Ψηφιακή Επεξεργασία Εικόνας

Η συνέλιξη σαν πίνακας: Κυκλοτικοί πίνακες

Γιώργος Σφήκας sfikas@cs.uoi.gr

Περιεχόμενα

- Θα μιλήσουμε για κάποιες ειδικές κατηγορίες πινάκων:
 - τους Toeplitz πίνακες
 - τους κυκλοτικούς πίνακες
 - τις 'block'-εκδοχές των Toeplitz / κυκλοτικών
- Πως βοηθούν στο να εκφράσουμε μια συνέλιξη με πράξεις πινάκων
- Ιδιότητες κυκλοτικών πινάκων

Πίνακες Toeplitz

- Η κύρια διαγώνιος, όπως και οι άλλες διαγώνιοι, έχουν σταθερές τιμές ανά διαγώνιο.
- Για πίνακα $N \times N$,τα στοιχεία του ορίζονται από μια ακολουθία μήκους (2N-1): $\{t_n \mid -(N-1) \le n \le N-1\}$

$$\mathbf{T}(m,n) = t_{m-n}$$

$$\mathbf{T} = \begin{bmatrix} t_0 & t_{-1} & t_{-2} & \dots \\ t_1 & t_0 & t_{-1} & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots \\ t_{m-1} & t_0 & t_{m-1} & t_{m-1} \end{bmatrix}$$

Γ. Σφήκας – Ψηφιακή Επεξεργασία Εικόνας (ΜΥΕ037)

Πίνακες Toeplitz

- Κάθε γραμμή (στήλη) παράγεται από μια μετατόπιση της προηγούμενης γραμμής (στήλης).
- Διατρέχοντας τις γραμμές από πάνω προς τα κάτω, ...
 - Το τελευταίο στοιχείο 'εξαφανίζεται'.
 - Ένα νέο στοιχείο 'εμφανίζεται' στην πρώτη στήλη.

$$\mathbf{T}(m,n) = t_{m-n}$$

$$\mathbf{T} = \begin{bmatrix} t_0 & t_{-1} & t_{-2} & \dots \\ t_1 & t_0 & t_{-1} & \vdots \\ t_2 & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ t_m & \dots & t_1 & t_0 \end{bmatrix}_{N \in \mathbb{N}}$$

Κυκλοτικοί (circulant) πίνακες

- Η κύρια διαγώνιος, όπως και οι άλλες διαγώνιοι, έχουν σταθερές τιμές ανά διαγώνιο.
- Για πίνακα $N \mathbf{x} N$,τα στοιχεία του ορίζονται από μια ακολουθία μήκους $N: \{c_n \mid 0 \le n \le N-1\}$

$$\mathbf{C}(m,n) = c_{(m-n) \bmod N}$$

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} c_0 & c_1 & c_2 & \dots \\ c_{N-1} & c_0 & c_1 & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots \\ c_1 & c_2 & \dots & c_0 \end{bmatrix}_{N \times N}$$

Κυκλοτικοί (circulant) πίνακες

- Ειδική περίπτωση πινάκων Toeplitz.
- Κάθε γραμμή (στήλη) παράγεται με κυκλική μετατόπιση (modulo N) της προηγούμενης γραμμής (στήλης).

$$\mathbf{C}(m,n) = c_{(m-n) \bmod N}$$

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} c_0 & c_1 & c_2 & \dots \\ c_{N-1} & c_0 & c_1 & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ c_1 & c_2 & \dots & c_0 \end{bmatrix}_{N \times N}$$

Η συνέλιξη σαν πράξη πινάκων

Η 1D γραμμική συνέλιξη μεταξύ δύο διακριτών σημάτων μπορεί να εκφραστεί σαν γινόμενο ενός πίνακα Toeplitz, κατασκευασμένου από τα στοιχεία του ενός σήματος, και ενός διανύσματος κατασκευασμένου από τα στοιχεία του άλλου σήματος.

Η συνέλιξη σαν πράξη πινάκων

- Η 1D γραμμική συνέλιξη μεταξύ δύο διακριτών σημάτων μπορεί να εκφραστεί σαν γινόμενο ενός πίνακα Toeplitz, κατασκευασμένου από τα στοιχεία του ενός σήματος, και ενός διανύσματος κατασκευασμένου από τα στοιχεία του άλλου σήματος.
- Η 1D κυκλική συνέλιξη μεταξύ δύο διακριτών σημάτων μπορεί να εκφραστεί σαν γινόμενο ενός κυκλοτικού πίνακα κατασκευασμένου από τα στοιχείου του ενός σήματος, και ενός διανύσματος κατασκευασμένου από τα στοιχεία του άλλου σήματος.

