

## 2.6 Diskrete Fourier-Transformation

Neben Polynomen und rationalen Funktionen können auch trigonometrische Funktionen zur Approximation von Funktionen genutzt werden. Dies bietet sich besonders bei periodischen Funktionen an.  $\rightarrow$  Fourier-Reihe.

Die Fourier-Transformation spielt an sich schon eine große Rolle in der Physik:

- Quantenmechanik
- Bildbearbeitung
- Quantenfeldtheorie

Deswegen werden wir uns mit der diskreten Fourier-Transformation (DFT) beschäftigen.

Unter sehr allgemeinen Bedingungen lässt sich im Intervall  $[0, 2\pi[$  die periodische Funktion  $f(z)$ ,  $z \in [0, 2\pi[$  durch eine Fourier-Reihe darstellen:

$$f(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sum_{k=-\infty}^{\infty} g_k e^{ikz} \quad g_k = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{-ikz} f(z) dz$$

Wir diskretisieren diese, indem wir Stützstellen  $z_j = \frac{2\pi}{n} j$  und Stützwerte  $f_j$ ,  $j = 0, 1, \dots, n-1$  einführen

Die Periodizität ist dann

$$f(z + 2\pi) = f(z) \rightarrow f_{j+n} = f_j$$

und die ebenen Wellen werden zu

$$f_k = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{ikz} \rightarrow f_{k,j} = \frac{1}{\sqrt{n}} e^{ikz_j} = \frac{1}{\sqrt{n}} e^{i \frac{2\pi}{n} kj}$$

Die DFT hat dann folgende Form:

$$f_j = \frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{k=0}^{n-1} g_k e^{i \frac{2\pi}{n} k \cdot j} \quad g_k = \frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{j=0}^{n-1} e^{-i \frac{2\pi}{n} k \cdot j} f_j$$

Fasst man die  $f_j$  und  $g_k$  als Vektoren auf, so kann man

$$w_{kj} = \frac{1}{\sqrt{n}} w_n^{kj}, \quad w_n := e^{-\frac{2\pi}{n} i}$$

benutzen und die DFT umschreiben

$$g = W \cdot f = w_{kj} f^j, \quad f = w^+ g$$

Die Matrix  $W$  hat  $n^2$  Einträge, aber nur  $n$  verschiedene Einträge  $w^0, \dots, w^{n-1}$ . Im Prinzip braucht man dennoch  $n^2$  komplexe Additionen und Multiplikationen um z.B.

$g = Wf$  zu berechnen. Der (Rechen-) Aufwand kann erheblich reduziert werden, wenn die schnelle Fourier-Transformation (FFT) benutzt wird. Im folgenden für  $n = 2^k$ , aber im Prinzip für beliebige  $n$  möglich.

Beispiel:  $n = 4$

$$\begin{pmatrix} g_0 \\ g_1 \\ g_2 \\ g_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & \omega^1 & \omega^2 & \omega^3 \\ 1 & \omega^2 & 1 & \omega^2 \\ 1 & \omega^3 & \omega^2 & \omega^1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} g_0 \\ g_2 \\ g_1 \\ g_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & \omega^2 & 1 & \omega^2 \\ 1 & \omega^1 & \omega^2 & \omega^3 \\ 1 & \omega^3 & \omega^2 & \omega^1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix}$$

vertausche Zeile 2 und 3

$$= \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & \omega^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & \omega^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & \omega^2 & 0 \\ 0 & \omega^1 & 0 & \omega^3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix}$$

$$\text{mit } z_0 = f_0 + f_2$$

$$z_1 = f_1 + f_3$$

$$z_2 = \omega^0 (f_0 - f_2)$$

$$z_3 = \omega^1 (f_1 - f_3)$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & \omega^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & \omega^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_0 \\ z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{pmatrix}$$

$$\text{da } \omega^2 = -\omega^0 = -1 \text{ und } \omega^3 = -\omega^1$$

$$= \begin{pmatrix} z_0 + z_1 \\ z_2 + z_3 \\ z_0 + \omega^2 z_1 \\ z_2 + \omega^2 z_3 \end{pmatrix}$$

Wir haben also eine DFT 4. Ordnung in zwei 2ter Ordnung überführt.

