

# Transformée en Z

**Exercice 1 :** Soit le système d'entrée  $x(n)$  et de sortie  $y(n)$  défini par l'équation aux différences

$$y(n) = x(n) - ax(n-1) \quad (1)$$

1) Déterminer la fonction de transfert de ce système définie par  $H(z) = \frac{Y(z)}{X(z)}$ .

2) Déterminer la TZ du signal

$$\delta(n) = \begin{cases} 1 & \text{si } n = 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

puis la TZ de  $\delta(n-1)$ . En déduire la réponse impulsionnelle  $h(n) = TZ^{-1}[H(z)]$  du système défini par (1).

3) La réponse indicielle d'un système, notée  $r(n)$ , est la réponse à un échelon  $u(n)$  défini par :

$$u(n) = \begin{cases} 1 & \text{si } n \geq 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

c'est-à-dire  $r(n) = h(n) * u(n)$ , où  $*$  représente le produit de convolution. Déterminer la réponse indicielle du système défini par (1).

## Exercice 2 : Système du second ordre

Soit le système du second ordre d'entrée  $x(n)$  et de sortie  $y(n)$  défini par l'équation aux différences

$$y(n) = x(n) - a_1y(n-1) - a_2y(n-2)$$

On supposera dans cet exercice que  $a_1$  et  $a_2$  sont deux nombres réels tels que  $a_1^2 - 4a_2 < 0$ .

1) Déterminer la fonction de transfert de ce système notée  $H(z)$ . On notera  $p_1 = re^{j\theta}$  et  $p_2 = re^{-j\theta}$  les pôles de  $H(z)$ . Quelle est l'expression de  $H(z)$  en fonction de  $r$  et de  $\theta$  ?

2) On suppose  $r \in ]0, 1[$ . Déterminer  $TZ[p_1^n u(n)]$ , où  $u(n)$  est l'échelon défini à l'exercice précédent. En déduire la réponse impulsionnelle  $h(n)$  du système du second ordre en fonction de  $r$  et de  $\theta$ .

**Exercice 3 :** On considère l'opération dite de "moyenne glissante" appliquée au signal discret  $x(n)$  :

$$y(n) = \frac{1}{n_0} \sum_{k=n-n_0}^n x(k)$$

où  $n_0$  est un entier positif fixé.

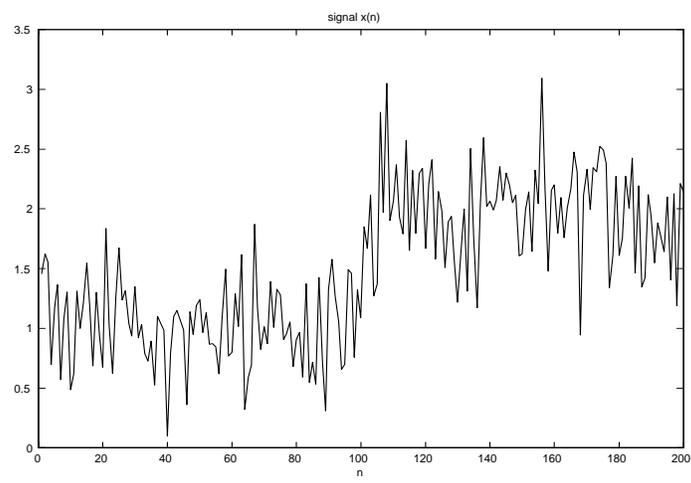
1) Montrer que  $y(n)$  est la sortie d'un filtre linéaire dont on précisera la réponse impulsionnelle  $h(n)$  et la fonction de transfert  $H(z) = TZ[h(n)]$ .

2) Déterminer  $Y(z)$  lorsque  $x(n) = a^n u(n)$ , avec  $|a| < 1$  et

$$u(n) = \begin{cases} 1 & \text{si } n \geq 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

En appliquant la formule d'inversion à l'expression de  $Y(z)$  trouvée ci-dessus, déterminer  $y(n)$  pour  $n \geq n_0$ . Peut-on trouver ce résultat plus simplement ?

3) On applique le filtre précédent au signal  $x(n)$  suivant :



Expliquer qualitativement l'effet du filtre à "moyenne glissante" sur le signal  $x(n)$ . Avez-vous une idée d'une application où pourrait être utilisé ce filtre ?