Η συνέλιξη σαν πράξη πινάκων

- Η 1D γραμμική συνέλιξη μεταξύ δύο διακριτών σημάτων μπορεί να εκφραστεί σαν γινόμενο ενός πίνακα Toeplitz, κατασκευασμένου από τα στοιχεία του ενός σήματος, και ενός διανύσματος κατασκευασμένου από τα στοιχεία του άλλου σήματος.
- Η 1D κυκλική συνέλιξη μεταξύ δύο διακριτών σημάτων μπορεί να εκφραστεί σαν γινόμενο ενός κυκλοτικού πίνακα κατασκευασμένου από τα στοιχείου του ενός σήματος, και ενός διανύσματος κατασκευασμένου από τα στοιχεία του άλλου σήματος.
- Τα παραπάνω γενικεύονται για 2D συνελίξεις.

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$

• Η γραμμική συνέλιξη g[n]=f[n]*h[n] θα είναι μήκους $N=N_1+N_2-1=3+2-1=4$.

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$

- Η γραμμική συνέλιξη g[n]=f[n]*h[n] θα είναι μήκους $N=N_1+N_2-1=3+2-1=4$.
- Κατασκευάζουμε πίνακα Toeplitz Η από τα στοιχεία του h [n] με
 - N=4 γραμμές (το μήκος του αποτελέσματος).
 - N_1 =3 στήλες (το μήκους του f[n]).

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$

- Η γραμμική συνέλιξη g[n]=f[n]*h[n] θα είναι μήκους $N=N_1+N_2-1=3+2-1=4$.
- Κατασκευάζουμε πίνακα Toeplitz Η από τα στοιχεία του h [n] με
 - N=4 γραμμές (το μήκος του αποτελέσματος).
 - N_1 =3 στήλες (το μήκους του f[n]).
 - Λόγω της αντιμεταθετικής ιδιότητας της συνέλιξης, τα δύο σήματα μπορούν να πάρουν το ένα την θέση του άλλου (δηλαδή ο Η να κατασκευαστεί με στοιχεία του f αντί του h, και να έχει 2 στήλες, όσο το μήκος του h)

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$



κυκλοτικός

Zero-padded h[n] στην πρώτη στήλη

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$

$$\mathbf{g} = \mathbf{Hf} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix}$$

1D κυκλική συνέλιξη με κυκλοτικούς πίνακες

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$

- Η κυκλική συνέλιξη g[n]=f[n] $\bullet h[n]$ θα είναι μήκους $N=\max\{N_1,N_2\}=3$.
- Κατασκευάζουμε έναν κυκλοτικό πίνακα Η με βάση τα στοιχεία του h[n] (zero-padded αν χρειαστεί), μεγέθους NxN.
 - Ξανά, ο ρόλος των δύο σημάτων μπορεί να αντιμετατεθεί.

1D κυκλική συνέλιξη με κυκλοτικούς πίνακες

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}_{3\times 3}$$

Zero-padded h[n] στην πρώτη στήλη

1D κυκλική συνέλιξη με κυκλοτικούς πίνακες

$$f[n] = \{\underline{1}, 2, 2\}, h[n] = \{\underline{1}, -1\}, N_1 = 3, N_2 = 2$$

$$\mathbf{g} = \mathbf{H}\mathbf{f} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$g[n] = \{-1,1,0\}$$

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & & & \\ A_{21} & A_{22} & \dots & & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ A_{M1} & A_{M2} & \dots & & & \end{bmatrix}$$

• Τα 'στοιχεία' (A_{ij}) του πίνακα είναι πίνακες.

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & & \\ A_{21} & A_{22} & \dots & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ A_{M1} & A_{M2} & \dots & & \end{bmatrix}$$

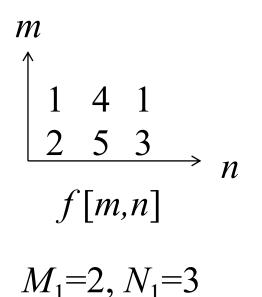
- Τα 'στοιχεία' (A_{ij}) του πίνακα είναι πίνακες.
- Οι block πίνακες δεν είναι κάτι ξεχωριστό από τους γνωστούς μας πίνακες αφορούν απλά μια οργάνωση των (βαθμωτών) στοιχείων του πίνακα σε πίνακες-στοιχεία (A_{ij}) του πλήρους πίνακα A

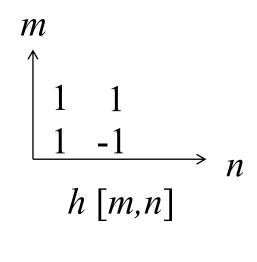
$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & & \\ A_{21} & A_{22} & \dots & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ A_{M1} & A_{M2} & \dots & & \end{bmatrix}$$

 Αν η δομή του Α, ως προς τους υποπίνακές του, είναι Τοeplitz (κυκλοτικός) τότε ο πίνακας Α λέγεται block-Τοeplitz (block-κυκλοτικός).

