参考:

搞懂DFT来理解FFT

DFT (离散傅里叶变换) 与 FFT (快速傅里叶变换) 初识

1.DFT的定义

傅里叶变换的定义如下:

$$X(f) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t) \cdot e^{-j2\pi ft}$$

离散傅里叶变换的定义来源于傅里叶变换:

$$X(m) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n) \cdot e^{-j2\pi mn/N}$$

$$X\left[k
ight] = \sum_{n=0}^{N-1} x\left[n
ight] e^{-jkrac{2\pi}{K}n}, k = 0, 1, 2, ..., K-1$$

$$X\left[k
ight] = \sum_{n=0}^{N-1} x\left[n
ight] e^{-jkrac{2\pi}{N}n}, k = 0, 1, 2, ..., N-1$$

其中N为时域离散信号的点数,这里我们还要注意的是N虽然代表了频谱FFT后的点数,如果点数小于了时域的离散点数,那将会舍去时域的点,如果点数大于了时域的点数,那么时域的点数会补零。(这一点,暂时不管,一般来说,默认是点数等于FFT后的点数)

n为时域离散信号的编号(取值范围为 $0\sim N-1$), x(n) 代表第n个DFT输出序列,即x (0) 、x (1) 、x (2) 、x (3) 。。。

m为频域信号的编号(取值范围为0~N-1), X(m)代表第m个DFT输出序列,即X(0)、X(1)、X(2)、X(3)。。。

频域信号的点数也为N。

这里不同于一般课本上的是, k 的取值不再与输入信号n 的长度0 ~ N - 1 相同, 而是自己设置。这是为了突出k的设置,本质上是为了对 2pi 为周期的连续频谱离散化 (DFT是DTFT连续频域结果离散化处理后的结果), 也即频谱采样。

$$X\left[k
ight] = \sum_{n=0}^{N-1} x\left[n
ight] e^{-jkrac{2\pi}{N}n} = \sum_{n=0}^{N-1} x\left[n
ight] W_N^{kn}$$

$$W_N^{kn} = e^{-jk\frac{2\pi}{N}n}, W = e^{-j\frac{2\pi}{N}}$$

其中, W 是需要替换的旋转因子:

因此离散傅里叶变换的输入为N个离散的点(输入时域信号),输出为N个离散的点(输出频域信号,频域信号的每个点都用一个复数表示)。

根据欧拉公式:

$$e^{-jw} = \cos(w) - j\sin(w)$$

离散傅里叶变换可以写成如下形式:

$$X(m) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n) \cdot \left[cos(2\pi mn/N) - j \cdot sin(2\pi mn/N)
ight]$$

我们知道,复指数信号不是实信号,它在现实中是不存在的,因为它带有虚部 i。

那如何用复指数信号合成实信号呢?

答案很简单:只要两个复数共轭就好,实部相加,虚部相抵。也就是欧拉公式:

$$8.e^{i\theta} = \cos\theta + i\sin\theta, e^{-i\theta} = \cos\theta - i\sin\theta$$
$$9.\cos\theta = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2}, \sin\theta = \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i}$$

所以我们在用傅里叶级数分析信号的时候,频谱绝对是对称的,用很多对指数相反的复指数信号,就可以合成实信号,也就是说:有 k,则必然有-k,否则无法合成实信号。

eg:如果采样到一个实数做完FFT之后会在两个地方有峰值,我们雷达在使用的时候只取其中一半fft结果,复数做完fft只有一个峰值。根据采样定理,fft能分辨的最高频率为采样频率的一半,所

以,如果进行N点的fft,实际上有用的点数为n+1点(N为奇数或者偶数的情况下有用的点数均相同)。

综上,<mark>出现负频率的根本原因</mark>就是傅里叶级数(变换)的最小单位是复指数信号,如果用傅里叶级数的另一种形式,把信号表示为一系列正余弦信号的组合,就不存在负频率了。

2.DFT的实例分析

假设时域的连续信号如下:即1000Hz和2000Hz两个正弦信号的叠加。来看看采样过程得到的DFT (FFT)结果。

它含有

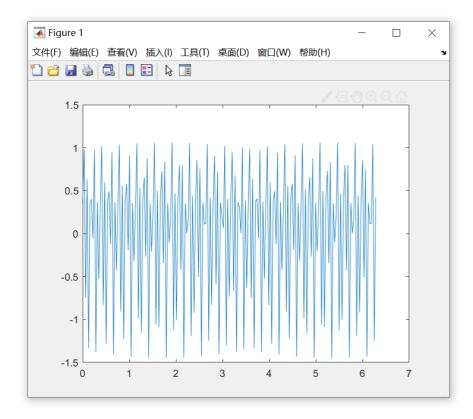
- ①OV 的直流分量(注:信号的直流分量就是信号的平均值),
- ②频率为 1000Hz、相位为 0度、幅度为1V 的交流信号,

