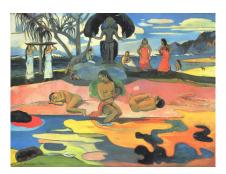
# Bases pour le traitement d'image

# Florian Langlois d'après le cours de Julie Delon







Transport optimal de couleurs



# Table des matières

1	Trai	nsformée (	de Fourier discrète 1D
	1	TFD en 1	1D
		1.1 E	Espaces des suites périodiques
		1.2 T	Fransformée de Fourier Discrète (TFD)
		1.3 H	Base orthogonales des suites périodiques
	2		tion périodique en 1D
			Convolution périodique
		2.2 F	Filtrage
		2.3	Opérateurs stationnaires
		2.4 I	Dérivée discrète
	3	Opératio	ns géométriques en 1D
			Sous-échantillonage
			Zoom par 0-padding
			Translation
2	Transformée de Fourier discrète 2D		
	1	TFD en 2	2D
		1.1 F	Espaces des suites périodiques
			Fransformée de Fourier Discrète (TFD)

4 TABLE DES MATIÈRES

### Chapitre 1

# Transformée de Fourier discrète 1D

On peut se représenter une image comme étant une espèce de tableau. Par exemple si l'on prend cette image et que l'on s'amuse à zommer dessus, on pourra voir apparaître des cases d'une seule couleur : ce sont les fameux **pixels**.





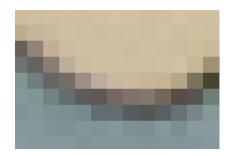


FIGURE 1.1 – Une image de plus en plus zoomée

De cette manière, il paraît légitime de modéliser une image par une matrice dont chaque coefficient représente un pixel. Un pixel est alors un triplet (R,V,B), où chaque élément du triplet est un nombre réel qui représente la proportion de rouge, de vert et de bleu qui composent sa couleur. En ayant ainsi modélisé notre image, nous pourrons effectuer dessus des opérations mathématiques comme avec n'importe quelle matrice. Nous aurons ainsi à notre disposition toute une batterie d'outils très pratique pour jouer sur les images, et notamment la **transformée de Fourier**.

Cependant, afin de mieux appréhender ces différents outils, nous commencerons par nous intéresser uniquement à des images en nuances de gris, de sorte à ce qu'un pixel ne soit plus un triplet de réels, mais un simple nombre réel. Remarquons aussi qu'une image/matrice est en quelque sorte un objet en deux dimensions (longueur et largeur) : nous allons aussi simplifier cela dans en un premier temps et n'étudier au premier abord que des objets à une seule dimension (par exemple une image sur une seule ligne ou une seule colonne, ou encore un signal sonore). Nous étudierons donc dans un premier temps les matrices lignes.

L'outil au cœur de ce chapitre est la transformée de Fourier. La transformée de Fourier fait intervenir les nombres complexes : il est donc essentiel de considérer que les coefficients des matrices lignes peuvent être complexes pour avoir une totale liberté (par exemple considérer que la transformée est elle-même une image).

### 1 TFD en 1D

### 1.1 Espaces des suites périodiques

Imaginons qu'on ait une image (sur une seule ligne, pour l'instant) composée de 4 pixels ayant chacun pour valeurs a, b, c et d. Notre image est donc le quadruplet (a, b, c, d). La périodiser, c'est alors former la suite infinie (à gauche comme à droite)  $(\ldots, b, c, d, a, b, c, d, a, b, c, d, a, b, c, \ldots)$ .

### **Définition 1 (Suites périodiques)**

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $u : \mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{C}$ .

On dit que u est N-périodique si et seulement si

$$\forall x \in \mathbb{Z}, u(x+N) = u(x)$$

On note  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  l'ensemble des suites  $\mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{C}$  qui sont N-périodiques.

## Proposition 1 (Espace des suites périodiques)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ .

- 1.  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  est un  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel.
- 2. Pour tout u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , posons  $\langle u|v\rangle:=\sum\limits_{x=0}^{N-1}u(x)\overline{v(x)}$ . Alors  $\langle \bullet|\bullet \rangle$  est un produit scalaire hermitien sur  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .



- 1. L'ensemble des suites  $\mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{C}$ , dont  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  est une partie, est naturellement munit d'une structure de  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel. Il suffit donc de montrer que  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  en est un sous-espace vectoriel.
  - $\bullet\,$  La suite nulle est évidemment N-périodique donc dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}.$
  - Soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $\lambda \in \mathbb{C}$ . Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $(u + \lambda v)(x + N) = u(x + N) + \lambda v(x + N) = u(x) + \lambda v(x) = (u + \lambda v)(x)$ . Donc  $u + \lambda v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Donc  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  est un  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel.

2.  $\langle \cdot | \cdot \rangle$  est à symétrie hermitienne.

Soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On a alors

$$\overline{\langle v|u\rangle} = \sum_{x=0}^{\overline{N-1}} \overline{v(x)} \overline{u(x)} = \sum_{x=0}^{N-1} \overline{v(x)} \overline{\overline{u(x)}} = \sum_{x=0}^{N-1} \overline{v(x)} \overline{\overline{u(x)}} = \sum_{x=0}^{N-1} \overline{v(x)} u(x) = \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \overline{v(x)} = \langle u|v\rangle$$

 $\langle \bullet | \bullet \rangle$  est linéaire à gauche.

Soient u, v et w dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .

On a alors

$$\langle u + \lambda v | w \rangle = \sum_{x=0}^{N-1} (u + \lambda v)(x) \overline{w(x)} = \sum_{x=0}^{N-1} (u(x) + \lambda v(x)) \overline{w(x)}$$
$$= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \overline{w(x)} + \lambda \sum_{x=0}^{N-1} v(x) \overline{w(x)} = \langle u | w \rangle + \lambda \langle v | w \rangle$$

⟨•|•⟩ est semi-linéaire à droite.

Soient u, v et w dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .

Soient 
$$u, v$$
 et  $w$  dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .  
On a alors  $\langle u|v + \lambda w \rangle = \overline{\langle v + \lambda w|u \rangle} = \overline{\langle v|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle v|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle v|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle v|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle v|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle + \overline{\lambda} \langle w|u \rangle} = \overline{\langle w|u \rangle}$ 

 $\langle \cdot | \cdot \rangle$  est définie positive.

Soit 
$$u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$$
.  
On a  $\langle u|u \rangle = \sum_{x=0}^{N-1} u(x)\overline{u(x)} = \sum_{x=0}^{N-1} \left|u(x)\right|^2 \geq 0$ , d'où la positivité.

Supposons alors que  $\langle u|u\rangle=0$ .

On a donc 
$$\sum_{x=0}^{N-1} |u(x)|^2 = 0$$
.

Or une somme de nombres positifs est nulle si et seulement si chaque terme est nul.

Donc pour tout  $x \in \llbracket 0, N-1 \rrbracket$ , on a  $\big| u(x) \big|^2 = 0$  et donc u(x) = 0.

Donc u est nulle sur [0, N-1] et donc sur tout  $\mathbb{Z}$  par N-périodicité.

Donc u est la fonction nulle, d'où le côté défini.

Ainsi,  $\langle {\bf \cdot} | {\bf \cdot} \rangle$  est sesquilinéaire, à symétrie hermitienne, et définie positif.

Donc  $\langle \cdot | \cdot \rangle$  est un produit scalaire hermitien.

CQFD.

#### Remarque:

Cela permet de munir  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  de la norme issue du produit scalaire hermitien :

$$\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, ||u|| := \sqrt{\langle u|u\rangle} = \sqrt{\sum_{x=0}^{N-1} |u(x)|^2}$$

Si besoin est, on peut toujours passer des images périodiques aux images non périodiques simplement, via l'isométrie suivante.

### Proposition 2 (Isométrie avec les uplets)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ .

$$\text{L'application } \varphi := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^N \\ u & \longmapsto & \left( u(x) \right)_{x \in \llbracket 0, N-1 \rrbracket} \end{array} \right) \text{ est une isométrie de $\mathbb{C}$-espaces vectoriels. }$$



# Démonstration

- On peut considérer l'application  $\psi:\mathbb{C}^N\longrightarrow\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  qui prend un N-uplet et le prolonge à gauche et à droite par N-périodicité. Il n'est pas difficile de constater que  $\varphi$  et  $\psi$  sont réciproques l'une de l'autre, ce qui les rend bijectives.
- $\bullet$  Montrons que  $\varphi$  est linéaire.

Soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .

On a alors

$$\varphi(u + \lambda v) = \left( (u + \lambda v)(x) \right)_{x \in \llbracket 0, N - 1 \rrbracket} = \left( u(x) + \lambda v(x) \right)_{x \in \llbracket 0, N - 1 \rrbracket}$$
$$= \left( u(x) \right)_{x \in \llbracket 0, N - 1 \rrbracket} + \lambda \left( v(x) \right)_{x \in \llbracket 0, N - 1 \rrbracket} = \varphi(u) + \lambda \varphi(v)$$

• Montrons que  $\varphi$  est isométrique.

Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On a alors 
$$\left|\left|\varphi(u)\right|\right|_{\mathbb{C}^N} = \sqrt{\sum\limits_{x=0}^N \left|\varphi(u)_x\right|^2} = \sqrt{\sum\limits_{x=0}^N \left|u(x)\right|^2} = \left|\left|u\right|\right|_{\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}$$

Ainsi,  $\varphi$  est bijective, linéaire et isométrique.

Donc  $\varphi$  est une isométrie

CQFD.

### Définition 2 (Dirac de base des suites périodiques)

Soient 
$$N \in \mathbb{N}^*$$
 et  $a \in [0; N-1]$ .

On note 
$$\delta_a$$
 l'application  $\left(\begin{array}{ccc} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \{0,1\} \\ x & \longmapsto & \left\{ \begin{array}{ccc} 1 & \text{si } x \equiv a[N] \\ 0 & \text{sinon} \end{array} \right)$ .

### Proposition 3 (Les Dirac de base forment une base)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ .

Alors  $(\delta_0, \ldots, \delta_{N-1})$  est une base de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

ullet Montrons que  $\left(\delta_0,\ldots,\delta_{N-1}
ight)$  est une famille génératrice de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . Posons  $v := \sum_{a=0}^{N-1} u(a) \delta_a \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Soit  $x \in [0, N-1]$ .

On a alors  $u(x) = u(x)\delta_x(x) = u(x)\delta_x(x) + \sum_{a=0}^{N-1} u(a)\delta_a(x) = \sum_{a=0}^{N-1} u(a)\delta_a(x) = v(x)$ .

Donc  $\forall x \in [0, N-1], u(x) = v(x).$ 

Donc par N-périodicité, on a  $\forall x \in \mathbb{Z}, u(x) = v(x)$ .

Donc u = v et donc u est engendré par  $(\delta_0, \dots, \delta_{N-1})$ .

Donc  $(\delta_0, \dots, \delta_{N-1})$  est une famille génératrice de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . Or  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  est isomorphe à  $\mathbb{C}^N$  d'après la proposition précédente, donc  $\dim(\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}) = N$ . Donc  $(\delta_0, \dots, \delta_{N-1})$  est une base de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

#### 1.2 Transformée de Fourier Discrète (TFD)

Il est temps comme promis de définir la transformée de Fourier pour nos suites périodiques. Avant cela, pour bien comprendre le lien avec les notions de Fourier vues au semestre précédent, récapitulons-les :

1. Pour  $f:\mathbb{R}\longrightarrow\mathbb{C}$ , si  $f\in L^1$  alors on peut définir sa transformée de Fourier  $\widehat{f}:\mathbb{R}\longrightarrow\mathbb{C}$  par

$$\forall t \in \mathbb{R}, \widehat{f}(t) := \int_{\mathbb{R}} f(x)e^{-2i\pi tx} dx$$

Pour  $g:\mathbb{R}\longrightarrow\mathbb{C}$ , si g est  $L^1$  alors on peut définir sa transformée de Fourier inverse  $\check{g}:\mathbb{R}\longrightarrow\mathbb{C}$  par

$$\forall x \in \mathbb{R}, \widecheck{g}(x) := \int_{\mathbb{R}} g(t)e^{2i\pi tx} dt$$

On remarque alors que si  $\widehat{f}$  est  $L^1$ , alors f est égale presque partout à  $\widehat{f}$ .

2. Pour T>0 et  $f:\mathbb{R}\longrightarrow\mathbb{C}$ , si f est T-périodique et f est  $L^1$  sur [0,T], alors on peut définir sa transformée de Fourier  $\widehat{f}: \mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{R}$  par

$$\forall n \in \mathbb{Z}, \widehat{f}(n) := \frac{1}{T} \int_0^T f(x) e^{-\frac{2i\pi nx}{T}} dx$$

(on note souvent  $c_n(f) = \widehat{f}(n)$ , c'est le  $n^{\text{ème}}$  coefficient de Fourier de f) Pour  $u: \mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{C}$ , si u est  $\ell^1$ , alors on peut définir sa transformée de Fourier inverse  $\widecheck{u}: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C}$  par

$$\forall x \in \mathbb{R}, \widecheck{u}(x) := \sum_{n \in \mathbb{Z}} u(n) e^{\frac{2i\pi nx}{T}}$$

On remarque alors que si f est  $L^2$ , alors  $f = \hat{f}$  avec convergence au sens de la norme  $L^2$ .

