

Ayudantía 7 - Procesamiento Digital de Señales

1. Sea la secuencia $x[n] = \{1 1 0 3\}$

(a) Calcule la TFD $X[k]$ utilizando la matriz W_4 .

Solución: Recordemos que la TFD se define por:

$$X[k] = \sum_{n=0}^{N-1} x[n] e^{-j \frac{2\pi}{N} kn} \quad (1)$$

Y definiendo $W_N = e^{-j \frac{2\pi}{N}}$:

$$X[k] = \sum_{n=0}^{N-1} x[n] W_N^{kn} \quad (2)$$

Esta suma se puede reescribir como un producto entre una matriz W_N y un vector \mathbf{x} . De forma general:

$$X = W_N \mathbf{x} \quad (3)$$

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ \vdots \\ X[N-1] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & W_N^1 & W_N^2 & \dots & W_N^{N-1} \\ 1 & W_N^2 & W_N^4 & \dots & W_N^{2(N-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & W_N^{N-1} & W_N^{2(N-1)} & \dots & W_N^{(N-1)(N-1)} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ \vdots \\ x[N-1] \end{bmatrix} \quad (4)$$

Para la matriz W_N :

- Tiene dimensiones $N \times N$.
- La primera fila y columna son solo unos.
- Para la fila k , los exponentes de W_N aumentan de $k-1$ en $k-1$. Ej: La segunda fila los exponentes van de uno en uno, para la tercera fila van de dos en dos, etc...
- Es simétrica ($W_N = W_N^T$)

En el caso de la secuencia $x[n] = \{1 1 0 3\}$ ($N = 4$) la transformada es:

$$X[k] = \sum_{n=0}^3 x[n] W_4^{kn} \quad (5)$$

y en forma matricial:

$$X = W_4 \mathbf{x} \quad (6)$$

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & W_4^1 & W_4^2 & W_4^3 \\ 1 & W_4^2 & W_4^4 & W_4^6 \\ 1 & W_4^3 & W_4^6 & W_4^9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix} \quad (7)$$

Como $W_N^n = W_N^{n+N}$, entonces $W_4^4 = W_4^0$, $W_4^6 = W_4^2$ y $W_4^9 = W_4^1$ se escribe:

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & W_4^1 & W_4^2 & W_4^3 \\ 1 & W_4^2 & W_4^0 & W_4^2 \\ 1 & W_4^3 & W_4^2 & W_4^1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix} \quad (8)$$

Notando que $W_4^0 = 1$, $W_4^1 = e^{-j\frac{2\pi}{4}} = -j$, $W_4^2 = -1$ y $W_4^3 = j$, y reemplazando por los valores de $x[n]$:

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 + 1 + 0 + 3 \\ 1 - j + 0 + 3j \\ 1 - 1 + 0 - 3 \\ 1 + j + 0 - 3j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 1 + 2j \\ -3 \\ 1 - 2j \end{bmatrix} \quad (9)$$

Es decir: $X[k] = \{5 \quad 1 + 2j \quad -3 \quad 1 - 2j\}$

- (b) Determine la TFD inversa $z[n]$ de $W_4^{2k}X[k]$. Grafique $z[n]$ y $x[n]$ para su comparación.

Solución: Para el cálculo de la transformada inversa de $W_4^{2k}X[k] = e^{-j\frac{2\pi}{4}2k}X[k]$ debemos tener en cuenta la propiedad de desplazamiento circular. Sea una señal $x[n]$ y $X[k]$ su TFD de N puntos:

$$x[\langle n - m \rangle_N] \xleftrightarrow{TFD} W_N^{mk}X[k] = e^{-j\frac{2\pi}{N}mk}X[k] \quad (10)$$

Con $\langle *\rangle_N$ la operación módulo N . Notar que la exponencial debe estar en forma $e^{-j\frac{2\pi}{N}mk}$.

