PROCESAREA SEMNALELOR CURS 03

TRANSFORMATA FOURIER DISCRETĂ, FFT

Cristian Rusu

DATA TRECUTĂ

- clarificări despre funcții continue, discrete și eșantionare
- numere complexe, formula lui Euler
- corelația între semnale
 - discrete
 - continue
- transformatele Fourier

CUPRINS

- transformata Fourier discretă
- perspectiva dinspre informatică
- transformata Fourier rapidă

TRANSFORMATA FOURIER DISCRETĂ

- ni se dă un vector x, de dimensiune n
- Transformata Fourier Discretă:
 - componenta Fourier $\mathbf{0} = (\mathbf{exponentiala\ complex}\ \mathbf{0})^T\mathbf{x}$
 - componenta Fourier 1 = $(exponențiala complexă 1)^T x$
 - componenta Fourier n-1=(exponențiala complexă $n-1)^T$ **x**

• formula pentru componenta Fourier m

$$X[m] = \sum_{k=0}^{n-1} x[k]e^{-2\pi jk\frac{m}{n}} \text{ pentru } m = 0, ..., n-1$$

TRANSFORMATA FOURIER DISCRETĂ

formula pentru componenta Fourier m

$$X[m] = \sum_{k=0}^{n-1} x[k]e^{-2\pi jk\frac{m}{n}} \text{ pentru } m = 0, ..., n-1$$

transformata inversă

$$x[k] = \frac{1}{n} \sum_{m=0}^{n-1} X[m] e^{2\pi j k \frac{m}{n}} \text{ pentru } k = 0, ..., n-1$$

faptul că transformata Fourier are semnul minus este o convenție ideea este ca transformata directă și inversă să aibă semne diferite

• când n = 4 avem $k, m \in \{0,1,2,3\}$

$$X[m] = \sum_{k=0}^{3} x[k] \left[\cos(2\pi mk/4) - j\sin(2\pi mk/4) \right]$$

care sunt cele 4 componente ale DFT?

$$X[0] = x[0] \left[\cos(2\pi \underbrace{0 \cdot 0}_{m \cdot k} / 4) - j \sin(2\pi \underbrace{0 \cdot 0}_{m \cdot k} / 4) \right]$$

$$+x[1] \left[\cos(2\pi 0 \cdot 1 / 4) - j \sin(2\pi 0 \cdot 1 / 4) \right]$$

$$+x[2] \left[\cos(2\pi 0 \cdot 2 / 4) - j \sin(2\pi 0 \cdot 2 / 4) \right]$$

$$+x[3] \left[\cos(2\pi 0 \cdot 3 / 4) - j \sin(2\pi 0 \cdot 3 / 4) \right]$$

$$= ?$$

• când n = 4 avem $k, m \in \{0,1,2,3\}$

$$X[m] = \sum_{k=0}^{3} x[k] \left[\cos(2\pi mk/4) - j\sin(2\pi mk/4) \right]$$

care sunt cele 4 componente ale DFT?

$$X[0] = x[0] \left[\cos(2\pi \underbrace{0 \cdot 0}_{m \cdot k} / 4) - j \sin(2\pi \underbrace{0 \cdot 0}_{m \cdot k} / 4) \right]$$

$$+x[1] \left[\cos(2\pi 0 \cdot 1 / 4) - j \sin(2\pi 0 \cdot 1 / 4) \right]$$

$$+x[2] \left[\cos(2\pi 0 \cdot 2 / 4) - j \sin(2\pi 0 \cdot 2 / 4) \right]$$

$$+x[3] \left[\cos(2\pi 0 \cdot 3 / 4) - j \sin(2\pi 0 \cdot 3 / 4) \right]$$

$$=x[0] + x[1] + x[2] + x[3]$$

celelalte componente:

$$X[1] = x[0][\cos(2\pi 1 \cdot 0/4) - j\sin(2\pi 1 \cdot 0/4)]$$

$$+x[1][\cos(2\pi 1 \cdot 1/4) - j\sin(2\pi 1 \cdot 1/4)]$$

$$+x[2][\cos(2\pi 1 \cdot 2/4) - j\sin(2\pi 1 \cdot 2/4)]$$

$$+x[3][\cos(2\pi 1 \cdot 3/4) - j\sin(2\pi 1 \cdot 3/4)]$$

$$X[2] = x[0][\cos(2\pi 2 \cdot 0/4) - j\sin(2\pi 2 \cdot 0/4)]$$

$$+x[1][\cos(2\pi 2 \cdot 1/4) - j\sin(2\pi 2 \cdot 1/4)]$$

$$+x[2][\cos(2\pi 2 \cdot 2/4) - j\sin(2\pi 2 \cdot 2/4)]$$

$$+x[3][\cos(2\pi 2 \cdot 3/4) - j\sin(2\pi 2 \cdot 3/4)]$$

$$X[3] = x[0][\cos(2\pi 3 \cdot 0/4) - j\sin(2\pi 3 \cdot 0/4)]$$

$$+x[1][\cos(2\pi 3 \cdot 1/4) - j\sin(2\pi 3 \cdot 1/4)]$$

$$+x[2][\cos(2\pi 3 \cdot 2/4) - j\sin(2\pi 3 \cdot 2/4)]$$

$$+x[3][\cos(2\pi 3 \cdot 3/4) - j\sin(2\pi 3 \cdot 3/4)]$$

forma matriceală

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{-2\pi j \cdot 0.0/4} & e^{-2\pi j \cdot 0.1/4} & e^{-2\pi j \cdot 0.2/4} & e^{-2\pi j \cdot 0.3/4} \\ e^{-2\pi j \cdot 1.0/4} & e^{-2\pi j \cdot 1.1/4} & e^{-2\pi j \cdot 1.2/4} & e^{-2\pi j \cdot 1.3/4} \\ e^{-2\pi j \cdot 2.0/4} & e^{-2\pi j \cdot 2.1/4} & e^{-2\pi j \cdot 2.2/4} & e^{-2\pi j \cdot 2.3/4} \\ e^{-2\pi j \cdot 3.0/4} & e^{-2\pi j \cdot 3.1/4} & e^{-2\pi j \cdot 3.2/4} & e^{-2\pi j \cdot 3.3/4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix}$$

forma matriceală

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{-2\pi j\mathbf{0}\cdot\mathbf{0}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{0}\cdot\mathbf{1}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{0}\cdot\mathbf{2}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{0}\cdot\mathbf{3}/4} \\ e^{-2\pi j\mathbf{1}\cdot\mathbf{0}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{1}\cdot\mathbf{1}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{1}\cdot\mathbf{2}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{1}\cdot\mathbf{3}/4} \\ e^{-2\pi j\mathbf{2}\cdot\mathbf{0}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{2}\cdot\mathbf{1}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{2}\cdot\mathbf{2}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{2}\cdot\mathbf{3}/4} \\ e^{-2\pi j\mathbf{3}\cdot\mathbf{0}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{3}\cdot\mathbf{1}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{3}\cdot\mathbf{2}/4} & e^{-2\pi j\mathbf{3}\cdot\mathbf{3}/4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix}$$

o simplificare

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & e^{-2\pi j \cdot 1 \cdot 1/4} & e^{-2\pi j \cdot 1 \cdot 2/4} & e^{-2\pi j \cdot 1 \cdot 3/4} \\ 1 & e^{-2\pi j \cdot 2 \cdot 1/4} & e^{-2\pi j \cdot 2 \cdot 2/4} & e^{-2\pi j \cdot 2 \cdot 3/4} \\ 1 & e^{-2\pi j \cdot 3 \cdot 1/4} & e^{-2\pi j \cdot 3 \cdot 2/4} & e^{-2\pi j \cdot 3 \cdot 3/4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix}$$

$$X$$

• forma compactă: $\mathbf{X} = \mathbf{F}\mathbf{x}$, \mathbf{F} se numește matricea Fourier

