

# デジタルメディア処理1

担当: 井尻 敬

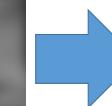
1

## Deconvolution

ガウシアンブラーの例



手振れ・焦点ずれによりボケてしまった画像



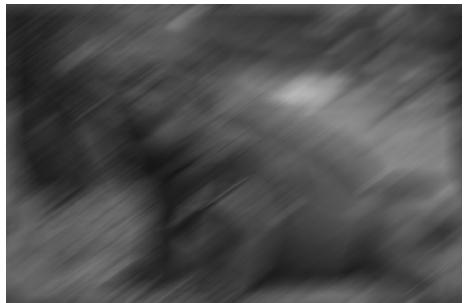
ボケのない画像を復元

ボケを引き起こした**点広がり関数**が既知ならば綺麗な復元が可能

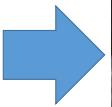
2

## Deconvolution

線分状の点広がり関数の例



手振れ・焦点ずれによりボケてしまった画像



ボケのない画像を復元

ボケを引き起こした**点広がり関数**が既知ならば綺麗な復元が可能

3

## Contents

### 達成目標

- ・線形フィルタ (Convolution) の計算方法や性質について正しく説明できる
- ・フーリエ変換の計算方法や性質について正しく説明できる
- ・逆畳み込み(Deconvolution)について正しく説明できる

### Contents

- ・復習：線形フィルタ (Convolution)
- ・復習：フーリエ変換
- ・逆畳み込み (Deconvolution)

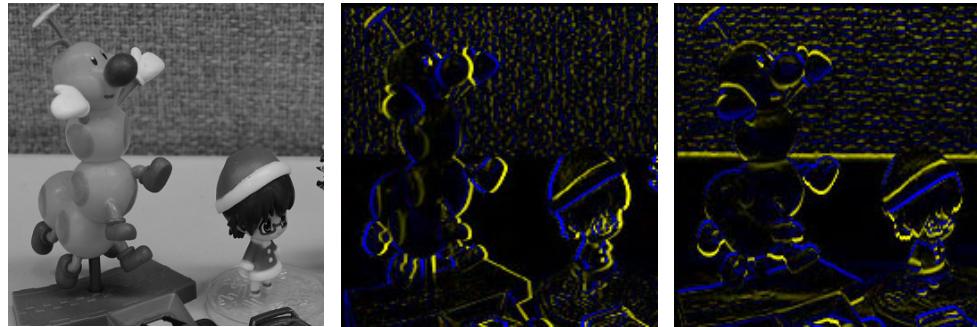
## 復習：線形フィルタ (Convolution)

5

## 線形フィルタの例



## 線形フィルタの例

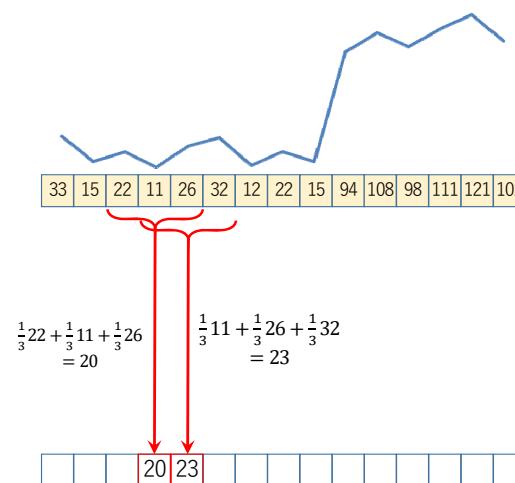


エッジ抽出

横方向

縦方向

## 線形フィルタの例 1D

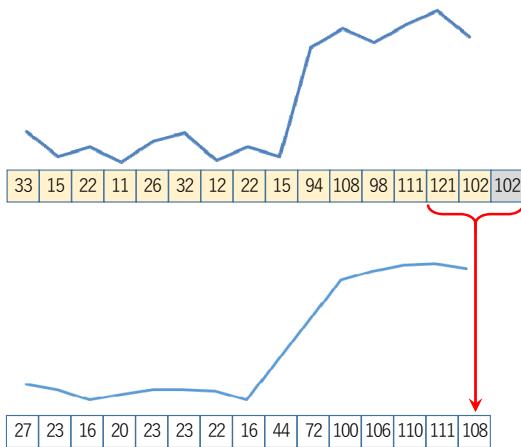


平滑化したい!

1/3 1/3 1/3

周囲 3 ピクセル  
の平均を取る

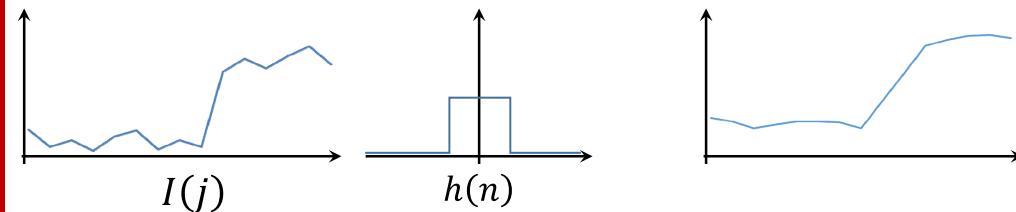
## 線形フィルタの例 1D



## 線形フィルタ(1D)とは

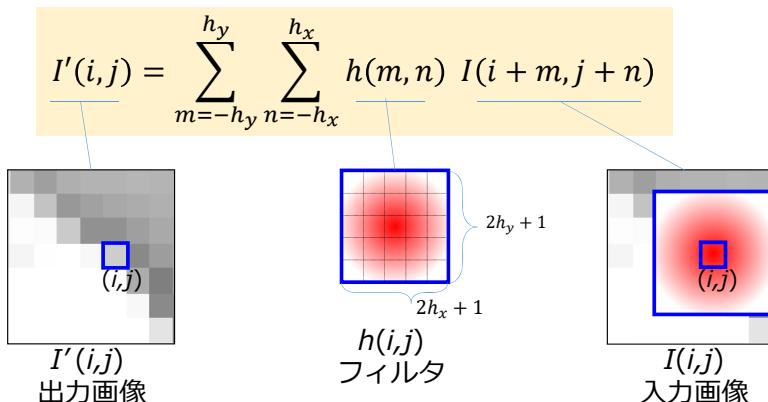
出力画素値を周囲画素の重み付和で計算するフィルタ

$$I'(j) = \sum_{n=-h_x}^{h_x} h(n) I(j+n)$$



## 線形フィルタ(2D)とは

出力画素値を周囲画素の重み付和で計算するフィルタ



## Convolution(畳み込み)とは

二つの関数  $f(t) g(t)$  を重ね合わせる演算で以下の通り定義される

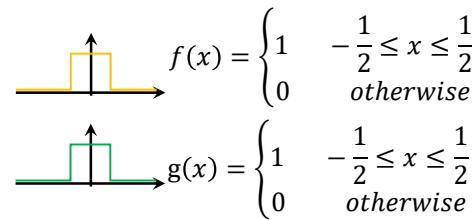
連続関数  $(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$

