

## C- Transformées de Fourier (15)

$$\tilde{f}(v) = \int f(x) e^{-2i\pi vx} dx$$

$$\begin{aligned} \text{Ex: TF}(e^{-\pi\alpha x^2}) &= \int e^{-\pi\alpha x^2} e^{-2i\pi vx} dx = \int e^{-\pi\alpha(x^2 + \frac{2ivx}{\alpha})} dx \\ &= \int e^{-\pi\alpha(x + \frac{iv}{\alpha})^2} e^{-\frac{\pi v^2}{\alpha}} dx \\ &= e^{-\frac{\pi v^2}{\alpha}} \int e^{-\pi\alpha(x + \frac{iv}{\alpha})^2} dx \\ &= \int e^{-\alpha\pi z^2} dz = \frac{1}{\sqrt{\alpha}} \quad (\Delta \text{ dans plan } \mathbb{C}, f^u \text{ holomorphe...}) \end{aligned}$$

On a la propriété suivante (pour les fonctions)

$$\begin{aligned} \int \tilde{f} \varphi &= \int \int f(x') e^{-2i\pi x'x} dx' \cdot \varphi(x) dx = \int f(x') \tilde{\varphi}(x') dx' \\ &= \int f \cdot \tilde{\varphi} \end{aligned}$$

Donc si  $\lim_{u \rightarrow +\infty} f_u = \alpha$ ,  $\lim_{+\infty} \int f_u \varphi = \lim_{+\infty} \int f_u \cdot \tilde{\varphi} = \int \alpha \tilde{\varphi}$

On définit  $\tilde{\alpha}$ , TF de la distribution  $\alpha$  par

$$\forall \varphi \quad \int \tilde{\alpha} \varphi = \int \alpha \tilde{\varphi}$$

### PROPRIÉTÉS:

1.  $\tilde{\tilde{1}} = 1$

$$\text{car } \int \tilde{\tilde{\varphi}} = \int \tilde{\varphi} = \tilde{\varphi}(0) = \int \left( \int \varphi(x) e^{-2i\pi vx} dx \right)_{v=0} = \int \varphi$$

on a donc le droit d'écrire que

$$\int \delta(x) e^{-2i\pi vx} dx = 1, \text{ même si } e^{-2i\pi vx} \text{ n'est pas } f^u \text{ test...}$$

2.  $\tilde{\tilde{1}} = ?$

$$1 = \lim_{\sigma \rightarrow +\infty} \int e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}} dx \Rightarrow \tilde{\tilde{1}} = \lim_{\sigma \rightarrow +\infty} \text{TF}\left(e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}\right) = \lim_{\sigma \rightarrow +\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} e^{-2\pi^2\sigma^2 v^2} = \delta(v) \text{ (gaussienne normalisée)}$$

D'ai  $\tilde{\tilde{1}} = \delta(v)$ , ce qui s'écrit (si on remplace 1 dans la TF)

$$\int e^{-2i\pi vx} dx = \delta(v) \quad !$$

On alors:  $\int \tilde{\tilde{\varphi}} = \int \tilde{\varphi} = \varphi(0)$  car  $\varphi(0) = \int \tilde{\varphi} e^{2i\pi v \cdot 0} dv = \int \tilde{\varphi} d'ai \tilde{\tilde{1}} = \delta$ , plus simplement.

### 3. TF inverse

$$\begin{aligned}\int_{-\infty}^{\infty} \tilde{f}(r) e^{2i\pi r x} dr &= \int \left( \int f(x') e^{-2i\pi r x'} dx' \right) e^{+2i\pi r x} dr \\ &= \int f(x') \underbrace{\int e^{2i\pi r(x-x')} dr}_{\delta(x'-x)} dx' \\ &= f * \delta = f(x)\end{aligned}$$

### 4. Parseval-Plancherel

$$\begin{aligned}\int f g^* &= \int \int \int \tilde{f}(r) \tilde{g}(r')^* e^{-2i\pi r x} e^{+2i\pi r' x} dx dr dr' \\ &= \int \tilde{f}(r) \tilde{g}(r')^* \int e^{-2i\pi(r-r')x} dx dr dr' \\ &= \int \tilde{f}(r) \tilde{g}(r')^* \delta(r-r') dr dr' \\ &= \int \tilde{f} \tilde{g}^*\end{aligned}$$

### Interprétation:

On peut faire un parallèle avec ce qu'on sait des espaces vectoriels de dimension finie et dire que les 4 premières propriétés n'expriment que le fait que

