

Chapter 4

采样

冲激串采样 $s_{\Delta T}(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \sigma(t - n\Delta T)$

对连续函数采样 $\tilde{f}(t) = f(t)s_{\Delta T}(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} f(t)\sigma(t - n\Delta T)$ 每个点是有长度的冲激，需要再积分得到具体数值 $f_k = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t - k\Delta T)dt = f(k\Delta T)$

单变量的离散傅里叶变换

DFT: $F(u) = \sum_{x=0}^{M-1} f(x)e^{-j2\pi ux/M} \quad u = 0, 1, \dots, M-1$

IDFT: $f(x) = \frac{1}{M} \sum_{u=0}^{M-1} F(u)e^{j2\pi ux/M} \quad x = 0, 1, \dots, M-1$

二变量函数的傅里叶变换

二维傅里叶变换是一维情形向两个方向的简单扩展

$$F(u, v) = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} f(t, z)e^{-j2\pi(ut+ vz)} dt dz$$

$$f(t, z) = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} F(u, v)e^{j2\pi(\mu t+ \nu z)} du dv$$

采样: $\tilde{f}(t, z) = f(t, z)s_{\Delta T\Delta Z}(t, z) = \sum_{m=-\infty}^{m=\infty} \sum_{n=-\infty}^{n=\infty} f(t, z)\sigma(t - m\Delta T, z - n\Delta Z)$

DTF: $F(u, v) = \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} f(x, y)e^{-j2\pi(ux/M+vy/N)}$

IDFT: $f(x, y) = \frac{1}{MN} \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} F(u, v)e^{j2\pi(ux/M+vy/N)}$

二维 DFT 和 IDFT 性质

谱 $|F(u, v)| = [R^2(u, v) + I^2(u, v)]^{1/2}$, $R = \text{Real}(F), I = \text{Imag}(F)$ 相角 $\phi(u, v) = \arctan\left[\frac{I(u, v)}{R(u, v)}\right]$

极坐标 $F(u, v) = |F(u, v)|e^{j\phi(u, v)}$

周期性(k 为整数) $F(u, v) = F(u + k_1M, v) = F(u, v + k_2N) = F(u + k_1M, v + k_2N)$

$f(x, y) = f(x + k_1M, y) = f(x, y + k_2N) = f(x + k_1M, y + k_2N)$

卷积 $(f \star h)(x, y) = \sum_{m=0}^{M-1} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n)h(x - m, y - n)$

相关 $(f \star h)(x, y) = \sum_{m=0}^{M-1} \sum_{n=0}^{N-1} f^*(m, n)h(x + m, y + n)$

可分离性

使用 DFT 算法求 IDFT $MNf^*(x, y) = \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} F^*(u, v)e^{-j2\pi(ux/M+\nu y/N)}$ 结果取 复共轭并除以 MN 就可得到反变换

平移性 $f(x, y)e^{j2\pi(u_0x/M+v_0y/N)} \Leftrightarrow F(u - u_0, v - v_0) \parallel f(x - x_0, y - y_0) \Leftrightarrow F(u, v)e^{-j2\pi(ux_0/M+\nu y_0/N)}$

$\delta(x - a, y - b) \Leftrightarrow e^{-j2\pi(ua+\nu b)}$

频率域滤波

(1)对图像 $f(x, y)$ 进行零填充(长宽均变为两倍, 变为 $P \times Q$)

(2) 频谱中心化: 用 $(-1)^x + y$ 乘以填充后的图像;

(3) 计算(2)结果的 DFT, 即 $F(u, v)$;

(4) 用滤波器函数 $H(u, v)$ 乘以 $F(u, v)$: $\mathcal{G}(u, v) = H(u, v)F(u, v)$

(5) 计算(4)中结果的 IDFT, $g(x, y) = \mathfrak{I}^{-1}G(u, v)$

—理论值为实数, 计算误差会导致寄生复成分;

(6) 得到(5)结果中的实部;

(7) 用 $(-1)^x + y$ 乘以(6)中的结果;

(8) 提取(7)中的左上角(与输入图像同大小)。

快速傅里叶变换

基本思想: 利用傅里叶变换基底性质, 将 M 个数据的傅里叶变换转为 2 组 $\frac{M}{2}$ 个数据的傅里叶变换, 此时计算量从 M^2 降低为 $\frac{M^2}{2}$

$$F(u) = \sum_{x=0}^{K-1} f(2x)W_{2K}^{u(2x)} + \sum_{x=0}^{K-1} f(2x+1)W_{2K}^{u(2x+1)} \quad \text{偶数部分+奇数部分}$$

$$W_M = e^{-j2\pi/M}, \quad W_{2K}^{2ux} = W_K^{ux}$$

$$F_{\text{even}}(u) = \sum_{x=0}^{K-1} f(2x)W_K^{ux} \quad F_{\text{odd}}(u) = \sum_{x=0}^{K-1} f(2x+1)W_K^{ux}$$

$$F(u) = F_{\text{even}}(u) + F_{\text{odd}}(u)W_{2K}^u$$

$$F(u+K) = F_{\text{even}}(u) - F_{\text{odd}}(u)W_{2K}^u$$