forma matriceală

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{-2\pi j \cdot 0 \cdot 0/4} & e^{-2\pi j \cdot 0 \cdot 1/4} & e^{-2\pi j \cdot 0 \cdot 2/4} & e^{-2\pi j \cdot 0 \cdot 3/4} \\ e^{-2\pi j \cdot 1 \cdot 0/4} & e^{-2\pi j \cdot 1 \cdot 1/4} & e^{-2\pi j \cdot 1 \cdot 2/4} & e^{-2\pi j \cdot 1 \cdot 3/4} \\ e^{-2\pi j \cdot 2 \cdot 0/4} & e^{-2\pi j \cdot 2 \cdot 1/4} & e^{-2\pi j \cdot 2 \cdot 2/4} & e^{-2\pi j \cdot 2 \cdot 3/4} \\ e^{-2\pi j \cdot 3 \cdot 0/4} & e^{-2\pi j \cdot 3 \cdot 1/4} & e^{-2\pi j \cdot 3 \cdot 2/4} & e^{-2\pi j \cdot 3 \cdot 3/4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix}$$

o simplificare

$$\begin{bmatrix} X[0] \\ X[1] \\ X[2] \\ X[3] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -i & -1 & i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & i & -1 & -i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x[0] \\ x[1] \\ x[2] \\ x[3] \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{X}$$

$$\mathbf{F}$$

$$\mathbf{X}$$

• forma compactă: X = Fx, F se numește matricea Fourier

AL DOILEA EXEMPLU DFT

. matricea Fourier este câteodată scalată (fie cu $\frac{1}{n}$ și atunci prima componentă e chiar media semnalului x, fie cu $\frac{1}{\sqrt{n}}$ și atunci matricea este ortonormală: $\mathbf{F}^H\mathbf{F}=\mathbf{F}\mathbf{F}^H=\mathbf{I}_n$)

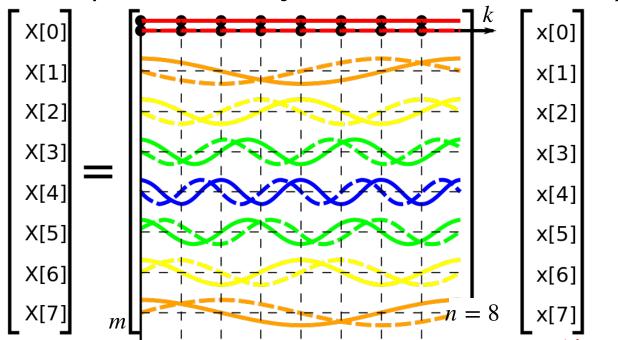
• pentru n=8

$$\mathbf{F} = \frac{1}{\sqrt{8}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & \frac{1-j}{\sqrt{2}} & -j & \frac{-1-j}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{-1+j}{\sqrt{2}} & j & \frac{1+j}{\sqrt{2}} \\ 1 & -j & -1 & j & 1 & -j & -1 & j \\ 1 & \frac{-1-j}{\sqrt{2}} & j & \frac{1-j}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{1+j}{\sqrt{2}} & -j & \frac{-1+j}{\sqrt{2}} \\ 1 & -1 & 1 & -1 & 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & \frac{-1+j}{\sqrt{2}} & -j & \frac{1+j}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{1-j}{\sqrt{2}} & j & \frac{-1-j}{\sqrt{2}} \\ 1 & j & -1 & -j & 1 & j & -1 & -j \\ 1 & \frac{1+j}{\sqrt{2}} & j & \frac{-1+j}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{-1-j}{\sqrt{2}} & -j & \frac{1-j}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$$

nttps://en.wikipedia.org/wiki/DFT_matrix

AL DOILEA EXEMPLU DFT

- matricea Fourier este câteodată scalată (fie cu $\frac{1}{n}$ și atunci prima componentă e chiar media semnalului x, fie cu $\frac{1}{\sqrt{n}}$ și atunci matricea este ortonormală: $\mathbf{F}^H\mathbf{F}=\mathbf{F}\mathbf{F}^H=\mathbf{I}_n$)
- pentru n=8 (undele de mai jos sunt artificial "netede")



https://en.wikipedia.org/wiki/DFT_matrix

care e matricea Fourier 2×2 ?

