

## Filtrage analogique

### • Définition

Le filtrage est une forme de traitement de signal, obtenu en envoyant le signal à travers un ensemble de circuits électroniques, qui modifient son spectre de fréquence et/ou sa phase et donc sa forme temporelle.

Il peut s'agir soit :

- d'éliminer ou d'affaiblir des fréquences parasites indésirables
- d'isoler dans un signal complexe la ou les bandes de fréquences utiles.

### • Domaines d'application

- Traitement de signaux audio, vidéo, radio...
- Télécommunications, télémétrie...
- Instrumentation scientifique, médicale, radars...
- Acquisition numérique de données (anti-repliement)
- Réjection de bruit (alimentation électrique...)

### • Différents types de filtres

TYPE	COMPOSANTS	SPECIFITES
<b>Filtre numérique</b>	Circuits logiques intégrés	<ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Signaux numérisés</li> <li>▶ <math>F &lt; 100\text{MHz}</math></li> <li>▶ convient en grande série</li> <li>▶ entièrement programmable</li> </ul>
<b>Filtres passifs</b>	Circuit discret L et C, Composants piézoélectriques (quartz)	<ul style="list-style-type: none"> <li>▶ F élevée</li> <li>▶ pas d'alimentation</li> <li>▶ non intégrable</li> </ul>
<b>Filtres actifs</b>	AIL, R et C	<ul style="list-style-type: none"> <li>▶ <math>F &lt; 1\text{ MHz}</math></li> <li>▶ besoin d'alimentation</li> <li>▶ tension filtrée faible <math>&lt; 12\text{V}</math></li> </ul>
<b>Filtres à capacité commutée</b>	AIL, Interrupteur commandé MOS, R et C intégré	<ul style="list-style-type: none"> <li>▶ <math>F &lt; \text{qq MHz}</math></li> <li>▶ besoin d'alimentation</li> <li>▶ intégrable</li> <li>▶ fréquence programmable</li> </ul>

- Type : passe-bas, passe-haut, passe-bande, coupe-bande, passe-tout.
- fréquence(s) de coupure
- pente des variations (liée à l'ordre du filtre)
- retard de phase
- retard de groupe

Ces filtres sont définis par leurs fonctions de transferts complexe  $H(j\omega)$ , Module  $H(\omega) = |H(j\omega)|$ , le Gain en dB  $G_{dB} = 20\log(H(\omega))$  et l'argument  $\varphi = \arg(H(\omega))$ .

## • **Filtres passif**

### - **Définition**

- **Filtre passif** : le gain maximal est inférieur ou égal à 0dB : **Gmax≤0dB** (la structure est réalisée uniquement à l'aide de composants passifs : résistances, condensateurs, inductances).

### - **La fréquence de coupure $f_C$**

Pour les filtres **passe haut et passe bas** on définit la **fréquence de coupure  $f_C$**  comme étant la fréquence pour laquelle **G(dB)=G<sub>MAX</sub> - 3dB**. Elle s'obtient directement grâce au diagramme de Bode du gain.

### - **La bande passante BP**

Pour les filtres **passe bande** on définit la **bande passante BP** comme étant la plage de fréquences pour laquelle le filtre laisse passer les fréquences.

Il existe 2 fréquences de coupures  $f_{C1}$  et  $f_{C2}$ . Si on considère que  $f_{C2} > f_{C1}$  alors **BP =  $f_{C2} - f_{C1}$** .

### - **La bande réjectrice BR**

Pour les filtres **réjecteur de bande** on définit la **bande réjectrice BR** comme étant la plage de fréquences pour laquelle le filtre supprime les fréquences.

Il existe 2 fréquences de coupures  $f_{C1}$  et  $f_{C2}$ . Si on considère que  $f_{C2} > f_{C1}$  alors **BR=  $f_{C2} - f_{C1}$** .

### - **Fonction de transfert**

Le comportement d'un filtre est défini par l'étude fréquentielle de la fonction de transfert entre la tension de sortie et la tension d'entrée du filtre.

