

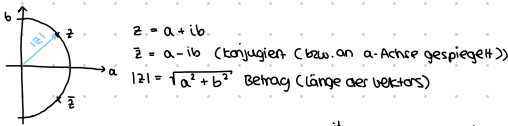
# KOMPROG 2SMF. TEIL 3

Komplexe Zahlen wdh

Fourier-Transformation: DFT, FFT

WDH zu **KOMPLEXE ZAHLEN**

kann man nicht oft genug wiederholen lol



Mathematische Rotation ist gegen den Uhrzeigersinn



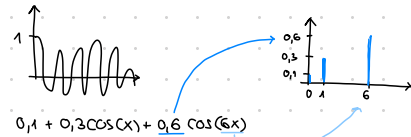
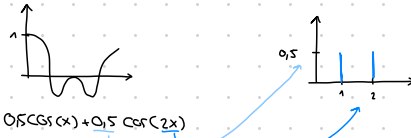
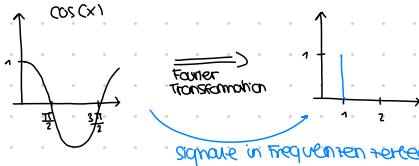
$$e^{it} = \cos(t) + i \cdot \sin(t)$$

$$e^{i \cdot 0} = \cos(0) + i \cdot \sin(0) = 1$$

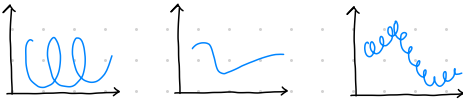
$$e^{i \cdot \frac{\pi}{2}} = \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) + i \cdot \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = i$$

## Fouriertransformation

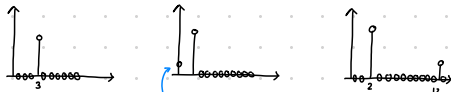
some pictures to get the idea :)



Weitere Beispiele:



↓ FOURIER-TRANSFORMATION ↓



große Frequenz an 3  
 => obere Kurve dreht sich 3x

Nullversatz

2 große Frequenzen  
 drehungen  
 60 Grad

Kostenlos heruntergeladen von



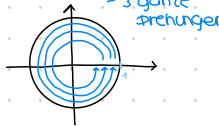
Schnelle Fourier  
 FFT: Transformation

BSP: Wie viele Lösungen hat  $\omega^3 = 1$  in...

- $\omega \in \mathbb{R}$ ?
- $\omega \in \mathbb{C}$ ?

3-Drehungen  
 um wieder auf die 1 zu kommen

a) 1 Lösung:  $1 \times 1 \times 1 = 1$



b) 3 Lösungen:

- $1 \times 1 \times 1 = 1$  (wie in R)
- $e^{\frac{2}{3}\pi \cdot i}$   
 =>  $\frac{2}{3}$  Drehung gegen Uhrzeigersinn
- $e^{-\frac{2}{3}\pi \cdot i}$   
 =>  $\frac{1}{3}$  Drehung im Uhrzeigersinn

Darstellung als NST:  
 $(x-1)(x-e^{\frac{2}{3}\pi \cdot i})(x-e^{-\frac{2}{3}\pi \cdot i})$



## DISKRETE FOURIER-TRANSFORMATION DFT

$$C_k = (\text{DFT}(u))_k := \frac{1}{n} \sum_{j=0}^{n-1} u_j \cdot \bar{\omega}^{jk} \quad k = 0, 1, \dots, n-1$$

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ \vdots \\ C_{n-1} \end{pmatrix} = C = M_{\text{DFT}} \cdot U =$$

sehr ungut  
 besser als Matrix

$$\frac{1}{n} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & \bar{\omega}^1 & \bar{\omega}^2 & \dots & \bar{\omega}^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \bar{\omega}^{n-1} & \bar{\omega}^{2(n-1)} & \dots & \bar{\omega}^{(n-1)(n-1)} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ \vdots \\ u_{n-1} \end{pmatrix}$$

That's the important stuff!