TRANSFORMATA FOURIER DISCRETĂ

- ce înseamnă elementele din X[m]?
- Transformata Fourier Discretă:
 - componenta Fourier $\mathbf{0} = (\mathbf{exponentiala\ complex}\ \mathbf{0})^T\mathbf{x}$
 - componenta Fourier 1 = $(exponențiala complexă 1)^T x$
 - componenta Fourier n-1=(exponențiala complexă $n-1)^T$ **x**

• care este frecvența pe care o măsoară componenta m?

TRANSFORMATA FOURIER DISCRETĂ

 pentru un semnal continuu eşantionat cu 500 eşantioane pe secundă asupra căruia se aplică DFT în 16 puncte avem frecvenţa fundamentală:

$$f = \frac{f_s}{n} = \frac{500}{16} = 31.25Hz$$

frecvențele analizate sunt:

```
X[0] reprezintă 0 \cdot 31.25 = 0 (prima componentă în frecvență) X[1] reprezintă 1 \cdot 31.25 = 31,25 (a doua componentă în frecvență) X[2] reprezintă 2 \cdot 31.25 = 62,5 (a treia componentă în frecvență) X[3] reprezintă 3 \cdot 31.25 = 93,75 (a patra componentă în frecvență) :
```

X[15] reprezintă $15 \cdot 31.25 = 468,75$ Hz(a 16-a componentă în frecvență)

 vom calcula 8 componente DFT pentru semnalul alcătuit din două componente de 1kHz şi 2kHz:

$$x_{in}(t) = \sin(2\pi \cdot 1000 \cdot t) + \frac{1}{2}\sin(2\pi \cdot 2000 \cdot t + \frac{3\pi}{4})$$

- vom avea nevoie de 8 componente în frecvență și alegem frecvența de eșantionare $f_{\rm s}=8000Hz$
- atunci frecvențele analizate sunt:

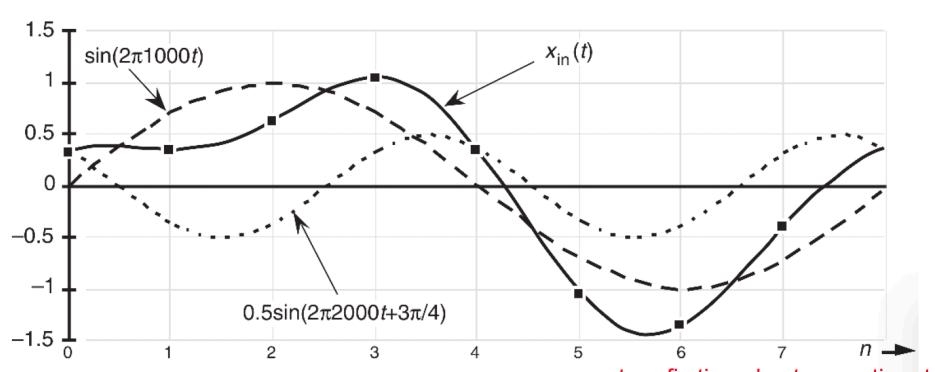
$$f_a(m) = \frac{mf_s}{N} = \{0kHz, 1kHz, 2kHz, ..., 7kHz\}$$

transformata Fourier discretă este

$$X[m] = \sum_{k=0}^{7} x[k] \left[\cos(2\pi mk/8) + j\sin(2\pi mk/8) \right]$$

cele 8 eşantioane în timp:

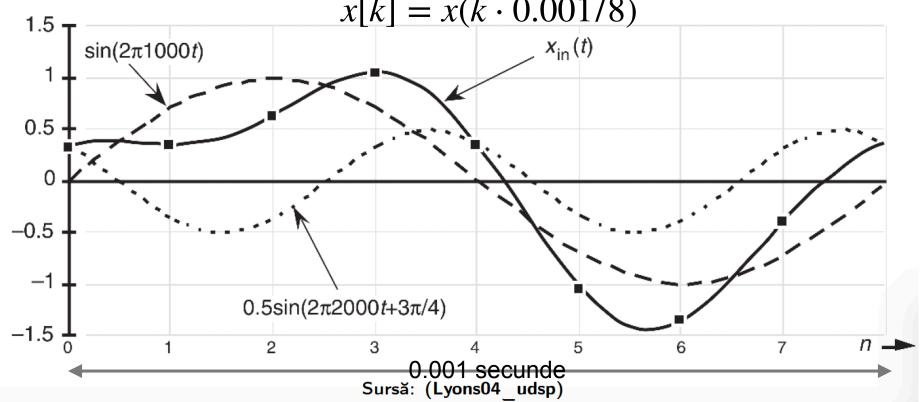
$$x[0] = 0.3535$$
 $x[1] = 0.3535$
 $x[2] = 0.6464$ $x[3] = 1.0607$
 $x[4] = 0.3535$ $x[5] = -1.0607$
 $x[6] = -1.3535$ $x[7] = -0.3535$



pe acest grafic timpul este eșantionat care este timpul "real"?

cele 8 eşantioane în timp:

$$x[0] = 0.3535$$
 $x[1] = 0.3535$
 $x[2] = 0.6464$ $x[3] = 1.0607$
 $x[4] = 0.3535$ $x[5] = -1.0607$
 $x[6] = -1.3535$ $x[7] = -0.3535$
 $x[k] = x(k \cdot 0.001/8)$



componentele Fourier sunt:

$$X[1] = 0.0 - j4.0$$

$$X[2] = 1.414 + j1.414$$

$$X[3] = 0.0 + j0.0$$

$$X[4] = 0.0 + j0.0$$

$$X[5] = 0.0 + j0.0$$

$$X[6] = 1.414 - j1.414$$

$$X[7] = 0.0 + j4.0$$

- cât sunt valorile absolute ale componentelor?
- cât este X[0]?
- ce relație observați între componente?

componentele Fourier sunt:

$$X[1] = 0.0 - j4.0$$
 abs $(X[1]) = 4$
 $X[2] = 1.414 + j1.414$ abs $(X[2]) = 2$
 $X[3] = 0.0 + j0.0$ abs $(X[3]) = 0$
 $X[4] = 0.0 + j0.0$ abs $(X[4]) = 0$
 $X[5] = 0.0 + j0.0$ abs $(X[5]) = 0$
 $X[6] = 1.414 - j1.414$ abs $(X[6]) = 2$
 $X[7] = 0.0 + j4.0$ abs $(X[7]) = 4$

- cât sunt valorile absolute ale componentelor?
- cât este X[0]?
- ce relație observați între componente?

ce se întâmplă acum dacă avem:

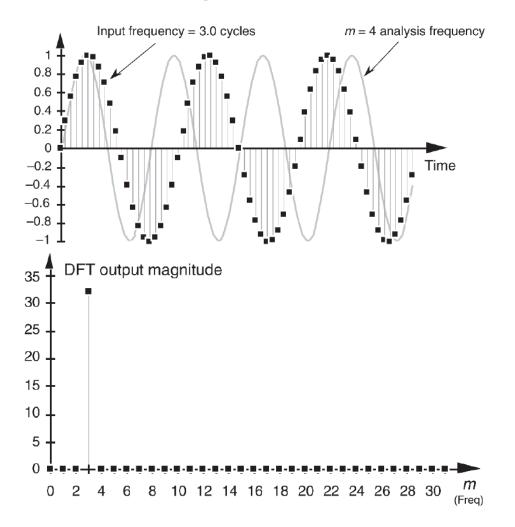
$$x_{in}(t) = \sin(2\pi \cdot 1500 \cdot t) + \frac{1}{2}\sin(2\pi \cdot 2000 \cdot t + \frac{3\pi}{4})$$