離散関数  $(f * g)(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} f(k)g(n-k)$

$f(t)$  を固定し,  $g(t)$  を平行移動しながら  $f(t)$  に掛けあわせ, 得られた関数を積分するとみてもよいかも

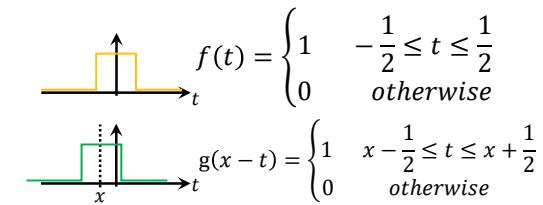
**例題)**  
2つの関数 $f$   $g$ の畳み込みを求めよ

$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$$



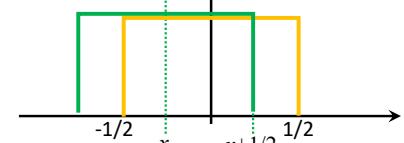
**例題)**  
2つの関数 $f$   $g$ の畳み込みを求めよ

$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$$



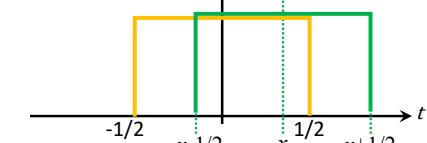
$-1 \leq x \leq 0$  のとき

$$(f * g)(x) = \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{x+1}{2}} 1 \times 1 dt = x + 1$$



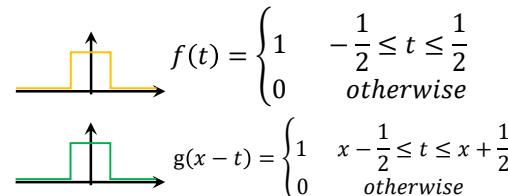
$0 \leq x \leq 1$  のとき

$$(f * g)(x) = \int_{x-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} 1 \times 1 dt = 1 - x$$

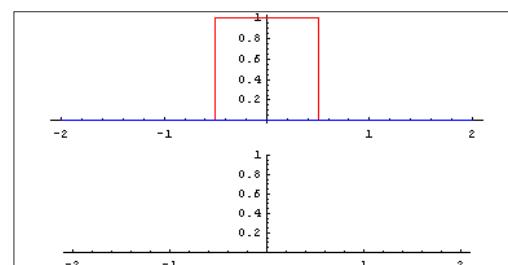
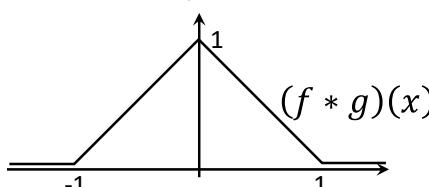


**例題)**  
2つの関数 $f$   $g$ の畳み込みを求めよ

$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$$



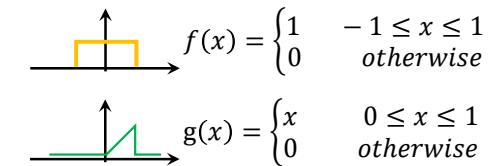
$$(f * g)(x) = \begin{cases} x + 1 & -1 \leq x \leq 0 \\ 1 - x & 0 \leq x \leq 1 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$



By Lautaro Carmona [CC-BY-SA] from wikipedia

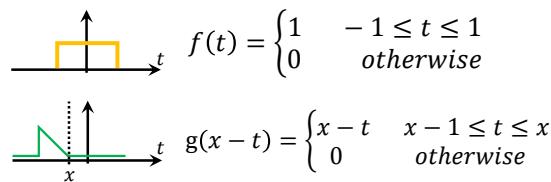
**例題)**  
2つの関数 $f$   $g$ の畳み込みを求めよ

$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$$



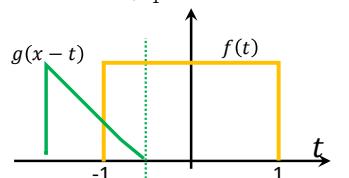
**例題)**  
2つの関数  $f$   $g$  の畳み込みを求めよ

$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$$



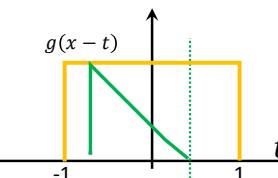
$-1 \leq x \leq 0$  のとき

$$(f * g)(x) = \int_{-1}^x (x-t)dt = \frac{(x+1)^2}{2}$$



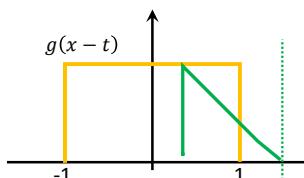
$0 \leq x \leq 1$  のとき

$$(f * g)(x) = \int_{x-1}^x (x-t)dt = \frac{1}{2}$$



$1 \leq x \leq 2$  のとき

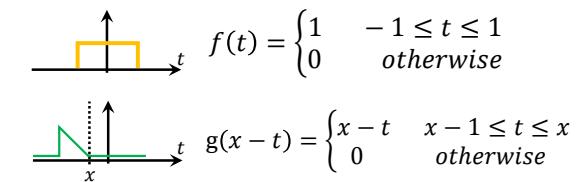
$$(f * g)(x) = \int_{x-1}^1 (x-t)dt = -\frac{x^2}{2} + x$$



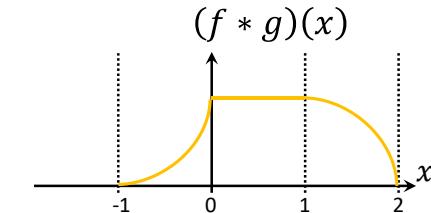
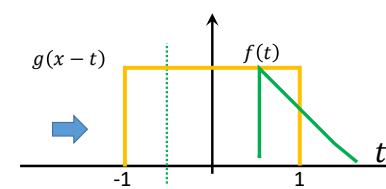
$g(x-t)$  は、  $t$  軸に対して反転するので注意

