# FFT 的 C 语言编程

## 一、上机目的

掌握基 2 时域抽取 FFT 算法及其 C 语言编程。

### 二、上机内容

- 1. 根据已给参考程序和说明, 自行编写蝶形计算部分的程序;
- 2. 用 FFT 计算下面 8 点复数信号的离散傅利叶变换;

$$x(0)=1+5i;$$
  $x(1)=2+2i;$   $x(2)=5+2i;$   $x(3)=3+7i;$   $x(4)=7+6i;$   $x(5)=5+3i;$   $x(6)=9+1i;$   $x(7)=3+8i;$ 

3. 分别计算下面两个实信号的 FFT:

16 点信号:

$$x(0)=0; x(1)=0.7071; x(2)=1; x(3)=0.7071; x(4)=0; x(5)=-0.7071; x(6)=-1;$$
  $x(7)=-0.7071; x(8)=0; x(9)=0.7071; x(10)=1; x(11)=0.7071; x(12)=0;$   $x(13)=-0.7071; x(14)=-1; x(15)=-0.7071;$ 

#### 32 点信号:

$$x(0)=0$$
;  $x(1)=1.0898$ ;  $x(2)=1.7071$ ;  $x(3)=1.6310$ ;  $x(4)=1$ ;  $x(5)=0.2168$ ;  $x(6)=-0.2929$ ;  $x(7)=-0.3244$ ;  $x(8)=0$ ;  $x(9)=0.3244$ ;  $x(10)=0.2929$ ;  $x(11)=-0.2168$ ;  $x(12)=-1$ ;  $x(13)=-1.631$ ;  $x(14)=-1.7071$ ;  $x(15)=-1.0898$ ;  $x(16)=0$ ;  $x(17)=1.0898$ ;  $x(18)=1.7071$ ;  $x(19)=1.631$ ;  $x(20)=1$ ;  $x(21)=0.2168$ ;  $x(22)=-0.2929$ ;  $x(23)=-0.3244$ ;  $x(24)=0$ ;  $x(25)=0.3244$ ;  $x(26)=0.2929$ ;  $x(27)=-0.2168$ ;  $x(28)=-1$ ;  $x(29)=-1.631$ ;  $x(30)=-1.7071$ ;  $x(31)=-1.0898$ ;

将 FFT 的输出数据代入 Matlab,当 fs=16Hz 时,分别画出上述两个实信号的频谱图(f-  $|X(e^{iw})|$ ),并给出两个信号中所包含的频率值。

# 三、上机步骤

- 1. 安装 WinTc 软件;
- 2. 运行 WinTc, 输入参考程序并完成剩余的蝶形计算程序;
- 3. 运行程序后进入输入界面,完成上机内容 2
  - 8 3 /\*信号个数 N=8, 蝶形运算级数 M=3
  - 1 5 /\*输入 x(0), 实部与虚部用空格隔开
  - 2 2 /\*输入 x(1)

•••••

3 8 /\*输入 x(7)

8点 FFT 的参考输出如下:

35.000000 34.000000 -8.5355340 5.121320 -15.999999 7.000000 -6.292893 -2.878680 9.000001 -5.999998 0.878680 -1.464467 3.999999 9.000000 -7.707107 -7.121320

(右键点击 DOS 窗口的标题栏,可实现输出内容的复制与粘贴;可在属性中修改布局选项中的窗口大小)

- 4. 重复上述步骤完成上机内容 3;
- 5. 撰写上机实验报告。

## 四、参考程序

```
#include <stdio.h>
#include <math.h>
               /* re=0,用 re 表示实部 */
#define re 0
               /* im=1,用 im 表示虚部 */
#define im 1
main()
 float x[128][2],w[2],temp[2];
x[128][2]: 复数变量;
x[i][re]: 第 i 个复数变量的实部;
x[i][im]: 第 i 个复数变量的虚部;
w[2]: 存储旋转因子 W_N^P, w[re]、w[im]分别代表旋转因子的实部和虚部;
         蝶形计算中的临时变量, temp[re]、temp[im]分别代表其实部和虚部;
temp[2]:
*/
float arg, wreal, wimag;
/* arg 存储旋转因子指数 p(数值上相差-2πN)。wreal 存储 cos(arg), wimag 存储
-sin(arg) */
float tem,tr,ti;
 int L,M,B,j,i,k, N,N2;
 char c='i';
                            /* 输入复数信号长度 N, 蝶形运算级数 M */
 scanf("%d %d",&N,&M);
 N2=N>>1;
 for(j=0;j<N;j++)
                            /* 输入复数信号实部和虚部 */
  scanf("\%f \%f",&x[j][re],&x[j][im]);
 printf("\n");
/*输入倒序*/
for(j=0,i=1;i< N-1;i++)
   k=N2;
```

```
while(k \le j)
    {
       j=j-k;
       k=k>>1;
     }
   j=j+k;
    if(i \le j)
    {
        tr=x[j][re];
       ti=x[j][im];
        x[j][re]=x[i][re];
       x[j][im]=x[i][im];
       x[i][re]=tr;
       x[i][im]=ti;
 }
/*FFT 三重循环模块*/
for(L=1; L<=M; L++)
                             逐级进行计算共 M 级 */
                         /* 第 L 级共有 B=2^{L-1} 个不同的旋转因子 */
    B=1<< L-1;
                         /* 旋转因子初始化 注释见结尾处 */
    arg=-acos(-1)/B;
    w[re]=cos(arg);
    w[im] = -sin(arg);
                         /* j代表第 L 级不同旋转因子的个数 */
    for(j=0; j<B; j++)
     /* 旋转因子*/
     arg=acos(-1)/B;
                         /* arg = \pi/B */
     wreal=cos(arg);
     wimag= -sin(arg);
     tem=w[re]*wreal-w[im]*wimag;
     w[im]=w[re]*wimag+w[im]*wreal;
     w[re]=tem;
```

```
for(k=j; k<N; k+=2*B)
         /*第 L 级具有相同旋转因子蝶形计算,每个蝶形相距 2^{L}=2B 个点*/
       {
             /* 编写蝶形运算程序
                                                                    */
             /* 第 L 级每个蝶形计算的输入节点距离为 B
                                                                    */
                 蝶形运算  \begin{cases} x[i] = x[i] + W_N^P x[i+B] \\ x[i+B] = x[i] - W_N^P x[i+B] \end{cases} 
                                                                    */
             /* 利用临时存储变量 temp[2]计算 W_N^P x[i+B]
             /* 复数运算: (a+bj)(c+dj)=(ac-bd)+(bc+ad)j
             /* temp[re] = ac-bd, temp[im] = bc+ad
                                                                    */
   for(j=0;j< N;j++)
                                    /*输出*/
      printf("%f %c%f\n",x[j][re],c,x[j][im]);
getch();
计算旋转因子说明
P = j * 2^{\wedge} (M - L), B = 2^{L-1}, N = 2^{M}
有W_N^P = e^{-i\frac{2\pi}{N}P} = e^{-i(j\pi/B)} = e^{-i\theta} = \cos\theta - i\sin\theta
其中\theta = j\pi/B
下一个旋转因子旋转角度为 arg
e^{-i\theta} * e^{-i(arg)}
= (\cos \theta * \cos(\arg) - \sin \theta * \sin(\arg)) - i(\cos \theta * \sin(\arg) + \sin \theta * \cos(\arg))
```

}

}

/\*

\*/