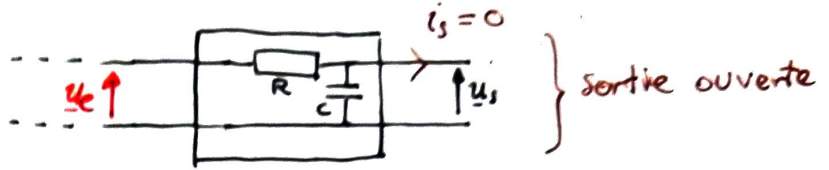
contenant 2 infos:

- $|\underline{H}|$  donne le rapport des amplitudes
- $\arg \underline{H}$  donne le déphasage entre sortie et entrée

## 2 Exemple de calcul

$$\omega = 2\pi f$$

Soit le  $\left\{ \begin{array}{l} \text{quadripôle} \\ \text{sys. linéaire} \\ \text{filtre} \end{array} \right.$



$$\begin{aligned} \underline{H} &= \frac{\underline{u}_s}{\underline{u}_e} \\ &= \frac{1}{R + \frac{1}{jC\omega}} \\ &= \frac{1}{1 + jRC\omega} \end{aligned}$$

$$\underline{u}_s \stackrel{\text{div de tension}}{=} \frac{Z_C}{Z_R + Z_C} \underline{u}_e$$

remq C'est long mais ça marche aussi

$$\begin{cases} u_e = u_s + Ri \\ i = C u_s \end{cases}$$

$$\Rightarrow u_e = u_s + RC u_s$$

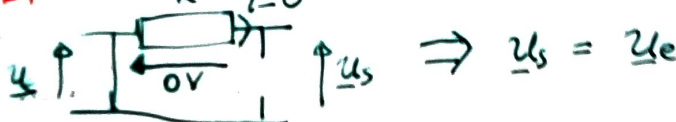
$$\Rightarrow \underline{u}_e = \underline{u}_s + RC \underline{u}_s$$

$$\Rightarrow \underline{u}_e = \underline{u}_s + jRC\omega \underline{u}_s$$

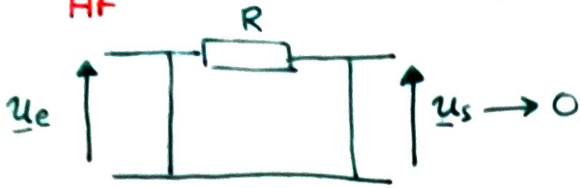
$$\Rightarrow \underline{H} = \frac{\underline{u}_s}{\underline{u}_e} = \frac{1}{1 + jRC\omega}$$

Prévision du comportement fréquentiel

**BF**  $\omega \rightarrow 0$   $|Z_C| = \frac{1}{C\omega} \rightarrow +\infty$ ;  $\text{---} \parallel \text{---} \Leftrightarrow \text{---} \text{---}$



• HF  $\omega \rightarrow +\infty \Rightarrow |Z_c| = \frac{1}{C\omega} \rightarrow 0 \Rightarrow \text{---} \parallel \text{---} \Leftrightarrow \text{---}$



Le filtre RC laisse passer les basses fréquences et atténue les hautes fréquences

### 3 Diagramme de Bode

On représente le comportement d'un filtre grâce au diagramme de Bode qui se décline en 2 volets:

- Tracé du gain en décibels  
 $G_{dB} = 20 \log |H| = 20 \log G$   
 en éch. logarithmique où  $G = |H|$  le gain
- Tracé du déphasage  
 $\varphi = \arg H$