Nous sommes à présent armés pour définir encore une nouvelle transformée de Fourier.

### **Définition 3 (TFD)**

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On appelle **TFD** de u l'application  $\widehat{u}: \mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{C}$  définie par

$$\forall a \in \mathbb{Z}, \widehat{u}(a) := \sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{-\frac{2i\pi xa}{N}}$$

# Proposition 4 (La TFD d'une périodique est périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . Alors  $\widehat{u} \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .



Démonstration

Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\widehat{u}(a+N) = \sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{-\frac{2i\pi x(a+N)}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{-\frac{2i\pi xa}{N}}e^{-\frac{2i\pi xN}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{-\frac{2i\pi xa}{N}}e^{-2i\pi x}$$

$$= \sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{-\frac{2i\pi xa}{N}} \times 1 = \sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{-\frac{2i\pi xa}{N}} = \widehat{u}(a)$$

CQFD.

### **Définition 4 (TFD inverse)**

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On appelle **TFD inverse** de v l'application  $\widecheck{v}:\mathbb{Z}\longrightarrow\mathbb{C}$  définie par

$$\forall x \in \mathbb{Z}, \widecheck{v}(x) := \frac{1}{N} \sum_{a=0}^{N-1} v(a) e^{\frac{2i\pi ax}{N}}$$

Vous remarquerez ici que le choix de diviser par N (la période) a été fait pour la transformée inverse, et non la transformée directe. Pourtant, pour les séries de Fourier on avait divisé par T (la période) lors de la transformée directe. Il n'est pas compliqué de se convaincre par linéaire que ça n'a aucune importance. Il faut juste se fixer une convention, et s'y tenir pour la suite du cours.

### Proposition 5 (Réécriture de la TFD inverse avec la TFD directe)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widecheck{v}(x) = \frac{1}{N}\widehat{v}(-x)$ .

En particulier, pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widehat{v}(x) = N\widecheck{v}(-x)$ .



Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widecheck{v}(x) = \frac{1}{N} \sum_{a=0}^{N-1} v(a) e^{\frac{2i\pi ax}{N}} = \frac{1}{N} \sum_{a=0}^{N-1} v(a) e^{\frac{-2i\pi a(-x)}{N}} = \frac{1}{N} \widehat{v}(-x).$  Ainsi, pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widecheck{v}(x) = \frac{1}{N} \widehat{v}(-x)$ .

En particulier, pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widecheck{v}(-x) = \frac{1}{N}\widehat{v}(x)$ .

Donc pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $N\widecheck{v}(-x) = \widehat{v}(x)$ .

COFD.

### Proposition 6 (La TFD inverse d'une périodique est périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . Alors  $\check{v} \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .



Donc pour tout 
$$x \in \mathbb{Z}$$
, on a  $\widecheck{v}(x+N) = \frac{1}{N}\widehat{v}(-x-N) = \frac{1}{N}\widehat{v}(-x) = \widecheck{v}(x)$ . Donc  $\widecheck{v}$  est  $N$ -périodique .

### Lemme 1 (Lemme de la TFD)

$$\begin{array}{l} \text{Soient } N \in \mathbb{N}^* \text{ et } x,y \in [\![0,N-1]\!]. \\ \text{On a alors } \sum\limits_{a=0}^{N-1} \left(e^{\frac{2i\pi(x-y)}{N}}\right)^a = N \mathbb{1}_{x=y}. \end{array}$$



• Si 
$$x = y$$
, alors  $q = e^{\frac{2i\pi(x-x)}{N}} = e^0 = 1$  et donc  $\sum_{a=0}^{N-1} q^a = \sum_{a=0}^{N-1} 1^a = \sum_{\xi=0}^{N-1} 1 = N = N \mathbb{1}_{x=y}$ .

• Supposons que  $x \neq y$ .

$$\text{Comme } 0 \leq x \leq N-1 \text{ et } 0 \leq y \leq N-1 \text{ on a } -(N-1) \leq -y \leq 0 \text{ et donc } -(N-1) \leq x-y \leq N-1.$$

Or le seul multiple de N dans  $\llbracket -(N-1), N-1 \rrbracket$  est 0.

Donc 
$$q = e^{\frac{2i\pi(x-y)}{N}} \neq 1$$
 et donc  $\sum_{a=0}^{N-1} q^a = \frac{1-q^N}{1-q} = \frac{1-1}{1-q} = 0 = N\mathbb{1}_{x=y}$ .

Donc comme 
$$x-y\neq 0, x-y$$
 n'est pas un multiple de  $N$ .

Donc  $q=e^{\frac{2i\pi(x-y)}{N}}\neq 1$  et donc  $\sum\limits_{a=0}^{N-1}q^a=\frac{1-q^N}{1-q}=\frac{1-1}{1-q}=0=N\mathbb{1}_{x=y}$ .

Dans tous les cas, on a bien  $\sum\limits_{a=0}^{N-1}\left(e^{\frac{2i\pi(x-y)}{N}}\right)^a=N\mathbb{1}_{x=y}$ .

COFD.

Nous pouvons alors énoncer le théorème suivant, que ne demande pas d'être  $L^1$  ou  $\ell^1$  comme c'était le cas dans le cours du semestre précédent, tout simplement parce que les sommes en jeu sont ici finies : ouf, tout va bien!

### Théorème 1 (La TFD est un isomorphisme)

Soit 
$$N \in \mathbb{N}^*$$
.

$$\begin{array}{l} \text{L'application } \varphi := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \\ u & \longmapsto & \widehat{u} \end{array} \right) \text{ est un isomorphisme de $\mathbb{C}$-espaces vectoriels.} \\ \\ \text{L'application } \psi := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \\ v & \longmapsto & \widecheck{v} \end{array} \right) \text{ est la réciproque de } \varphi. \end{array}$$

L'application 
$$\psi:=\left(egin{array}{ccc}\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}&\longrightarrow&\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}\\v&\longmapsto&\widetilde{v}\end{array}
ight)$$
 est la réciproque de  $arphi$ 

En particulier, pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a  $\widehat{u} = u$  et  $\widecheck{u} = u$ 



### Démonstration

ullet Commençons par montrer que  $\varphi$  est linéaire.

Soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .

Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\widehat{u + \lambda v}(a) = \sum_{x=0}^{N-1} (u + \lambda v)(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} (u(x) + \lambda v(x)) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}}$$

$$= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} + \lambda \sum_{x=0}^{N-1} v(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} = \widehat{u}(a) + \lambda \widehat{v}(a)$$

$$= (\widehat{u} + \lambda \widehat{v})(a)$$

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, \widehat{u + \lambda v}(a) = (\widehat{u} + \lambda \widehat{v})(a).$$

Donc 
$$\widehat{u + \lambda v} = \widehat{u} + \lambda \widehat{v}$$
.

Donc 
$$\varphi(u + \lambda v) = \varphi(u) + \lambda \varphi(v)$$
.

Donc  $\varphi$  est linéaire

• Montrons que  $\psi$  est linéaire.

Soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .

Soit  $x \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\underbrace{\widetilde{u + \lambda v}}_{\text{5 p. 11}} \underbrace{1}_{\text{5 p. 11}} \underbrace{\widehat{u + \lambda v}}_{\text{5 p. 11}} (-x) = \frac{1}{N} (\widehat{u} + \lambda \widehat{v}) (-x) = \frac{1}{N} (\widehat{u} (-x) + \lambda \widehat{v} (-x))$$

$$= \frac{1}{N} \widehat{u} (-x) + \lambda \frac{1}{N} \widehat{v} (-x) = \underbrace{\widetilde{u}}_{\text{5 p. 11}} \widecheck{u} (x) + \lambda \widecheck{v} (x)$$

$$= (\widecheck{u} + \lambda \widecheck{v}) (x)$$

Donc 
$$\forall x \in \mathbb{Z}, \ \widetilde{u + \lambda v}(x) = (\widecheck{u} + \lambda \widecheck{v})(x).$$

Donc 
$$u + \lambda v = u + \lambda v$$
.

Donc 
$$\psi(u + \lambda v) = \psi(u) + \lambda \psi(v)$$
.

Donc  $\psi$  est linéaire

ullet Montrons que pour tout  $u\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N},$  on a  $\widehat{\widehat{u}}=u.$ 

Soit 
$$u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$$
.

Soit 
$$x \in [0, N-1]$$
.

On a alors

$$\begin{split} \overset{\smile}{\widehat{u}}(x) &= \frac{1}{N} \sum_{a=0}^{N-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi ax}{N}} = \frac{1}{N} \sum_{a=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{N-1} u(y) e^{\frac{-2i\pi ay}{N}} e^{\frac{2i\pi ax}{N}} = \frac{1}{N} \sum_{y=0}^{N-1} \sum_{a=0}^{N-1} u(y) e^{\frac{-2i\pi ay}{N}} e^{\frac{2i\pi ax}{N}} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{y=0}^{N-1} u(y) \sum_{a=0}^{N-1} e^{\frac{2i\pi a(x-y)}{N}} = \frac{1}{N} \sum_{y=0}^{N-1} u(y) \sum_{a=0}^{N-1} \left( e^{\frac{2i\pi(x-y)}{N}} \right)^a \\ &= \frac{1}{N} \sum_{y=0}^{N-1} u(y) N \mathbb{1}_{x=y} \text{ d'après le lemme} \\ &= \sum_{y=0}^{N-1} u(y) \mathbb{1}_{x=y} = u(x) \end{split}$$

Donc 
$$\overset{\checkmark}{\widehat{u}}(x) = u(x)$$
.

Donc pour tout  $x \in [0, N-1]$ , on a  $\widehat{\widehat{u}}(x) = u(x)$ .

Par N-périodicité, on a l'égalité sur tout  $\mathbb{Z}$ , d'où  $\widehat{u}=u$ .

Donc pour tout  $u\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a  $\widehat{\hat{u}}=u$ , c'est-à-dire  $\boxed{\psi\circ\varphi=\mathrm{id}_{\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}}$ 

• Comme  $\psi \circ \varphi = \mathrm{id}_{\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}$ ,  $\varphi$  est inversible à gauche donc est injective.

Or  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  est de dimension finie, et on a montré que  $\varphi:\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}\longrightarrow\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  est linéaire.

Donc  $\varphi$  est bijective : c'est bien un isomorphisme d'espaces vectoriels.

On a alors 
$$\psi = \psi \circ \mathrm{id}_{\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}} = \psi \circ \varphi \circ \varphi^{-1} = \mathrm{id}_{\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}} \circ \varphi^{-1} = \varphi^{-1}.$$

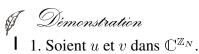
Donc  $\psi$  est la bijection réciproque de  $\varphi$ .

CQFD.

### **Proposition 7 (Produit scalaire, norme et TFD)**

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$ .

- 1.  $\forall u, v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, \langle \widehat{u} | v \rangle = N \langle u | \widecheck{v} \rangle$
- 2.  $\forall u, v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, \langle \widehat{u} | \widehat{v} \rangle = N \langle u | v \rangle$
- 3.  $\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, ||\widehat{u}|| = \sqrt{N} ||u||.$



On a alors

$$\begin{split} \left\langle \widehat{u} \middle| v \right\rangle &= \sum_{a=0}^{N-1} \widehat{u}(a) \overline{v(a)} = \sum_{a=0}^{N-1} \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi x a}{N}} \overline{v(a)} = \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \sum_{a=0}^{N-1} e^{\frac{-2i\pi x a}{N}} \overline{v(a)} \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \sum_{a=0}^{N-1} \overline{v(a)} e^{\frac{2i\pi x a}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \sum_{a=0}^{N-1} v(a) e^{\frac{2i\pi x a}{N}} = N \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \overline{\frac{1}{N} \sum_{a=0}^{N-1} v(a)} e^{\frac{2i\pi x a}{N}} \\ &= N \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \overline{\widecheck{v}(x)} = N \left\langle u \middle| \widecheck{v} \right\rangle \end{split}$$

- $\text{2. Soient } u \text{ et } v \text{ dans } \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \text{. On a alors } \left\langle \widehat{u} \middle| \widehat{v} \right\rangle = N \left\langle u \middle| \widecheck{v} \right\rangle = N \left\langle u | v \right\rangle \operatorname{car} \widecheck{\widehat{v}} = v.$
- 3. Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . On a alors  $\left|\left|\widehat{u}\right|\right|^2 = \left\langle \widehat{u}\right|\widehat{u} \right\rangle = N \left\langle u|u \right\rangle = N \left|\left|u|\right|^2 \operatorname{donc}\left|\left|\widehat{u}\right|\right| = \sqrt{N} \left|\left|u\right|\right|$ . **COFD**.