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & & \\ A_{21} & A_{22} & \dots & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ A_{M1} & A_{M2} & \dots & & \end{bmatrix}$$

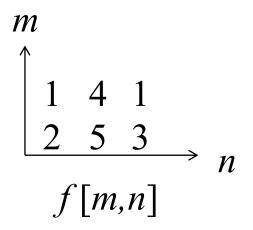
- Αν η δομή του *Α*, ως προς τους υποπίνακές του, είναι Toeplitz (κυκλοτικός) τότε ο πίνακας *Α* λέγεται **block- Toeplitz** (**block-κυκλοτικός**).
- Αν κάθε A_{ij} είναι επίσης Toeplitz (κυκλοτικός) πίνακας τότε ο A λέγεται διπλά block-Toeplitz (διπλά block-κυκλοτικός).





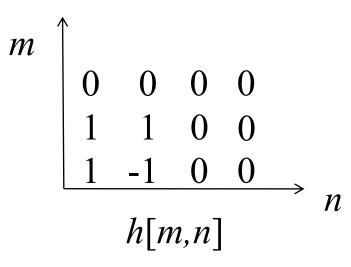
$$M_2=2, N_2=2$$

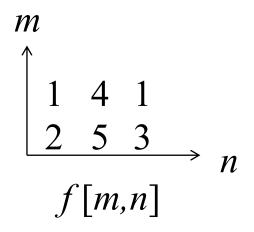
Το αποτέλεσμα θα είναι μεγέθους (M_1+M_2-1) x $(N_1+N_2-1)=3$ x 4

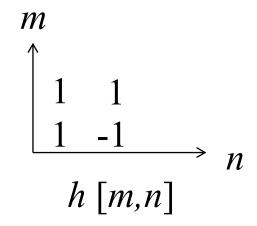


 $\begin{array}{c|c}
m \\
\uparrow \\
1 & 1 \\
\hline
1 & -1 \\
\hline
h [m,n]
\end{array}$

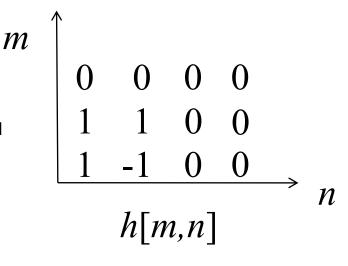
Πρώτα, ο h[m,n] γίνεται zeropadded σε μέγεθος 3 x 4 (το μέγεθος του αποτελέσματος).

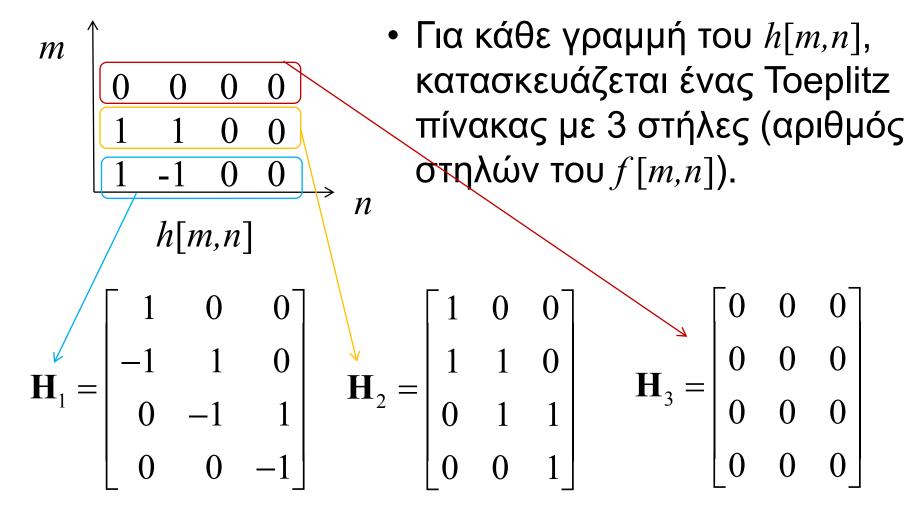


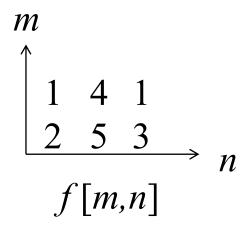


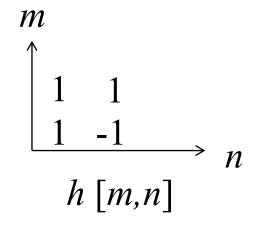


- Πρώτα, ο h[m,n] γίνεται zeropadded σε μέγεθος 3 x 4 (το μέγεθος του αποτελέσματος).
- (Προσοχή αυτό το zero-padding δεν έχει να κάνει με το zero-padding που κάναμε σε προηγούμενη διάλεξη ώστε να ταυτιστεί το αποτέλεσμα κυκλικής και γραμμικής συνέλιξης. Είναι μέρος της τεχνικής που εξετάζουμε)