**例題)**  
2つの関数  $f$   $g$  の畳み込みを求めよ

$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$$



$$(f * g)(x) = \int_{-1}^x (x-t)dt = \begin{cases} (x+1)^2/2 & -1 \leq x \leq 0 \\ 1/2 & 0 \leq x \leq 1 \\ -x^2/2 + x & 1 \leq x \leq 2 \end{cases}$$



## Convolution(畳み込み)とは

二つの関数  $f(t)$   $g(t)$  を重ね合わせる演算で以下の通り定義される

連続関数  $(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$

離散関数  $(f * g)(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} f(k)g(n-k)$

$f(t)$  を固定し、  $g(t)$  を平行移動しながら  $f(t)$  に掛けあわせ、 得られた関数を積分とみてもよいかも

## 2次元Convolution(畳み込み)

二つの関数  $f(x,y)$   $g(x,y)$  を重ね合わせる演算

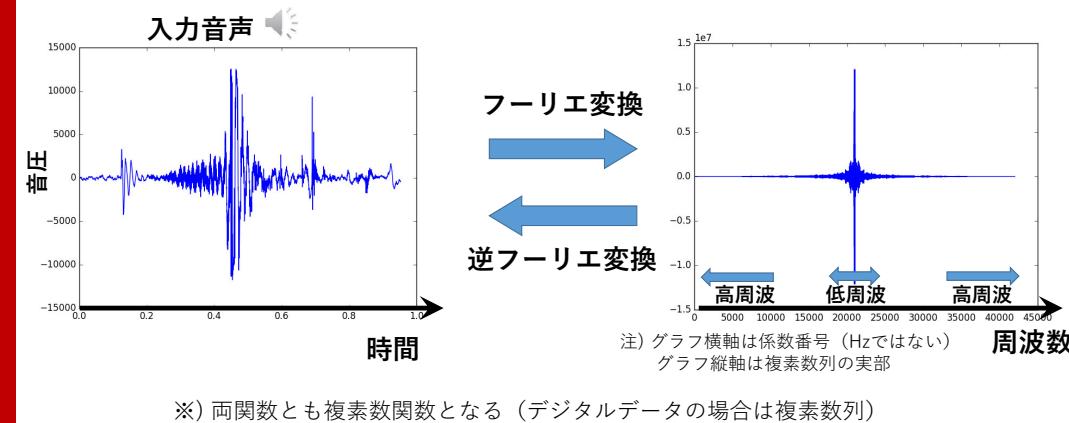
連続関数  $(f * g)(x,y) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u,v)g(x-u,y-v)dudv$

離散関数  $(f * g)(n) = \sum_{j=-\infty}^{\infty} \sum_{i=-\infty}^{\infty} f(i,j)g(x-i,y-j)$

$f(x,y)$  を固定し、  $g(x,y)$  を平行移動しながら  $f(x,y)$  に掛けあわせ、 得られた関数を積分

※長々と説明しましたが、教科書中の線形フィルタとの違いは、積分域をフィルタの中だけから  $(-\infty, \infty)$  に変更し、 フィルタ  $g$  の引数の一部がマイナスになった点です。

フーリエ変換とは（音）  
時間に関する信号を、  
周波数に関する信号に変換する手法

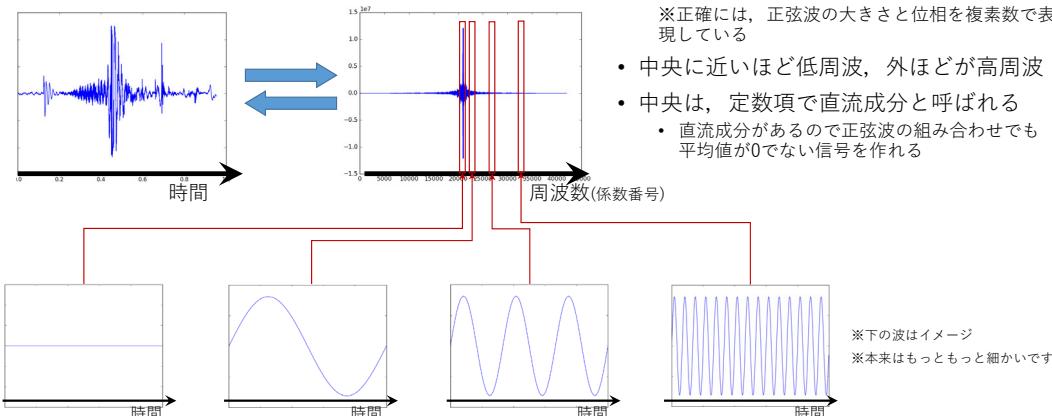


## 復習：フーリエ変換

21

## フーリエ変換とは（音）

FourierSound.py

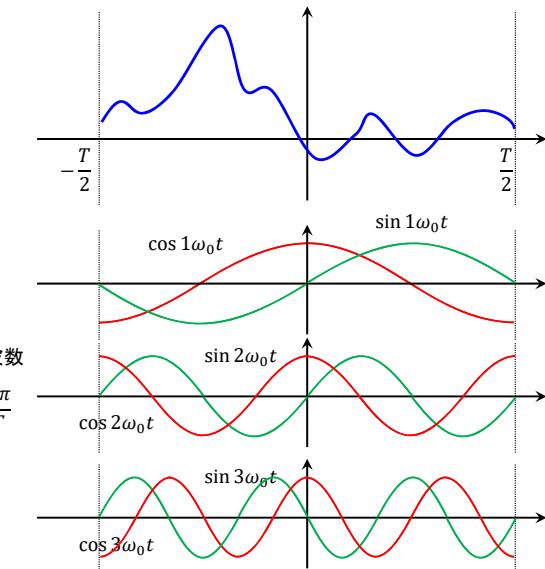


## フーリエ級数

区間  $[-\frac{T}{2}, \frac{T}{2}]$  上の連続関数  $f(t)$  は、  
フーリエ級数で表現できる。

$$f(t) = \frac{a_0}{2} + a_1 \cos 1\omega_0 t + b_1 \sin 1\omega_0 t + a_2 \cos 2\omega_0 t + b_2 \sin 2\omega_0 t + a_3 \cos 3\omega_0 t + b_3 \sin 3\omega_0 t + \dots$$

$\omega_0 = \frac{2\pi}{T}$



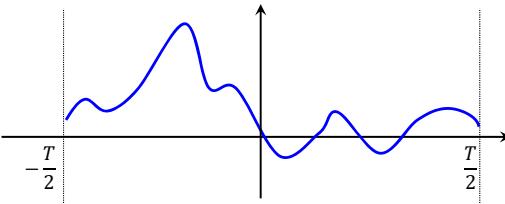
## フーリエ級数(複素数表記)