$\{e^{2i\pi r x}\}$  peut être vu comme une base de l'espace des fonctions, attribuée par le produit scalaire  $\int f g^* = \langle f, g \rangle$

$$\langle e_r, e_{r'} \rangle = \int e^{2i\pi(r-r')x} dx = \delta(r-r')$$

$$\langle f, e_r \rangle = \int f(x) e^{-2i\pi r x} dx = \tilde{f}(r)$$

$$f(x) = \int \langle f, e_r \rangle e^{+2i\pi r x} dx = \int \tilde{f}(r) e^{2i\pi r x} dx$$

$$\int f g^* = \int \tilde{f} \tilde{g}^*$$

$$\vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = \delta_{ij}$$

$$x_i = \vec{x} \cdot \vec{e}_i$$

$$x = \sum x_i \vec{e}_i$$

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = \sum x_i y_i$$

$$5. \text{ TF}(f * g) = \tilde{f} \cdot \tilde{g}$$

$$\begin{aligned} \int f * g e^{-2i\pi v x} dx &= \int f(x') g(x-x') e^{-2i\pi v(x-x'+x')} dx dx' \\ &= \int f(x') \underbrace{\int g(x-x') e^{-2i\pi v(x-x')} dx}_{\tilde{g}(v)} e^{-2i\pi v x'} dx' \\ &= \tilde{g}(v) \tilde{f}(v) \end{aligned}$$

$$6. \text{ TF}(f \cdot g) = \tilde{f} * \tilde{g}$$

$$\begin{aligned} \int f(x) g(x) e^{-2i\pi v x} dx &= \int \tilde{f}(v') e^{2i\pi v' x} dv' \int \tilde{g}(v'') e^{2i\pi v'' x} dv'' e^{-2i\pi v x} dx \\ &= \tilde{f}(v') \tilde{g}(v'') \int e^{2i\pi x(v'+v''-v)} dx dv' dv'' \\ &= \int \tilde{f}(v') \tilde{g}(v-v') dv' \delta(v'+v''-v) \end{aligned}$$

### 7. Parité.

$$\begin{aligned} \triangleright \text{ si } f(x) = f(-x) \quad \downarrow \text{ TF} \\ \tilde{f}(v) &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(-x) e^{-2i\pi v x} dx = \int_{+\infty}^{-\infty} f(x') e^{2i\pi v x'} dx' \quad (x' = -x) \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(x') e^{2i\pi v x'} dx' = \tilde{f}(-v) \end{aligned}$$

$$\underline{f \text{ paire} \Rightarrow \tilde{f} \text{ paire}}$$

$$\triangleright \text{ si } f(x) = -f(-x), \text{ comme } \widetilde{f(-x)}(v) = \tilde{f}(-v)$$

$$f \text{ impaire} \Rightarrow \tilde{f} \text{ impaire}$$

$$\begin{aligned} 8. \text{ TF}(\text{TF}(f)) &= \int e^{-2i\pi v x} \tilde{f}(v) dv = \int e^{-2i\pi v x} e^{-2i\pi v x'} f(x') dv dx' \\ &= \int f(x') \int e^{-2i\pi v(x+x')} dv dx' = \int f(x') \delta(x+x') dx' \end{aligned}$$

$$\underline{\text{TF}(\text{TF}(f)) = f(-x)}$$

$$\text{Csq} = \text{ si } f \text{ est paire } \text{TF}(\tilde{f}) = \text{TF}^{-1}(\tilde{f})$$

### 9. Symétrie hermitienne

$$\begin{aligned} f(x) \in \mathbb{R} \Leftrightarrow f(x) = f(x)^* \quad \downarrow \text{ TF} \\ \tilde{f}(v) &= \int f(x)^* e^{-2i\pi v x} dx = \left( \int f e^{2i\pi v x} dx \right)^* \\ &= \tilde{f}(-v)^* \end{aligned}$$

d'ai  $\tilde{f}(-\nu) = \tilde{f}(\nu)^*$   
 (et donc  $|\tilde{f}(-\nu)| = |\tilde{f}(\nu)|$ )

### 10. Translation

$$\begin{aligned} \text{TF}(f(x-x_0)) &= \text{TF}(f * \delta(x-x_0)) = \tilde{f}(\nu) \cdot \int \delta(x-x_0) e^{-2i\pi\nu x} dx \\ &= \tilde{f}(\nu) e^{-2i\pi\nu x_0} \end{aligned}$$

On peut aussi procéder par un simple changement de variables, mais il est intéressant de souligner que la translation peut être vue comme une convolution!

### 11. Dilatation

$$\begin{aligned} \text{TF}(f(ax)) &= \int f(ax) e^{-2i\pi\nu x} dx = \int f(x) e^{-2i\pi \frac{\nu}{a} x} \frac{dx}{a} \text{ si } a > 0 \\ &= \int_{+\infty}^{-\infty} f(x) e^{-2i\pi \frac{\nu}{a} x} \frac{dx}{a} \text{ si } a < 0 \\ &= \int f(x) e^{-2i\pi \frac{\nu}{a} x} \frac{dx}{|a|} \quad \forall a \\ &= \frac{1}{|a|} \tilde{f}\left(\frac{\nu}{a}\right) \end{aligned}$$

ou bien  $\text{TF}\left(f\left(\frac{x}{a}\right)\right) = |a| \tilde{f}(a\nu)$

$f\left(\frac{x}{a}\right)$  est la dilatée de  $f$  d'un facteur  $a$ . Quand on dilate une fonction elle se décompose forcément sur des fréquences plus basses : la TF se contracte.