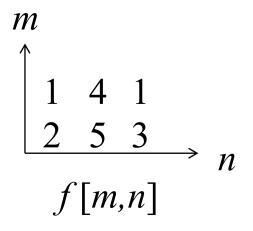






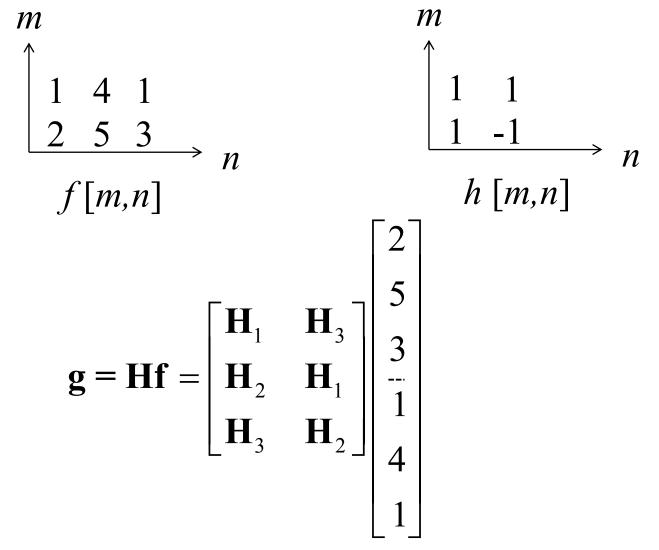
• Χρησιμοποιώντας τους \mathbf{H}_1 , \mathbf{H}_2 και \mathbf{H}_3 σαν 'δομικά' στοιχεία, κατασκευάζουμε έναν δπλά block Toeplitz πίνακα \mathbf{H} , αποτελούμενο από 2 στήλες (τον αριθμό γραμμών του f [m,n]).

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} \mathbf{H}_1 & \mathbf{H}_3 \\ \mathbf{H}_2 & \mathbf{H}_1 \\ \mathbf{H}_3 & \mathbf{H}_2 \end{bmatrix}_{12 \times 6}$$

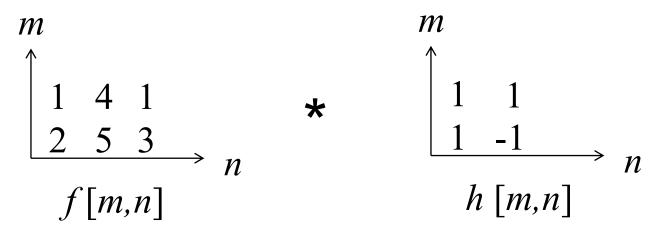


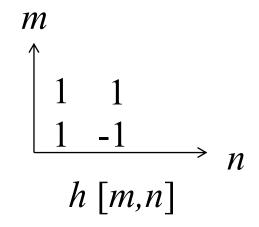
Τώρα κατασκευάζουμε ένα διάνυσμα f για το σήμα, με βάση το σήμα-πίνακα f [m,n].

$$\mathbf{f} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 5 \\ 3 \\ \hline 1 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (2 & 5 & 3)^T \\ \hline (1 & 4 & 1)^T \end{bmatrix}$$



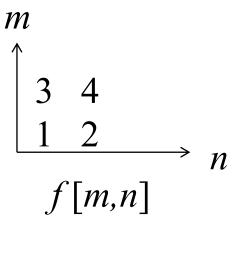
$$\mathbf{g} = \mathbf{H}\mathbf{f} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ -2 \\ 5 \\ 3 \\ 10 \\ 5 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (2 & 3 & -2 & 3)^T \\ \hline (3 & 10 & 5 & 2)^T \\ \hline (1 & 5 & 5 & 1)^T \end{bmatrix}$$



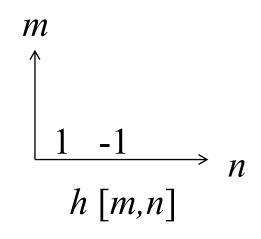


$$\mathbf{g} = \begin{bmatrix} (2 & 3 & -2 & 3)^T \\ (3 & 10 & 5 & 2)^T \\ (1 & 5 & 5 & 1)^T \end{bmatrix}$$

Άλλο παράδειγμα.