- din nou cu 8 componente în frecvență și alegem frecvența de eșantionare $f_s = 8000 Hz$
- atunci frecvențele analizate sunt:

$$f_a(m) = \frac{mf_s}{N} = \{0kHz, 1kHz, 2kHz, ..., 7kHz\}$$

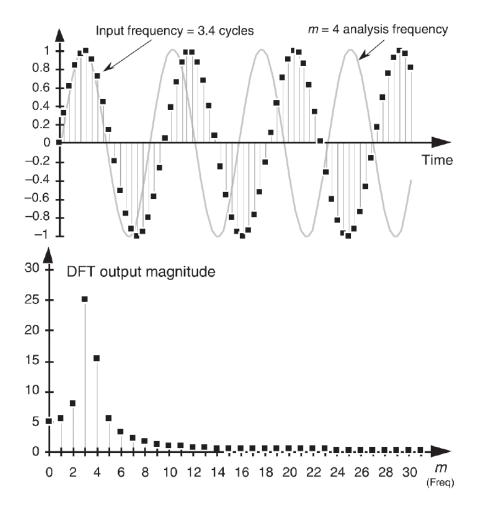
1500Hz nu mai apare printre frecvențele analizate

- 1500Hz nu mai apare printre frecvențele analizate
- apare fenomenul de leakage



Sursă: (Lyons04 udsp)

- 1500Hz nu mai apare printre frecvențele analizate
- apare fenomenul de leakage



Sursă: (Lyons04_udsp)

- perspectiva din informatică
- reprezentările polinoamelor
- operaţii cu polinoame
- operația de convoluție
- un algoritm divide and conquer pentru transformata Fourier
- transformata Fourier rapidă (Fast Fourier Transform)

se dă un polinom:

$$P(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_{n-1} x^{n-1}$$

$$= \sum_{k=0}^{n-1} a_k x^k$$

$$= [a_0 \quad a_1 \quad a_2 \quad \dots \quad a_{n-1}]$$

- n-1 se numește gradului polinomului
- a_k se numesc coeficienți
- exemplu: $P(x) = \frac{1}{2} + 2x 3x^2 + \pi x^3$

se dă un polinom:

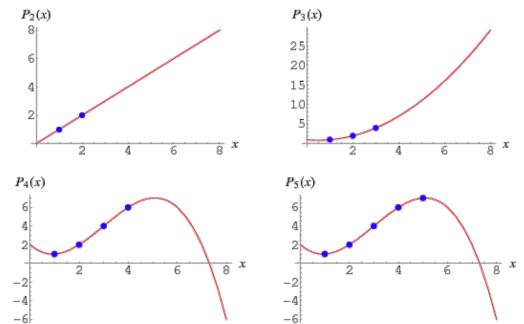
$$P(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + x^{n-1}$$
$$= \prod_{k=0}^{n-1} (x - r_k)$$

- r_k se numesc rădăcinile polinomului
- exemplu: $P(x) = 2 2x x^2 + 2x^3 = (x 1)(x^2 2)$ iar soluţiile sunt: $r_0 = 1$, $r_{1,2} = \pm \sqrt{2}$

se dă un polinom:

$$P(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_{n-1} x^{n-1}$$

- polinomul are n grade de libertate (coeficienții)
- acestea sunt descrise unic de către n constrângeri diferite
- exemple:



imaginea https://mathworld.wolfram.com/LagrangeInterpolatingPolynomial.htm

se dă un polinom:

$$P(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_{n-1} x^{n-1}$$

- polinomul are n grade de libertate (coeficienții)
- exemplu: $P(x) = 1 + 2x + 2x^2$
 - pentru $x_1 = 0$, $y_1 = P(x_1) = 2$
 - pentru $x_2 = 1$, $y_2 = P(x_2) = 5$
 - pentru $x_3 = -1$, $y_3 = P(x_3) = 1$
 - deci, punctele sunt (0, 2), (1, 5) şi (-1, 1)

- reprezentarea polinoamelor:
- 1. coeficienți
- 2. rădăcini
- 3. puncte pe grafic (eşantioane)

- operaţii cu polinoame:
- evaluarea la un punct
 - se dă un punct x_0
 - evaluăm $y_0 = P(x_0)$
- adunarea a două polinoame