### 12. Dérivation

$$\begin{aligned} \text{TF}(f') &= \int f' e^{-2i\pi\nu x} dx = - \int f(x) (-2i\pi\nu) e^{-2i\pi\nu x} dx \\ &= 2i\pi\nu \tilde{f}(\nu) \\ \tilde{f}^{(n)}(\nu) &= (2i\pi\nu)^n \tilde{f}(\nu) \end{aligned}$$

Ce qu'on peut aussi voir comme une convolution!

$$f' = f * \delta' \text{ et } \text{TF}(\delta') = 2i\pi\nu$$

$$\underline{13.} \quad \mathcal{F}^{-1}(\delta') = \int \delta(v) e^{2i\pi vx} dv = -2i\pi x \int \delta(v) e^{2i\pi vx} dv \\ = -2i\pi x$$

$$\mathcal{F}(x) = \frac{\delta'(v)}{-2i\pi}$$

$$\mathcal{F}(x^m) = \frac{\delta^{(m)}(v)}{(-2i\pi)^m}$$

$$14. \quad \mathcal{F}(H') = 2i\pi v \tilde{H} = 1$$

$$\Rightarrow \tilde{H} = \frac{1}{2i\pi v} \quad \text{mais } \Delta \frac{1}{v} \text{ est une distribution qu'on note}$$

vp.  $\frac{1}{v}$  - Elle est définie par

$$\langle \text{vp. } \frac{1}{x}, \varphi \rangle = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{-\epsilon} \frac{\varphi(x)}{x} dx + \int_{\epsilon}^{+\infty} \frac{\varphi(x)}{x} dx$$

$$\text{Et aussi, } \frac{1}{2i\pi v} + \alpha \delta(v) \text{ vérifie } 2i\pi v \tilde{H} = 1$$

$\Rightarrow H - \frac{1}{2}$  est réelle et impaire  $\Rightarrow$  il faut que  $\tilde{H} - \frac{1}{2} \delta(v)$  aussi soit impaire

$$\text{ie } \frac{1}{2i\pi(-v)} + \alpha \delta(-v) - \frac{1}{2} \delta(-v) = -\frac{1}{2i\pi v} + (\alpha - \frac{1}{2}) \delta(v)$$

$$\text{ie } 2(\alpha - \frac{1}{2}) \delta(v) = 0 \Rightarrow \alpha = \frac{1}{2}$$

$$\boxed{\tilde{H} = \frac{1}{2i\pi v} + \frac{1}{2} \delta(v)}$$

15. (Admise)

$$W(x) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(x-n)$$

$$\tilde{W} = W$$

16. Autocorrélation

$$A_f(\tau) = \int f(x) f(x+\tau) dx$$

$$A_f(\tau) = \int f(x) f(x-\tau) dx = \int f(x+\tau) f(x) dx = A_f(\tau)$$

$x = x - \tau$

$$\Rightarrow A_f(\tau) = \int f(x) f(x-\tau) dx = f * f(-x)(\tau)$$

$$\Rightarrow \tilde{A}_f = \tilde{f}(\nu) \cdot \tilde{f}(-\nu) = |\tilde{f}(\nu)|^2 \quad \text{si } f \in \mathbb{R}$$

## 17. Fonctions périodiques

Si  $f(t+T) = f(t) \forall t$ , alors

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{in\omega t} \quad \text{avec } \omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$c_n = \frac{1}{T} \int_0^T f(t) e^{-in\omega t} dt$$

et donc on peut définir une TF au sens des distributions

$$\begin{aligned} \widehat{f}(\nu) &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n \int e^{in\omega t} e^{-2i\pi\nu t} dt \\ &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n \delta\left(\nu - \frac{n\omega}{T}\right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \boxed{\text{CP}} &= \cos(2\pi\nu_0 x) = \frac{1}{2} (e^{2i\pi\nu_0 x} + e^{-2i\pi\nu_0 x}) \\ \Rightarrow \text{TF}(\cos(2\pi\nu_0 x)) &= \frac{1}{2} \{ \delta(\nu - \nu_0) + \delta(\nu + \nu_0) \} \end{aligned}$$

$$\text{De même } \text{TF}(\sin(2\pi\nu_0 x)) = \frac{1}{2i} \{ \delta(\nu - \nu_0) - \delta(\nu + \nu_0) \}$$

