

## Transformadas unitarias 1 – D

Una señal 1 – D,

$$\{u(n) : 0 \leq n \leq N - 1\},$$

puede ser representada como el vector  $\mathbf{u}$  de tamaño  $N$ .

Una transformación unitaria viene dada por:

$$\mathbf{v} = A\mathbf{u} \Rightarrow v(k) = \sum_{n=0}^{N-1} a(k, n)u(n), \quad 0 \leq k \leq N - 1$$

si  $A$  es unitaria entonces  $A^{-1} = A^{*t}$

$$\mathbf{u} = A^{*t}\mathbf{v} \Rightarrow u(n) = \sum_{k=0}^{N-1} a^*(k, n)v(k), \quad 0 \leq n \leq N - 1$$

Las columnas de  $A^{*t}$  forman los **vectores bases** de la transformación.

$$a_k^* = \{a^*(k, n) : 0 \leq n \leq N - 1\}^t$$

Los

$$v(k), 0 \leq k \leq N - 1$$

dan una representación de la señal original:

$$u(n), 0 \leq n \leq N - 1.$$

Se utilizan en filtrado, compresión de datos y extracción de características.

## Transformadas unitarias 2 – D

Dada una imagen de  $N \times N$  (señal 2 – D),

$$\{u(m, n) : 0 \leq m, n \leq N - 1\},$$

el par de transformada-antitransformada viene dada por:

$$v(k, l) = \sum_{m=0}^{N-1} \sum_{n=0}^{N-1} u(m, n) a_{kl}(m, n), \quad 0 \leq k, l \leq N - 1$$

$$u(m, n) = \sum_{k=0}^{N-1} \sum_{l=0}^{N-1} v(k, l) a_{kl}^*(m, n), \quad 0 \leq m, n \leq N - 1$$

donde  $a_{kl}(m, n)$  es un conjunto completo ortonormal de funciones bases que cumplen:

## Funciones bases en 2 – $D$

Ortonormalidad:

$$\sum_{m=0}^{N-1} \sum_{n=0}^{N-1} a_{kl}(m, n) a_{k'l'}^*(m, n) = \delta(k - k', l - l')$$

Completitud

$$\sum_{k=0}^{N-1} \sum_{l=0}^{N-1} a_{kl}(m, n) a_{kl}^*(m', n') = \delta(m - m', n - n')$$

Los elementos  $v(k, l)$  son los coeficientes de la transformación y

$$\mathbf{v} = \{v(k, l)\}, \quad 0 \leq k, l \leq N - 1$$

es la imagen transformada.

## Transformadas unitarias separables

$$a_{kl}(m, n) = a_k(m)b_l(n) = a(k, m)b(l, n)$$

donde:

$\{a_k(m), \quad 0 \leq k \leq N - 1\}$       y       $\{b_l(n), \quad 0 \leq l \leq N - 1\}$   
son conjuntos ortogonales completos de vectores bases.

Las propiedades de ortonormalidad y completitud implican que  $A = \{a(k, m)\}$  y  $B = \{b(l, n)\}$  son matrices unitarias.

$$AA^{*t} = A^t A^* = I$$

$$BB^{*t} = B^t B^* = I$$

considerando  $A = B$

$$v(k, l) = \sum_{m=0}^{N-1} \sum_{n=0}^{N-1} u(m, n) a(k, m) a(l, n), \quad \Rightarrow V = AUA^t$$

$$u(m, n) = \sum_{k=0}^{N-1} \sum_{l=0}^{N-1} v(k, l) a^*(k, m) a^*(l, n), \quad \Rightarrow U = A^{*t} V A^*$$

## Imágenes bases

Sea  $a_k^*$  la  $k$ -ésima columna de  $A^*$ . Definimos las matrices:

$$A_{kl}^{*t} = a_k^* a_l^{*t}$$

**Producto interno** entre dos matrices  $F$  y  $G$ : Hallar las imágenes bases, la imagen transformada  $V$ , y  $U$  como combinación lineal de las bases.

$$\langle F, G \rangle = \sum_{m=0}^{N-1} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n) g^*(m, n)$$

entonces podemos escribir:

$$v(k, l) = \langle U, A_{kl}^{*t} \rangle$$

y la representación de la imagen:

$$U = \sum_{k=0}^{N-1} \sum_{l=0}^{N-1} v(k, l) A_{kl}^{*t}$$

## Imágenes bases

Notar que  $U$  es combinación lineal de  $N^2$  matrices:

$$A_{kl}^{*t}, \quad 0 \leq k, l \leq N - 1$$

que se denominan **imágenes bases**.



## Ejemplo

Hallar las imágenes bases, la imagen transformada  $V$ , y  $U$  como combinación lineal de las bases.

$$A = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$U = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 7 \end{bmatrix}$$

$$A^{*t} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$a_0^{*t} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$a_1^{*t} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