## • **Filtres passifs d'ordre 1**

### - **Filtre passe bas**

- Sélection des fréquences basses.
- Elimination des fréquences supérieures à la fréquence de coupure.
- Bande passante  $BP=[0, f_c]$ .
- **Fonction de transfert du 1<sup>ier</sup> ordre**

Le filtre peut être de type RC ou RL

$$H(j\omega) = \frac{H_0}{1+j\frac{\omega}{\omega_c}}, \text{ avec}$$

$$\omega_c = \frac{1}{RC}, \text{ ou } \omega_c = \frac{R}{L}, H_0 \text{ gain statique (gain à très basse fréquence)}$$

- **Représentation dans le plan de Bode**

$$|H(j\omega)| = \frac{H_0}{\sqrt{1+\left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)^2}}, \quad \varphi = \arg(|H(j\omega)|) = \arctg(0) - \arctg\left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)$$

$$H_{dB} = 20\log(H_0) - 10\log\left(1 + \left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)^2\right)$$

- **Etude de l'asymptote basses fréquences (lorsque  $\omega$  tend vers 0)**

$$\text{Pour } \frac{\omega}{\omega_c} \ll 1, \text{ ou } \omega < \frac{\omega_c}{10},$$

$$|H(j\omega)| = H_0 \text{ et } H_{dB} = 20\log(H_0) \text{ dB} \rightarrow \text{diagramme de gain a une asymptote } y_1(\omega) = 20\log(H_0)$$

$$\lim_{\omega \rightarrow 0} \varphi = 0, \rightarrow \text{diagramme de phase a une asymptote horizontale en } 0$$

- **Etude de l'asymptote hautes fréquences (lorsque  $\omega$  tend vers  $\infty$ )**

$$\frac{\omega}{\omega_c} \gg 1, \text{ ou } \omega > 10\omega_c, |H(j\omega)| = \frac{H_0\omega_c}{\omega} \text{ et } H_{dB} = 20\log(H_0\omega_c) - 20\log(\omega)$$

$$\rightarrow \text{diagramme de gain a une asymptote oblique } y_2(\omega) = 20\log(H_0\omega_c) - 20\log(\omega)$$

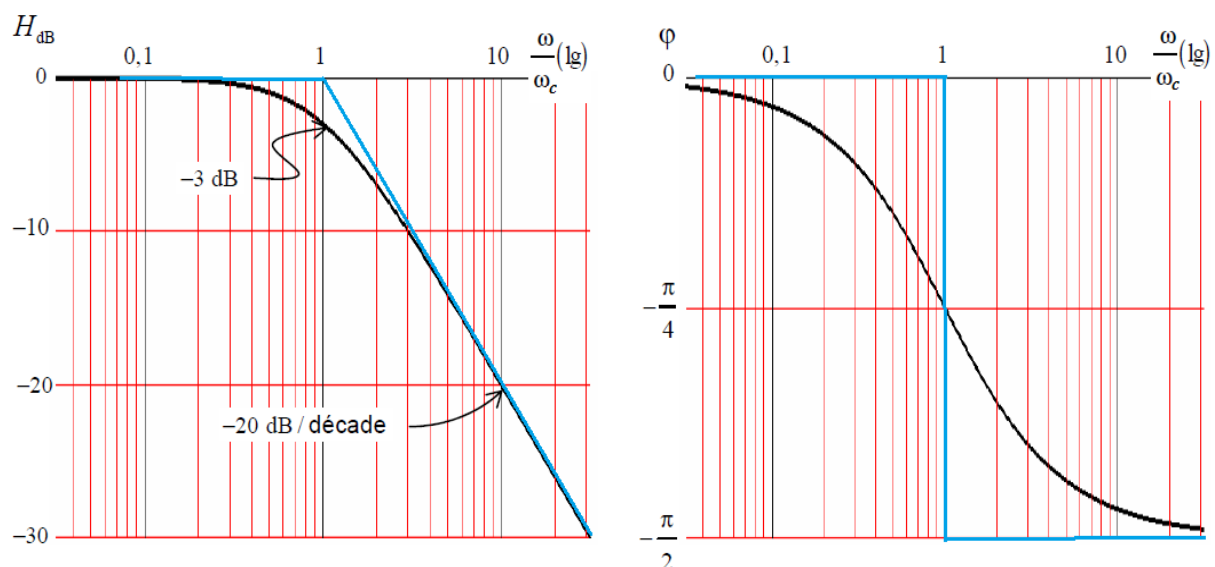
$$\lim_{\omega \rightarrow \infty} \varphi = \arg\left(\frac{H_0\omega_c}{j\omega}\right) = -\frac{\pi}{2} \rightarrow \text{diagramme de phase a une asymptote horizontale à } -\frac{\pi}{2}$$