区間  $[-\frac{T}{2}, \frac{T}{2}]$  上の連続関数  $f(t)$  は、  
フーリエ級数で表現できる。

$$f(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} C_k e^{ik\omega_0 t}$$

$$C_k = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) e^{-ik\omega_0 t} dt$$

この複素数表記された  
正弦波を重ね合わせていることは分かるんだけど、  
 $\cos k\omega_0 t, \sin k\omega_0 t$  に比べてイメージしにくい

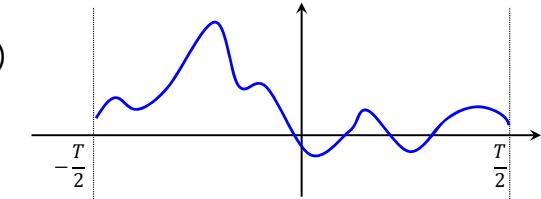


## フーリエ級数(複素数表記)

区間  $[-\frac{T}{2}, \frac{T}{2}]$  上の連続関数  $f(t)$  は、  
フーリエ級数で表現できる。

$$f(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} C_k e^{ik\omega_0 t}$$

$$C_k = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) e^{-ik\omega_0 t} dt$$



赤が実軸 緑が虚軸 青が時間軸

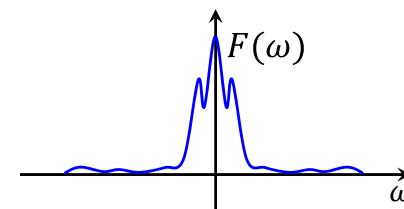
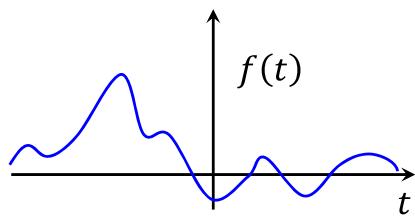
## フーリエ変換とは

フーリエ変換 :

$$F(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-i\omega t} dt$$

逆フーリエ変換 :

$$f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(\omega) e^{i\omega t} d\omega$$



- ・時間  $t$  の関数  $f(t)$  を、周波数  $\omega$  の関数  $F(\omega)$  に変換する
- ・ $f(t)$  と  $F(\omega)$  は複素数関数である ( $f(t)$  は実数関数のことが多い)
- ・フーリエ級数展開において  $T \rightarrow \infty$  とすると導出できる

## ガウス関数のフーリエ変換

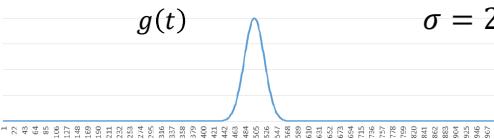
- ・ガウス関数をフーリエ変換するとガウス関数になる
- ・虚部はゼロになる
- ・標準偏差は逆数になる (裾の広いガウス関数は裾の狭いガウス関数に)

ガウス関数 :

$$g(t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}}$$

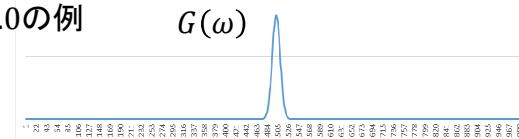
フーリエ変換 :

$$G(\omega) = e^{-\frac{\omega^2\sigma^2}{2}}$$



$\sigma = 20.0$  の例

$G(\omega)$



## ガウス関数のフーリエ変換(導出)

$$G(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} e^{-i\omega t} dt \quad (\text{定義より})$$

$$\frac{dG(\omega)}{d\omega} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} \frac{de^{-i\omega t}}{d\omega} dt \quad (\text{両辺微分})$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} (-it)e^{-i\omega t} dt \quad (\text{微分実行})$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \sigma^2 \int_{-\infty}^{\infty} \left( -\frac{2t}{2\sigma^2} \right) e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} ie^{-i\omega t} dt \quad (\text{整理・部分積分準備})$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \sigma^2 \left( \left[ e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} ie^{-i\omega t} \right]_{-\infty}^{\infty} - \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} \omega e^{-i\omega t} dt \right) \quad (\text{部分積分})$$

$$= -\omega\sigma^2 G(\omega) \quad (\text{第一項はゼロ、第二項は } G(\omega) \text{ ので})$$

$$\frac{dG(\omega)}{d\omega} = -\omega\sigma^2 G(\omega)$$

## ガウス関数のフーリエ変換(導出)

$$\frac{dG(\omega)}{d\omega} = -\omega\sigma^2 G(\omega) \quad (\text{これは一階の微分方程式なので変数分離で解ける})$$

$$\frac{dG(\omega)}{G(\omega)} = -\omega\sigma^2 d\omega \quad (\text{変数分離})$$

$$\log G(\omega) = -\frac{1}{2}\omega^2\sigma^2 + C \quad (\text{両辺を積分、 } C \text{ は積分定数})$$

$$G(\omega) = e^C e^{-\frac{1}{2}\omega^2\sigma^2} \quad (\text{整理})$$

$$G(0) = e^C = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} dt = 1 \quad (\text{積分定数を決める、有名な積分公式利用})$$

$$G(\omega) = e^{-\frac{\omega^2\sigma^2}{2}} \quad (\text{求まった積分定数を代入して、フーリエ変換が得られた})$$

## 畳み込み積分のフーリエ変換

導出も大切だけど、結論がとにかく大切なので覚えてほしい！

$$h(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt \quad H(\omega) = F(\omega)G(\omega)$$

$H(\omega), F(\omega), G(\omega)$  は,  $h(x), h(x), h(x)$  のフーリエ変換

- 畳み込み積分のフーリエ変換は、フーリエ変換後の積になる

## 畳み込み積分のフーリエ変換

導出も大切だけど、結論がとにかく大切なので覚えてほしい！

$$h(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)g(t)dt \quad H(\omega) = F(\omega)G(\omega)$$

$H(\omega), F(\omega), G(\omega)$  は,  $h(x), h(x), h(x)$  のフーリエ変換

- 畳み込み積分のフーリエ変換は、フーリエ変換後の積になる
- 用途例
  - 畳み込みは処理時間がかかる  $\rightarrow O(N^2)$
  - フーリエ変換して (FFTなら  $O(N\log N)$ ) , 周波数空間で積を計算し ( $O(N)$ ) , 逆フーリエ変換 ( $O(N\log N)$ )  $\rightarrow O(N\log N)$
  - $(f * g)(x)$  を計算するより  $\mathcal{F}^{-1}\{\mathcal{F}[f]\mathcal{F}[g]\}$  を計算したほうが速いことがある