### Définition 5 (Spectre d'amplitude et spectre de phase)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

- 1. On appelle spectre d'amplitude de u la fonction  $S_u := \begin{pmatrix} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{R}_+ \\ a & \longmapsto & |\widehat{u}(a)| \end{pmatrix}$
- 2. Soit  $E_u := \{ a \in \mathbb{Z} \mid \widehat{u}(a) \neq 0 \}$ .

  On appelle spectre de phase de u la fonction  $\varphi_u := \begin{pmatrix} E_u & \longrightarrow & [0, 2\pi[ \\ a & \longmapsto & \arg(\widehat{u}(a)) \end{pmatrix}$

Quand nous aborderons enfin les images 2D, nous verrons à quoi servent ces deux spectres : le spectre d'amplitude donne des informations sur les "variations brutes" (par exemple sur une photo d'un t-shirt rayé, il porterait l'information des rayures), tandis que le spectre de phase donne des informations sur la géométrie de l'image. Nous verrons à ce moment-là des exemples visuels.

Les images qui nous intéressent sont avant tout des images à coefficients réels. Voyons donc quelques caractéristiques intéressantes des suites périodiques réelles.

# Proposition 8 (TFD d'une suite périodique réelle)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . Si  $\forall x \in \mathbb{Z}, u(x) \in \mathbb{R}$ , alors:

- 1.  $\forall a \in \mathbb{Z}, \widehat{u}(-a) = \overline{\widehat{u}(a)}$
- 2. La fonction  $|\widehat{u}|: \mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{R}_+$  est paire.

Démonstration

Supposons que  $\forall x \in \mathbb{Z}, u(x) \in \mathbb{R}$ .

1. Soit  $a \in \mathbb{Z}$ . On a alors

$$\widehat{u}(-a) = \sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{\frac{-2i\pi x(-a)}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} u(x)\overline{e^{\frac{-2i\pi xa}{N}}} = \sum_{x=0}^{N-1} \overline{u(x)e^{\frac{-2i\pi xa}{N}}} = \overline{\sum_{x=0}^{N-1} u(x)e^{\frac{-2i\pi xa}{N}}} = \overline{\widehat{u}(a)}$$

2. Soit  $a \in \mathbb{Z}$ . On a alors  $\left|\widehat{u}(-a)\right| = \left|\overline{\widehat{u}(a)}\right| = \left|\widehat{u}(a)\right|$ . D'où la partié de  $\left|\widehat{u}\right|$ .

### Base orthogonales des suites périodiques

### Théorème 2 (Base orthogonale des suites périodiques)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ . Pour tout  $a \in [0, N-1]$ , notons  $e_a := \begin{pmatrix} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ x & \longmapsto & e^{\frac{2i\pi ax}{N}} \end{pmatrix}$ .

Pour tout a et b dans [0, N-1], on a

$$\langle e_a | e_b \rangle = N \mathbb{1}_{a=b}$$

En particulier,  $(e_a)_{a\in \llbracket 0,N-1\rrbracket}$  est une base orthogonale de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .



$$e_a(x+N) = e^{\frac{2i\pi a(x+N)}{N}} = e^{\frac{2i\pi ax}{N}} e^{\frac{2i\pi aN}{N}} = e^{\frac{2i\pi ax}{N}} e^{2i\pi a} = e^{\frac{2i\pi ax}{N}} = e_a(x)$$

• Soient a et b dans [0, N-1].

On a alors

$$\langle e_a | e_b \rangle = \sum_{x=0}^{N-1} e_a(x) \overline{e_b(x)} = \sum_{x=0}^{N-1} e^{\frac{2i\pi ax}{N}} \overline{e^{\frac{2i\pi bx}{N}}} = \sum_{x=0}^{N-1} e^{\frac{2i\pi ax}{N}} e^{-\frac{2i\pi bx}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} e^{\frac{2i\pi(a-b)x}{N}}$$

$$= \sum_{x=0}^{N-1} \left( e^{\frac{2i\pi(a-b)}{N}} \right)^x = N \mathbb{1}_{a=b} \text{ d'après le lemme 1 page 12}$$

• Ainsi,  $(e_a)_{a \in \llbracket 0, N-1 \rrbracket}$  est une famille orthogonale de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . En particulier elle est libre, et comme elle comporte N termes, c'est une base de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

#### Remarque:

Ainsi,  $\left(\frac{1}{\sqrt{N}}e_a\right)_{a\in \llbracket 0,N-1\rrbracket}$  est une base orthonormée de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . En effet, on sait que c'est une base orthogonale d'après le théorème précédent. De plus, pour tout  $a\in \llbracket 0,N-1 \rrbracket$ , on a  $||e_a||^2=\langle e_a|e_a\rangle=N$  donc  $||e_a||=\sqrt{N}$  donc  $\frac{1}{\sqrt{N}}e_a$  est normé.

#### **Exemple:**

On prend 
$$N \ge 7$$
 et  $u := \begin{pmatrix} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ x & \longmapsto & \sin\left(\frac{6\pi x}{N}\right) \end{pmatrix}$ .

Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a

$$u(x+N) = \sin\left(\frac{6\pi(x+N)}{N}\right) = \sin\left(\frac{6\pi x}{N} + \frac{6\pi N}{N}\right) = \sin\left(\frac{6\pi x}{N} + 6\pi\right) = \sin\left(\frac{6\pi x}{N}\right) = u(x)$$

Donc  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ : on peut la décomposer dans la base  $(e_a)_{a \in [0,N-1]}$ .

Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a

$$u(x) = \sin\left(\frac{6\pi x}{N}\right) = \frac{e^{i\frac{6\pi x}{N}} - e^{-i\frac{6\pi x}{N}}}{2i} = \frac{e^{\frac{2i\pi 3x}{N}} - e^{\frac{-2i\pi 3x}{N}}}{2i} = \frac{1}{2i}e^{\frac{2i\pi 3x}{N}} - \frac{1}{2i}e^{\frac{2i\pi (-3)x}{N}} = \frac{1}{2i}e_3(x) - \frac{1}{2i}e_{-3}(x)$$

On a donc  $u = \frac{1}{2i}e_3 - \frac{1}{2i}e_{-3}$ .

# Proposition 9 (Lien entre les deux bases des suites périodiques)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$ .

Pour tout  $a \in [0, N-1]$ , on a  $\widehat{\delta_a} = e_{-a}$ .



Soit 
$$a \in [0, N-1]$$
.

Pour tout  $b \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widehat{\delta_a}(b) = \sum_{x=0}^{N-1} \delta_a(x) e^{\frac{-2i\pi xb}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} \mathbb{1}_{a=x} e^{\frac{-2i\pi xb}{N}} = e^{\frac{-2i\pi ab}{N}} = e_{-a}(b)$ .

CQFD.

#### **Notations:**

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ . On pose  $\omega_N := e^{-\frac{2i\pi}{N}}$ .

### Définition 6 (Matrice de Vandermonde-Fourier)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ . On appelle matrice de Vandermonde-Fourier d'ordre N la matrice

$$W_{N} := \left(\omega_{N}^{jk}\right)_{\substack{0 \le j \le N-1 \\ 0 \le k \le N-1}} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & \omega_{N} & \omega_{N}^{2} & \dots & \omega_{N}^{N-1} \\ 1 & \omega_{N}^{2} & \omega_{N}^{4} & \dots & \omega_{N}^{2(N-1)} \\ 1 & \omega_{N}^{3} & \omega_{N}^{6} & \dots & \omega_{N}^{3(N-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \omega_{N}^{N-1} & \omega_{N}^{2(N-1)} & \dots & \omega_{N}^{(N-1)^{2}} \end{pmatrix}$$

### **Proposition 10 (Matrice de Wandermonde-Fourier et TFD)**

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ .

1. Pour tout  $j \in [0, N-1]$ ,  $\widehat{\delta_j}$  s'identifie à la  $(j+1)^{\text{ème}}$  ligne de  $W_N$ .

Pour tout 
$$j \in [\![0,N-1]\!]$$
,  $\delta_j$  s'identifie à la  $(j+1)^{\mathrm{eme}}$  ligne de  $W_N$ .

Autrement dit, on a  $W_N = \begin{pmatrix} \widehat{\delta_0}(0) & \widehat{\delta_0}(1) & \cdots & \widehat{\delta_0}(N-1) \\ \widehat{\delta_1}(0) & \widehat{\delta_1}(1) & \cdots & \widehat{\delta_1}(N-1) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \widehat{\delta_{N-1}}(0) & \widehat{\delta_{N-1}}(1) & \cdots & \widehat{\delta_{N-1}}(N-1) \end{pmatrix}$ .

$$2. \ \operatorname{Soit} \ u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}. \ \operatorname{Posons} \ U = \begin{pmatrix} u(0) \\ u(1) \\ \vdots \\ u(N-1) \end{pmatrix} \operatorname{et} \ \widehat{U} = \begin{pmatrix} \widehat{u}(0) \\ \widehat{u}(1) \\ \vdots \\ \widehat{u}(N-1) \end{pmatrix}.$$

On a alors  $\widehat{U} = W_N U$ .

Demonstration 1. Soit  $j \in [0, N-1]$ .

Soit  $v_j \in \mathbb{C}^N$  la  $(j+1)^{\operatorname{ème}}$  ligne de  $W_N$ .

On a donc

$$v_j = \begin{pmatrix} 1 & \omega_N^j & \omega_N^{2j} & \dots & \omega_N^{j(N-1)} \end{pmatrix}$$

$$= \left(e^{\frac{-2i\pi 0j}{N}} \quad e^{\frac{-2i\pi 1j}{N}} \quad e^{\frac{-2i\pi 2j}{N}} \quad \dots \quad e^{\frac{-2i\pi(N-1)j}{N}}\right)$$

$$= \left(e_{-j}(0) \quad e_{-j}(1) \quad e_{-j}(2) \quad \dots \quad e_{-j}(N-1)\right)$$

$$= \left(\hat{\delta_j}(0) \quad \hat{\delta_j}(1) \quad \hat{\delta_j}(2) \quad \dots \quad \hat{\delta_j}(N-1)\right) \text{ d'après la proposition 9 page 17}$$

2. Soit  $j \in [0, N-1]$ .

La  $(j+1)^{\mathrm{\grave{e}me}}$  ligne de  $W_NU$  est le produit de la  $(j+1)^{\mathrm{\grave{e}me}}$  de  $W_N$  par U.

Donc la  $(j+1)^{\rm ème}$  ligne de  $W_N U$  est d'après 1

$$\left(\widehat{\delta_{j}}(0) \dots \widehat{\delta_{j}}(N-1)\right) \begin{pmatrix} u(0) \\ u(1) \\ \vdots \\ u(N-1) \end{pmatrix} = \sum_{k=0}^{N-1} \widehat{\delta_{j}}(k)u(k)$$

$$= \sum_{p=17}^{N-1} u(k)e_{-j}(k)$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} u(k)e^{\frac{-2i\pi jk}{N}}$$

$$= \widehat{u}(j)$$

Donc la  $(j+1)^{\mathrm{ème}}$  ligne de  $W_N U$  est la  $(j+1)^{\mathrm{ème}}$  ligne de  $\widehat{U}$ .

COFD.

### Proposition 11 (Propriétés de la matrice de Vandermonde-Fourier)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ .

Alors  $W_N$  est symétrique, inversible avec  $W_N^{-1} = \frac{1}{N} \overline{W_N}$ .

De plus,  $\frac{1}{\sqrt{N}}W_N$  est unitaire.



# Démonstration

ullet Par définition, la composante à la  $k^{\mathrm{ème}}$  ligne et à la  $j^{\mathrm{\`{e}me}}$  colonne de  $W_N$  est  $\omega_N^{jk}$ .

Comme jk = kj, c'est donc aussi la composante à la  $j^{\text{ème}}$ ligne et à la  $k^{\text{ème}}$ colonne de  $W_N$ .