Al aplicar la propiedad en nuestro caso ($N = 4, m = 2$):

$$W_4^{2k}X[k] \xrightarrow{TFDI} z[n] = x[\langle n - 2 \rangle_4] \quad (11)$$

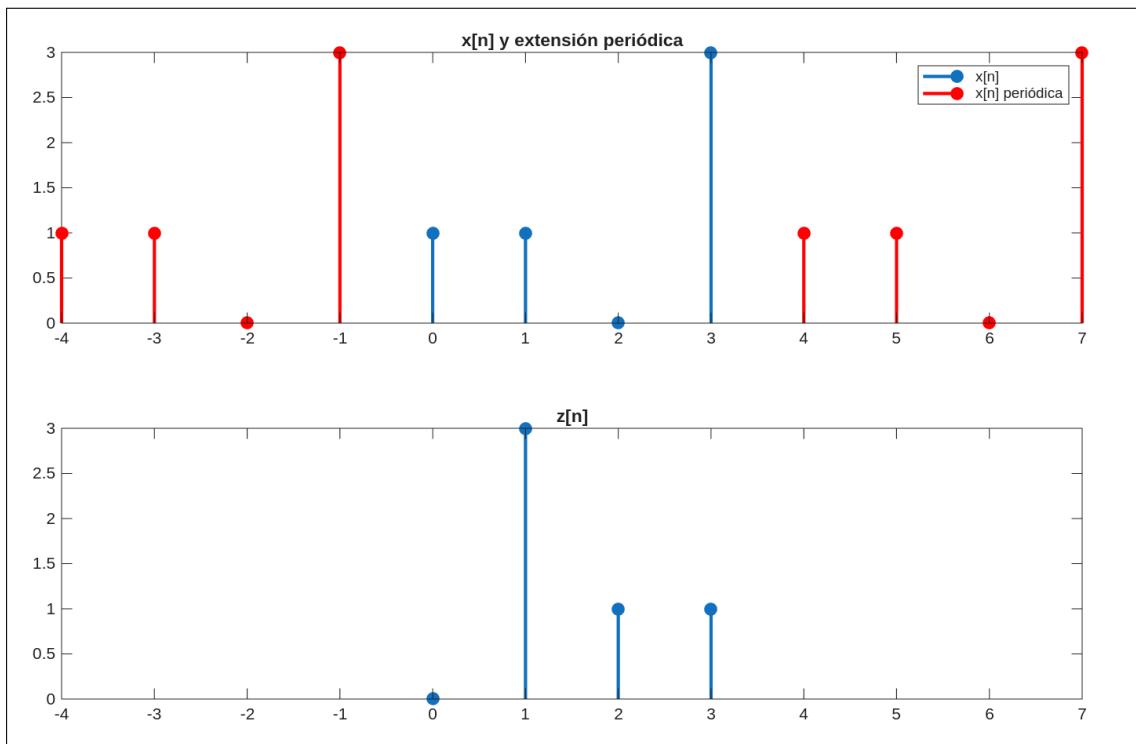
Para encontrar los valores de la señal para $n = 0, 1, 2, 3$ se retarda la señal en $m = 2$ rotando los valores que se salen del rango $0 \leq n \leq 3 = N - 1$:

$$x[n] = \{1 \ 1 \ 0 \ 3\} \quad (12)$$

↓

$$z[n] = x[\langle n - 2 \rangle_4] = \{0 \ 3 \ 1 \ 1\} \quad (13)$$

Al graficar $x[n]$, su extensión periódica y $z[n]$ vemos como la TFD no “ve” la señal $x[n]$ sino su extensión periódica al aplicar la propiedad de desplazamiento:



- (c) Realice la convolución circular $x[n] \otimes h[n]$, con $h[n] = \{1 0 1 0\}$ en el plano temporal.

Solución: La convolución circular se define por:

$$y[n] = x[n] \otimes h[n] = \sum_{m=0}^{N-1} h[m]x[(n-m)_N] \quad (14)$$

$$= \sum_{m=0}^3 h[m]x[(n-m)_4] \quad (15)$$

Lo que se puede expresar en forma matricial:

$$\begin{bmatrix} y[0] \\ y[1] \\ y[2] \\ y[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x[0] & x[3] & x[2] & x[1] \\ x[1] & x[0] & x[3] & x[2] \\ x[2] & x[1] & x[0] & x[3] \\ x[3] & x[2] & x[1] & x[0] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} h[0] \\ h[1] \\ h[2] \\ h[3] \end{bmatrix} \quad (16)$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 3 \\ 3 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1+3 \\ 1 \\ 3+1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} \quad (17)$$

Por lo tanto: $y[n] = \{1 4 1 4\}$

(d) Repita (c) usando las TFD $X[k]$ y $H[k]$.