### Quelques TF célèbres

$$\begin{aligned} \widehat{e^{-x^2}} &= \sqrt{\pi} e^{-\pi^2 \nu^2} \\ \widehat{e^{-\mu|x|}} &= \int_0^{\infty} e^{-\mu x} e^{-2i\pi\nu x} dx + \int_{-\infty}^0 e^{\mu x} e^{-2i\pi\nu x} dx \\ &= \left[ \frac{e^{(\mu - 2i\pi\nu)x}}{\mu - 2i\pi\nu} \right]_0^{\infty} + \left[ -\frac{e^{(\mu + 2i\pi\nu)x}}{\mu + 2i\pi\nu} \right]_0^{-\infty} \\ &= \frac{1}{\mu - 2i\pi\nu} + \frac{1}{\mu + 2i\pi\nu} = \frac{2\mu}{\mu^2 - 4\pi^2\nu^2} \quad (\text{Lorentzienne}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \widehat{\Pi(x)} &= \int_{-1/2}^{1/2} e^{-2i\pi\nu x} dx = \left[ -\frac{1}{2i\pi\nu} e^{-2i\pi\nu x} \right]_{-1/2}^{1/2} = \frac{1}{2i\pi\nu} (e^{i\pi\nu} - e^{-i\pi\nu}) \\ &= \text{sinc}(\pi\nu) \quad \text{avec } \text{sinc } x = \frac{\sin x}{x} \end{aligned}$$

$$\widehat{\Lambda} = \widehat{\Pi * \Pi} = \widehat{\Pi}^2 = \text{sinc}^2(\pi\nu)$$

Changement de convention

Parfois, on prend  $\hat{f}(\omega) = \int f(x) e^{-i\omega x} dx$

c'est à dire  $\hat{f}(\omega) = \tilde{f}\left(\frac{\omega}{2\pi}\right)$

Propriétés:

$$1. \int e^{-2i\pi\nu x} dx = \delta(\nu) = \delta\left(\frac{\omega}{2\pi}\right) = 2\pi \cdot \delta(\omega)$$

$$\int e^{+i\omega x} dx = 2\pi \delta(\omega)$$

$$\hat{1} = 2\pi \delta(\omega)$$

$$2. f(x) = \int \tilde{f}(\nu) e^{2i\pi\nu x} d\nu \quad \omega = 2\pi\nu$$

$$= \int \tilde{f}\left(\frac{\omega}{2\pi}\right) e^{i\omega x} \frac{d\omega}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \int \hat{f}(\omega) e^{i\omega x} d\omega$$

$$3. \int f g^* = \int \tilde{f}(\nu) \tilde{g}(\nu)^* d\nu \underset{\omega=2\pi\nu}{=} \frac{1}{2\pi} \int \hat{f} \hat{g}^* d\omega$$

Il faut pouvoir changer vite de convention...

$$4. \hat{f}' = i\omega \hat{f}$$

Autre convention (opticiens) =  $\hat{f}(\omega) = \int f(x) e^{+i\omega x} dx$

⇒ idem, mais  $\hat{f}' = -i\omega \hat{f}$

## D. Transformée de Fourier N dimensions.

$$\tilde{f}(\vec{v}) = \int f(\vec{r}) e^{-2i\pi\vec{v}\cdot\vec{r}} d\vec{r} \quad \text{et souvent au lieu } \hat{f}(\vec{k}) = \int f(\vec{r}) e^{-i\vec{k}\cdot\vec{r}} d\vec{r}$$

### PROPRIÉTÉS

1.  $\int e^{-2i\pi\vec{v}\cdot\vec{r}} d\vec{r} = \delta(\vec{v})$

$$\Rightarrow \int e^{-i\vec{k}\cdot\vec{r}} d\vec{r} = \delta\left(\frac{\vec{k}}{2\pi}\right) = \prod_i \delta\left(\frac{k_i}{2\pi}\right) = (2\pi)^N \delta(\vec{k})$$

où N

2. Séparabilité = si  $f(\vec{r}) = \prod_i f_i(r_i)$  (séparable)

$$\tilde{f}(\vec{v}) = \int \prod_j f_j(r_j) \cdot \prod_j e^{-2i\pi v_j r_j} d\vec{r} = \prod_j \tilde{f}_j(v_j)$$

f séparable  $\Leftrightarrow \tilde{f}$  séparable. (ex:  $\delta(\vec{r}) = \prod_j \delta(r_j)$ , gaussienne...)

### 3. TF inverse

$$f(\vec{r}) = \int \tilde{f}(\vec{v}) e^{2i\pi\vec{v}\cdot\vec{r}} d\vec{v} = \int \tilde{f}\left(\frac{\vec{k}}{2\pi}\right) e^{i\vec{k}\cdot\vec{r}} \prod_j \frac{dk_j}{2\pi} = \frac{1}{(2\pi)^N} \int \hat{f}(\vec{k}) e^{i\vec{k}\cdot\vec{r}} d\vec{k}$$

### 4. Parseval-Plancherel

$$\int f g^* = \int \tilde{f}(\vec{v}) \tilde{g}(\vec{v})^* d\vec{v} = \frac{1}{(2\pi)^N} \int \hat{f}(\vec{k}) \hat{g}(\vec{k})^* d\vec{k}$$

### 5. Convolution

$$\widetilde{f * g} = \tilde{f} \cdot \tilde{g} \quad \text{et donc} \quad \widehat{f * g} = \hat{f} \cdot \hat{g}$$