Donc  $W_N$  est symétrique

$$\begin{array}{l} \bullet \text{ Par d\'efinition, on a } W_N = \left(\omega_N^{jk}\right)_{\substack{0 \leq k \leq N-1 \\ 0 \leq j \leq N-1}} = \left(e^{-\frac{2i\pi kj}{N}}\right)_{\substack{0 \leq k \leq N-1 \\ 0 \leq j \leq N-1}}. \\ \text{On a donc } \overline{W_N} = \left(\overline{e^{-\frac{2i\pi kj}{N}}}\right)_{\substack{0 \leq k \leq N-1 \\ 0 \leq j \leq N-1}} = \left(e^{\frac{2i\pi kj}{N}}\right)_{\substack{0 \leq k \leq N-1 \\ 0 \leq j \leq N-1}}. \end{array}$$

La composante à la  $k^{\text{ème}}$  ligne et à la  $j^{\text{ème}}$  colonne de  $\overline{W_N}W_N$  est donc

$$\sum_{\xi=0}^{N-1} e^{\frac{2i\pi k\xi}{N}} e^{-\frac{2i\pi\xi j}{N}} = \sum_{\xi=0}^{N-1} \left( e^{\frac{2i\pi(k-j)}{N}} \right)^{\xi} = N \mathbb{1}_{j=k}$$

en ayant utilisé le lemme 1 page 12

Donc 
$$\frac{1}{N}\overline{W_N}W_N=I_N$$
 et donc  $W_N$  est inversible d'inverse  $\frac{1}{N}\overline{W_N}$ .

• Comme 
$$W_N$$
 est symétrique, son adjointe est juste  $\overline{W_N}$ , donc l'adjointe de  $\frac{1}{\sqrt{N}}W_N$  est  $\frac{1}{\sqrt{N}}\overline{W_N}$ . Or on a vu que  $\frac{1}{\sqrt{N}}W_N \cdot \frac{1}{\sqrt{N}}\overline{W_N} = W_N \cdot \frac{1}{N}\overline{W_N} = I_N$ . Donc  $\boxed{\frac{1}{\sqrt{N}}W_N}$  est unitaire . CQFD.

#### Remarque:

Il existe un algorithme de calcul de TFD dont la complexité est  $O(N \ln(N))$ . C'est l'algorithme de **transformée de Fourier rapide** (Fast Fourier Transform, FFT).

#### 2 Convolution périodique en 1D

#### 2.1 Convolution périodique

### Définition 7 (Convolution périodique)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ . Soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On appelle **convolution** de u par v l'application  $u * v : \mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{C}$  définie par

$$\forall x \in \mathbb{Z}, (u * v)(x) := \sum_{y=0}^{N-1} u(y)v(x-y)$$

### Lemme 2 (Sommation sur intervalle de longueur N)

Soient  $f \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $c, d \in \mathbb{Z}$ .

Si 
$$d-c=N-1$$
, c'est-à-dire si  $\operatorname{card}\left(\llbracket c,d\rrbracket\right)=N$ , alors  $\sum_{k=c}^d f(k)=\sum_{k=0}^{N-1} f(k)$ .



# & Démonstration

Supposons donc que d-c=N-1.

On effectue la division euclidienne de c par N : il existe  $q \in \mathbb{Z}$  et  $r \in [0, N-1]$  tels que c = qN + r. On a alors

$$\begin{split} \sum_{k=c}^{d} f(k) &= \sum_{k=c}^{c+N-1} f(k) = \sum_{k=qN+r}^{qN+r+N-1} f(k) = \sum_{k=qN+r}^{qN+N-1} f(k) + \sum_{k=qN+N}^{qN+N+r-1} f(k) \\ &= \sum_{k=qN+r}^{qN+N-1} f(k) + \sum_{k=(q+1)N}^{(q+1)N+r-1} f(k) \\ &= \sum_{k=qN+r}^{N-1} f(k) + \sum_{k=(q+1)N}^{(q+1)N+r-1} f(k) \text{ en posant } x = k - qN \\ &= \sum_{x=r}^{N-1} f(x) + \sum_{k=(q+1)N}^{(q+1)N+r-1} f(k) \text{ par } N\text{-p\'eriodicit\'e de } f \\ &= \sum_{x=r}^{N-1} f(x) + \sum_{y=0}^{r-1} f(y + (q+1)N) \text{ en posant } y = k - (q+1)N \\ &= \sum_{x=r}^{N-1} f(x) + \sum_{y=0}^{r-1} f(y) \text{ par } N\text{-p\'eriodicit\'e de } f \\ &= \sum_{k=r}^{N-1} f(k) + \sum_{k=0}^{r-1} f(k) = \sum_{k=0}^{N-1} f(k) \end{split}$$

CQFD.

### Proposition 12 (Propriétés de la convolution périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

1. 
$$u * v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$$

2. 
$$u * v = v * u$$

3. 
$$\widehat{u * v} = \widehat{u}\widehat{v}$$

$$4. \ \widehat{uv} = \frac{1}{N}\widehat{u} * \widehat{v}$$

Démonstration

Demonstration 
$$\text{1. Pour tout } x \in \mathbb{Z}, \text{ on a } (u*v)(x+N) = \sum_{y=0}^{N-1} u(y)v(x+N-y) \underset{v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}{=} \sum_{y=0}^{N-1} u(y)v(x-y) = (u*v)(x).$$
 Donc  $\boxed{u*v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}.$ 

2. Pour tout  $x \in [0, N-1]$ , on a

$$(u*v)(x) = \sum_{y=0}^{N-1} u(y)v(x-y)$$

$$= \sum_{z=x-(N-1)}^{x} u(x-z)v(z) \text{ en posant } z = x-y$$

$$= \sum_{z=0}^{N-1} u(x-z)v(z) \text{ d'après le lemme 2 page 21}$$

$$= \sum_{z=0}^{N-1} v(z)u(x-z) = (v*u)(x)$$

Donc  $\forall x \in [0, N-1], (u*v)(x) = (v*u)(x).$ 

Or on a prouvé que  $u*v\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $v*u\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  en 1.

Donc par N-périodicité,  $\forall x \in \mathbb{Z}, (u * v)(x) = (v * u)(x).$ 

 $Donc \left[ u * v = v * u \right]$ 

3.

Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\widehat{u * v}(a) = \sum_{x=0}^{N-1} (u * v)(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} = \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{N-1} u(y)v(x-y) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}}$$

$$= \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{N-1} u(y)v(x-y) e^{\frac{-2i\pi(x-y+y)a}{N}}$$

$$= \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{N-1} u(y) e^{\frac{-2i\pi ya}{N}} v(x-y) e^{\frac{-2i\pi(x-y)a}{N}}$$

$$= \sum_{y=0}^{N-1} \sum_{x=0}^{N-1} u(y) e^{\frac{-2i\pi ya}{N}} v(x-y) e^{\frac{-2i\pi(x-y)a}{N}}$$

$$= \sum_{y=0}^{N-1} u(y) e^{\frac{-2i\pi ya}{N}} \sum_{x=0}^{N-1} v(x-y) e^{\frac{-2i\pi(x-y)a}{N}}$$

$$= \sum_{y=0}^{N-1} u(y)e^{\frac{-2i\pi ya}{N}} \sum_{z=-y}^{N-1-y} v(z)e^{\frac{-2i\pi za}{N}} \text{ en posant } z = x-y$$

$$= \sum_{y=0}^{N-1} u(y)e^{\frac{-2i\pi ya}{N}} \sum_{z=0}^{N-1} v(z)e^{\frac{-2i\pi za}{N}} \text{ d'après le lemme 2 page 21}$$

$$= \left(\sum_{y=0}^{N-1} u(y)e^{\frac{-2i\pi ya}{N}}\right) \left(\sum_{z=0}^{N-1} v(z)e^{\frac{-2i\pi za}{N}}\right)$$

$$= \widehat{u}(a)\widehat{v}(a) = (\widehat{u}\widehat{v})(a)$$

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, \widehat{u * v}(a) = (\widehat{u}\widehat{v})(a).$$
  
Donc  $\widehat{u * v} = \widehat{u}\widehat{v}$ .

4.

Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\widehat{\widehat{u}*\widehat{v}}(a) = \widehat{\widehat{uv}}(a) \text{ d'après 3.}$$

$$= \widehat{\widehat{u}}(a)\widehat{\widehat{v}}(a)$$

$$= N\widehat{\widehat{u}}(-a)N\widehat{\widehat{v}}(-a) \text{ d'après la proposition 5 page 11}$$

$$= N^2u(-a)v(-a) \text{ d'après le théorème 1 page 12}$$

$$= N^2uv(-a)$$

$$= N^2\widehat{\widehat{uv}}(-a) \text{ d'après le théorème 1 page 12}$$

$$= N\widehat{\widehat{uv}}(a) \text{ d'après la proposition 5 page 11}$$

$$= \widehat{N\widehat{uv}}(a) \text{ par linéarité de la TFD}$$

On a donc 
$$\widehat{\widehat{u}*\widehat{v}}(a) = \widehat{\widehat{Nuv}}(a)$$
.

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, \widehat{\widehat{u}*\widehat{v}}(a) = \widehat{Nuv}(a).$$

$$\operatorname{Donc}\,\widehat{\widehat{u}*\widehat{v}}=\widehat{N\widehat{uv}}(a).$$

Par injectivité de la TFD, on a donc  $\widehat{u}*\widehat{v}=N\widehat{uv}.$  On a ainsi  $\widehat{uv}=\frac{1}{N}\widehat{u}*\widehat{v}$ .

On a ainsi 
$$\widehat{uv} = \frac{1}{N}\widehat{u}*\widehat{v}$$
 CQFD.

### 2.2 Filtrage

### **Définition 8 (Filtrage)**

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On appelle **filtrage de noyau** v l'application  $\gamma_v := \begin{pmatrix} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \\ u & \longmapsto & v * u \end{pmatrix}$ .

### Remarque:

On peut tout de suite remarquer l'influence qu'un filtrage a sur le spectre d'amplitude :  $|\widehat{v*u}| = |\widehat{v}| |\widehat{u}|$ .

### Définition 9 (Support d'une suite périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On appelle support de  $\widehat{v}$  l'ensemble  $\operatorname{supp}(\widehat{v}) := \{a \in \mathbb{Z} \mid \widehat{v}(a) \neq 0\}.$ 

La définition qui suit n'est pas la plus rigoureuse, mais est là pour donner une idée. On peut au besoin se fixer un seuil à partir duquel les fréquences sont considérées comme hautes ou basses.

### Définition 10 (Filtres passe-bas et passe-haut)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

- 1. On dit que  $\gamma_v$  est un filtre passe-bas si et seulement si  $\mathrm{supp}(\widehat{v})$  ne contient que des basses fréquences.
- 2. On dit que  $\gamma_v$  est un filtre passe-haut si et seulement si  $\mathrm{supp}(\widehat{v})$  ne contient que des hautes fréquences.

#### Remarque:

Pour des raisons pratiques, on assouplit parfois cette définition pour englober dans les filtres passe-bas ceux telles que  $\hat{v}$  se concentre essentiellement sur les brasses fréquences, mais peut éventuellement être non nul en des hautes fréquences, tant que cela reste faible. On assouplit de même parfois la définition de filtre passe-haut.

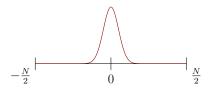


FIGURE 1.2 – Représentation graphique du spectre d'amplitude d'un noyau de filtre passe-bas

Il peut être parfois bon d'utiliser une écriture matricielle du filtre, car certains langages comme Python sont bien plus efficients quand il s'agit de faire les calculs vectoriellement.

### Proposition 13 (Ecriture matricielle d'un filtre)

Soit  $j \in [1, N]$ .

Alors la 
$$j^{\text{ème}}$$
 ligne de  $K_v$  est  $\left(v(j-1) \quad v(j-2) \quad \dots \quad v(j-N)\right)$ . Donc la  $j^{\text{ème}}$  ligne de  $K_vU$  est

$$\begin{pmatrix} v(j-1) & v(j-2) & \dots & v(j-N) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u(0) \\ u(1) \\ \vdots \\ u(N-1) \end{pmatrix}$$

$$= v(j-1)u(0) + v(j-2)u(1) + \dots + v(j-N)u(N-1)$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} v(j-1-k)u(k) = (u*v)(j-1)$$

Donc la  $j^{\text{ème}}$  ligne de  $K_vU$  est a  $j^{\text{ème}}$  ligne de  $\gamma_v(U)$ .

CQFD.

#### 2.3 **Opérateurs stationnaires**

### Définition 11 (Translation d'une suite périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$ ,  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $a \in [0, N-1]$ .

On appelle **translation** de u par a l'application  $\tau_a u := \begin{pmatrix} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ x & \longmapsto & u(x-a) \end{pmatrix}$ .

### Proposition 14 (La translation d'une suite périodique est périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $a \in [0, N-1]$ .

Alors pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a  $\tau_a u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .



Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a  $\tau_a u(x+N) = u(x+N-a) \underset{u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}{=} u(x-a) = \tau_a u(x)$ . Donc  $\boxed{\tau_a u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}$ .

### **Exemple:**

Supposons que la version non périodique de u est  $\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 & 4 \end{pmatrix}$ .

Alors la version non périodique de  $\tau_2 u$  est  $\begin{pmatrix} 3 & 4 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ .

### **Proposition 15 (Translation et convolution)**

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $a \in [0, N-1]$ .

Alors pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a  $\tau_a u = \delta_a * u$ .



Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Soit  $x \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\tau_a u(x) = u(x-a) = u(x-a)\delta_a(a) = u(x-a)\delta_a(a) + \sum_{\substack{k=0\\k \neq a}}^{N-1} u(x-k)\delta_a(k)$$

$$= \sum_{k=0}^{N-1} u(x-k)\delta_a(k) = (\delta_a * u)(x) = (u * \delta_a)(x)$$

Donc  $\forall x \in \mathbb{Z}, \tau_a u(x) = (u * \delta_a)(x).$ Donc  $\boxed{\tau_a u = \delta_a * u}.$ 

### Définition 12 (Opérateur stationnaire linéaire)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $T : \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \longrightarrow \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On dit que T est un opérateur stationnaire linéaire si et seulement si T est linéaire et T commute avec toutes les translations, c'est-à-dire

$$\forall a \in [0, N-1], \tau_a \circ T = T \circ \tau_a$$

### Proposition 16 (Les filtres sont des opérateurs stationnaires linéaires)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Alors  $\gamma_v$  est un opérateur stationnaire linéaire.



- ullet Par définition, on a bien  $\gamma_v:\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}\longrightarrow\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}.$
- Montrons que  $\gamma_v$  est linéaire.

Soient u et w dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .

Soit  $x \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$[v * (u + \lambda w)](x) = \sum_{y=0}^{N-1} v(y)(u + \lambda w)(x - y) = \sum_{y=0}^{N-1} v(y)[u(x - y) + \lambda w(x - y)]$$
$$= \sum_{y=0}^{N-1} v(y)u(x - y) + \lambda \sum_{y=0}^{N-1} v(y)w(x - y)$$
$$= (v * u)(x) + \lambda(v * w)(x) = [(v * u) + \lambda(v * w)](x)$$

Donc  $\forall x \in \mathbb{Z}, [v * (u + \lambda w)](x) = [(v * u) + \lambda (v * w)](x).$ 

Donc  $v * (u + \lambda w) = (v * u) + \lambda(v * w)$ .

Donc  $\gamma_v(u + \lambda w) = \gamma_v(u) + \lambda \gamma_v(w)$ .

Donc  $\gamma_v$  est linéaire.

• Montrons que  $\gamma_v$  est stationnaire.

Soit 
$$a\in [\![0,N-1]\!].$$
  
Soit  $u\in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}.$   
Soit  $x\in \mathbb{Z}.$   
On a alors

$$\begin{split} \big[\tau_a\gamma_v(u)\big](x) &= \gamma_v(u)(x-a) \text{ par d\'efinition de } \tau_a \\ &= (v*u)(x-a) \text{ par d\'efinition de } \gamma_v \\ &= \sum_{y=0}^{N-1} v(u)u(x-a-y) \text{ par d\'efinition de la convolution} \\ &= \sum_{y=0}^{N-1} v(u)u(x-y-a) \\ &= \sum_{y=0}^{N-1} v(u)\tau_a u(x-y) \text{ par d\'efinition de } \tau_a \\ &= (v*\tau_a u)(x) \text{ par d\'efinition de la convolution} \\ &= \big[\gamma_v(\tau_a u)\big](x) \text{ par d\'efinition de } \gamma_v \end{split}$$

Donc 
$$[\tau_a \gamma_v(u)](x) = [\gamma_v(\tau_a u)](x)$$
.  
Donc  $\forall x \in \mathbb{Z}, [\tau_a \gamma_v(u)](x) = [\gamma_v(\tau_a u)](x)$ .  
Donc  $\tau_a \gamma_v(u) = \gamma_v(\tau_a u)$ .

Donc 
$$\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, \tau_a \gamma_v(u) = \gamma_v(\tau_a u).$$

Donc 
$$\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, (\tau_a \circ \gamma_v)(u) = (\gamma_v \circ \tau_a)(u).$$

Donc 
$$\tau_a \circ \gamma_v = \gamma_v \circ \tau_a$$
.

Donc 
$$\forall a \in [0, N-1], \tau_a \circ \gamma_v = \gamma_v \circ \tau_a$$
.

Donc  $\gamma_v$  est stationnaire.

Finalement  $\gamma_v$  est linéaire et stationnaire CQFD.

#### **Exemple:**

On peut cependant donner un exemple d'une application linéaire n'étant pas stationnaire.

Pour tout 
$$u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$$
, on pose  $T(u) := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ x & \longmapsto & u(2x) \end{array} \right)$ .

• Pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a bien  $T(u) \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . En effet, soient  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $x \in \mathbb{Z}$ . On a alors  $T(u)(x+N) = u\big(2(x+N)\big) = u(2x+2N) \underset{u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}{=} u(2x) = T(u)(x)$ . Donc on a bien  $T: \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \longrightarrow \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

• T est bien linéaire.

En effet, soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda \in \mathbb{C}$ .

Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a

$$[T(u+\lambda v)](x) = (u+\lambda v)(2x) = u(2x) + \lambda v(2x) = [T(u)](x) + \lambda [T(v)](x) = [T(u) + \lambda T(v)](x)$$

Donc  $T(u + \lambda v) = T(u) + \lambda T(v)$ .

Donc T est linéaire.

• Cependant, T n'est pas stationnaire.

Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . On a alors

$$[\tau_1 T(u)](3) = [T(u)](3-1) = [T(u)](2) = u(2 \times 2) = u(4)$$

alors que

$$[T(\tau_1 u)](3) = \tau_1 u(2 \times 3) = \tau_1 u(6) = u(6-1) = u(5)$$

Comme en général on n'a pas de raison d'avoir u(4) = u(5),  $\tau_1$  et T ne commutent pas, et donc T n'est pas stationnaire.

### Théorème 3 (Tout opérateur linéaire stationnaire est un filtre)

Tout opérateur linéaire stationnaire est un filtre.

Autrement dit, pour tout  $N \in \mathbb{N}^*$  et tout  $T : \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \longrightarrow \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  linéaire stationnaire, il existe  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  tel que  $T = \gamma_v$ .

Plus précisément, on a  $v = T(\delta_0)$ , et on dit que v est la réponse impulsionnelle de T.



# Démonstration

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $T : \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \longrightarrow \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  linéaire stationnaire.

Posons  $v := T(\delta_0)$ , et montrons que  $T = \gamma_v$ .

Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

ullet Commençons par remarquer que  $\forall y \in [\![0,N-1]\!], \delta_y = \tau_y \delta_0.$ 

En effet, soit  $y \in [0, N-1]$ .

Soit 
$$x \in \mathbb{Z}$$
.

On a 
$$x \equiv y[N] \iff x - y \equiv 0[N].$$

Donc 
$$\delta_y(x) = \delta_0(x - y) = \tau_y \delta_0(x)$$
.

Donc 
$$\forall x \in \mathbb{Z}, \delta_y(x) = \tau_y \delta_0(x)$$
.

Donc 
$$\delta_y = \tau_y \delta_0$$
.

Donc 
$$\forall y \in [0, N-1], \delta_y = \tau_y \delta_0.$$

• D'après la décomposition de u dans la base  $(\delta_0, \ldots, \delta_{N-1})$ , on a  $u = \sum_{j=0}^{N-1} u(y)\delta_y$ .

Donc d'après ce qui précède, on a  $u = \sum_{y=0}^{N-1} u(y)\tau_y \delta_0$ .

On a donc

$$\begin{split} T(u) &= T \Biggl( \sum_{y=0}^{N-1} u(y) \tau_y \delta_0 \Biggr) \\ &= \sum_{y=0}^{N-1} u(y) T(\tau_y \delta_0) \text{ par linéarité de } T \\ &= \sum_{y=0}^{N-1} u(y) \tau_y T(\delta_0) \text{ par stationnarité de } T \\ &= \sum_{y=0}^{N-1} u(y) \tau_y v \text{ par définition de } v \end{split}$$

Et donc pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a

$$[T(u)](x) = \left[\sum_{y=0}^{N-1} u(y)\tau_y v\right](x) = \sum_{y=0}^{N-1} u(y)\tau_y v(x) = \sum_{y=0}^{N-1} u(y)v(x-y) = (u*v)(x) = [\gamma_v(u)](x)$$

 $\begin{aligned} & \text{Donc } T(u) = \gamma_v(u). \\ & \text{Donc } \forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, T(u) = \gamma_v(u). \\ & \text{Donc } \boxed{T = \gamma_v}. \end{aligned}$ 

#### Dérivée discrète

• Dans le cas continue, pour  $f: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C}$  et  $a \in \mathbb{R}$ , on dit que f est dérivable en a si et seulement si la limite

$$\lim_{\substack{h \to 0 \\ h \neq 0}} \frac{f(a+h) - f(a)}{h}$$

existe et est finie, limite que l'on note alors f'(a). Quand f n'est pas dérivable, on peut parfois quand-même avoir la dérivabilité de f à gauche ou à droite de a en considérant l'existence et la finitude des limites

$$\lim_{\substack{h\to 0\\h>0}} \frac{f(a+h)-f(a)}{h} \text{ et } \lim_{\substack{h\to 0\\h>0}} \frac{f(a+h)-f(a)}{h}$$

que l'on pourrait noter par exemple  $f'_{\rightarrow}(a)$  et  $f'_{\leftarrow}(a)$ .

ullet Dans le cas discret d'une suite  $u\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $a\in\mathbb{Z}$ , prendre la limite quand h tend vers 0 n'aurait pas de sens puisque h se limite aux entiers. On peut cependant tout simplement considérer

$$\frac{u(a+h) - u(a)}{h}$$

quand h est le plus proche de 0 parmi les entiers, c'est-à-dire h=1 ou h=-1. On peut donc considérer en quelque sorte

$$u'_{\to}(a) := \frac{u(a-1) - u(a)}{-1}$$
 et  $u'_{\leftarrow}(a) := \frac{u(a+1) - u(a)}{1}$ 

qui ont l'avantage d'être toujours définies. Même si elles semblent n'être que des versions bas de gamme de la dérivation, elles remplissent pourtant bien le rôle de "mesure de variations", puisqu'elles mesurent la variation de la valeur de u d'un entier au suivant, ce qui est la plus petite variation possible. Elles ont aussi l'avantage d'être simple à calculer, puisqu'on a tout simplement

$$u'_{\rightarrow}(a) = u(a) - u(a-1)$$
 et  $u'_{\leftarrow}(a) = u(a+1) - u(a)$ 

On remarque au passage que l'on a pas besoin de s'embêter à considérer les deux (gauche et droite) dérivées discrètes, puisqu'en fait

$$u'_{\to}(a) = u(a) - u(a-1) = u((a-1)+1) - u(a-1) = u'_{\leftarrow}(a-1)$$

ce qui nous indique que l'on a toute l'information utile en considérant seulement les dérivées à droite de tout entier, ou seulement les dérivées à gauche de tout entier. Le choix usuel est de ne considérer que la dérivée à droite, que l'on appelle simplement **dérivée discrète**, d'où la définition suivante.

### Définition 13 (Dérivée discrète d'une suite périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

- 1. Soit  $a \in \mathbb{Z}$ . On appelle **dérivée** de u en a la quantité u'(a) := u(a+1) - u(a).
- 2. On appelle suite dérivée de u l'application  $u' := \begin{pmatrix} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ a & \longmapsto & u'(a) \end{pmatrix}$ .

On parle aussi de dérivée au sens des différences finies.

### Proposition 17 (La dérivation est un opérateur linéaire stationnaire)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ .

- 1. Pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a  $u' \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .
- 2. Soit  $d_x$  l'application  $\begin{pmatrix} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \\ u & \longmapsto & u' \end{pmatrix}$ .

Alors  $d_x$  est un opérateur linéaire stationnaire

3. La réponse impulsionnelle de  $d_x$  est la suite  $\delta_{-1} - \delta_0$ .



Pour tout  $a \in \mathbb{Z}$ , on a

$$u'(a+N) = u((a+N)+1) - u(a+N)$$
  
=  $u(a+1+N) - u(a+N)$   
=  $u(a+1) - u(a) \operatorname{car} u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$   
=  $u'(a)$ 

Donc  $u' \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ 

2.

• Montrons que  $d_x$  est linéaire.

Soient u et w dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , et  $\lambda$  dans  $\mathbb{C}$ .

Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$(u + \lambda w)'(a) = (u + \lambda w)(a + 1) - (u + \lambda w)(a)$$

$$= u(a + 1) + \lambda w(a + 1) - u(a) - \lambda w(a)$$

$$= u(a + 1) - u(a) + \lambda \left[ w(a + 1) - w(a) \right]$$

$$= u'(a) + \lambda w'(a)$$

$$= (u' + \lambda w')(a)$$

Donc 
$$(u + \lambda w)'(a) = (u' + \lambda w')(a)$$
.

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, (u + \lambda w)'(a) = (u' + \lambda w')(a).$$

Donc 
$$(u + \lambda w)' = u' + \lambda w'$$
.