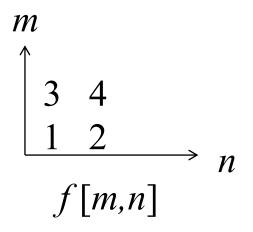


$$M_1=2, N_1=2$$

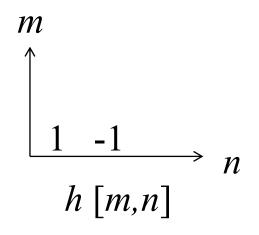


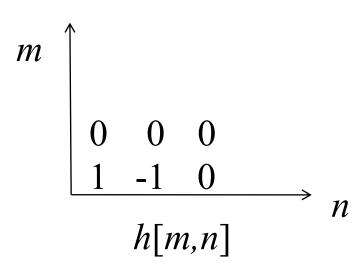
$$M_2=1, N_2=2$$

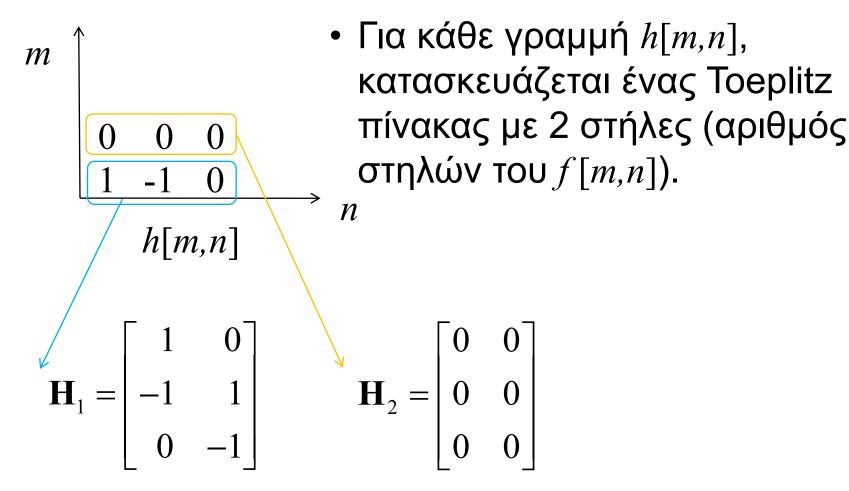
Μέγεθος αποτελέσματος $(M_1+M_2-1) \times (N_1+N_2-1) = 2 \times 3$

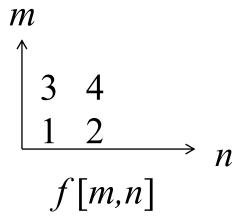


Πρώτα ο h[m,n] γίνεται zeropadded μέχρι μέγεθος 2 x 3
 (το μέγεθος του
 αποτελέσματος)

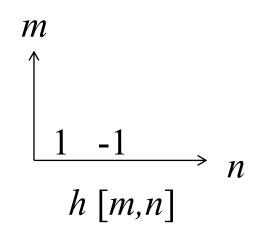




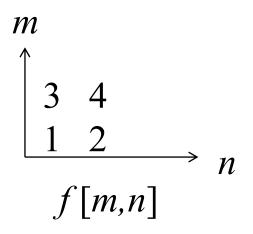


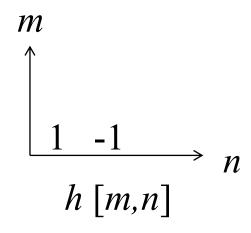


Χρησιμοποιώντας τους Τοeplitz πίνακες Η₁ και Η₂ σαν 'δομικά' στοιχεία, κατασκευάζουμε έναν διπλά block Toeplitz πίνακα Η. Έχει 2 στήλες (αριθμός γραμμών του f [m,n]).



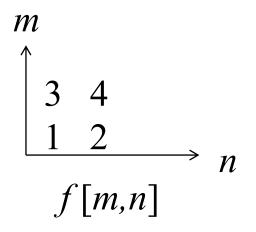
$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} \mathbf{H}_1 & \mathbf{H}_2 \\ \mathbf{H}_2 & \mathbf{H}_1 \end{bmatrix}_{6 \times 4}$$





• Μετατρέπουμε σε ένα διάνυσμα το σήμα- πίνακα f[m,n].

$$\mathbf{f} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ \overline{3} \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1 & 2)^T \\ \overline{(3 & 4)^T} \end{bmatrix}$$



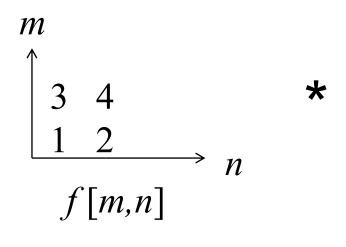
$$\begin{array}{c}
m \\
\uparrow \\
1 & -1 \\
h & [m,n]
\end{array}$$