#### Exemples

$G_{dB} = 20 \text{ dB} \Leftrightarrow G = 10$

$u_s > u_e$

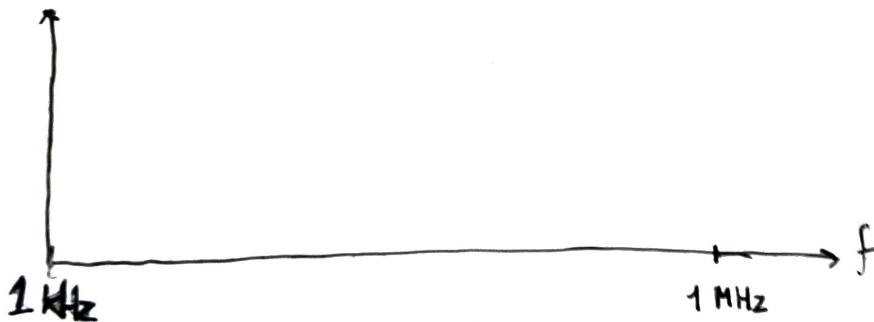
$u_s < u_e$

$G_{dB} = -40 \text{ dB} \Leftrightarrow G = 10^{-2}$

$|H| = 10^{\frac{G_{dB}}{20}}$

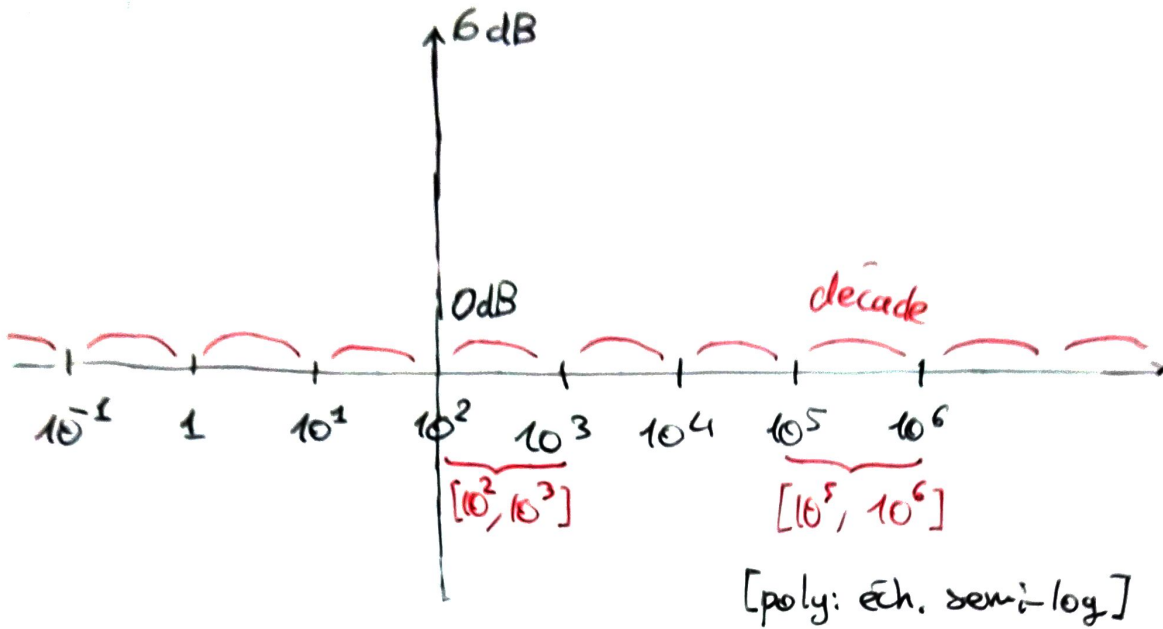
remq pourquoi l'échelle logarithmique

Si on travaillait avec une échelle linéaire classique



l'intervalle  $[0, 10^3]$  Hz est infiniment petit sur cette échelle

On passe alors à une échelle logarithmique.  
 Cette échelle n'a pas d'origine



#### 4 Exemple du diagramme de Bode

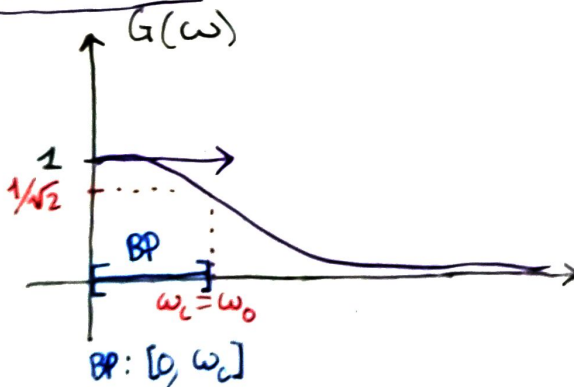
On pose  $\omega_0 := \frac{1}{RC}$   
 n'a à voir  
 avec le pulsat°  
 propre

$$H = \frac{1}{1 + j\frac{\omega}{\omega_0}} \quad \left( \text{parfois } x := \frac{\omega}{\omega_0} \right)$$

$$H = \frac{1}{1 + jx}$$

$$G = |H| = \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2}}$$

Allure de  $G(\omega)$



$$1 + \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2 \geq 1$$

$$\Leftrightarrow G \leq 1$$

# Diagramme de Bode

## 1 Étude asymptotique de $\underline{H}$

- $\omega \ll \omega_0$

$$\underline{H} \approx 1 \quad (j \frac{\omega}{\omega_0} \text{ négligeable})$$

$$\Rightarrow \begin{cases} G_{dB} = 20 \log G = 0 \text{ dB} \\ \varphi = \arg \underline{H} = 0 \text{ (rad)} \end{cases}$$