Donc 
$$d_x(u + \lambda w) = d_x u + \lambda d_x w$$
.

Donc  $d_x$  est linéaire.

• Montrons que  $d_x$  est stationnaire.

Soit  $b \in \mathbb{Z}$ .

Montrons que  $d_x$  et  $\tau_b$  commutent.

Soit 
$$u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$$
.

Montrons que  $d_x \tau_b u = \tau_b d_x u$ .

Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$d_x \tau_b u(a) = \tau_b u(a+1) - \tau_b u(a+1)$$
 par définition de  $d_x$ 

$$= u((a+1) - b) - u(a - b) \text{ par d\'efinition de } \tau_b$$

$$= u((a - b) + 1) - u(a - b)$$

$$= d_x u(a - b) \text{ par d\'efinition de } d_x$$

$$= \tau_b d_x u(a) \text{ par d\'efinition de } \tau_b$$

Donc 
$$d_x \tau_b u(a) = \tau_b d_x u(a)$$
.

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, d_x \tau_b u(a) = \tau_b d_x u(a)$$
.

Donc  $d_x \tau_b u = \tau_b d_x u$ .

Donc  $\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, d_x \tau_b u = \tau_b d_x u.$ 

Donc 
$$\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, (\mathrm{d}_x \circ \tau_b)u = (\tau_b \circ \mathrm{d}_x)u.$$

Donc  $d_x \circ \tau_b = \tau_b \circ d_x$ .

Donc  $d_x$  et  $\tau_b$  commutent.

Donc pour tout  $b \in \mathbb{Z}$ ,  $d_x$  et  $\tau_b$  commutent.

Donc  $d_x$  est stationnaire.

Finalement,  $d_x$  est un opérateur linéaire stationnaire

3. Considérons donc  $v := \delta_{-1} - \delta_0$ .

Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On a alors 
$$v * u = (\delta_{-1} - \delta_0) * u = \delta_{-1} * u - \delta_0 * u = \tau_{-1}u - \tau_0u = \tau_{-1}u - u$$
.

Donc pour tout  $a \in \mathbb{Z}$ , on a

$$(v * u)(a) = (\tau_{-1}u - u)(a) = \tau_{-1}u(a) - u(a)$$
$$= u(a - (-1)) - u(a) = u(a+1) - u(a)$$
$$= u'(a)$$

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, (v * u)(a) = u'(a)$$
.

Donc 
$$v * u = u'$$
.

Donc 
$$\gamma_v(u) = d_x u$$
.

Donc 
$$\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, \gamma_v(u) = \mathrm{d}_x u.$$

Donc 
$$\gamma_v = d_x$$

Donc  $\gamma_v=\mathrm{d}_x.$  Donc v est la réponse impulsionnelle de  $\mathrm{d}_x$ .

CQFD.

#### Remarque:

Quand on exprime un opérateur comme un produit de convolution, il est toujours intéressant de regarder l'effet produit sur le spectre d'amplitude.

Dans le cas de la dérivation, on a  $\hat{v} = \widehat{\delta_{-1} - \delta_0} = \widehat{\delta_{-1}} - \widehat{\delta_0} = e_1 - e_0$  d'après la proposition 9 page 17.

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, \widehat{v}(a) = e_1(a) - e_0(a) = e^{\frac{2i\pi a}{N}} - 1 = e^{\frac{i\pi a}{N}} \left( e^{\frac{i\pi a}{N}} - e^{\frac{-i\pi a}{N}} \right) = 2ie^{\frac{i\pi a}{N}} \frac{e^{\frac{i\pi a}{N}} - e^{\frac{-i\pi a}{N}}}{2i}$$

 $=2ie^{rac{i\pi a}{N}}\sin\left(rac{i\pi a}{N}
ight)$  et donc  $\forall a\in\mathbb{Z},\left|\widehat{v}(a)\right|=2\left|\sin\left(rac{i\pi a}{N}
ight)\right|$ . Autrement dit, dériver u a parmi ses effets de multiplier par  $2 \left| \sin \left( \frac{i\pi a}{N} \right) \right|$  son spectre d'amplitude.

### Définition 14 (Dérivée discrète seconde d'une suite périodique)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

- 1. Soit  $a \in \mathbb{Z}$ . On appelle **dérivée seconde** de u en a le nombre u''(a) := (u')'(a).
- 2. On appelle suite dérivée seconde de u l'application  $u'' := \begin{pmatrix} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ a & \longmapsto & u''(a) \end{pmatrix}$ .

On parle aussi de dérivée seconde de u au sens des différences finies.

### Proposition 18 (Propriétés de la dérivation seconde)

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ .

- 1. Pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et tout  $a \in \mathbb{Z}$ , on a u''(a) = u(a+2) 2u(a+1) + u(a).
- 2. Pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a  $u'' \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .
- 3. Soit  $d_x^2$  l'application  $\begin{pmatrix} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} \\ u & \longmapsto & u'' \end{pmatrix}$ .

Alors  $d_x^2$  est un opérateur linéaire stationnaire.

4. La réponse impulsionnelle de  $d_x^2$  est  $\delta_{-2} - 2\delta_{-1} + \delta_0$ .



# A Démonstration

1. Soient  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$u''(a)=(u')'(a)$$
 par définition de la dérivée seconde 
$$=u'(a+1)-u'(a)$$
 par définition de la dérivée 
$$=u\big((a+1)+1\big)-u(a+1)-\big(u(a+1)-u(a)\big)$$
 par définition de la dérivée 
$$=u(a+2)-u(a+1)-u(a+1)+u(a)$$
 
$$=u(a+2)-2u(a+1)+u(a)$$

2. Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

On a alors  $u' \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  d'après la proposition 17 page 31.

Donc  $(u')' \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  toujours d'après cette même proposition.

Donc  $u'' \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ 

3. Par définition, on a  $d_x^2 = d_x \circ d_x$ .

Donc  $d_x^2$  est linéaire comme composition de deux applications linéaires.

On sait que  $d_x$  est stationnaire d'après la proposition 17 page 31.

Donc pour tout  $b \in \mathbb{Z}$ , on a  $\tau_b \circ \mathrm{d}_x^2 = \tau_b \circ \mathrm{d}_x \circ \mathrm{d}_x = \mathrm{d}_x \circ \tau_b \circ \mathrm{d}_x = \mathrm{d}_x \circ \mathrm{d}_x \circ \tau_b = \mathrm{d}_x^2 \circ \tau_b$ .

Donc pour tout  $b \in \mathbb{Z}$ ,  $d_x^2$  commute avec  $\tau_b$ .

Donc  $d_x^2$  est stationnaire.

Finalement,  $d_x^2$  est un opérateur linéaire stationnaire

4. Posons  $v := \delta_{-2} - 2\delta_{-1} + \delta_0$ .

Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\begin{split} u''(a) &= u(a+2) - 2u(a+1) + u(a) \text{ d'après 1.} \\ &= u\big(a - (-2)\big) - 2u\big(a - (-1)\big) + u(a-0) \\ &= \tau_{-2}u(a) - 2\tau_{-1}u(a) + \tau_0u(a) \\ &= (\delta_{-2}*u)(a) - (2\delta_{-1}*u) + (\delta_0*u)(a) \\ &= (\delta_{-2}*u - 2\delta_{-1}*u + \delta_0*u)(a) \\ &= \big((\delta_{-2} - 2\delta_{-1} + \delta_0)*u\big)(a) \\ &= (v*u)(a) \end{split}$$

Donc 
$$u''(a) = (v * u)(a)$$
.

Donc 
$$\forall a \in \mathbb{Z}, u''(a) = (v * u)(a)$$
.

Donc 
$$u'' = v * u$$
.

Donc 
$$d_x^2 u = \gamma_v(u)$$
.

Donc 
$$\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}, \mathrm{d}_x^2 u = \gamma_v(u).$$

$$Donc d_x^2 = \gamma_v$$

COFD

# 3 Opérations géométriques en 1D

Observons à présent une gamme d'opérations géométriques sur les suites. On peut dès à présent comprendre leur intérêts pour des images, mais nous verrons plus en détails ce qu'elles font dans le chapitre sur les images 2D.

### 3.1 Sous-échantillonage

Sous-échantillonner une image, c'est prendre uniquement quelques pixels, par exemple pour économiser de la place en mémoire, et c'est l'opération inverse d'un zoom. Une façon simple de le faire est de ne conserver qu'un pixel sur 2, ou un pixel sur 3, etc. Ce nombre-là est appelé le **pas** de l'échantillonnage. Par exemple si en version non-périodique, u est l'image  $(45, 10, -2, \pi, 3, 3)$ , alors en échantillonnant u avec un pas 2, on obtient (45, -2, 3) et avec un pas 3 on obtient  $(45, \pi)$ .

### Définition 15 (Sous-échantillonage)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et p un entier naturel diviseur de N.

Pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on appelle suite sous-échantillonnée de u de pas p la suite

$$S_p u := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ x & \longmapsto & u(px) \end{array} \right)$$

### Proposition 19 (Opérateur de sous-échantillonage)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  et p un entier naturel diviseur de N.

- 1. Pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ , on a  $S_p u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{N/p}}$ .
- 2. L'application de sous-échantillonage (de pas p)  $S_p := \begin{pmatrix} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{N/p}} \\ u & \longmapsto & S_p u \end{pmatrix}$  est linéaire.



Démonstration

1. Soit  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a alors  $S_p u(x+N/p) = u(p(x+N/p)) = u(px+N) \underset{u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}}{=} u(px) = S_p u(x)$ . Donc  $S_p u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{N/p}}$ .

2. Soient u et v dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  et  $\lambda$  dans  $\mathbb{C}$ .

Soit  $x \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$[S_p(u+\lambda v)](x) = (u+\lambda v)(px) = u(px) + \lambda v(px)$$

$$= S_p u(x) + \lambda S_p v(x) = (S_p u + \lambda S_p v)(x)$$

Donc  $\forall x \in \mathbb{Z}$ ,  $\left[S_p(u+\lambda v)\right](x) = (S_p u + \lambda S_p v)(x)$ . Donc  $\left[S_p(u+\lambda v) = S_p u + \lambda S_p v\right]$ .

Observons à présent l'effet que cela produit sur la TFD.

#### Proposition 20 (TFD après sous-échantillonage de pas 2)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  pair et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Soit  $v := S_2 u$ .

Pour tout  $a \in \mathbb{Z}$ , on a alors

$$\widehat{v}(a) = \frac{1}{2}\widehat{u}(a) + \frac{1}{2}\widehat{u}(a + N/2)$$



Soit  $a \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\begin{split} \widehat{u}(a) + \widehat{u}(a + N/2) &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} + \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi x(a+N/2)}{N}} \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \Big( e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} + e^{\frac{-2i\pi x(a+N/2)}{N}} \Big) \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) \Big( e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} + e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} e^{\frac{-2i\pi xN/2}{N}} \Big) \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + e^{-i\pi x} \Big) \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + (e^{-i\pi})^x \Big) \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + (-1)^x \Big) \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + (-1)^x \Big) + \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + (-1)^x \Big) \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + (-1)^x \Big) + \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + (-1)^x \Big) \\ &= \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 + (-1)^x \Big) + \sum_{x=0}^{N-1} u(x) e^{\frac{-2i\pi xa}{N}} \Big( 1 - (-1)^x \Big) \end{split}$$

$$=2\sum_{\substack{x=0\\x \text{ pair}}}^{N-1}u(x)e^{\frac{-2i\pi xa}{N}}=2\sum_{y=0}^{N/2-1}u(2y)e^{\frac{-4i\pi ya}{N}}=2\sum_{y=0}^{N/2-1}v(y)e^{\frac{-2i\pi ya}{N/2}}\\ =2\widehat{v}(a)\mathrm{car}\;v\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{N/2}}$$
 Donc  $\boxed{\widehat{v}(a)=\frac{1}{2}\widehat{u}(a)+\frac{1}{2}\widehat{u}(a+N/2)}$ . COFD.

Cette proposition nous montre l'effet de **repliement de spectre**. Voici une illustration pour comprendre comment l'interpréter visuellement. Dans l'image ci-dessous, on a considéré N=6 (et donc N/2=3).

- À gauche, en chaque entier de 0 et 5, on a placé des petits carrés de couleurs pour illustrer la valeur de  $\widehat{u}$  en chaque entier. On peut interpréter le nombre de carrés de couleurs au dessus de l'entier a comme étant la valeur de  $\widehat{u}(a)$ . Les couleurs ne jouent qu'un rôle de visualisation (le rouge n'est là que pour dire les carrés rouges proviennent de  $\widehat{u}(1)$  lors du sous-échantillonage).
- À droite on retrouve représenté en chaque entier a entre 0 et 2 la valeur de  $\widehat{u}(a) + \widehat{u}(a+3)$ . C'est donc ainsi  $2\widehat{v}(a)$  qui est ici représenté.