• se dau
$$P(x) = \sum_{k=0}^{n-1} a_k x^k$$
 și $Q(x) = \sum_{k=0}^{n-1} b_k x^k$

• se calculează
$$R(x) = P(x) + Q(x) = \sum_{k=0}^{n-1} (a_k + b_k) x^k$$

- operații cu polinoame:
- înmulțirea a două polinoame

• se dau
$$P(x) = \sum_{k=0}^{n-1} a_k x^k$$
 și $Q(x) = \sum_{k=0}^{n-1} b_k x^k$

· se calculează

$$R(x) = P(x) \times Q(x) = \sum_{k=0}^{2(n-1)} c_k x^k, \text{ unde } c_k = \sum_{j=0}^k a_j b_{k-j}$$

• exemplu $P(x) = 1 + 2x + 3x^2$ și $Q(x) = 1 - 2x - x^2$ și rezultă $R(x) = 1 - 2x^2 - 8x^3 - 3x^4$

câte operații avem nevoie pentru a calcula R(x)?

- operaţii cu polinoame:
- înmulțirea a două polinoame

• se dau
$$P(x) = \sum_{k=0}^{n-1} a_k x^k$$
 și $Q(x) = \sum_{k=0}^{n-1} b_k x^k$

se calculează

$$R(x) = P(x) \times Q(x) = \sum_{k=0}^{2(n-1)} c_k x^k, \text{ unde } c_k = \sum_{j=0}^k a_j b_{k-j}$$

• exemplu $P(x) = 1 + 2x + 3x^2$ și $Q(x) = 1 - 2x - x^2$ și rezultă $R(x) = 1 - 2x^2 - 8x^3 - 3x^4$

câte operații avem nevoie pentru a calcula R(x)? $O(n^2)$

- operaţii cu polinoame:
- înmulțirea a două polinoame
 - se calculează

$$R(x) = P(x) \times Q(x) = \sum_{k=0}^{2(n-1)} c_k x^k, \text{ unde } c_k = \sum_{j=0}^k a_j b_{k-j}$$

- operația este una de convoluție
- convoluția se poate realiza în $O(n \log n)$ operații

Rezumat

	coeficienți	rădăcini	eșantioane
evaluare	O(n)	O(n)	O(n²)
adunare	O(n)	dificil	O(n)
înmulțire	O(n ²)	O(n)	O(n)

obiectivul: vrem înmulțirea în coeficienți să ia mai puțin de O(n²) ideea: transformăm din coeficienți în eșantioane și acolo e ușor să înmulțim, apoi ne întoarcem înapoi la coeficienți

- e mult mai ușor să facem înmulțirea dacă avem eșantioane
- · deci, dacă avem coeficienți vrem să trecem la eșantioane
 - avem puncte $x_0, x_1, ..., x_{n-1}$
 - vrem să calculăm $y_0 = P(x_0), y_1 = P(x_1), ..., y_{n-1} = P(x_{n-1})$

$$\begin{bmatrix}
1 & x_0 & x_0^2 & \dots & x_0^{n-1} \\
1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{n-1} \\
1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^{n-1} \\
\vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\
1 & x_{n-1} & x_{n-1}^2 & \dots & x_{n-1}^{n-1}
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
a_0 \\
a_1 \\
a_2 \\
\vdots \\
a_{n-1}
\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}
y_0 \\
y_1 \\
y_2 \\
\vdots \\
y_{n-1}
\end{bmatrix}$$

$$Va = y$$

dar înmulțirea matrice-vector \mathbf{Va} necesită $O(n^2)$ operații

- e mult mai ușor să facem înmulțirea dacă avem eșantioane
- · deci, dacă avem coeficienți vrem să trecem la eșantioane
 - avem puncte $x_0, x_1, ..., x_{n-1}$
 - vrem să calculăm $y_0 = P(x_0), y_1 = P(x_1), ..., y_{n-1} = P(x_{n-1})$