BSP: Berechne DFT ( $\begin{pmatrix} u_0 & u_1 & u_2 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}^T$ )

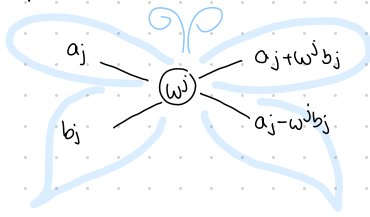
$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \bar{\omega}^1 & \bar{\omega}^2 \\ 1 & \bar{\omega}^2 & \bar{\omega}^4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 - \bar{\omega}^2 \\ 1 - \bar{\omega}^4 \end{pmatrix}$$

$\bar{\omega}^4 = \bar{\omega}^1$

$$\left( \text{mit: } 1 - \bar{\omega}^2 = 1 - \cos\left(\frac{2\pi}{3}\right) - i \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right) = 1 - \frac{1}{2} - i \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \right)$$

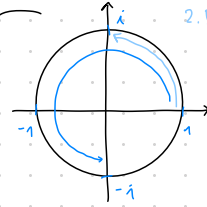
# FFT: fast Fourier transformation

Butterfly-operator



$$\begin{aligned} w_4^0 &= 1 \\ w_4^1 &= i \\ w_4^2 &= -1 \\ w_4^3 &= -i \end{aligned}$$

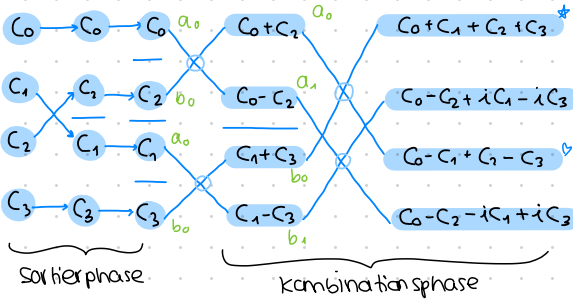
explanation for this:



2. B.  $w_4^1 = \frac{1}{4}$  Drehung.  $= i$

$w_4^2 = \frac{3}{4}$  Drehung  $= -i$

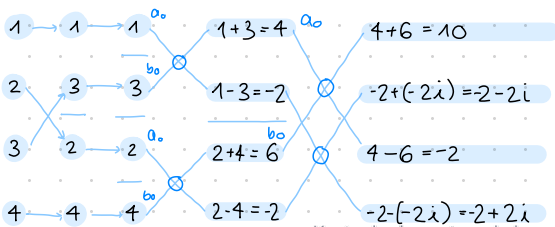
$w_4^4 = \frac{4}{4}$  Drehung  $= 1$



berechnen:

$$\begin{aligned} a_0 &= C_0 & b_0 &= C_2 \\ a_1 &= C_1 & b_1 &= C_3 \\ a_0 &= C_0 + C_2 & a_1 &= C_0 - C_2 \\ b_0 &= C_1 + C_3 & b_1 &= C_1 - C_3 \\ a_0 &= C_0 + C_2 & a_1 &= C_0 - C_2 \\ b_0 &= C_1 + C_3 & b_1 &= C_1 - C_3 \\ a_0 &= C_0 + C_2 & a_1 &= C_0 - C_2 \\ b_0 &= C_1 + C_3 & b_1 &= C_1 - C_3 \\ a_0 &= C_0 + C_2 & a_1 &= C_0 - C_2 \\ b_0 &= C_1 + C_3 & b_1 &= C_1 - C_3 \\ a_0 &= C_0 + C_2 & a_1 &= C_0 - C_2 \\ b_0 &= C_1 + C_3 & b_1 &= C_1 - C_3 \end{aligned}$$

konkretes BSP:



Kostenlos heruntergeladen von



konzentration 100%, damit man nicht verwirrt ist



me does not like this topic...

good luck