## 畳み込み積分のフーリエ変換（導出）

導出も大切だけど、  
結論がとにかく大切な  
覚えてほしい！

$$h(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)g(t)dt \quad (\text{畳み込み積分の定義})$$

$$H(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \left( \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)g(t)dt \right) e^{-ix\omega} dx \quad (h \text{をフーリエ変換})$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)g(t) e^{-ix\omega} dt dx \quad (\text{整理})$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)g(t) e^{-i(x-t)\omega} e^{-it\omega} dt dx \quad (\text{さらに整理、少し技術的})$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} \left( \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)e^{-i(x-t)\omega} dx \right) g(t)e^{-it\omega} dt \quad (x \text{関連とt関連の項に分離})$$

$$= F(\omega)G(\omega)$$

33

## フーリエ変換（復習）のまとめ

フーリエ変換: 時間 $t$ の関数  $f(t)$  を周波数 $\omega$ の関数  $F(\omega)$  に変換する変換

$$F(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)e^{-i\omega t} dt \quad f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(\omega)e^{i\omega t} d\omega$$

ガウス関数をフーリエ変換するとガウス関数になる

$$g(t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}} \quad G(\omega) = e^{-\frac{\omega^2\sigma^2}{2}}$$

畳み込み積分のフーリエ変換はフーリエ変換の積になる

$$h(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)g(t)dt \quad H(\omega) = F(\omega)G(\omega)$$

$H(\omega), F(\omega), G(\omega)$  は、 $h(x), h(x), h(x)$  のフーリエ変換

34



## Deconvolution

35

## 画像の劣化モデル (1/2)

手ブレ・ピンボケ・撮影機器のノイズ等のため劣化した画像が取得される  
劣化前画像復元のため劣化過程をモデル化（数式表現）する



$f(x,y)$  : 劣化の無い理想画像

※ ピンホールカメラ動きの無いシーンを  
撮影すると取得可能

$g(x,y)$  : 劣化画像

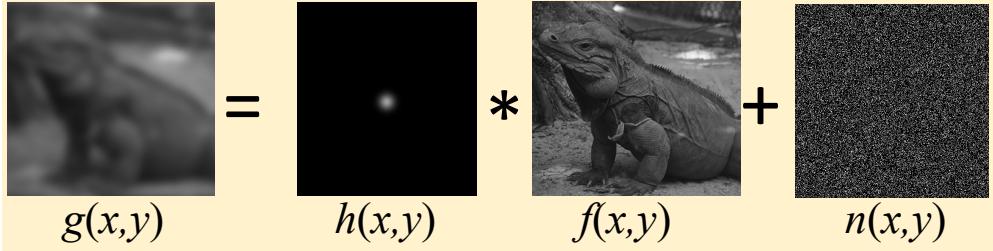
※ 手ブレ・ピンボケ・ノイズを含む

36

## 画像の劣化モデル (2/2)

ここでは画像の劣化モデルを以下のとおり定義する

$$g(x, y) = h(x, y) * f(x, y) + n(x, y)$$



『元画像にカーネル $h(x,y)$ を畳み込みノイズ $n(x,y)$ が加算されて』 画像が劣化する  
 $h(x,y)$ はボケの様子を表すもので **点広がり関数** と呼ばれる

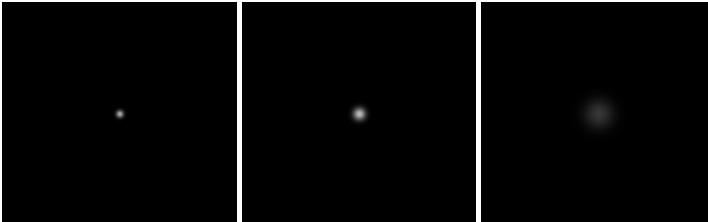
## 点広がり関数 (PSF: point spread function)

- ・画像劣化時に元画像に畳み込まれている関数 $h(x,y)$ のこと
- ・劣化の特性を表す
- ・元画像が点光源のとき、劣化画像に表れる応答を表すため、点広がり関数 (PSD) やインパルス応答と呼ばれる

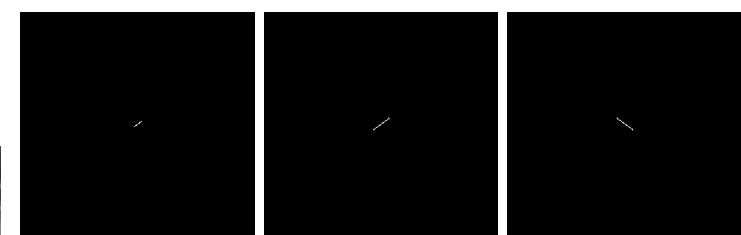
37

38

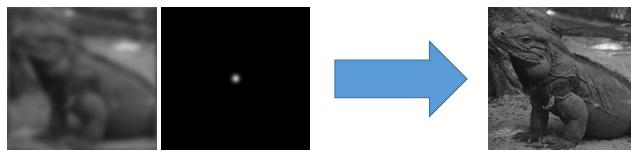
## 劣化画像例



## 劣化画像例



## 劣化画像の復元 (単純な手法)



- 劣化画像と点広がり関数から元画像を取得する問題を考える

$$g(x, y) = h(x, y) * f(x, y) + n(x, y) \quad g \text{ と } h \text{ は既知で } f \text{ がほしい}$$

$$G(u, v) = H(u, v)F(u, v) + N(u, v) \quad \text{両辺をフーリエ変換 (大文字で表現)}$$

$$G(u, v) \approx H(u, v)F(u, v) \quad \text{ちょっと強引だけどノイズの影響を無視}$$

$$F(u, v) \approx \frac{1}{H(u, v)} G(u, v) \quad F \text{について整理}$$

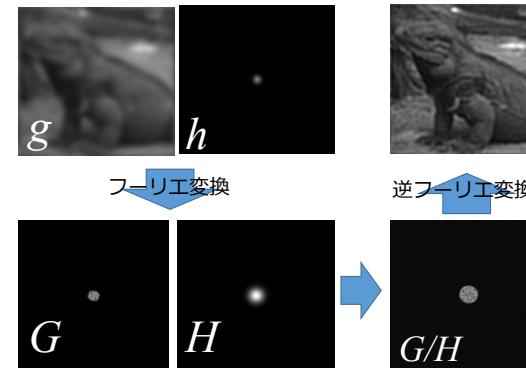
$$f(x, y) \approx \mathcal{F}^{-1} \left( \frac{1}{H(u, v)} G(u, v) \right) \quad \text{両辺逆フーリエ変換}$$