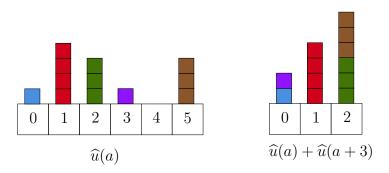


FIGURE 1.3 – Illustration de l'effet de repliement du spectre

Le nom « repliement de spectre » vient du fait que le spectre de u semble s'être plié (ici en deux vu qu'on a échantillonné avec un pas 2). Nous verrons lors du chapitre sur la TFD 2D que cela peut conduire à un effet d'aliasing.

## 3.2 Zoom par 0-padding

Une opération géométrique classique sur une image consiste à zoomer celle-ci. On va s'intéresser ici à un zoom deux fois plus grand d'une image u 1D : une première idée, qui fonctionne, pourrait être pour chaque pixel de u de rajouter un pixel supplémentaire juste à côté, identique à son voisin. Par exemple, si u=(45,12,-3), on pourrait prendre v=(45,45,12,12,-3,-3). Nous nous proposons cependant ici d'observer une autre construction d'un zoom, toujours deux fois plus grand : le zoom par **0-padding**.

## **Définition 16 (Zoom par 0-padding)**

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  pair et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Pour tout 
$$a \in \llbracket -N, N-1 
rbracket$$
, on pose  $w(a) := \left\{ egin{array}{ll} 2\widehat{u}(a) & \mathrm{si} & -\frac{N}{2} \leq a \leq \frac{N}{2}-1 \\ 0 & \mathrm{sinon} \end{array} \right.$ 

On prolonge ensuite w à tout  $\mathbb{Z}$  par 2N-périodicité.

Enfin, considère  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{2N}}$  définie par  $\widehat{v} = w$ , c'est-à-dire  $v := \widecheck{w}$ .

Pour passer de u à v, on dit que l'on a effectué un **zoom par** 0-padding.

La définition explicite la construction, mais voici une illustration de celle-ci vis à vis des spectres. Ici encore, on a placé des carrés de couleurs au dessus de chaque entier pour représenter la valeur de  $\widehat{u}(a)$ . Les différences de couleurs ne sont là que pour indiquer la provenance des valeurs après l'opération. Pour ne pas surcharger l'image, nous avons représenté  $\frac{1}{2}\widehat{v}(a)$ , mais il faut bien comprendre que  $\widehat{v}(a)$  a donc le double de petits carrés de couleurs.

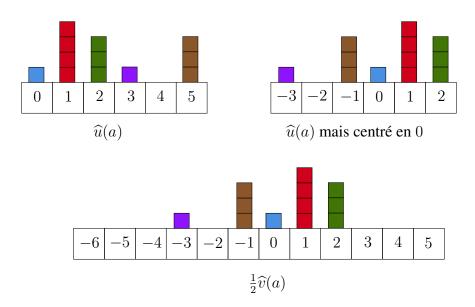


FIGURE 1.4 – Illustration de la construction du 0-padding

## Proposition 21 (Propriété du zoom par 0-padding)

Soient  $N \in \mathbb{N}^*$  pair et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ .

Soit  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{2N}}$  la suite obtenue par zoom par 0-padding de u.

Alors pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a u(x) = v(2x).



On a alors

$$v(2x) = \overset{\checkmark}{\widehat{v}}(2x)$$
 d'après le théorème 1 page 12

$$=\frac{1}{2N}\sum_{a=0}^{2N-1}\widehat{v}(a)e^{\frac{2i\pi 2xa}{2N}} \text{ par d\'efinition de la TFD inverse}$$
 
$$=\frac{1}{2N}\sum_{a=0}^{2N-1}\widehat{v}(a)e^{\frac{2i\pi xa}{N}}$$
 
$$=\frac{1}{2N}\sum_{a=-N}^{N-1}\widehat{v}(a)e^{\frac{2i\pi xa}{N}} \text{ d'après le lemme 2 page 21}$$
 
$$=\frac{1}{2N}\sum_{a=-N/2}^{N/2-1}2\widehat{u}(a)e^{\frac{2i\pi xa}{N}} \text{ par d\'efinition de }\widehat{v}$$
 
$$=\frac{1}{N}\sum_{a=-N/2}^{N/2-1}\widehat{u}(a)e^{\frac{2i\pi xa}{N}}$$
 
$$=\frac{1}{N}\sum_{a=0}^{N-1}\widehat{u}(a)e^{\frac{2i\pi xa}{N}} \text{ d'après le lemme 2 page 21}$$
 
$$=\widehat{u}(x) \text{ par d\'efinition de la TFD inverse}$$
 
$$=u(x) \text{ d'après le th\'eorème 1 page 12}$$

Donc 
$$v(2x) = u(x)$$
. **COFD**.

Ainsi, l'image zoomée v est deux fois plus grande, et un entier sur deux reconstitue l'image d'origine u. Encore une fois, voici une petite illustration pour bien se le représenter. Attention ici ce sont u et v qui sont représentées, et non  $\hat{u}$  et  $\hat{v}$  comme auparavant. Les «?» indiquent juste que la proposition précédente ne nous donne pas d'informations sur les valeurs de v en ces entiers.

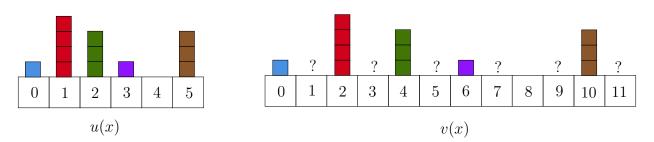


FIGURE 1.5 – Image obtenue après un 0-padding

On est cependant en droit de se demander la légitimité de considérer un tel zoom. C'est la proposition suivante qui en donne l'intuition : on peut définir de manière naturelle une fonction à variable réelle  $\widetilde{u}$  qui interpole u, c'est-à-dire dont u est un échantillonage discret. Alors v en est aussi un échantillonage discret.

# Proposition 22 (Zoom par 0-padding et interpolation)

Soient  $N\in\mathbb{N}^*$  pair et  $u\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$ . Soit  $v\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{2^N}}$  la suite obtenue par zoom par 0-padding de u.

$$\text{Soit } \widetilde{u}: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C} \text{ définie par } \forall \xi \in \mathbb{R}, \widetilde{u}(\xi) := \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi \xi a}{N}}.$$

On a alors

1. 
$$\forall x \in \mathbb{Z}, u(x) = \widetilde{u}(x)$$
.

2. 
$$\forall x \in \mathbb{Z}, v(x) = \widetilde{u}(\frac{x}{2})$$



# Démonstration 1. Soit $x \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\begin{split} \widetilde{u}(x) &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi xa}{N}} \text{ par d\'efinition de } \widetilde{u} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=0}^{N-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi xa}{N}} \text{ d'après le lemme 2 page 21} \\ &= \widehat{u}(x) \text{ par d\'efinition de la TFD inverse} \\ &= u(x) \text{ d'après le th\'eor\`eme 1 page 12} \end{split}$$

Donc  $|\widetilde{u}(x) = u(x)|$ 

$$2. \operatorname{Posons} \nu := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{Z} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ & & \\ x & \longmapsto & \widetilde{u} \big( \frac{x}{2} \big) \end{array} \right) \operatorname{et} \operatorname{montrons} \operatorname{que} v = \nu.$$

ullet Montrons que  $u\in\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{2N}}$ .

Soit  $x \in \mathbb{Z}$ .

On a alors

$$\begin{split} \nu(x+2N) &= \widetilde{u} \bigg( \frac{x+2N}{2} \bigg) = \widetilde{u} \bigg( \frac{x}{2} + N \bigg) \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi(x/2+N)a}{N}} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi(x/2)a}{N}} e^{\frac{2i\pi Na}{N}} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi(x/2)a}{N}} e^{2i\pi a} \end{split}$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi(x/2)a}{N}}$$
$$= \widetilde{u}\left(\frac{x}{2}\right) = \nu(x)$$

Donc  $\nu(x+2N)=\nu(x)$ .

Donc  $\forall x \in \mathbb{Z}, \nu(x+2N) = \nu(x)$ , et donc  $\nu \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{2N}}$ .

On peut donc calculer la TFD de  $\nu$ .

• Montrons que  $\widehat{v} = \widehat{\nu}$ .

Soit 
$$b \in [-N, N-1]$$
.

On a alors

$$\begin{split} \widehat{\nu}(b) &= \sum_{x=0}^{2N-1} \nu(x) e^{\frac{-2i\pi xb}{2N}} \\ &= \sum_{x=0}^{2N-1} \widehat{u}\left(\frac{x}{2}\right) e^{\frac{-i\pi xb}{N}} \\ &= \sum_{x=0}^{2N-1} \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi(x/2)a}{N}} e^{\frac{-i\pi xb}{N}} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) \sum_{x=0}^{2N-1} e^{\frac{i\pi xa}{N}} e^{\frac{-i\pi xb}{N}} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) \sum_{x=0}^{2N-1} e^{\frac{i\pi x(a-b)}{N}} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) \sum_{x=0}^{2N-1} \left( e^{\frac{i\pi(a-b)}{N}} \right)^x \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) 2N \mathbbm{1}_{a=b} \text{ d'après le lemme 1 page 12} \\ &= \begin{cases} 2\widehat{u}(b) & \text{si } -N/2 \leq b \leq N/2-1 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \\ &= \widehat{v}(b) \text{ par définition de } v \end{split}$$

Donc 
$$\widehat{\nu}(b) = \widehat{v}(b)$$
.

Donc 
$$\forall b \in \llbracket -N, N-1 \rrbracket, \widehat{\nu}(b) = \widehat{v}(b).$$

Or v et  $\nu$  sont dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{2N}}$  donc  $\widehat{v}$  et  $\widehat{\nu}$  sont aussi dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_{2N}}$ .

Donc  $\hat{\nu} = \hat{v}$  par 2N-périodicité.

43

Donc v = v car la TFD est injective. **COFD**.

Pour comprendre l'idée développée par cette proposition, on peut là aussi réaliser une illustration. La courbe en bleu représente  $\widetilde{u}$ , les croix rouges représentent u, et l'ensemble constitué des croix rouges et des points verts représente v: on peut voir que v a bien deux fois plus de pixels que u, et que les pixels supplémentaires sont choisis de manière naturelle, ce qui peut apporter un côté propre au rendu final.

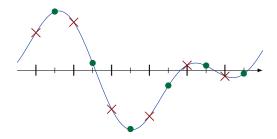


FIGURE 1.6 – Illustration de l'interpolation

Il est peut-être plus parlant de faire le parallèle avec avec des images 2D. Si  $\widetilde{u}$  représente un paysage et u une photo de celle-ci, v est bien un zoom de u, mais correspond aussi à une autre photo de  $\widetilde{u}$ , deux fois plus précise que u, d'où le fait que v paraîtra naturel.

#### 3.3 Translation

Nous avons déjà vu comment translater d'un entier relatif une image 1D. Translater  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_N}$  de  $a \in \mathbb{Z}$  conduisait à l'application  $\tau_a u$  définie par

$$\forall x \in \mathbb{Z}, \tau_a u(x) := u(x-a)$$

On aimerait généraliser à tout  $a \in \mathbb{R}$ , mais comme u est définie sur  $\mathbb{Z}$ , il est difficile de donner du sens à u(x-a). Pour comprendre comment nous allons réussir à translater dans ces cas-là, il faut revenir au **polynôme trigonométrique interpolateur** de u dont nous avons parlé lors du 0-padding, à savoir la fonction  $\widetilde{u}: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C}$  définie par

$$\forall \xi \in \mathbb{R}, \widetilde{u}(\xi) := \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi\xi a}{N}}$$

Nous avons vu lors de la partie précédente que  $\forall x \in \mathbb{Z}, \widetilde{u}(x) = u(x)$ , c'est-à-dire que u est un échantillonage de  $\widetilde{u}$  sur les entiers. Cependant,  $\widetilde{u}$  possède l'avantage d'être définie sur tout  $\mathbb{R}$ , ce qui permet tout à fait de définir  $\widetilde{u}(x-\alpha)$  pour tout  $x \in \mathbb{Z}$  et tout  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Autrement dit, on peut considérer à présent la fonction  $\tau_{\alpha}\widetilde{u}: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C}$  définie par

$$\forall \xi \in \mathbb{R}, \tau_{\alpha} \widetilde{u}(\xi) := \widetilde{u}(\xi - \alpha)$$

Il ne reste plus qu'à échantillonner  $\tau_{\alpha}\widetilde{u}$  sur  $\mathbb{Z}$  pour définir  $\tau_{\alpha}u:\mathbb{Z}\longrightarrow\mathbb{R}$ . L'histoire pourrait s'arrêter là, mais le lecteur avisé pour remarquer l'application  $\tau_{\alpha}u$  ainsi définie n'est plus N-périodique. Dans l'absolu, cela ne pose pas de problème puisque dans la pratique, nos images 1D sont simplement des listes/uplets : il nous suffit simplement de ne considérer les valeurs de  $\tau_{\alpha}u$  en N entiers bien choisis. Le soucis qui se pose est simplement que du fait de la non périodicité, le choix des entiers sur lesquels on se concentre a une importance, et sera donc arbitraire. Le choix ici est fait de considérer la version "uplets" de  $\tau_{\alpha}u$  comme étant

$$\left(\tau_{\alpha}\left(-\frac{N}{2}\right),\ldots,\tau_{\alpha}u(-1),\tau_{\alpha}u(0),\tau_{\alpha}u(1),\ldots,\tau_{\alpha}u\left(\frac{N}{2}-1\right)\right)$$

Bien qu'arbitraire, celui-ci a l'avantage d'avoir les entiers les plus petits en valeur absolue, ce qui lors des calculs des coefficients de Fourier de  $\widehat{\tau_{\alpha}u}$  donnera des facteurs  $a \longmapsto e^{\frac{-2i\pi xa}{N}}$  qui auront les variations les plus petites, et donc évitera des effets indésirables.