- **Etude de points particuliers du diagramme**

$$\omega = \omega_c, |H(j\omega)| = \frac{H_0}{\sqrt{2}}, H_{dB} = 20\log(H_0) - 20\log(\sqrt{2}) = H_{MAX} - 3\text{dB}$$

$$\varphi = -\frac{\pi}{4}$$

- **Diagramme de Bode (asymptotique et réel) du circuit passe-bas d'ordre 1**



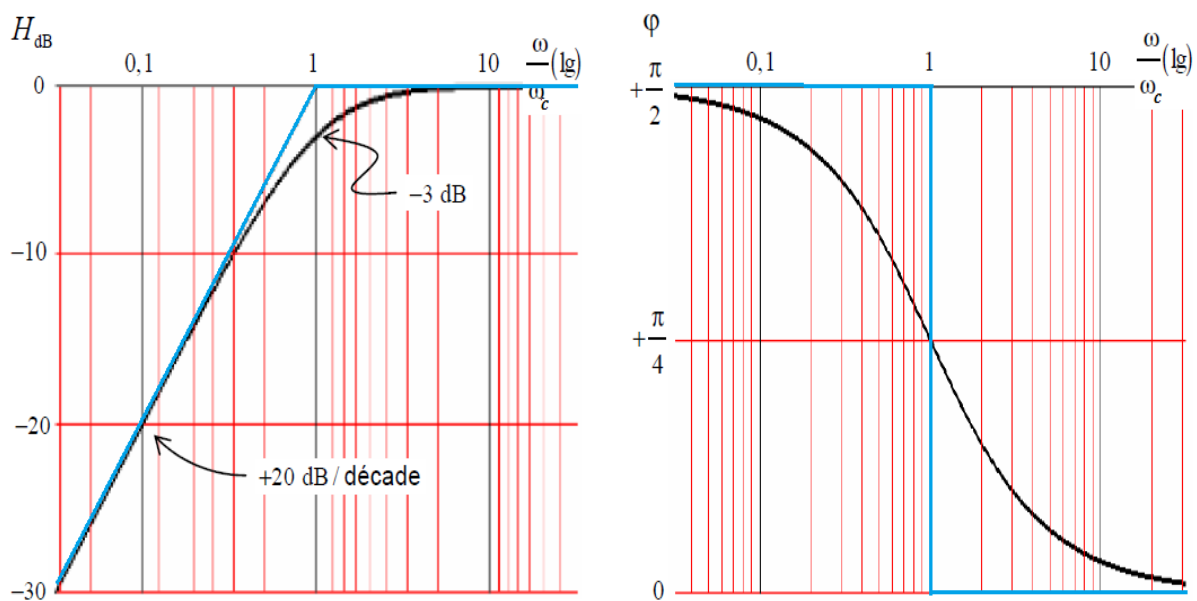
### - Filtre passe haut

$$H(j\omega) = H_0 \frac{j\frac{\omega}{\omega_c}}{1 + j\frac{\omega}{\omega_c}}, \quad \omega_c = \frac{1}{RC}, \text{ ou } \omega_c = \frac{R}{L}, \quad H_0 \text{ gain statique (gain à très basse fréquence)}$$

