

TRANSFORMADAS

(1)

Señal en 1D: $\underline{f} = [f_0 \ f_1 \ \dots \ f_{N-1}]^T$

Transformada de \underline{f} : $\underline{F} = [F_0 \ F_1 \ \dots \ f_{N-1}]^T$

$$F_m = \sum_{n=0}^{N-1} f_n b_{m,n}$$

$b_{m,n}$: función base, por ejemplo en DFT $b_{m,n} = e^{-j \frac{2\pi mn}{N}}$

Notación matricial:

$$\underline{B} = \begin{bmatrix} b_{0,0} & b_{0,1} & \dots & b_{0,N-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{N-1,0} & \dots & b_{N-1,N-1} \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{F} = \underline{B} \underline{f}$$

Muchos veces \underline{B} es ortogonal $\Rightarrow \underline{B}^T \underline{B} = \underline{I} \Rightarrow \underline{f} = \underline{B}^T \underline{F}$

Aplicaciones: La información contenida en \underline{F} es más fácil de interpretar que la información en \underline{f} , como si fueran dos idiomas.

Importante: Las bases deben ser funciones que sean representativas dentro de las posibles funciones que pueden estar presentes en \underline{f} .

Compresión: Si \underline{f} es representada con pocos elementos en \underline{F} , es decir si hay muchos elementos $|F_m| < \epsilon$, entonces es posible almacenar \underline{f} sólo guardando los elementos de \underline{F} que sean mayores a ϵ . Como las bases son conocidas entonces la reconstrucción es posible. De esta manera hay una reducción del tamaño en bytes de la señal.

Signal en 2D:

image

$$\underline{f} = \begin{bmatrix} f_{0,0} & f_{0,1} & \dots & f_{0,N-1} \\ & & \ddots & \\ & & & f_{N-1,N-1} \end{bmatrix}$$

(2)

La transformée reste définie comme:

$$F(u,v) = \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{N-1} f(x,y) \underbrace{b(u,x)}_{\downarrow -j \frac{2\pi u x}{N}} \underbrace{b(y,v)}_{\downarrow -j \frac{2\pi v y}{N}}$$

en Fourier:

$$F(u,v) = \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{N-1} f(x,y) e^{-j \frac{2\pi u x}{N}} e^{-j \frac{2\pi v y}{N}}$$

Matriciellement

$$F(u,v) = \begin{bmatrix} b_{u,0} & b_{u,1} & \dots & b_{u,N-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f_{0,0} & & \\ & \ddots & \\ & & f_{N-1,N-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{0,v} \\ b_{1,v} \\ \vdots \\ b_{N-1,v} \end{bmatrix}$$

o bien

$$\underline{F} = \underline{B}^T \underline{f} \underline{B} \quad \rightarrow \quad \begin{array}{l} \text{en cas que} \\ \text{soient orthonormées} \\ \text{les} \end{array} \quad \underline{f} = \underline{B} \underline{F} \underline{B}^T$$