### 6. Translation

$$f(\vec{r}-\vec{r}_0) = f * \delta(\vec{r}-\vec{r}_0)$$

$$\tilde{f}(\vec{r}-\vec{r}_0)(\vec{v}) = \tilde{f}(\vec{v}) \cdot e^{-2i\pi\vec{v}\cdot\vec{r}_0} \quad \text{car} \quad \int \delta(\vec{r}-\vec{r}_0) e^{-2i\pi\vec{v}\cdot\vec{r}} = e^{-2i\pi\vec{v}\cdot\vec{r}_0}$$

### 7. Dilatation

$$(a > 0) \quad \widetilde{f(a\vec{r})} = \int f(a\vec{r}) e^{-2i\pi\vec{v}\cdot\vec{r}} d\vec{r} = \int_{\vec{r}'=a\vec{r}} f(\vec{r}') e^{-2i\pi\frac{\vec{v}}{a}\cdot\vec{r}'} \frac{d\vec{r}'}{a^N} = \frac{1}{a^N} \tilde{f}\left(\frac{\vec{v}}{a}\right)$$



### 8. Isotropie

Si  $f(\vec{r}) = g(r)$  alors  $\exists$  h.t. q  $\tilde{f}(\vec{r}) = h(r)$

Ex = 2D - Fonction d'Airy

$$f(x, y) = \text{rect}\left(\frac{r}{D}\right) \quad \text{(cercle de rayon } \frac{D}{2}\text{)}$$

$$\tilde{f}(\vec{r}) = \int \text{rect}\left(\frac{r}{D}\right) e^{-2i\pi\vec{r}\cdot\vec{r}} d\vec{r}$$

On pose  $x = r \cos \theta$   
 $y = r \sin \theta$

$$r_x = r \cos \varphi$$
$$r_y = r \sin \varphi$$

$$\tilde{f}(\vec{r}) = \int_{-\pi}^{\pi} \int_0^{+\infty} \text{rect}\left(\frac{r}{D}\right) e^{-2i\pi r r (\cos \theta \cos \varphi + \sin \theta \sin \varphi)} r dr d\theta$$

$$= \int_{-\pi}^{\pi} d\theta \int_{-\pi}^{\pi} r \cdot \text{rect}\left(\frac{r}{D}\right) e^{-2i\pi r r \cos(\theta - \varphi)} d\varphi$$

$$= \int_0^{+\infty} \text{rect}\left(\frac{r}{D}\right) r \int_{-\pi}^{\pi} e^{-2i\pi r r \cos \theta} d\theta$$

$$J_0(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} e^{-ix \cos \theta} d\theta \quad x J_1(x) = \int_0^x \xi J_0(\xi) d\xi$$

$$\tilde{f}(\vec{r}) = \int_0^{+\infty} \text{rect}\left(\frac{r}{D}\right) 2\pi r J_0(2\pi r r) dr \quad \text{(transformée de Bessel)}$$

$$= \int_0^{D/2} 2\pi r J_0(2\pi r r) dr = \frac{1}{r} \times \int_0^{\pi r D} \xi J_0(\xi) \frac{d\xi}{2\pi r}$$

$$= \frac{1}{2\pi r^2} \times \pi r D \times J_1(\pi r D)$$

$$= \frac{\pi D^2}{4} \times \frac{2 J_1(\pi r D)}{\pi r D}$$

↳ fonction d'Airy  $A(\pi r D)$

### 9. Dérivation

$$\partial_x f = \int 2i\pi r_x \tilde{f} e^{2i\pi\vec{r}\cdot\vec{r}} d\vec{r} \Rightarrow \partial_x f = 2i\pi r_x \tilde{f}$$

$$\partial_x f = i k_x \hat{f}$$

$$\text{Csq} = \widehat{\text{grad}} f = i \vec{k} \hat{f}$$
$$\Delta f = -k^2 \hat{f}$$

Exemple =

$$\Delta\left(\frac{1}{r}\right) = ?$$

$$\forall R > 0 \quad \Delta\left(\frac{1}{r}\right) = 0 \quad \text{et} \quad \int_{O_R} \Delta\left(\frac{1}{r}\right) d\vec{r} = \int \operatorname{div}\left(\operatorname{grad}\left(\frac{1}{r}\right)\right) d\vec{r} = \int \vec{\nabla}\left(\frac{1}{r}\right) \cdot d\vec{s}$$
$$= \int -\frac{1}{r^2} \vec{e}_r \cdot \vec{e}_r dS = -4\pi$$