$$|H(j\omega)| = \frac{H_0 \frac{\omega}{\omega_c}}{\sqrt{1 + \left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)^2}} = \frac{H_0}{\sqrt{1 + \left(\frac{\omega_c}{\omega}\right)^2}}, \quad \varphi = \arg(|H(j\omega)|) = \arctg(0) + \arctg\left(\frac{\omega_c}{\omega}\right)$$

$$H_{dB} = 20\log(H_0) - 10\log\left(1 + \left(\frac{\omega_c}{\omega}\right)^2\right)$$

$$\omega \rightarrow 0: \begin{cases} H_{dB} = 20\log\left(\frac{\omega}{\omega_c}\right) \\ \varphi = \frac{\pi}{2} \end{cases}, \quad \omega \rightarrow \infty: \begin{cases} H_{dB} = 20\log(H_0) \\ \varphi = 0 \end{cases}$$



### • Filtres passifs d'ordre 2

#### - Filtre R,L,C passe-bas

$$H(j\omega) = H_0 \frac{1}{jC\omega + R + jL\omega} = \frac{H_0}{1 + jRC\omega - LC\omega^2} = \frac{H_0}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)^2 + jQ\left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)}$$

#### - Formes asymptotiques

$$H_{dB} = 20\log(H_0) - 10\log\left(\left(1 - \left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)^2\right)^2 + \frac{1}{Q^2}\left(\frac{\omega}{\omega_c}\right)^2\right)$$

$$\omega \rightarrow 0: \begin{cases} H_{dB} = 20\log(H_0) \\ \varphi = 0 \end{cases}, \quad \omega \rightarrow \infty: \begin{cases} H_{dB} = 20\log(H_0) - 40\log\left(\frac{\omega}{\omega_c}\right) \\ \varphi = -\pi \end{cases}$$

$$w = w_c : \begin{cases} H_{dB} = 20 \log(H_0) + 20 \log(Q) \\ \varphi = -\frac{\pi}{2} \end{cases}$$

$$\text{Posons } x = \frac{w}{w_c}$$

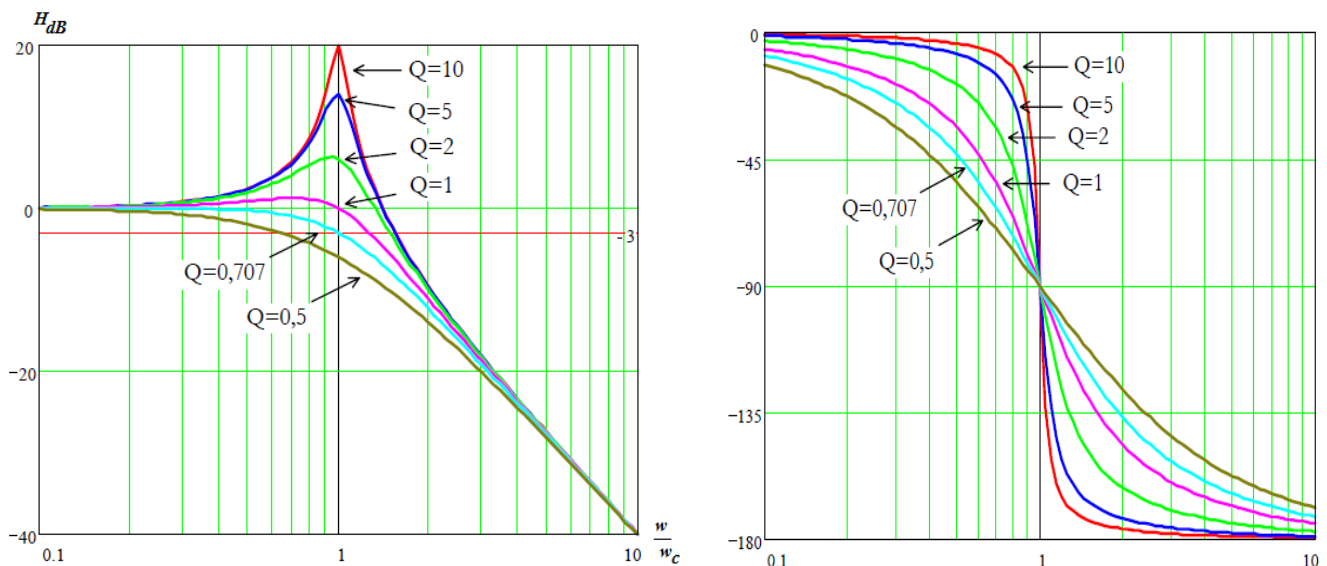
$$\text{Module du dénominateur } |D| = \left[ (1-x)^2 + \frac{x}{Q^2} \right]^{\frac{1}{2}} \rightarrow |D|^2 = (1-x)^2 + \frac{x}{Q^2}, \quad \frac{d^2|D|^2}{dx^2} = 2 > 0$$

