

- 第二十七讲：复数矩阵和快速傅里叶变换
 - 复数矩阵运算
 - 计算复向量的模
 - 计算向量的内积
 - 对称性
 - 正交性
 - 傅里叶矩阵
 - 快速傅里叶变换（Fast Fourier transform/FFT）

第二十七讲：复数矩阵和快速傅里叶变换

本讲主要介绍复数向量、复数矩阵的相关知识（包括如何做复数向量的点积运算、什么是复数对称矩阵等），以及傅里叶矩阵（最重要的复数矩阵）和快速傅里叶变换。

复数矩阵运算

先介绍复数向量，我们不妨换一个字母符号来表示： $z = \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \\ \vdots \\ z_n \end{bmatrix}$ ，向量的每一个分量都是

复数。此时 z 不再属于 \mathbf{R}^n 实向量空间，它现在处于 \mathbf{C}^n 复向量空间。

计算复向量的模

对比实向量，我们计算模只需要计算 $|v| = \sqrt{v^T v}$ 即可，而如果对复向量使用 $z^T z$ 则有

$$z^T z = [z_1 \quad z_2 \quad \cdots \quad z_n] \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \\ \vdots \\ z_n \end{bmatrix} = z_1^2 + z_2^2 + \cdots + z_n^2, \text{ 这里 } z_i \text{ 是复数, 平方后虚部为}$$

负，求模时本应相加的运算变成了减法。（如向量 $[1 \quad i]$ ，右乘其转置后结果为0，但此向量的长度显然不是零。）

根据上一讲我们知道，应使用 $|z| = \sqrt{\bar{z}^T z}$ ，即 $[\bar{z}_1 \quad \bar{z}_2 \quad \cdots \quad \bar{z}_n] \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \\ \vdots \\ z_n \end{bmatrix}$ ，即使用向量共

轭的转置乘以原向量即可。（如向量 $[1 \quad i]$ ，右乘其共轭转置后结果为 $[1 \quad -i] \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix} = 2$ 。）

我们把共轭转置乘以原向量记为 $z^H z$ ， H 读作埃尔米特（人名为 **Hermite**，形容词为 **Hermitian**）

计算向量的内积

有了复向量模的计算公式，同理可得，对于复向量，内积不再是实向量的 $y^T x$ 形式，复向量内积应为 $y^H x$ 。

对称性

对于实矩阵， $A^T = A$ 即可表达矩阵的对称性。而对于复矩阵，我们同样要求一次共轭 $\bar{A}^T = A$ 。举个例子 $\begin{bmatrix} 2 & 3+i \\ 3-i & 5 \end{bmatrix}$ 是一个复数情况下的对称矩阵。这叫做埃尔米特矩阵，有性质 $A^H = A$ 。

正交性

在第十七讲中，我们这样定义标准正交向量： $q_i^T q_j = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ 1 & i = j \end{cases}$ 。现在，对于复向量我

们要求共轭： $\bar{q}_i^T q_j = q_i^H q_j = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ 1 & i = j \end{cases}$ 。

第十七讲中的标准正交矩阵： $Q = [q_1 \ q_2 \ \cdots \ q_n]$ 有 $Q^T Q = I$ 。现在对于复矩阵则有

$$Q^H Q = I。$$

就像人们给共轭转置起了个“埃尔米特”这个名字一样，正交性（orthogonal）在复数情况下也有了新名字，酉（unitary），酉矩阵（unitary matrix）与正交矩阵类似，满足 $Q^H Q = I$ 的性质。而前面提到的傅里叶矩阵就是一个酉矩阵。

傅里叶矩阵

$$n\text{阶傅里叶矩阵} F_n = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & \cdots & 1 \\ 1 & w & w^2 & \cdots & w^{n-1} \\ 1 & w^2 & w^4 & \cdots & w^{2(n-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & w^{n-1} & w^{2(n-1)} & \cdots & w^{(n-1)^2} \end{bmatrix}, \text{ 对于每一个元素有}$$

$(F_n)_{ij} = w^{ij} \quad i, j = 0, 1, 2, \dots, n-1$ 。矩阵中的 w 是一个非常特殊的值，满足 $w^n = 1$ ，其公式为 $w = e^{i2\pi/n}$ 。易知 w 在复平面的单位圆上， $w = \cos \frac{2\pi}{n} + i \sin \frac{2\pi}{n}$ 。

在傅里叶矩阵中，当我们计算 w 的幂时， w 在单位圆上的角度翻倍。比如在6阶情形下， $w = e^{2\pi/6}$ ，即位于单位圆上 60° 角处，其平方位于单位圆上 120° 角处，而 w^6 位于1处。从开方的角度看，它们是1的6个六次方根，而一次的 w 称为原根。