$\forall \varphi \quad \int \Delta\left(\frac{1}{r}\right) \cdot \varphi d\vec{r}$  ne dépend pas de  $R$

$$\text{et} \quad \lim_{R \rightarrow 0} \int_{O_R} \Delta\left(\frac{1}{r}\right) \varphi(\vec{r}) d\vec{r} = \int \Delta\left(\frac{1}{r}\right) \varphi(0) d\vec{r} = -4\pi \varphi(0)$$

$$\Rightarrow \Delta\left(\frac{1}{r}\right) = -4\pi \delta(\vec{r})$$

Comme

$$\widehat{\Delta\left(\frac{1}{r}\right)} = -k^2 \widehat{\frac{1}{r}} = -4\pi \widehat{\delta(\vec{r})} \Rightarrow \text{on écrit que } \widehat{\frac{1}{r}} = \frac{1}{k^2}$$

- A un champ de laplacien nul près

- Ça donne un sens à la TF<sup>-1</sup> de  $\frac{1}{k^2}$  donc à la TF de  $\frac{1}{r^2}$

$$TF^{-1}\left(\frac{1}{r^2}\right) = \frac{1}{(2\pi)^3} \times \frac{1}{k}$$

# SYSTÈMES LINÉAIRES

## A. Cas unidimensionnel = Généralités.

Soit un "opérateur" décrivant un système physique

$$s(t) = \mathcal{Y}(e(t))$$

$\mathcal{Y}$  est linéaire si  $\forall \alpha, \beta, e_1, e_2 \quad \mathcal{Y}(\alpha e_1 + \beta e_2) = \alpha \mathcal{Y}(e_1) + \beta \mathcal{Y}(e_2)$

$\mathcal{Y}$  est invariant par translation si

$$\mathcal{Y}(e(t+\tau)) = \mathcal{Y}(e)(t+\tau)$$

(ie  $\mathcal{Y}$  commute avec l'opérateur  $T_\tau$  tq  $T_\tau(e(t)) = e(t+\tau)$ )

### 1. Réponse impulsionnelle

$$e = e * \delta \Rightarrow e(t) = \int e(t') \delta(t-t') dt'$$

$$\mathcal{Y}(e(t)) = \int e(t') \mathcal{Y}(\delta(t-t')) dt' \quad \text{si } \mathcal{Y} \text{ est linéaire}$$

et si en plus  $\mathcal{Y}$  est invariant,

$$\mathcal{Y}(e(t)) = \int e(t') \mathcal{Y}(\delta)(t-t') dt'$$

$$\boxed{\mathcal{Y}(e) = e * \mathcal{Y}(\delta)}$$

|| Tout opérateur linéaire et invariant est une convolution par la réponse impulsionnelle  $\mathcal{Y}(\delta)$ .

Ex = Translation =

$$T_\tau T_{-\tau_0} = T_{-\tau_0} T_\tau \quad \text{et } T_{\tau_0} \text{ est linéaire}$$

$$\Rightarrow \text{en effet } T_{\tau_0} = * \delta(x-\tau_0)$$

Dérivation =

$$(f(x+\tau))' = f'(x+\tau) \quad \text{et la dérivation est linéaire}$$

$\Rightarrow$  l'opérateur dérivation est la convolution par  $\delta'$

Connaître  $\mathcal{Y}(\delta)$  permet de tout savoir sur le comportement du système. C'est la fonction de Green du problème,  $G(t)$

## 2. Fonction de transfert

$$\begin{aligned} \mathcal{Y}(e^{i\omega t}) &= \int e^{i\omega(t-t')} G(t') dt' = e^{i\omega t} \int G(t') e^{-i\omega t'} dt' \\ &= \hat{G}(\omega) e^{i\omega t} \end{aligned}$$

|| Un système linéaire et invariant conserve la fréquence.  
La fonction de transfert d'un système est la transformée de Fourier de la réponse impulsionnelle.

$$\text{Si } s(t) = \mathcal{Y}(e(t)) = e * G$$

$$\text{alors } \hat{s} = \hat{G} \cdot \hat{e}$$

⇒ En Fourier les choses sont plus simples. (Surtout pour l'inversion de la convolution, par exemple retrouver  $\hat{e}$  connaissant

$$\hat{s} : \hat{e} = \frac{\hat{s}}{\hat{G}}$$

## 3. Réponse à un échelon

$$\begin{aligned} e &= \int e'(t') s(t-t') dt' = - \int e'(t') (-H(t-t')) dt' \\ &= e' * H \end{aligned}$$

$$\mathcal{Y}(e) = \int e'(t') \mathcal{Y}(H)(t-t') dt' = e' * \mathcal{Y}(H) \quad \text{si } \mathcal{Y} \text{ est linéaire et invariant.}$$

⇒ comme la famille  $\{s(t-t_0)\}_{t_0}$  ou  $\{e^{2i\pi\nu t}\}_{\nu}$ , la famille  $\{H(t-t_0)\}_{t_0}$  peut être vue comme une base de l'espace des  $f^4$ .

Connaître  $\mathcal{Y}(H)$  c'est connaître la réponse du système à n'importe quelle entrée, comme pour  $G$  ou  $\hat{G}$ .