Solución: Del ejercicio 1(a): $X[k] = \{5 \quad 1+2j \quad -3 \quad 1-2j\}$. $H[k]$ se puede obtener de forma similar con la matriz W_4 y un vector \mathbf{h} :

$$H = W_4 \mathbf{h} \quad (18)$$

$$\begin{bmatrix} H[0] \\ H[1] \\ H[2] \\ H[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} h[0] \\ h[1] \\ h[2] \\ h[3] \end{bmatrix} \quad (19)$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+1 \\ 1-1 \\ 1+1 \\ 1-1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (20)$$

Es decir: $H[k] = \{2 \ 0 \ 2 \ 0\}$.

Luego aplicamos la propiedad que relaciona la convolución cíclica con la TFD:

$$y[n] = x[n] \otimes h[n] \xrightarrow{\text{TFD}} Y[k] = X[k]H[k] \quad (21)$$

Es decir, multiplicando las transformadas y aplicando la TFDI a $Y[k]$ obtenemos $y[n]$. La transformada $Y[k]$ es:

$$\begin{aligned} X[k] &= \{5 \quad 1+2j \quad -3 \quad 1-2j\} \\ H[k] &= \{2 \quad 0 \quad 2 \quad 0\} \\ Y[k] &= X[k]H[k] = \{10 \quad 0 \quad -6 \quad 0\} \end{aligned} \quad (22)$$

Aplicamos la transformada inversa. Matricialmente:

$$\mathbf{y} = W_4^{-1} Y \quad (23)$$

Recordando que en general $\mathbf{W}_N^{-1} = \frac{1}{N} \mathbf{W}_N^*$, tenemos:

$$\mathbf{y} = \mathbf{W}_4^{-1} \mathbf{Y} \quad (24)$$

$$= \frac{1}{4} \mathbf{W}_4^* \mathbf{Y} \quad (25)$$

$$\begin{bmatrix} y[0] \\ y[1] \\ y[2] \\ y[3] \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix}^* \begin{bmatrix} Y[0] \\ Y[1] \\ Y[2] \\ Y[3] \end{bmatrix} \quad (26)$$

$$= \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & j & -1 & -j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -j & -1 & j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 10 \\ 0 \\ -6 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (27)$$

$$= \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 10 - 6 \\ 10 + 6 \\ 10 - 6 \\ 10 + 6 \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 4 \\ 16 \\ 4 \\ 16 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} \quad (28)$$

Es decir: $y[n] = \{1 \ 4 \ 1 \ 4\}$. Coincide con la convolución en el tiempo.

2. Muestre brevemente como se realizaría el calculo de la TFD de $x[n] = \{0 \ 1 \ 2 \ 3\}$ usando el algoritmo de Transformada Rápida de Fourier visto en clases.

Solución: Un algoritmo de Transformada Rápida de Fourier divide la señal en el tiempo en muestras pares e impares (x_p y x_i), aplica la TFD (es recursivo!) a cada una y las vuelve a unir de acuerdo al siguiente esquema:

$$\boxed{
 \begin{aligned}
 x[n] \rightarrow \mathbf{x} &= \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \\ x[4] \\ \vdots \\ x[N-1] \end{bmatrix} \\
 &\nearrow \mathbf{x}_p = \begin{bmatrix} x[0] \\ x[2] \\ x[4] \\ \vdots \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{FFT}} \mathbf{X}_p \\
 &\searrow \mathbf{x}_i = \begin{bmatrix} x[1] \\ x[3] \\ x[6] \\ \vdots \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{FFT}} \mathbf{X}_i \\
 &\quad \mathbf{X}_p + D_N \mathbf{X}_i = \mathbf{X}_T \longrightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{X}_T \\ \mathbf{X}_B \end{bmatrix} = \mathbf{X} \rightarrow X[k]
 \end{aligned}
 }$$