以及一个

- ③频率为 2000Hz、相位为 3*pi/4度、幅度为 0.5V 的交流信号。
- 4.频率为 0Hz 的交流信号。

用数学表达式就是如下:

$$x(t) = sin(2\pi \cdot 1000 \cdot t) + 0.5sin(2\pi \cdot 2000 \cdot t + 3\pi/4)$$



我们以fs=8000HZ的采样频率对x(t)信号进行采样采256个点(8个点采样点太少,做不成fft峰值),由于采样频率为8000HZ因此采样周期 ts =1/8000s,共采样0.032s。因此离散信号为:

$$x(n) = sin(2\pi \cdot 1000 \cdot n \cdot ts) + 0.5sin(2\pi \cdot 2000 \cdot n \cdot ts + 3\pi/4)$$

$$x(n) = sin(2\pi \cdot n/8) + 0.5sin(2\pi \cdot 2 \cdot n/8 + 3\pi/4)$$

采样率(记为fs):每秒采样的点数,单位为Hz

采样间隔 (ts): 采样间隔为采样率的倒数,即ts = 1/fs; 意思就是每采一个点需要多长时

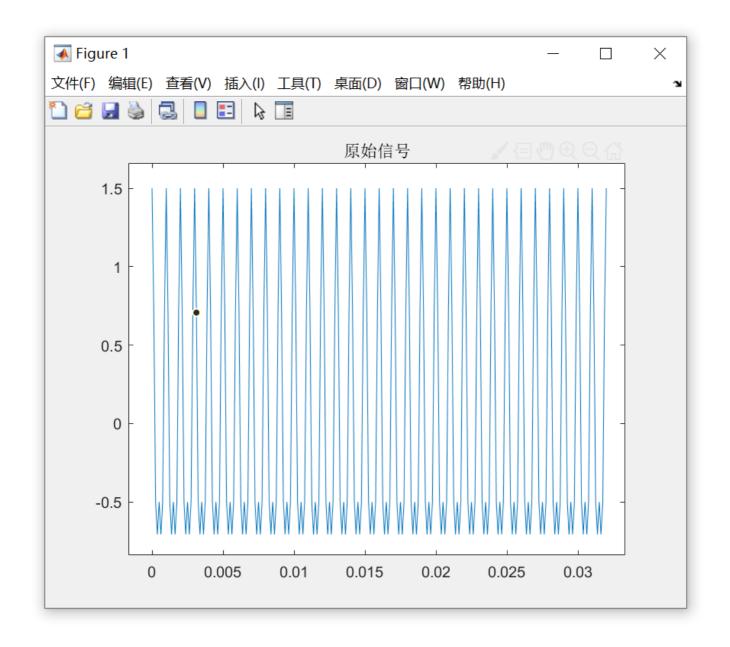
间

采样时间(t): 采样N个点需要多长时间, 即t = N/fs

采样点数(N): N = fs * t

频率分辨力(Δf): Δf : \$\Delta f \$= fs / N

可以得到的离散信号为: x(0)=1.5000, x(1)=0.7071, x(2)=-0.5000, x(3)=-0.7071, x(4)=-0.5000, x(5)=-0.7071, x(6)=-0.5000, , , , x(255)= 1.5000如下图所示。



视角一: 计算DFT的过程中, 将正/余弦表达式中的n作为自变量.

根据上述DFT计算欧拉公式,各个频率成分的计算方法如下所示:

$$X(n) = \sum_{m=0}^{255} x(n) \cdot \left[cos(2\pi \cdot m \cdot n/8) - j \cdot sin(2\pi \cdot m \cdot n/8)
ight]$$

for i=(0:255)

计算X(i)的实部的过程是使用x(n)信号中的255个点,与m=i时的 $cos(2\pi\cdot i\cdot n/8)$ 信号中的8个点做点积和;

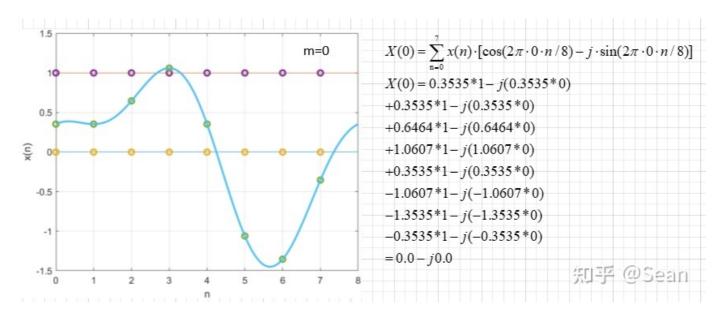
计算X(i)的虚部的过程是使用x(n)信号中的8个点,与m=i时的 $cos(2\pi \cdot i \cdot n/8)$ 信号中的8个点做点积和;

