

Nom:..... Prénom:.....

Pas d'effaceur à emprunter, ni de téléphone portable

Exercice 1:

Q1. Que pouvez-vous dire sur la stationnarité des quatre processus a,b,c et d dont la moyenne ou la variance est donnée par la figure 1?

- a)..... b).....
 c)..... d).....

Q2. Un processus bruit blanc est défini par:

$$E[b_n] = 0 \quad \forall n;$$

$$E[b_n] = \sigma_b^2 < \infty \quad \forall n;$$

$$E[b_n b_{n+k}] = 0 \quad \forall k > 0.$$

Vrai

Faux

Q3. La fonction $R(\tau) = |\sin(\tau)|$ est une fonction d'autocorrélation valable d'un processus stationnaire au sens large.

Vrai

Faux

Q4. La fonction $S(w) = e^{-|2\pi f|} |\sin(2\pi f)|$ est une densité spectrale de puissance pour un processus stationnaire au sens large.

Vrai

Faux

Q5. La densité de probabilité d'une variable aléatoire X est donnée par $p(x) = h x^2$, si $0 < x < 1$, et $p(x) = 0$ sinon. h est une constante à déterminer (**entourer la bonne réponse**).

$h = 2$

$h = 3$

$E(X) = 0,5$

$E(X) = 0,75$

Q6. Enoncer le théorème central limite (l'hypothèse et résultats (variance et moyenne)).

.....

Q7. Déterminer la moyenne et la variance du processus $x(t)$ dont l'autocorrélation est donnée à la figure 2.

.....

Q8: Quel est l'intérêt de l'hypothèse d'ergodicité pour un processus aléatoire?

.....

Q8: Pour estimer une variable θ , on propose deux estimateurs $\hat{\theta}_1$ et $\hat{\theta}_2$ de biais et variances respectives $b_1=0.5$ et $b_2=0.2$, $V_1=0.2$ et $V_2=0.45$. Lequel choisir et pourquoi?

.....

Q9: Soit la figure 3 représentant l'autocorrélation d'un processus discret à la sortie d'un filtre formeur. Déterminer la nature et l'ordre du modèle (AR, MA ou ARMA) en justifiant vos réponses.

.....

Exercice 2:

On considère un filtre linéaire de fonction de transfert $H(f) = \frac{1}{a + j2\pi f}$ (avec $a > 0$), attaqué par un signal $x(t) = s(t) + b(t)$, où $b(t)$ est un bruit blanc stationnaire de densité spectrale $S_b(f) = 2a$ et $s(t)$ est un signal déterministe défini par:

$$s(t) = \Pi_T(t) = \begin{cases} 1 & \text{pour } \frac{-T}{2} \leq t \leq \frac{T}{2} \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

On notera $y(t) = y_s(t) + y_b(t)$, où $y_s(t)$ et $y_b(t)$ sont les sorties du filtre lorsque les entrées sont $s(t)$ et $b(t)$.

- 1) Donner l'ordre du filtre et expliquer la notion de stationnarité.
- 2) Déterminer la moyenne et la puissance de $y_b(t)$
- 3) Déterminer le rapport signal sur bruit à l'instant $T/2$.

Exercice 3:

Pour prédire un signal de parole, nous avons utilisé un système AR régi par l'équation aux différences $y(n) = 0.5y(n-1) + x(n)$.

- 1) Déterminer la moyenne, la variance et l'autocorrélation de $x(n)$
- 2) Calculer la moyenne du signal de sortie.
- 3) Donner les équations de Yule-Walker et calculer les 3 premiers coefficients.
- 4) Tracer approximativement la fonction d'autocorrélation

Exercice 4 (3.5pts):

On considère la fonction de vraisemblance :

$$f_X(x; \theta) = \frac{2}{\theta} x \exp(-x^2/\theta) \quad x \geq 0, \quad \theta > 0$$

- 1) Montrer que $E[x^2] = \theta$.
- 2) Déterminer l'estimateur à vraisemblance maximum de θ . Cet estimateur est-il sans biais? Justifier.
- 3) Calculer l'estimateur à vraisemblance maximum de θ si l'on a observé les valeurs suivantes de x :
1.0, 1.3, 1.4, 1.5, 1.6, 1.8, 2.0, 2.1, 2.2, 2.5

On rappelle que:

✓ $TF[e^{-at}u(t)] = \frac{1}{a + j2\pi f}$

✓ Pour un modèle AR,

Si $k=0, R_{yy}(0) = \sigma^2 \cdot 1 - \sum_{i=1}^N a_i R_{yy}(i)$ - Si $k \neq 0, R_{yy}(k) = -\sum_{i=1}^N a_i R_{yy}(k-i)$

✓ $SNR(T_0)_{\max} = \frac{E_x}{\sigma_b^2}$ $SNR(T_0)_{\max} = \int \frac{|X(f)|^2}{S_b(f)} df$

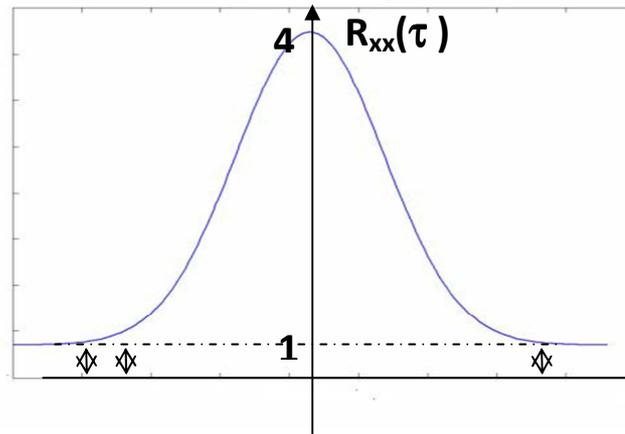
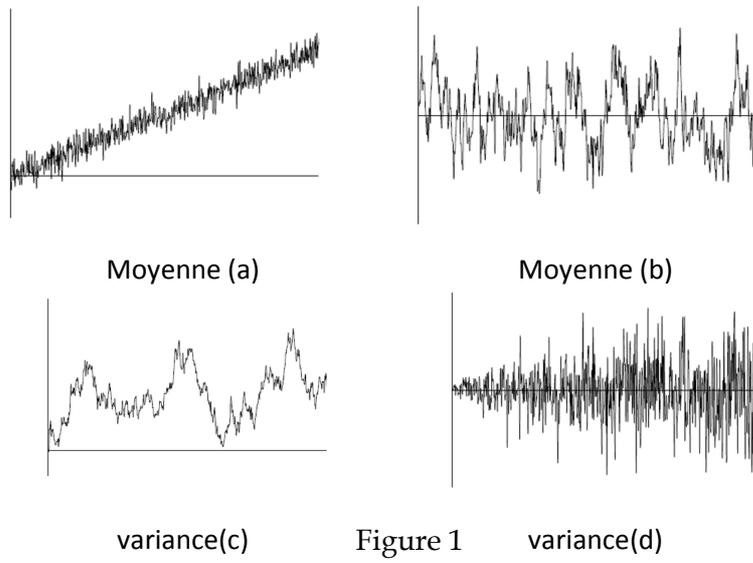


Figure 2

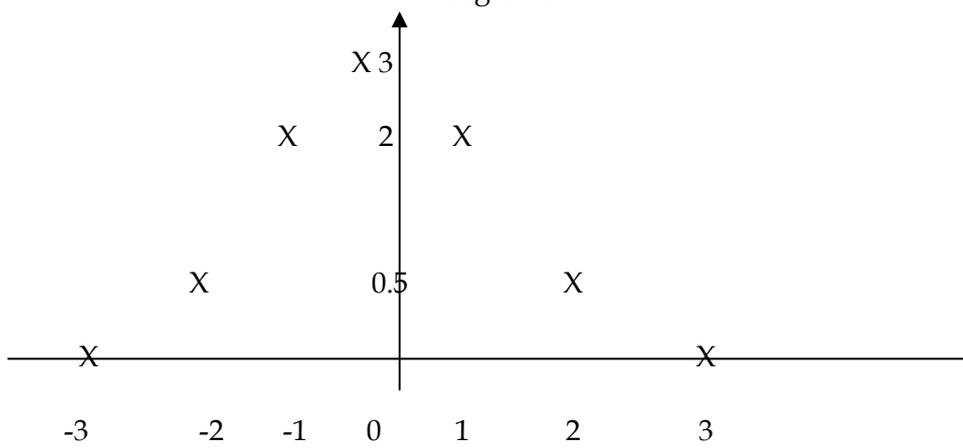


Figure 3