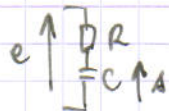
En fait

$$\mathcal{Y}(H)' = \mathcal{Y}(H') = G$$

|| La réponse impulsionnelle est la dérivée de la réponse à un échelon.

## B. Electrocinétique

Circuit RC:



$$A + Ri = e \quad i = C \frac{di}{dt} \Rightarrow \underline{A + RC \dot{A} = e}$$

⇒ la relation entre  $A$  et  $e$  est linéaire et invariante.

$$\exists G(t) \text{ tq } A = G * e$$

► Comme il n'est pas évident de trouver  $G$ , on passe en Fourier

$$(iRC\omega + 1)\hat{A} = \hat{e} \quad [\text{convention } \hat{A} = \int A(t)e^{-i\omega t} dt \Rightarrow A(t) = \frac{1}{2\pi} \int \hat{A}(\omega)e^{i\omega t} d\omega]$$

$$\hat{A} = \frac{1}{1+iRC\omega} \hat{e}$$

$\underbrace{\hspace{2cm}}_{\hat{G}}$

►  $G(t) = \text{TF}^{-1}(\hat{G}) = \frac{1}{2\pi} \int \frac{e^{i\omega t}}{1+iRC\omega} d\omega \Rightarrow$  on passe en plan  $\mathbb{C}$ .

si  $t > 0$   $\Rightarrow$  or pas de pôle dans le  $\frac{1}{2}$  plan inférieur

$$\Rightarrow G(t < 0) = 0$$

si  $t > 0$   $\Rightarrow$  pôle en  $\frac{i}{RC}$

$$G(t) = \frac{1}{2\pi} \int \frac{e^{i\omega t}}{\omega - (-\frac{i}{RC})} \times -\frac{i}{RC} = -\frac{i}{2\pi RC} \times \underbrace{2i\pi \text{ Res}\left(\frac{e^{i\omega t}}{\omega - \frac{i}{RC}}; \frac{i}{RC}\right)}_{e^{-t/RC}}$$

$$\underline{G(t) = \frac{1}{RC} e^{-t/RC} \cdot H(t)}$$

► Vérification = Réponse à un échelon  $A + RC \dot{A} = H(t)$

$$A(t < 0) = 0 \text{ et } A(t > 0) = d e^{-t/RC} + 1 \quad d = -1 \text{ (cond. initiales)}$$

solution sans 2nd membre

solution particulière

$$A(t) = 1 - e^{-t/RC} \Rightarrow G(t) = A'(t) = \frac{1}{RC} e^{-t/RC} H(t) \quad \text{ça marche!}$$

## C. Electrostatique

$$\operatorname{div} \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0} \quad \vec{E} = -\operatorname{grad} V$$

$$\boxed{-\Delta V = \frac{\rho}{\epsilon_0}}$$

$\exists G(\vec{r})$  tq  $V = G * \rho$  (opérateur linéaire et invariant)

▷ On passe en Fourier =

$$k^2 \hat{V} = \frac{1}{\epsilon_0} \hat{\rho}$$

$$\hat{V} = \frac{1}{\epsilon_0 k^2} \hat{\rho}$$

$\underbrace{\hspace{1cm}}_{\hat{G}}$

▷ TF inverse. On sait que  $\frac{1}{r} = \frac{4\pi}{k^2} \Rightarrow \hat{G} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0 r}$

▷ On peut donc écrire

$$V = G * \rho = \int \frac{\rho(\vec{r}')}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r} - \vec{r}'|} d\vec{r}'$$

Rq  $G$  est le champ d'une charge "ponctuelle" car elle vérifie

$$-\Delta G = \frac{1}{\epsilon_0} \delta(\vec{r}) \rightsquigarrow k^2 \hat{G} = \frac{1}{\epsilon_0} \rightsquigarrow \hat{G} = \frac{1}{\epsilon_0 k^2}$$

## D. Electromagnétisme

En jauge de Lorentz

$$\begin{cases} -\square V = \frac{\rho}{\epsilon_0} \\ -\square \vec{A} = \mu_0 \vec{j} \end{cases}$$

$$\square = \Delta - \frac{1}{c^2} \partial_t^2$$

⇒ considérons l'équation

$$\underline{-\square \phi = g}$$

$$\exists G(\vec{r}, t) \text{ tq } \phi = g * G \quad \uparrow \text{ 4D!}$$

► Passons en Fourier 4D base  $e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)}$

$$\hat{\phi}(\vec{k}, \omega) = \int \phi(\vec{r}, t) e^{-i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)} d^3\vec{r} dt$$


$$\phi(\vec{r}, t) = \frac{1}{(2\pi)^4} \int \hat{\phi}(\vec{k}, \omega) e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)} d^3\vec{k} d\omega$$


$$\hookrightarrow \left(k^2 - \frac{\omega^2}{c^2}\right) \hat{\phi} = \hat{g}$$

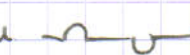
$$\hat{G} = \frac{1}{k^2 - \frac{\omega^2}{c^2}}$$