Ci-dessous est à nouveau  $\widetilde{u}$  via la courbe bleue et u via les croix rouges. Avec les points verts, on a représenté  $\tau_{\frac{1}{2}}u$ .

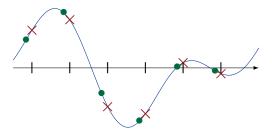


FIGURE 1.7 – Translation d'un pas  $\frac{1}{\pi}$ 

Dans les applications pratiques, notamment en langage Python, l'obtention de  $\tau_{\alpha}u$  se base simplement sur l'observation suivante : pour tout  $x \in \mathbb{Z}$ , on a

$$\begin{split} \tau_{\alpha}u(x) &= \tau_{\alpha}\widetilde{u}(x) \text{ par d\'efinition de } \tau_{\alpha}u \\ &= \widetilde{u}(x-\alpha) \text{ par d\'efinition de } \tau_{\alpha}\widetilde{u} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi(x-\alpha)a}{N}} \text{ par d\'efinition de } \widetilde{u} \\ &= \frac{1}{N} \sum_{a=-N/2}^{N/2-1} \widehat{u}(a) e^{\frac{2i\pi xa}{N}} e^{\frac{-2i\pi\alpha a}{N}} \end{split}$$

On reconnaît donc que  $\tau_{\alpha}u(x)$  se calcule presque par TFD inverse  $\widehat{u}$ , à ceci prêt que les  $\widehat{u}(a)e^{\frac{2i\pi xa}{N}}$  sont multipliés par  $e^{\frac{-2i\pi\alpha a}{N}}$ . C'est donc un simple calcul vectoriel facilement implémentable.

Enfin, on pourrait opposer à cela le fait que N n'a pas ici été supposé pair et que donc N/2 n'a pas de sens en tant qu'entier si N est impair. Dans ce cas-là, si l'on note  $N/\!\!/2$  la partie entière de N/2, alors tout ce qui a été dit jusqu'ici reste valable en remplaçant l'intervalle d'entiers [-N/2, N/2-1] par  $[-N/\!\!/2, N/\!\!/2]$ , qui est bien un intervalle d'entiers ayant N éléments.

## Chapitre 2

# Transformée de Fourier discrète 2D

Nous sommes à présent armés pour nous attaquer aux images 2D. La compréhension apportée par l'analyse mathématique des images 1D fait que la plupart des explications ont déjà été faites, car les définitions et propositions sont très similaires. À ce titre, nous ne ferons pas un certain nombre de preuves qui ne sont que de simples adaptations des preuves du chapitre 1. Nous aurons en revanche ici l'avantage de pouvoir constater visuellement les effets de nos outils.

#### 1 TFD en 2D

#### 1.1 Espaces des suites périodiques

Si l'on dispose d'une image non périodique  $\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \end{pmatrix}$ , alors sa version périodique est la matrice infinie

## Définition 17 (Suites 2D périodiques)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $u : \mathbb{Z}^2 \longrightarrow \mathbb{C}$ .

On dit que u est (M, N)-périodique si et seulement si

$$\forall x, y \in \mathbb{Z}, u(x+M, y) = u(x, y) = u(x, y+N)$$

On note  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$  l'ensemble des applications  $\mathbb{Z}^2 \longrightarrow \mathbb{C}$  qui sont (M,N)-périodiques.

## Proposition 23 (Espace des suites 2D périodiques)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$ .

1.  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$  est un  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel.

2. Pour tout 
$$u$$
 et  $v$  dans  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ , posons  $\langle u|v \rangle := \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} u(x,y) \overline{v(x,y)}$ . Alors  $\langle \bullet | \bullet \rangle$  est un produit scalaire hermitien sur  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

#### Remarque:

Cela permet de munir  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$  de la norme issue du produit scalaire hermitien :

$$\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}, ||u|| := \sqrt{\langle u|u\rangle} = \sqrt{\sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} \left| u(x,y) \right|^2}$$

#### Proposition 24 (Isométrie avec les matrices)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$ .

$$\text{L'application } \varphi := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^M \times \mathbb{C}^N \\ u & \longmapsto & \left( u(x,y) \right)_{\substack{x \in \llbracket 0,M-1 \rrbracket \\ y \in \llbracket 0,N-1 \rrbracket}} \right) \text{ est une isométrie de $\mathbb{C}$-espaces vectoriels.}$$

#### Définition 18 (Dirac de base des suites 2D périodiques)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $a, b \in \mathbb{Z}$ .

On note 
$$\delta_{(a,b)}$$
 l'application 
$$\begin{pmatrix} \mathbb{Z}^2 & \longrightarrow & \{0,1\} \\ (x,y) & \longmapsto & \begin{cases} 1 & \text{si } x \equiv a[M] \text{ et } y \equiv b[N] \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

# Proposition 25 (Les Dirac 2D de base forment une base)

Soit  $M, N \in \mathbb{N}^*$ . Alors  $\left(\delta_{(x,y)}\right)_{\substack{x \in \llbracket 0, M-1 \rrbracket \\ y \in \llbracket 0, N-1 \rrbracket}}$  est une base de  $\mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

#### 1.2 Transformée de Fourier Discrète (TFD)

## **Définition 19 (TFD 2D)**

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

On appelle **TFD** de u l'application  $\widehat{u}:\mathbb{Z}^2\longrightarrow\mathbb{C}$  définie par

$$\forall a, b \in \mathbb{Z}, \widehat{u}(a, b) := \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} u(x, y) e^{-2i\pi(\frac{xa}{M} + \frac{yb}{N})}$$

1. TFD EN 2D 47

#### Proposition 26 (La TFD 2D d'une périodique est périodique)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ . Alors  $\widehat{u} \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

#### **Définition 20 (TFD 2D inverse)**

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

On appelle **TFD inverse** de v l'application  $\check{v}: \mathbb{Z}^2 \longrightarrow \mathbb{C}$  définie par

$$\forall x, y \in \mathbb{Z}, \widecheck{v}(x, y) := \frac{1}{MN} \sum_{a=0}^{M-1} \sum_{b=0}^{N-1} v(a, b) e^{2i\pi(\frac{ax}{M} + \frac{by}{N})}$$

#### Proposition 27 (Réécriture de la TFD inverse 2D avec la TFD directe 2D)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

Pour tout  $x, y \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widecheck{v}(x, y) = \frac{1}{MN} \widehat{v}(-x, -y)$ .

En particulier, pour tout  $x, y \in \mathbb{Z}$ , on a  $\widehat{v}(x, y) = MN\widecheck{v}(-x, -y)$ .

#### Proposition 28 (La TFD inverse 2D d'une périodique est périodique)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ . Alors  $\check{v} \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

## Théorème 4 (La TFD 2D est un isomorphisme)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$ 

 $\begin{array}{ll} \text{L'application } \varphi := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N} \\ u & \longmapsto & \widehat{u} \end{array} \right) \text{ est un isomorphisme de $\mathbb{C}$-espaces vectoriels.} \\ \\ \text{L'application } \psi := \left( \begin{array}{ccc} \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N} & \longrightarrow & \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N} \\ v & \longmapsto & \widecheck{v} \end{array} \right) \text{ est la réciproque de $\varphi$.} \end{array}$ 

En particulier, pour tout  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ , on a  $\widehat{u} = u$  et  $\widehat{u} = u$ .

## Proposition 29 (Produit scalaire, norme et TFD 2D)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$ .

1. 
$$\forall u, v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}, \langle \widehat{u} | v \rangle = MN \langle u | \widecheck{v} \rangle.$$

- 2.  $\forall u, v \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}, \langle \widehat{u} | \widehat{v} \rangle = MN \langle u | v \rangle$
- 3.  $\forall u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}, ||\widehat{u}|| = \sqrt{MN} ||u||.$

#### Définition 21 (Spectre d'amplitude et spectre de phase 2D)

Soient  $M, N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}_M \times \mathbb{Z}_N}$ .

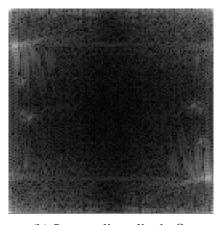
- 1. On appelle spectre d'amplitude de u la fonction  $S_u := \begin{pmatrix} \mathbb{Z}^2 & \longrightarrow & \mathbb{R}_+ \\ (a,b) & \longmapsto & |\widehat{u}(a,b)| \end{pmatrix}$
- 2. Soit  $E_u := \{(a,b) \in \mathbb{Z}^2 \mid \widehat{u}(a,b) \neq 0\}$ .

  On appelle spectre de phase de u la fonction  $\varphi_u := \begin{pmatrix} E_u & \longrightarrow & [0,2\pi[\\ (a,b) & \longmapsto & \arg(\widehat{u}(a,b)) \end{pmatrix}$

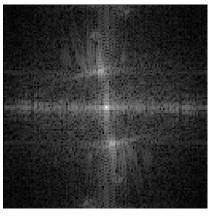
Observons tout d'abord une image d'un t-shirt rayé et de son spectre d'amplitude. Nous pouvons voir qu'un spectre d'amplitude est plus lisible si on le centre en 0.



(a) Image u



(b) Spectre d'amplitude  $S_u$ 

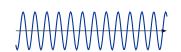


(c)  $S_u$  mais centré en 0

En ayant centré ainsi notre spectre d'amplitude, nous pouvons observer la présence ou non des basses fréquences (celles-ci étant proches de l'origine), et de même pour les hautes fréquences (celles proches des bords). Pour comprendre comment interpréter les hautes et basses fréquences, nous pouvons revenir un instant en 1D, avec un signal réel. Voici côte à côte un sinusoïde ayant une base fréquence, une autre ayant une haute fréquence, et l'addition des deux.



Sinusoïse à base fréquence



Sinusoïse à haute fréquence



Somme des deux

On constate que dans la somme des deux, la basse fréquence vient donner la forme générale de la courbe, tandis que la haute vient lui apporter des détails. Il en est de même pour les images 2D : la présence des basses

1. TFD EN 2D 49

fréquences nous renseigne sur les variations les plus importantes de l'images (la silhouette du canapé sur l'image est une forte variation par exemple, voire les rayures sur le t-shirt), tandis que les hautes fréquences vont apporter des détails, de la texture (par exemple les variations plus fines au niveau de la bibliothèque en arrière plan). Nous aurons l'occasion quand nous aborderons les filtres passe-haut et passe-bas de faire disparaître les hautes ou les basses fréquences pour observer le rôle de chacun sur cette image.

Nous pouvons tout de même dès à présent observer le rôle du spectre d'amplitude et le rôle du spectre de phase via les deux images A et B suivantes.

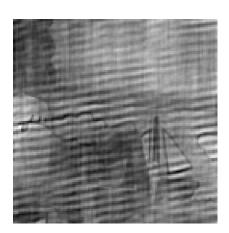




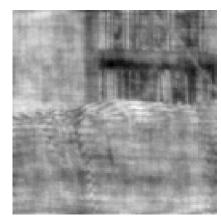


Image B

Tout comme un nombre complexe peut être reconstitué à partir de son module et de son argument, la TFD d'une image peut être reconstituée à partir de son spectre d'amplitude et son spectre de phase, et on peut alors appliquer la TFD inverse. Autrement dit, on peut tout à fait s'amuser à échanger le spectre d'amplitude de A avec celui de B. Voici donc une image C ayant  $S_A$  et  $\varphi_B$ , et une image D ayant  $S_B$  et  $\varphi_A$ .



C avec  $S_A$  et  $\varphi_B$ 



D avec  $S_B$  et  $\varphi_A$ 

Il saute alors au yeux que la géométrie, la forme d'une image, est en réalité plutôt contenu dans le spectre de phase!