Pour  $Q \leq \frac{1}{\sqrt{2}}$ , le module du gain est une fonction monotone décroissante de  $\omega$ .

Pour  $Q > \frac{1}{\sqrt{2}}$  le module du gain passe par un maximum  $H_1$  pour une pulsation  $w_1$  inférieure à la pulsation de coupure

$$H_1 = H_0 \frac{Q}{\sqrt{1 - \frac{1}{4Q^2}}}, \quad \text{et } w_1 = w_c \sqrt{1 - \frac{1}{2Q^2}}$$

### - Diagramme de gain et de phase pour différentes valeurs de Q pour $H_0=1$



### - Filtre passe haut d'ordre 2 (même chose que Passe bas d'ordre 2) à faire !!

### - Filtre passe-bande

$$H(jw) = H_0 \frac{R}{R + j \left( Lw - \frac{1}{Cw} \right)} = \frac{H_0}{1 + j \left( \frac{Lw}{R} - \frac{1}{RCw} \right)} = H_0 \frac{1 - jQ \left( x - \frac{1}{x} \right)}{1 + Q^2 \left( x - \frac{1}{x} \right)^2}$$

$$|H(jw)| = \frac{H_0}{\left[ 1 + Q^2 \left( x - \frac{1}{x} \right)^2 \right]^{\frac{1}{2}}}, \quad \varphi = \text{arctg} \left( -Q \left( x - \frac{1}{x} \right) \right)$$

Pour toute valeur du facteur de qualité, le gain est maximal pour  $x = 1$ , avec  $H = 1$ . La bande passante est définie comme l'intervalle de pulsations pour lesquelles  $H \geq H_{MAX}$ ; calculons les pulsations de coupure correspondant à ces gains :

$$\left[1 + Q^2 \left(x_c - \frac{1}{x_c}\right)^2\right]^{-\frac{1}{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \Rightarrow x_c - \frac{1}{x_c} = \mp \frac{1}{Q}, \quad x_c^2 - \frac{x_c}{Q} - 1 = 0 \Rightarrow x_{1,2} = \frac{1}{2Q} \pm \sqrt{\frac{1}{4Q} + 1}$$

### - Formes asymptotiques

$$H_{dB} = 20 \log(H_0) - 10 \log \left(1 + Q^2 \left(x - \frac{1}{x}\right)^2\right)$$

$$w \rightarrow 0: \begin{cases} H_{dB} = 20 \log(H_0) + 20 \log\left(\frac{x}{Q}\right) \\ \varphi = \frac{\pi}{2} \end{cases}, \quad w \rightarrow \infty: \begin{cases} H_{dB} = 20 \log(H_0) - 20 \log(xQ) \\ \varphi = -\frac{\pi}{2} \end{cases}$$

$$w = w_c : H_{dB} = 20 \log(H_0), \quad \varphi = 0$$

Les asymptotes se coupent en  $\log(x) = 0$ , avec  $H_{dB} = 20 \log(H_0) - 20 \log(Q)$ . Elles sont au-dessus de l'axe  $H_{dB} = 0$

Lorsque  $Q < 1$ . De plus, le déphasage est nul à la résonance. On peut finalement tracer le diagramme de Bode du filtre.