► TF inverse en temps =

$$G(\vec{k}, t) = \frac{1}{2\pi} \int \frac{1}{\left(k^2 - \frac{\omega^2}{c^2}\right)} e^{i\omega t} d\omega$$

⇒ pôles en  $\pm kc$  on a donc le choix 1) 

ou  2)

On prend 2) (seule solution causale)  3)

$G(\vec{k}, t) = 0$  si  $t < 0$  car

$$\text{si } t > 0 \quad G(\vec{k}, t) = \frac{1}{2\pi} \times 2i\pi \left[ \text{Res}\left(\frac{e^{i\omega t}}{k^2 - \frac{\omega^2}{c^2}}; -kc\right) + \text{Res}\left(\frac{e^{i\omega t}}{k^2 - \frac{\omega^2}{c^2}}; +kc\right) \right]$$

$$\frac{1}{k^2 - \frac{\omega^2}{c^2}} = -\frac{c}{2k} \left\{ \frac{1}{\omega - kc} - \frac{1}{\omega + kc} \right\}$$

$$G(\vec{k}, t) = -\frac{ic}{2k} (e^{ikct} - e^{-ikct})$$

TF inverse en espace

$$G(\vec{r}, t) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int G(\vec{k}, t) e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} d\vec{k}$$

On se place en coordonnées sphériques en  $\vec{k}$ , on choisit l'axe polaire aligné avec  $\vec{r}$ , ni bien que  $\vec{k} \cdot \vec{r} = kr \cos \theta$

$$G(\vec{r}, t) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int -\frac{ic}{2k} (e^{ikct} - e^{-ikct}) e^{ikr \cos \theta} k^2 \sin \theta dk d\theta d\varphi$$

$\int_0^{+\infty} dk$      $\int_{-\pi/2}^{+\pi/2} d\theta$      $\int_0^{2\pi} d\varphi$

$$= -\frac{ic}{(2\pi)^2} \int_0^{+\infty} k (e^{ikct} - e^{-ikct}) \int_{-\pi/2}^{+\pi/2} e^{ikr \cos \theta} \sin \theta d\theta$$

$$\frac{1}{ikr} \int_{-kr}^{+kr} e^{ix} dx$$

$$\frac{1}{ikr} (e^{ikr} - e^{-ikr})$$

$$= \frac{c}{8\pi^2 r} \int_0^{+\infty} (e^{-ikct} - e^{ikct}) (e^{ikr} - e^{-ikr}) dk$$

$$= \frac{c}{8\pi^2 r} \int_0^{+\infty} e^{ik(r-ct)} + e^{-ik(r-ct)} - (e^{-ik(r+ct)} - e^{ik(r+ct)}) dk$$

$$= \frac{c}{8\pi^2 r} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{ik(r-ct)} - e^{ik(r+ct)} dk$$

$$= \frac{c}{4\pi r} \delta(r-ct) - \delta(r+ct)$$

$$= 0 \quad \forall t > 0$$

$$G(\vec{r}, t) = \frac{c}{4\pi r} \delta(r-ct)$$

$$\triangleright V(\vec{r}, t) = \frac{1}{\epsilon_0} \int \frac{c}{4\pi |\vec{r} - \vec{r}'|} \delta(|\vec{r} - \vec{r}'| - c(t-t')) \rho(\vec{r}', t') d\vec{r}' dt'$$

$$= \frac{1}{4\pi \epsilon_0} \int \frac{\rho(\vec{r}', t - \frac{|\vec{r} - \vec{r}'|}{c})}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d\vec{r}', \quad \text{Potentiels retardés.}$$



## E. Equation de la chaleur

$$\partial_t T(\vec{r}, t) = \mathcal{D} \Delta T$$

$$T(\vec{r}, t) = T(\vec{r}, 0) * G_t(\vec{r})$$

$$\partial_t \hat{T} = -k^2 \mathcal{D} \hat{T}$$

$$\hat{T} = \hat{T}(\vec{r}, 0) e^{-\mathcal{D}k^2 t}$$

TF inverse

$$\hat{G}_t(\vec{r})$$

$$G(\vec{r}, t) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int e^{-\mathcal{D}k^2 t} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} d\vec{k}$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^3} \int e^{-\mathcal{D}k_j^2 t} e^{i k_j r_j} dk_j$$

$$= \frac{1}{(4\pi \mathcal{D}t)^{3/2}} e^{-\frac{r^2}{4\mathcal{D}t}}$$

$$\text{TF}(e^{-\alpha r^2}) = \left(\frac{\pi}{\alpha}\right)^{3/2} e^{-k^2/4\alpha}$$

$$\text{TF}^{-1}\left(e^{-\frac{k^2}{4\alpha}}\right) = \left(\frac{\alpha}{\pi}\right)^{3/2} e^{-\alpha r^2}$$

$$\text{ici } \frac{1}{4\alpha} = \mathcal{D}t$$

$$\alpha = \frac{1}{4\mathcal{D}t}$$