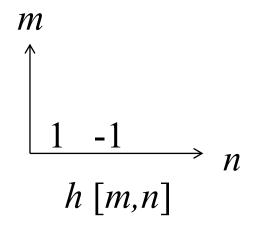
$$\mathbf{g} = \mathbf{H}\mathbf{f} = \begin{bmatrix} \mathbf{H}_1 & \mathbf{H}_2 \\ \mathbf{H}_2 & \mathbf{H}_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

2D γραμμική συνέλιξη με διπλά block Toeplitz πίνακες

$$\mathbf{g} = \mathbf{H}\mathbf{f} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \\ 3 \\ 1 \\ -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1 & 1 & -2)^T \\ (3 & 1 & -4)^T \end{bmatrix}$$

2D γραμμική συνέλιξη με διπλά block Toeplitz πίνακες





$$\begin{array}{c} m & \uparrow \\ \hline & 3 & 1 & 4 \\ \hline & 1 & 1 & -2 \\ \hline & g [m,n] & \end{array}$$

$$\mathbf{g} = \begin{bmatrix} (1 & 1 & -2)^T \\ \hline (3 & 1 & -4)^T \end{bmatrix}$$

Η κυκλική συνέλιξη g[m,n]=f[m,n] $\mathfrak{D}h[m,n]$ με $0 \le m \le M-1$, $0 \le n \le N-1$,

Μπορεί να εκφραστεί σαν πράξη πινάκων ως:

$$g = Hf$$

όπου \mathbf{H} είναι διπλά block κυκλοτικός πίνακας που παράγεται από το h [m,n] και \mathbf{f} είναι διανυσματοποίηση του f [m,n].

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} \mathbf{H}_0 & \mathbf{H}_{M-1} & \mathbf{H}_{M-2} & \dots & & \\ \mathbf{H}_1 & \mathbf{H}_0 & \mathbf{H}_{M-1} & \dots & & \\ \mathbf{H}_2 & \mathbf{H}_1 & \mathbf{H}_0 & \dots & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ \mathbf{H}_{M-1} & \mathbf{H}_{M-2} & \mathbf{H}_{M-3} & \dots & & \end{bmatrix}$$

Κάθε \mathbf{H}_{j} , για j=1,..M, είναι κυκλοτικός πίνακας με N στήλες (ο αριθμός **στηλών** του f[m,n]) ο οποίος κατασκευάζεται από τα στοιχεία της j-οστής **γραμμής** του h[m,n].

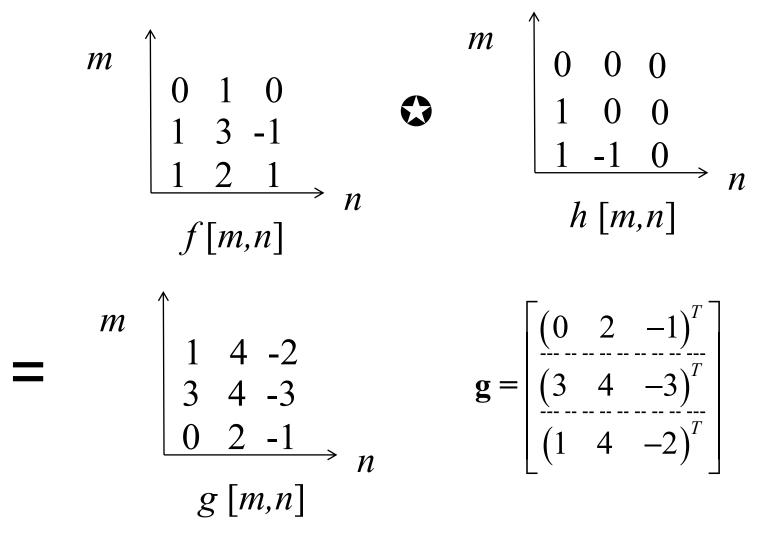
$$\mathbf{H}_{j} = \begin{bmatrix} h[j,0] & h[j,N-1] & \dots &] \\ h[j,1] & h[j,0] & \dots & !] \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ h[j,N-1] & h[j,N-2] & \dots & N \end{bmatrix}_{N\times N}$$

Κάθε \mathbf{H}_{j} , για j=1,..M, είναι κυκλοτικός πίνακας με N στήλες (ο αριθμός **στηλών** του f[m,n]) ο οποίος κατασκευάζεται από τα στοιχεία της j-οστής **γραμμής** του h[m,n].