41

## 劣化画像の復元 (単純な手法)

$$f(x, y) \approx \mathcal{F}^{-1} \left( \frac{1}{H(u, v)} G(u, v) \right)$$

$f$ : 元画像  
 $G$ : 劣化画像のフーリエ変換  
 $H$ : 点広がり関数のフーリエ変換



### この手法の問題

- ノイズを無視
- $H$ は高周波部分でほぼゼロ  
→ 単純に  $G/H$  を実装するとノイズが強調される

左の例では  $H$  を以下の通り拡張した

$$H'(u, v) = \begin{cases} t & H(u, v) < t \\ H(u, v) & \text{otherwise} \end{cases}$$

ここでは  $t=0.01$  を利用

42

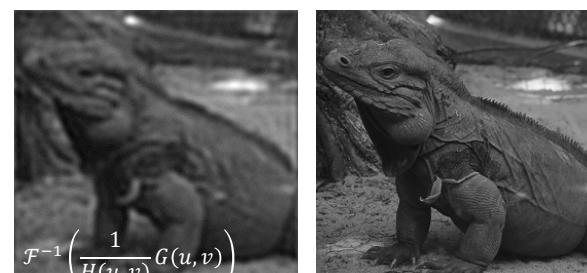
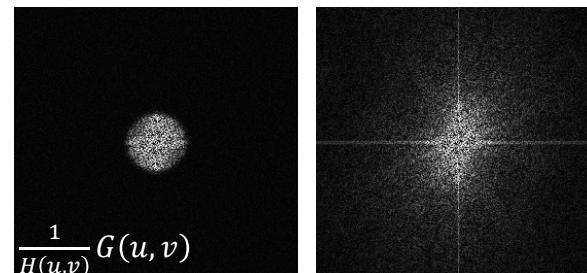
## 正解との比較

- 右が正解
- 左が復元手法

※  $H$ に対する閾値処理の影響が見られる  
※ 閾値処理を行なわないと高周波成分に存在する  
ノイズが強調され画像はうまく復元されない



$G(u, v)$  : 劣化画像

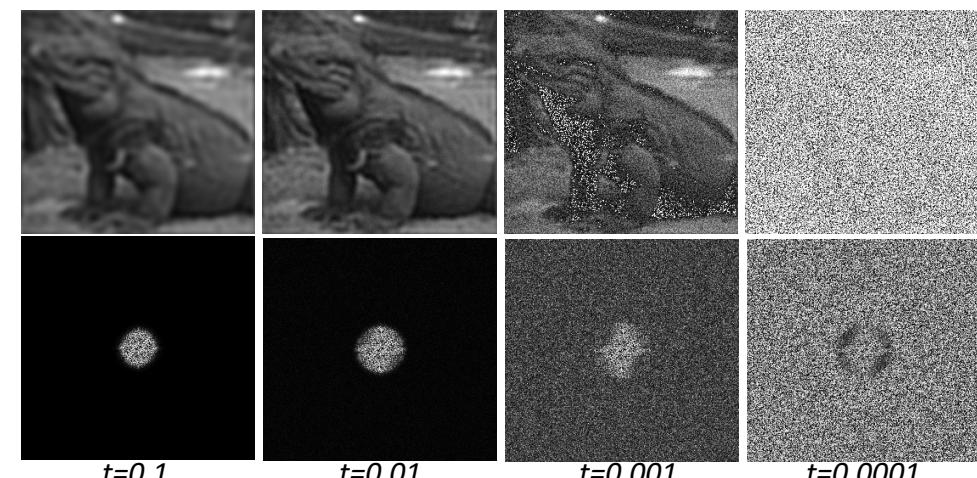


43

## $t$ の影響

$$H'(u, v) = \begin{cases} t & H(u, v) < t \\ H(u, v) & \text{otherwise} \end{cases}$$

sigma = 5.0 を利用



44

## 劣化画像の復元 : Wiener filter

$$f(x, y) \approx \mathcal{F}^{-1} \left( \frac{H^*(u, v)}{|H(u, v)|^2 + \epsilon} G(u, v) \right)$$

$f$  : 元画像  
 $G$  : 劣化画像のフーリエ変換  
 $H$  : 点広がり関数のフーリエ変換  
 $H^*$  : 共役複素数

先の単純な手法の問題点（ノイズ無視・ $H$ がゼロに近いときに困る）を改善  
周波数空間において元画像 $F(u, v)$ と復元画像 $F'(u, v) = M(u, v)G(u, v)$ の平均二乗誤差を最小化

$$\operatorname{argmin}_M \sum_u \sum_v (F(u, v) - M(u, v)G(u, v))^2$$

この解として以下が得られる

$$M(u, v) = \frac{H^*(u, v)}{|H(u, v)|^2 + |N(u, v)|^2 / |F(u, v)|^2}$$

ここで、ノイズ $N$ と元画像 $F$ は不明なので $|N(u, v)|^2 / |F(u, v)|^2 = \epsilon$  置いて上の式が得られる

導出の参考 [http://web.engr.oregonstate.edu/~sinisa/courses/OSU/ECE468/lectures/ECE468\_13.pdf]

## Wiener filter 適用例

劣化画像



Wiener filter



単純な手法  $1/H$



$$\sigma = 6 \text{ のガウシアン}$$

$$\epsilon = 0.00001$$

46

## Wiener filter 適用例

劣化画像



Wiener filter



単純な手法  $1/H$



$$w = 20, \theta = 0.8\pi \text{ の線分カーネル}$$

$$\epsilon = 0.00001$$

47

## まとめ: Deconvolution

- Deconvolution (逆畳み込み) とは,
  - 『畳み込み(convolution)は、周波数空間では関数どうしの積になる』という特徴を利用し、劣化画像  $g$  (畳み込み後) と **点広がり関数**  $h$  から、元画像を復元する処理のこと
- 以下二つのフィルタを紹介した
  - 点広がり関数の逆数を利用した単純なフィルタ
  - ノイズを考慮し**復元画像と元画像の誤差を最小化する Wiener filter**
- 今回は点広がり関数を既知としたが、これも同時に推定する手法もある

$$f(x, y) \approx \mathcal{F}^{-1} \left( \frac{1}{H(u, v)} G(u, v) \right)$$

$$f(x, y) \approx \mathcal{F}^{-1} \left( \frac{H^*(u, v)}{|H(u, v)|^2 + \epsilon} G(u, v) \right)$$