Allgemein: Sei  $n = 2m$ ,  $m \in \mathbb{N}$

$$g_{2L} = \sum_{j=0}^{2m-1} f_j \omega_n^{2Lj} = \sum_{j=0}^{m-1} (f_j + f_{j+m}) \omega_n^{2Lj}$$

$$\downarrow$$

$$\text{da } \omega_n^{2L(m+j)} = \omega_n^{2Lj} \omega_n^{2Lm} = \omega_n^{2Lj}$$

$$\stackrel{||}{=} 1 = \exp\left(-\frac{2\pi}{n} i 2Lm\right) = \exp\left(-\frac{2\pi}{n} i Lm\right)$$

$$= \exp(-2\pi i L)$$

$$\downarrow$$

$$= \sum_{j=0}^{m-1} (f_j + f_{j+m}) (\omega_n^2)^{Lj}$$

$$\text{Sei } z_j = f_j + f_{j+m} \Rightarrow g_{2L} = \sum_{j=0}^{m-1} z_j \omega_m^{jL} \quad \omega_n^2 = \omega_m$$

$$g_{2L+1} = \sum_{j=0}^{2m-1} f_j \omega_n^{(2L+1)j} = \sum_{j=0}^{m-1} [f_j \omega_n^{(2L+1)j} + f_{j+m} \omega_n^{(2L+1)(j+m)}]$$

$$\omega_n^{(2L+1)(j+m)} = \omega_n^{(2L+1)m} = \omega_n^{(2L+1)j} \omega_n^{nL} \omega_n^m = -\omega_n^{(2L+1)j}$$

$$\Rightarrow g_{2L+1} = \sum_{j=0}^{m-1} \underbrace{(f_j - f_{j+m})}_{z_{j+m}} \omega_n^{(2L+1)j} = \sum_{j=0}^{m-1} z_{j+m} \omega_n^{(2L+1)j}$$

$$= \sum_{j=0}^{m-1} z_{j+m} \omega_n^j \omega_m^{jL}$$

außerdem:  $z_{j+m} = z_j - 2f_{j+m}$

Beschleunigung der DFT durch Teilen des Systems der Größe  $n$  in zwei gleichgroße Systeme der Größe  $n/2$ . Diese Art der Algorithmen werden „divide and conquer“ (D & C) Algorithmen genannt. Neben der FFT gibt es z.B. das Problem der „Türme von Hanoi“ oder den Sortieralgorithmus „merge sort“.

### Definition Komplexität

Die DFT benötigt  $n^2$  komplexe Additionen und Multiplikationen. Man sagt, dass sie in der Komplexitätsklasse  $O(n^2)$  liegt. Der FFT Algorithmus liegt in der Komplexitätsklasse  $O(n \log[n])$ , wobei der Faktor  $\log(n)$  von dem Vorgehen kommt, das Problem in zwei kleinere Unterprobleme zu zerlegen. Für große  $n$  verhält sich  $n \log(n)$  viel besser als  $n^2$   
 $\Rightarrow$  große Geschwindigkeitsvorteile in der Praxis

Der FFT-Algorithmus kann für beliebige  $n$  formuliert werden, die nicht Vielfache von 2 sind. Bibliothek (C/C++): FFTW

### Vorgehen: (Beschränkung auf $n=2^r$ )

- Behandle  $z_j$  und  $z_{j+m}$  immer zusammen, da sie die gleichen Werte  $f_j$  und  $f_{j+m}$  benötigen.
- $f_j$  und  $f_{j+m}$  werden nur für  $z_j$  und  $z_{j+m}$  benötigt  
 $\Rightarrow$  können also im Speicher überschrieben werden
- nach dem Ende der FFT müssen wir die Werte  $\{g_k\}$  umsortieren.

- Es ist sinnvoll alle Werte von  $w^j$  vorher zu berechnen und im Speicher zu halten, um wiederholtes Berechnen zu vermeiden.

Algorithmus: FFT

Input:  $n = 2^r$ ,  $\{f_i\}$

$m = n/2$ ,  $K = 1$

for  $i = 0, \dots, r-1$

for  $k = 0, \dots, K$

for  $j = 0, \dots, m-1$

$$a = 2km + j$$

$$b = a + m$$

$$f_a = f_a + f_b$$

$$f_b = w_n^{Kj} (f_a - f_b)$$

$$(j)$$

$$(j+m)$$

$$(z_j)$$

$$(z_{j+m} w_n^{Kj})$$

$$m = m/2$$

$$K = 2K$$

output  $g_i = f_i / \sqrt{n}$  (bis auf Reihenfolge)

### 3 Differentiation und Integration

#### 3.1 Numerische Differentiation

Gegeben:  $y = f(x)$  und o.B.d.A.  $n+1$  äquidistante Stützstellen  $x_0, \dots, x_n$ . Wir suchen den Wert  $f(\bar{x})$  an der Stelle  $\bar{x}$ .

Vorgehen: Ersetze  $f(x)$  durch ein Interpolationspolynom und leite dieses ab.