$$\mathbf{H}_{0} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{H}_{1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{H}_{2} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{g} = \mathbf{H}\mathbf{f} = \begin{bmatrix} \mathbf{H}_0 & \mathbf{H}_2 & \mathbf{H}_1 \\ \mathbf{H}_1 & \mathbf{H}_0 & \mathbf{H}_2 \\ \mathbf{H}_2 & \mathbf{H}_1 & \mathbf{H}_0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (1 & 2 & 1)^T \\ (1 & 3 & -1)^T \\ (0 & 1 & 0)^T \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{g} = \mathbf{H}\mathbf{f} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \hline 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 1 \\ 3 \\ 3 \\ 4 \\ -3 \\ \hline 1 \\ 4 \\ -2 \end{bmatrix}$$



Θεώρημα: Οι στήλες του αντίστροφου πίνακα DFT είναι ιδιοδιανύσματα κάθε κυκλοτικού πίνακα. Οι αντίστοιχες ιδιοτιμές είναι ο DFT του σήματος με βάση το οποίο κατασκευάστηκε ο κυκλοτικός πίνακας.

Απόδειξη:

Θυμόμαστε ότι ο DFT εκφράζεται σαν πράξη $\mathbf{F} = \mathbf{Af}$

$$w_N = e^{-j\frac{2\pi}{N}} \iff w_N^{nk} = e^{-j\frac{2\pi n}{N}k}$$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \left(w_{N}^{0}\right)^{0} & \left(w_{N}^{0}\right)^{1} & \left(w_{N}^{0}\right)^{2} & \dots & \ddots & \\ \left(w_{N}^{1}\right)^{0} & \left(w_{N}^{1}\right)^{1} & \left(w_{N}^{1}\right)^{2} & \dots & \ddots & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \left(w_{N}^{N-1}\right)^{0} & \left(w_{N}^{N-1}\right)^{1} & \left(w_{N}^{N-1}\right)^{2} & \dots & \ddots & \end{pmatrix}^{N-1} \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{f} = [f[0], f[1], ..., f[N-1]]^T, \mathbf{F} = [F[0], F[1], ..., F[N-1]]^T$$

Και ο αντίστροφος DFT γράφεται σαν

$$\mathbf{f} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{F}$$

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{N} \left(\mathbf{A}^* \right)^T = \frac{1}{N} \begin{bmatrix} \left(w_N^0 \right)^0 & \left(w_N^0 \right)^1 & \left(w_N^0 \right)^2 & \dots & \left(w_N^{N-1} \right)^N \\ \left(w_N^1 \right)^0 & \left(w_N^1 \right)^1 & \left(w_N^1 \right)^2 & \dots & \left(w_N^{N-1} \right)^N \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \left(w_N^{N-1} \right)^0 & \left(w_N^{N-1} \right)^1 & \left(w_N^{N-1} \right)^2 & \dots & \left(w_N^{N-1} \right)^N \end{bmatrix} \right]$$

Το θεώρημα λέει ότι κάθε κυκλοτικός πίνακας έχει σαν ιδιοδιανύσματα, τις στήλες του \mathbf{A}^{-1} .

Έστω Η ένας NxN κυκλοτικός πίνακας που κατασκευάζεται από 1D σήμα h[n] μήκους N:

$$H(m,n) = h[(m-n)_{\text{mod }N}] \equiv h[m-n]_N$$

Έστω α_k η k-οστή στήλη του \mathbf{A}^{-1} .

Θα αποδείξουμε ότι το α_k , για οποιοδήποτε k, είναι ιδιοδιάνυσμα του \mathbf{H} .

Θα γράψουμε σαν $[\mathbf{H}\mathbf{\alpha}_k]_{_m}$ το m-οστό στοιχείο του πίνακα $\mathbf{H}\mathbf{\alpha}_k$...

Αυτός ο πίνακας είναι το αποτέλεσμα της κυκλικής συνέλιξης του σήματος h[n] με την στήλη $\mathbf{\alpha}_k$. Γ. Σφήκας – Ψηφιακή Επεξεργασία Εικόνας (MYE037)

$$\left[\mathbf{H}\boldsymbol{\alpha}_{k}\right]_{m} = \sum_{n=0}^{N-1} h[m-n]_{N} \alpha_{k}[n] = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} h[m-n]_{N} w_{N}^{-kn}$$

$$\stackrel{l=m-n}{=} \frac{1}{N} \sum_{l=m}^{m-(N-1)} h[l]_N w_N^{-k(m-l)} = \frac{1}{N} w_N^{-km} \sum_{l=m}^{m-(N-1)} h[l]_N w_N^{kl}$$

$$= \frac{1}{N} w_N^{-km} \left[\sum_{l=m-(N-1)}^{-1} h[l]_N w_N^{kl} + \sum_{l=0}^{m} h[l]_N w_N^{kl} \right]$$

Το σπάμε σε δύο όρους

$$= \frac{1}{N} w_N^{-km} \left[\sum_{l=m-(N-1)}^{-1} h[l]_N w_N^{kl} + \sum_{l=0}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} - \sum_{l=m+1}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} \right]$$