$f$  : 元画像  
 $G$  : 劣化画像のフーリエ変換  
 $H$  : 点広がり関数のフーリエ変換  
 $H^*$  : 共役複素数



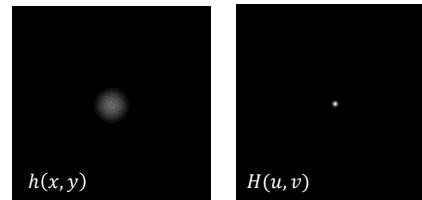
48

## 点広がり関数 $h$ のフーリエ変換 $H$ について

参考

$h$ がガウシアンなら  $H$ もガウシアン  
広がりを表す  $\sigma$  は逆数になる

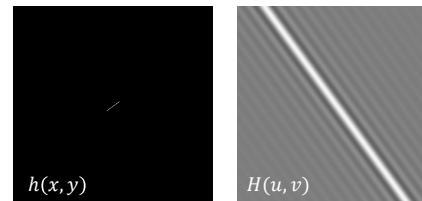
$$h(x, y) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{x^2+y^2}{2\sigma^2}} \quad H(u, v) = e^{-\frac{(u^2+v^2)\sigma^2}{2}}$$



$h$ が線分形なら  $H$ はsinc関数に

$$h(x, y) = \begin{cases} \frac{1}{2w} & \text{if } |x \cos \theta + y \sin \theta| \leq w \text{ & } x \sin \theta = y \cos \theta \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$H(u, v) = \frac{\sin(w(u \cos \theta + v \sin \theta))}{w(u \cos \theta + v \sin \theta)}$$



※  $w$ : 線分の長さ、 $\theta$ : 線分の傾き

※ note : 実装の際は、 $u, v$  は画素位置に  $u' = \frac{2\pi}{W} u, v' = \frac{2\pi}{H} v$  と正規化して利用する

49

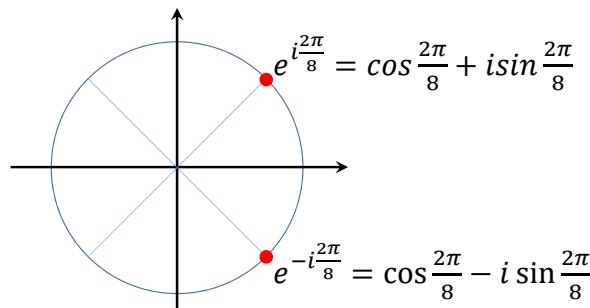
## 少し余談 (FFTの簡単な説明)

50

$N=8$  のときの離散フーリエ変換を考えてみる

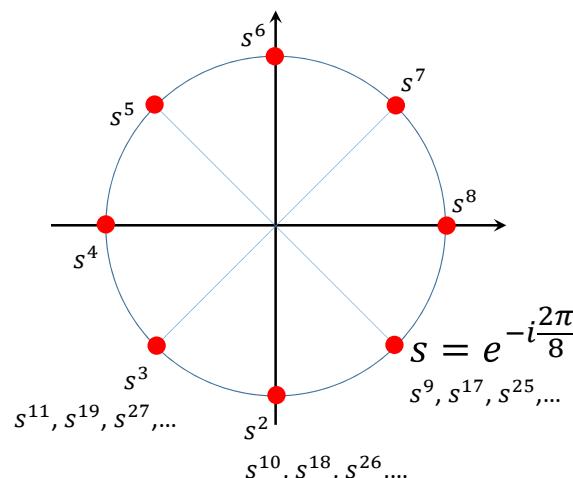
$$F_k = \frac{1}{8} \sum_{l=0}^7 f_l e^{-i \frac{2\pi}{8} kl}$$

この  $e^{-i \frac{2\pi}{8} kl}$  は何?  
→  $-kl$  を無視した  $e^{i \frac{2\pi}{8} l}$  は 1 の 8 乗根



51

$s = e^{-i \frac{2\pi}{8}}$  とおくと…



52

$$F_k = \frac{1}{8} \sum_{l=0}^7 f_l e^{-i\frac{2\pi}{8}kl}$$

$N=8$ のときの離散フーリエ変換を、根性で書き下してみる  
 $s = e^{-i\frac{2\pi}{8}}$ を利用すると以外に綺麗な形に

$$\begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} s^0 & s^0 \\ s^0 & s^1 & s^2 & s^3 & s^4 & s^5 & s^6 & s^7 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^8 & s^{10} & s^{12} & s^{14} \\ s^0 & s^3 & s^6 & s^9 & s^{12} & s^{15} & s^{18} & s^{21} \\ s^0 & s^4 & s^8 & s^{12} & s^{16} & s^{20} & s^{24} & s^{28} \\ s^0 & s^5 & s^{10} & s^{15} & s^{20} & s^{25} & s^{30} & s^{35} \\ s^0 & s^6 & s^{12} & s^{18} & s^{24} & s^{30} & s^{36} & s^{42} \\ s^0 & s^7 & s^{14} & s^{21} & s^{28} & s^{35} & s^{42} & s^{49} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ f_4 \\ f_5 \\ f_6 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

行列自体は前計算可能

行列と  $(f_0, f_1, f_2, \dots, f_7)$  の積には、複素数の掛け算が  $8 \times 8$  回必用  $\rightarrow O(N^2)$   
 $N$  が 2 のべき乗のとき、これを  $O(N \log N)$  で計算できる!!

$$\begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} s^0 & s^0 \\ s^0 & s^1 & s^2 & s^3 & s^4 & s^5 & s^6 & s^7 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^8 & s^{10} & s^{12} & s^{14} \\ s^0 & s^3 & s^6 & s^9 & s^{12} & s^{15} & s^{18} & s^{21} \\ s^0 & s^4 & s^8 & s^{12} & s^{16} & s^{20} & s^{24} & s^{28} \\ s^0 & s^5 & s^{10} & s^{15} & s^{20} & s^{25} & s^{30} & s^{35} \\ s^0 & s^6 & s^{12} & s^{18} & s^{24} & s^{30} & s^{36} & s^{42} \\ s^0 & s^7 & s^{14} & s^{21} & s^{28} & s^{35} & s^{42} & s^{49} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ f_4 \\ f_5 \\ f_6 \\ f_7 \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} s^0 & s^0 \\ s^0 & s^1 & s^2 & s^3 & s^4 & s^5 & s^6 & s^7 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^0 & s^2 & s^4 & s^6 \\ s^0 & s^3 & s^6 & s^1 & s^4 & s^7 & s^2 & s^5 \\ s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^0 & s^4 \\ s^0 & s^5 & s^2 & s^7 & s^4 & s^1 & s^6 & s^3 \\ s^0 & s^6 & s^4 & s^2 & s^0 & s^6 & s^4 & s^2 \\ s^0 & s^7 & s^6 & s^5 & s^4 & s^3 & s^2 & s^1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ f_4 \\ f_5 \\ f_6 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