(29)

Con la matriz D_N dada por:

$$D_N = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & W_N^1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & W_N^2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & W_N^{\frac{N}{2}-1} \end{bmatrix} \quad (30)$$

Al aplicar recursivamente el algoritmo las secuencias \mathbf{x}_p y \mathbf{x}_i se vuelven a dividir, cada una en dos sub-secuencias, hasta llegar a una secuencia de largo 1. Al aplicar la TFD a una secuencia de largo 1, se obtiene la misma secuencia, y se comienza a construir la TFD.

En el caso de la señal $x[n] = \{0 1 2 3\}$ ($N = 4$), al aplicar recursivamente el algoritmo, y notando que $D_2 = [1]$ y $D_4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & W_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -j \end{bmatrix}$:

$$\begin{aligned}
 \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix}} \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{TFD}} \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{bmatrix} 0 + (1)2 \\ 0 - (1)2 \end{bmatrix}} \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\quad} X_T = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ -2 \end{bmatrix} \\
 &\quad \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{TFD}} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{bmatrix} 1 + (1)3 \\ 1 - (1)3 \end{bmatrix}} \begin{bmatrix} 4 \\ -2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\quad} X_B = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ -2 \end{bmatrix}
 \end{aligned} \tag{31}$$

$$\begin{aligned}
 X_T &= \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 4 \\ 2j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ -2 + 2j \end{bmatrix} \xrightarrow{\quad} \begin{bmatrix} X_T \\ X_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ -2 + 2j \\ -2 \\ -2 - 2j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} \\
 X_B &= \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 4 \\ 2j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -2 - 2j \end{bmatrix} \xrightarrow{\quad} \begin{bmatrix} X_T \\ X_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ -2 + 2j \\ -2 \\ -2 - 2j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix}
 \end{aligned} \tag{32}$$

3. Implemente en Matlab el algoritmo de Transformada Rápida de Fourier en Matlab. Puede asumir que el vector de entrada es de $N = 2^m$ una potencia de dos.
- (a) Compruebe la validez calculando la TFD $x[n]$ de la pregunta 1.

Solución: En la pag. 439 del libro se encuentra una implementación del algoritmo recién visto. Sin embargo la implementación del libro tiene dos errores. Arreglando los errores se obtiene:

```

function Xdft = fftrecur(x)
% Recursive computation of the DFT using divide & conquer
% N should be a power of 2
N = length(x);
if N == 1
    Xdft = x;
else
    m = N/2;
    Xp = fftrecur(x(1:2:N));
    Xi = fftrecur(x(2:2:N));
    W = exp(-2j*pi/N).^(0:m-1); % <- Aquí había un error
    temp = W.*Xi;
    Xdft = [ Xp+temp ; Xp-temp ]; % <- Aquí había otro
end
end

```

Y se comprueba que la implementación funciona.

```

x = [1 1 0 3];
X = fftrecur(x)

X =

```

$$\begin{aligned}
& 5.0000 + 0.0000i \\
& 1.0000 + 2.0000i \\
& -3.0000 + 0.0000i \\
& 1.0000 - 2.0000i
\end{aligned}$$

- (b) Considere la siguiente implementación directa (por definición) de la TFD:

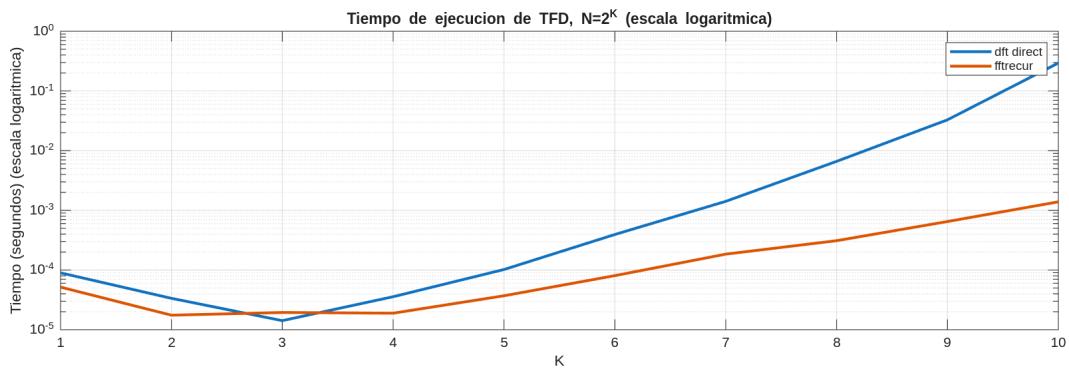
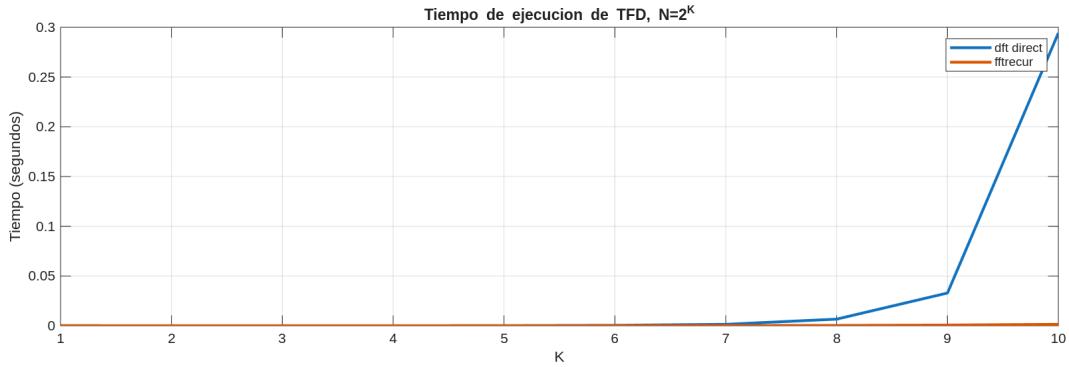
```

function Xdft=dftdirect(x)
% Direct computation of the DFT
N=length(x); Q=2*pi/N;
for k=1:N
    S=0;
    for n=1:N
        W(k,n)=exp(-1j*Q*(k-1)*(n-1));
        S=S+W(k,n)*x(n);
    end
    Xdft(k)=S;
end
end

```

Usando las funciones `tic` y `toc` de Matlab, compare el rendimiento de su implementación y la de `dftdirect`. Para la generación del vector de entrada de prueba puede utilizar la función `rand`.

Solución: Al comparar el tiempo que demora en ejecutarse un algoritmo de TFD por definición, y otro de Transformada Rápida de Fourier hay una diferencia notoria:



`%% 3 (b)`

```
K = 10; % N=2^1 hasta 2^10
reps = 50; % Cada prueba se repite 10 veces y se promedia
```

```
k_vec = 1:K;
tiempos_direct = zeros(1,K);
tiempos_fft = zeros(1,K);

for k = k_vec
    for r = 1:reps
        x = rand(1,2^k);

        tic;
        dftdirect(x);
        tiempos_direct(k) = tiempos_direct(k) + toc;

        tic;
        fftrecur(x);
        tiempos_fft(k) = tiempos_fft(k) + toc;
    end
end

figure
subplot(2,1,1)
plot(k_vec, tiempos_direct./reps, 'LineWidth', 2); hold on
```

```
plot(k_vec, tiempos_fft./reps, 'LineWidth', 2)
legend("dft direct", "fftrecur")
xlabel("K")
ylabel("Tiempo (segundos)")
title("Tiempo de ejecucion de TFD, N=2^K")
subplot(2,1,2)
semilogy(k_vec, tiempos_direct./reps, 'LineWidth', 2); hold on
semilogy(k_vec, tiempos_fft./reps, 'LineWidth', 2)
legend("dft direct", "fftrecur")
xlabel("K")
ylabel("Tiempo (segundos) (escala logaritmica)")
title("Tiempo de ejecucion de TFD, N=2^K (escala logaritmica)")
```