Προσθέτουμε μια περίοδο, +Ν.

$$= \frac{1}{N} w_N^{-km} \left[\sum_{l=N-m-(N-1)}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} + \sum_{l=0}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} - \sum_{l=m+1}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} \right]$$

$$= \frac{1}{N} w_N^{-km} \left[\sum_{l=m+1}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} + \sum_{l=0}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} - \sum_{l=m+1}^{N-1} h[l]_N w_N^{kl} \right] \iff$$

$$\left[\mathbf{H}\boldsymbol{\alpha}_{k}\right]_{m} = \frac{1}{N} w_{N}^{-km} \left[\sum_{l=0}^{N-1} h[l]_{N} w_{N}^{kl}\right] = H[k] \left[\boldsymbol{\alpha}_{k}\right]_{m}$$
DFT TOU $h[n]$ oto k .

Το παραπάνω ισχύει για κάθε *m*. Επομένως:

$$\mathbf{H}\mathbf{\alpha}_k = H[k]\mathbf{\alpha}_k$$

Που σημαίνει ότι το \mathbf{a}_k , για κάθε k, είναι ένα ιδιοδιάνυσμα του \mathbf{H} με αντίστοιχη ιδιοτιμή το k-οστό στοιχείο του H[k] (όπου H[k] ο DFT του σήματος από το οποίο κατασκευάστηκε ο \mathbf{H}).

Αυτή η σχέση μπορεί να γραφτεί ως:

$$\mathbf{H}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{\Lambda}$$

$$\Lambda = \text{diag}\{H[0], H[1], ..., H[N-1]\}$$

Ή αντίστοιχα:
$$\Lambda = \mathbf{A}\mathbf{H}\mathbf{A}^{-1}$$

Αυτή η σχέση (διαγωνιοποίηση του Η) μας οδηγεί σε μία εναλλακτική απόδειξη του θεωρήματος της συνέλιξης:

DFT of g[n]

Διαγωνιοποίηση κυκλοτικών πινάκων

DFT of f[n]

DFT of h[n]

Διαγωνιοποίηση διπλά block κυκλοτικών πινάκων

- Αυτές οι ιδιότητες γενικεύονται για 2D.
- Χρειαζόμαστε το γινόμενο Kronecker, το οποίο ορίζεται για $\mathbf{A} \in R^{MxN}, \mathbf{B} \in R^{KxL}$ ως εξής:

$$\mathbf{A} \otimes \mathbf{B} = \begin{bmatrix} a_{11}\mathbf{B} & a_{12}\mathbf{B} & \dots & & \\ a_{21}\mathbf{B} & a_{22}\mathbf{B} & \dots & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{M1}\mathbf{B} & a_{M2}\mathbf{B} & \dots & & \end{bmatrix}_{MK \times NL}$$

Διαγωνιοποίηση διπλά block κυκλοτικών πινάκων

- Το 2Δ σήμα f[m,n], $0 \le m \le M-1$, $0 \le n \le N-1$, μπορεί να διανυσματοποιηθεί, στήλη-στήλη, σε ένα διάνυσμα **f** διάστασης MNx1.
 - Ο 2Δ DFT του f[m,n], μπορεί να υπολογιστεί τότε σαν:

$$F = (\mathbf{A} \otimes \mathbf{A})\mathbf{f}$$

Διαγωνιοποίηση διπλά block κυκλοτικών πινάκων

Θεώρημα: Οι στήλες του αντίστροφου 2D DFT πίνακα

 $(\mathbf{A} \otimes \mathbf{A})^{-1}$

Είναι ιδιοδιανύσματα οποιουδήποτε διπλά block κυκλοτικού πίνακα. Οι αντίστοιχες ιδιοτιμές είναι οι τιμές του 2D DFT του 2D σήματος από το οποίο κατασκευάστηκε ο διπλά block κυκλοτικός πίνακας:

$$\mathbf{\Lambda} = (\mathbf{A} \otimes \mathbf{A}) \mathbf{H} (\mathbf{A} \otimes \mathbf{A})^{-1}$$

Διαγώνιος, περιέχει τον 2D DFT του h[m,n] από το οποίο κατασκευάστηκε ο **H**

Διπλά block κυκλοτικός

Συνοψίζοντας

- Μιλήσαμε για το πως μπορούμε να εκφράσουμε την συνέλιξη σαν πράξη πινάκων, χρησιμοποιώντας κυκλοτικούς πίνακες
- Μιλήσαμε για την ιδιαίτερη ιδιοδομή των κυκλοτικών πινάκων
- Γράψαμε το θεώρημα της συνέλιξης με πράξεις πινάκων