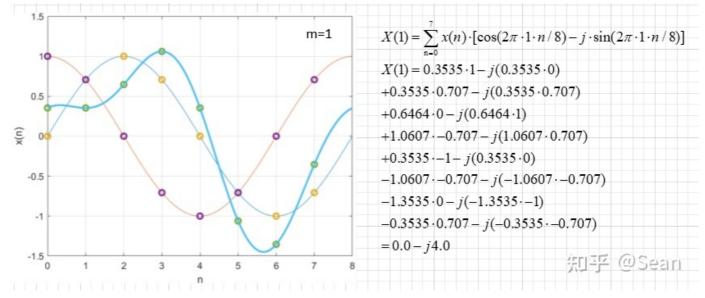
每个DFT输出项X(n)都是所有时间值信号值序列和复杂的正弦波形式cos(φ)-jsin(φ)点对点相乘后所有项的累加和。

最终DFT的结果为:

$$X(0)=, X(1)=, X(2)=, X(3)=,$$

$$X(4) = , X(5) = , X(6) = , X(7) = , , X(255) =$$





m的含义

通过观察上图。可以发现,m=1意味着8个点内包含一个周期的正余弦信号,由于实例中的采样周期ts=1/8000s,因此m=1对应的正余弦信号的周期为1/1000s,因此m=1对应的正余弦信号的频率为1000HZ。

同理m=2对应频率为2000HZ; m=3对应频率为3000HZ; ...

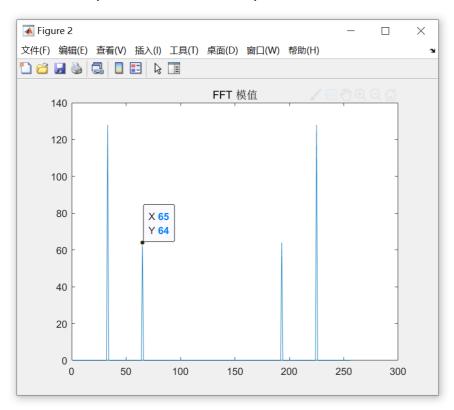
因此当采样频率为fs时,如果进行的是N点的DFT,则得到的频域信号的频率单位为fs/N,频域信号中的第0个点的频率为0HZ,第1个点的频率为fs/N,第i个点的频率为i*fs/N。

DFT的结果X(n)代表的是频率为Fn=k*fs/N 的频率"分量", X(n) 的模与辐角代表了Fn的频率"分量"的幅度与相位。

采样点为n=0,1,2,3,4,5,6,7,8, , , 255 有n=fs imes t

在 第k点的频率分量得频率为 Fn=k*Fs/N Fn为对应的信号的频率

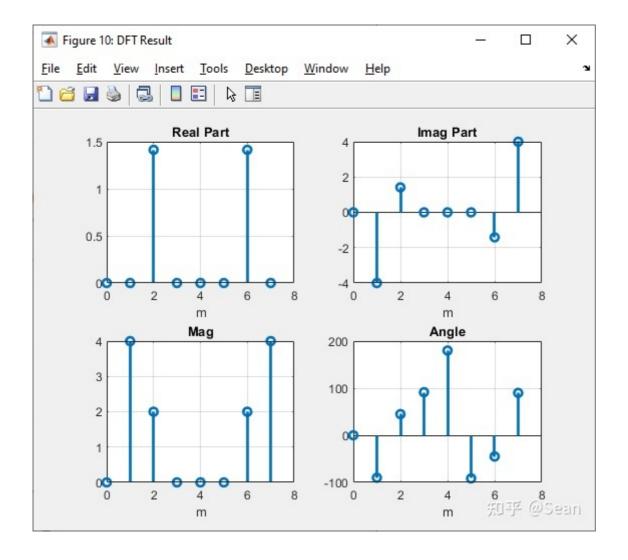
k: 1000×256/8000=32 2000×256/8000=64



从matlab-FFT模值图上的结果我们可以看出峰值就是出现在33和65这两个x(n)上,与上面的计算结果实相符的

3.DFT结果

分别画出频域信号的Real Part(实部), Imag Part(虚部), Mag(幅值), Angle(相位角), 如下图所示。



4.DFT的共轭对称性

首先我们可以发现DFT结果的Mag存在如下规律:

Mag(5)=Mag(3), Mag(6)=Mag(2), Mag(7)=Mag(1);

观察DFT结果的Real Part存在如下规律:

Re Part(5)=Re Part(3), Re Part(6)=Re Part(2), Re Part(7)=Re Part(1);

观察DFT结果的Imag Part存在如下规律:

Im Part(5) = -Im Part(3), Im Part(6) = -Im Part(2), Im Part(7) = -Im Part(1);

这三条规律引出了DFT的一个重要性质: 共轭对称性, 即X(m)=X*(N-m)。

由于DFT的共轭对称性,因此DFT结果中的后N/2-1个元素是冗余的,因此我们也可以说DFT的输出是N/2+1个虚数。这解释了当输入信号有N个点,一些第三方工具计算的DFT的结果是N+2个点,N+2个点对应了N/2+1个虚数(一个虚数包含一个实部一个虚部)。