乗数が 7 以下になるよう変形  
 なんか繰り返しが見える…

$$\begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} s^0 & s^0 \\ s^0 & s^1 & s^2 & s^3 & s^4 & s^5 & s^6 & s^7 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^0 & s^2 & s^4 & s^6 \\ s^0 & s^3 & s^6 & s^1 & s^4 & s^7 & s^2 & s^5 \\ s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^0 & s^4 \\ s^0 & s^5 & s^2 & s^7 & s^4 & s^1 & s^6 & s^3 \\ s^0 & s^6 & s^4 & s^2 & s^0 & s^6 & s^4 & s^2 \\ s^0 & s^7 & s^6 & s^5 & s^4 & s^3 & s^2 & s^1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ f_4 \\ f_5 \\ f_6 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

偶数列に注目して…  
**偶数列が先に、  
 奇数列が後に**  
 なるよう入れ替える

$$\begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} s^0 & s^0 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^1 & s^3 & s^5 & s^7 \\ s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^2 & s^6 & s^0 & s^4 \\ s^0 & s^6 & s^4 & s^2 & s^3 & s^1 & s^7 & s^5 \\ s^0 & s^0 & s^0 & s^0 & s^4 & s^4 & s^4 & s^4 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^5 & s^7 & s^1 & s^3 \\ s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^6 & s^2 & s^6 & s^2 \\ s^0 & s^6 & s^4 & s^2 & s^7 & s^5 & s^3 & s^1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \\ f_4 \\ f_6 \\ f_1 \\ f_3 \\ f_5 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} s^0 & s^0 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^1 & s^3 & s^5 & s^7 \\ s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^2 & s^6 & s^0 & s^4 \\ s^0 & s^6 & s^4 & s^2 & s^1 & s^7 & s^5 & s^3 \\ s^0 & s^0 \\ s^0 & s^2 & s^4 & s^6 & s^7 & s^1 & s^3 & s^5 \\ s^0 & s^4 & s^0 & s^4 & s^6 & s^2 & s^6 & s^2 \\ s^0 & s^6 & s^4 & s^2 & s^5 & s^3 & s^1 & s^7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \\ f_4 \\ f_6 \\ f_1 \\ f_3 \\ f_5 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

この部分は同じ！ この部分は…

$$\begin{array}{cccc} s^0 & s^0 & s^0 & s^0 \\ s^1 & s^3 & s^5 & s^7 \\ s^2 & s^6 & s^2 & s^6 \\ s^3 & s^1 & s^7 & s^5 \\ s^4 & s^4 & s^4 & s^4 \\ s^5 & s^7 & s^1 & s^3 \\ s^6 & s^2 & s^6 & s^2 \\ s^7 & s^5 & s^3 & s^1 \end{array} \xrightarrow{\hspace{1cm}} \begin{array}{cccc} s^0 & s^0 & s^0 & s^0 \\ s^1 & s^0 & s^2 & s^6 \\ s^2 & s^0 & s^4 & s^0 \\ s^3 & s^0 & s^6 & s^2 \\ s^4 & s^0 & s^0 & s^0 \\ s^5 & s^0 & s^2 & s^4 \\ s^6 & s^0 & s^4 & s^0 \\ s^7 & s^0 & s^6 & s^2 \end{array}$$

黄色い部分の  
 繰り返しが隠れている！



$$= \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & s^0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & s^1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & s^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & s^3 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & s^4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & s^5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & s^6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & s^7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & s^0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & s^2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & s^4 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & s^6 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & s^0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & s^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & s^4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & s^6 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s^0 & s^0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ s^0 & s^4 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s^0 & s^0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s^0 & s^4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & s^0 & s^0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & s^0 & s^4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & s^0 & s^0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & s^0 & s^4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ f_4 \\ f_5 \\ f_6 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

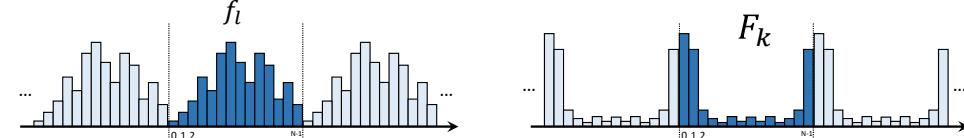
- 『NxN 疎行列 × N次元 ベクトル』の繰り返しである
- NxN 疎行列の各行には『1』と  $s^k$  が一つだけ含まれる
- 行列×ベクトル 演算は、
  - ベクトルから2個選んで
  - 片方をそのまま、もう片方に  $s^k$  をかけて足し合わせる  
→ バタフライ演算がうっすらと見えてきませんか？

61

## 離散フーリエ変換 (1D)

$$\text{フーリエ変換 } F_k = \frac{1}{N} \sum_{l=0}^{N-1} f_l e^{-i \frac{2\pi k l}{N}}$$

$$\text{逆フーリエ変換 } f_l = \sum_{k=0}^{N-1} F_k e^{i \frac{2\pi k l}{N}}$$

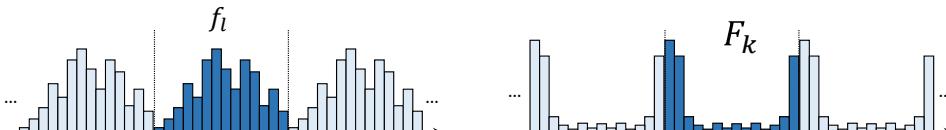


- 周期  $N$  の離散値  $f_l$  を周期  $N$  の離散値  $F_k$  に変換する
- $f_l$  と  $F_k$  は複素数 (ただし  $f_l$  は実数列のことが多い)
- $f_l$  が実数の場合  $F_k = \overline{F_{-k}}$  が成り立つ ( $F_{-k} = F_{N-k}$ )

## まとめ: 離散フーリエ変換

$$\text{フーリエ変換 } F_k = \frac{1}{N} \sum_{l=0}^{N-1} f_l e^{-i \frac{2\pi k l}{N}}$$

$$\text{逆フーリエ変換 } f_l = \sum_{k=0}^{N-1} F_k e^{i \frac{2\pi k l}{N}}$$



- 周期  $N$  の離散値  $f_l$  を周期  $N$  の離散値  $F_k$  に変換する
- $N$  が  $2$  のべき乗のとき高速フーリエ変換が適用可能 →  $O(N \log N)$  に！

63