- $\omega \gg \omega_0$

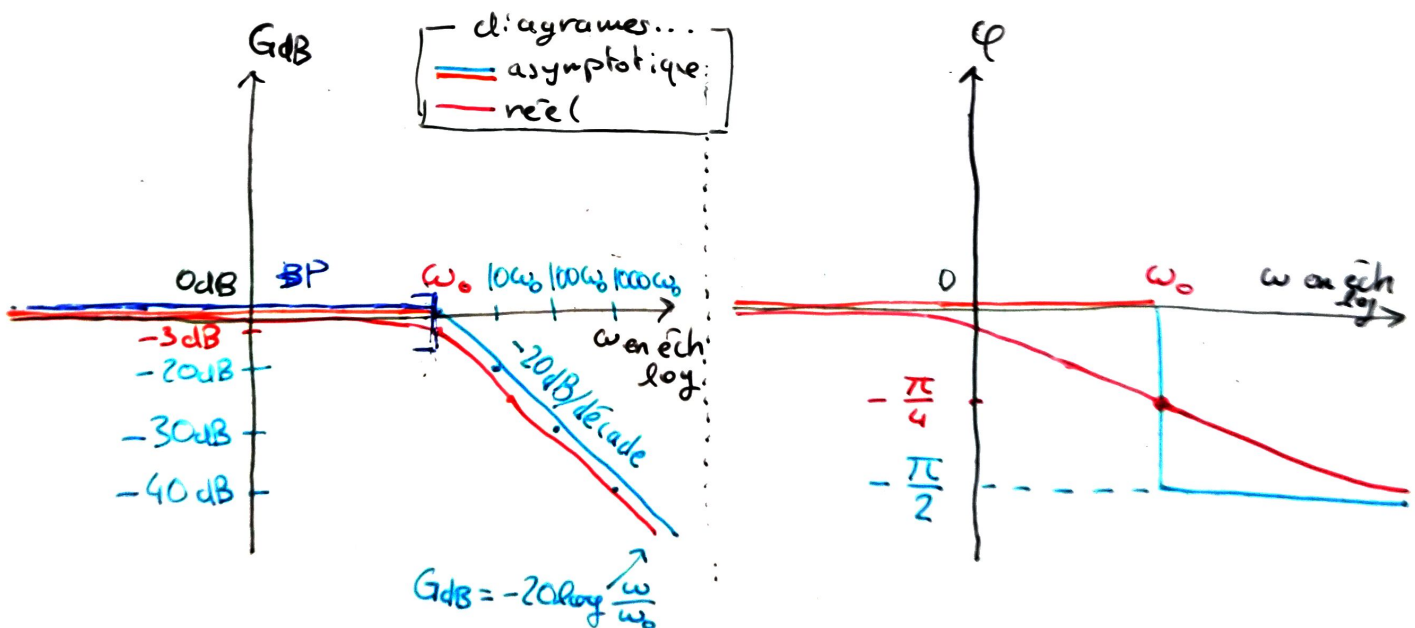
$$\underline{H} \approx \frac{1}{j \frac{\omega}{\omega_0}} \quad (1 \text{ négligeable})$$

$$\Rightarrow \begin{cases} G_{dB} = 20 \log \frac{1}{\frac{\omega}{\omega_0}} = -20 \log \frac{\omega}{\omega_0} \\ \varphi = \arg \underline{H} = 0 - \frac{\pi}{2} \end{cases}$$

- $\omega = \omega_0$

$$\underline{H} = \frac{1}{1+j}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} G_{dB} = 20 \log |\underline{H}| = 20 \log \frac{1}{\sqrt{2}} = -10 \log 2 = -3 \text{ dB} \\ \varphi = \arg \underline{H} = 0 - \frac{\pi}{4} \end{cases}$$



remq pulsation de coupure à  $-3\text{dB}$

C'est  $\omega_c$  tq

$$G = \frac{G_{\max}}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow G_{\text{dB}} = G_{\text{dB}_{\max}} + 20 \log \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$\omega_c /$   $G = \frac{G_{\max}}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow G_{\text{dB}} = G_{\text{dB}_{\max}} - 3\text{dB}$

Ici,  $\omega_c = \omega_0$

Autre preuve

$\omega_c /$   $G = \frac{G_{\max}}{\sqrt{2}}$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{\omega_c}{\omega_0}\right)^2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} G_{\max} = 1 \text{ ici}$$

$$\Leftrightarrow 1 + \left(\frac{\omega_c}{\omega_0}\right)^2 = 2$$

$$\Leftrightarrow \omega_c = \omega_0$$

Bande passante à  $-3\text{dB}$

Intervalle de pulsation tq

BP tq  $G \geq \frac{G_{\max}}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow G_{\text{dB}} \geq G_{\text{dB}_{\max}} - 3\text{dB}$

remq comportement du circuit RC en HF

$$\underline{U} = \frac{\underline{u}_s}{\underline{z}_e} = \frac{1}{j\omega \frac{1}{\omega_0}} \Rightarrow \underline{u}_s = \omega_0 \frac{\underline{u}_e}{j\omega}$$

$$\Rightarrow u_s = \omega_0 \int u_e$$

caractère intégrateur

Re(.)