- 我们现在来看4阶傅里叶矩阵，先计算 w 有 $w = i, w^2 = -1, w^3 = -i, w^4 = 1$,

$$F_4 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & i & i^2 & i^3 \\ 1 & i^2 & i^4 & i^6 \\ 1 & i^3 & i^6 & i^9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & i & -1 & -i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -i & -1 & i \end{bmatrix}。$$

矩阵的四个列向量正交，我们验证一下第二列和第四列， $\bar{c}_2^T c_4 = 1 - 0 + 1 - 0 = 0$ ，正交。不过我们应该注意到， F_4 的列向量并不是标准的，我们可以给矩阵

乘上系数 $\frac{1}{2}$ （除以列向量的长度）得到标准正交矩阵 $F_4 = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & i & -1 & -i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -i & -1 & i \end{bmatrix}$

。此时有 $F_4^H F_4 = I$ ，于是该矩阵的逆矩阵也就是其共轭转置 F_4^H 。

快速傅里叶变换（Fast Fourier transform/FFT）

对于傅里叶矩阵， $F_6, F_3, F_8, F_4, F_{64}, F_{32}$ 之间有着特殊的关系。

举例，有傅里叶矩阵 F_{64} ，一般情况下，用一个列向量右乘 F_{64} 需要约 64^2 次计算，显然这个计算量是比较大的。我们想要减少计算量，于是想要分解 F_{64} ，联系到 F_{32} ，有

$$[F_{64}] = \begin{bmatrix} I & D \\ I & -D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} F_{32} & 0 \\ 0 & F_{32} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots \\ 0 & \cdots & 1 & \cdots \\ & 1 & \cdots & 0 & \cdots \\ & 0 & \cdots & 1 & \cdots \\ & & \ddots & & \ddots \\ & & \ddots & & \ddots \\ & \cdots & 1 & \cdots & 0 \\ & \cdots & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}。$$

我们分开来看等式右侧的这三个矩阵：

- 第一个矩阵由单位矩阵 I 和对角矩阵 $D = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & w & & \\ & & w^2 & \\ & & & \ddots \\ & & & & w^{31} \end{bmatrix}$ 组成，我们称

这个矩阵为修正矩阵，显然其计算量来自 D 矩阵，对角矩阵的计算量约为 32 即这个修正矩阵的计算量约为 32 ，单位矩阵的计算量忽略不计。

- 第二个矩阵是两个 F_{32} 与零矩阵组成的，计算量约为 2×32^2 。
- 第三个矩阵通常记为 P 矩阵，这是一个置换矩阵，其作用是讲前一个矩阵中的奇数列提到偶数列之前，将前一个矩阵从 $[x_0 \ x_1 \ \cdots]$ 变为 $[x_0 \ x_2 \ \cdots \ x_1 \ x_3 \ \cdots]$ ，这个置换矩阵的计算量也可以忽略不计。（这里教授似乎在黑板上写错了矩阵，可以参考[FFT](#)、[How the FFT is computed](#)做进一步讨论。）

所以我们将 64^2 复杂度的计算化简为 $2 \times 32^2 + 32$ 复杂度的计算，我们可以进一步化简 F_{32} 得到与 F_{16} 有关的式子

$$\begin{bmatrix} I_{32} & D_{32} \\ I_{32} & -D_{32} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_{16} & D_{16} \\ I_{16} & -D_{16} \\ & I_{16} & D_{16} \\ & I_{16} & -D_{16} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} F_{16} & & & \\ & F_{16} & & \\ & & F_{16} & \\ & & & F_{16} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{16} & \\ & P_{16} \end{bmatrix} [P_{32}]$$

。而 32^2 的计算量进一步分解为 $2 \times 16^2 + 16$ 的计算量，如此递归下去我们最终得到含有一阶傅里叶矩阵的式子。

来看化简后计算量， $2(2(2(2(2(2(1)^2 + 1) + 2) + 4) + 8) + 16) + 32$ ，约为 $6 \times 32 = \log_2 64 \times \frac{64}{2}$ ，算法复杂度为 $\frac{n}{2} \log_2 n$ 。

于是原来需要 n^2 的运算现在只需要 $\frac{n}{2} \log_2 n$ 就可以实现了。不妨看看 $n = 10$ 的情况，不使用FFT时需要 $n^2 = 1024 \times 1024$ 次运算，使用FFT时只需要 $\frac{n}{2} \log_2 n = 5 \times 1024$ 次

运算，运算量大约是原来的 $\frac{1}{200}$ 。

下一讲将继续介绍特征值、特征向量及正定矩阵。