$$\begin{bmatrix}
1 & x_0 & x_0^2 & \dots & x_0^{n-1} \\
1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{n-1} \\
1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^{n-1} \\
\vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\
1 & x_{n-1} & x_{n-1}^2 & \dots & x_{n-1}^{n-1}
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
a_0 \\
a_1 \\
a_2 \\
\vdots \\
a_{n-1}
\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}
y_0 \\
y_1 \\
y_2 \\
\vdots \\
y_{n-1}
\end{bmatrix}$$

$$Va = y$$

dar înmulțirea matrice-vector ${f Va}$ necesită ${f O}(n^2)$ operații

dar, noi putem alege punctele x_k

- cum să alegem punctele x_k astfel încât ${f Va}$ să fie rapid?
- un algoritm divide and conquer
 - vrem să calculăm $P(x), x \in X$
 - 1. divide
 - 2. conquer
 - 3. combine

- cum să alegem punctele x_k astfel încât ${f Va}$ să fie rapid?
- un algoritm divide and conquer
 - vrem să calculăm $P(x), x \in X$ 1. divide

$$P_{\text{par}}(x) = \sum_{k=0}^{\lceil n/2 - 1 \rceil} a_{2k} x^k = [a_0 \ a_2 \ a_4 \ \dots]$$

$$P_{\text{impar}}(x) = \sum_{k=0}^{\lfloor n/2 - 1 \rfloor} a_{2k+1} x^k = [a_1 \ a_3 \ a_5 \ \dots]$$

2. combine

$$P(x) = P_{par}(?) + P_{impar}(?)$$

- cum să alegem punctele x_k astfel încât \mathbf{Va} să fie rapid?
- un algoritm divide and conquer
 - vrem să calculăm $P(x), x \in X$

1. divide

$$P_{\text{par}}(x) = \sum_{k=0}^{n/2-1} a_{2k} x^k = [a_0 \ a_2 \ a_4 \ \dots]$$

$$P_{\text{impar}}(x) = \sum_{k=0}^{n/2} a_{2k+1} x^k = [a_1 \ a_3 \ a_5 \ \dots]$$

2. combine

$$P(x) = P_{par}(x^2) + P_{impar}(?)$$
 am folosit faptul că $(x^2)^k = x^{2k}$

- cum să alegem punctele x_k astfel încât ${f Va}$ să fie rapid?
- un algoritm divide and conquer
 - vrem să calculăm $P(x), x \in X$ 1. divide

$$P_{\text{par}}(x) = \sum_{k=0}^{n/2-1} a_{2k} x^k = [a_0 \ a_2 \ a_4 \ \dots]$$

$$P_{impar}(x) = \sum_{k=0}^{n/2} a_{2k+1} x^k = [a_1 \ a_3 \ a_5 \ \dots]$$

2. combine

$$P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \forall x \in X$$

- cum să alegem punctele x_k astfel încât ${f Va}$ să fie rapid?
- un algoritm divide and conquer
 - vrem să calculăm $P(x), x \in X$
 - 1. divide

$$P_{\text{par}}(x) = \sum_{k=0}^{n/2-1} a_{2k} x^k = [a_0 \ a_2 \ a_4 \ \dots]$$

$$P_{impar}(x) = \sum_{k=0}^{n/2} a_{2k+1} x^k = [a_1 \ a_3 \ a_5 \ \dots]$$

2. combine

$$P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \forall x \in X$$

3. conquer

calculează recursiv $P_{\mathsf{par}}(y)$ și $P_{\mathsf{impar}}(y)$ unde $y \in \mathbb{X}^2 = \{x^2 \mid x \in \mathbb{X}\}$

- OK, acum avem $P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \ \forall x \in X$
- ce am câștigat dacă am scris așa?
 - cele două subprobleme cu polinoame de dimensiune n/2
 - dar tot trebuie să evaluăm în X puncte
 - deci recursia nu reduce complet dimensiunea problemei
 - soluția: când trecem de la $\mathbb X$ la $\mathbb X^2$ vrem ca dimensiunea (lungimea setului) să se micșoreze, adică $\mathbb X > \mathbb X^2$
 - dacă gradului polinomului se înjumătățește, atunci vreau să înjumătățesc și dimensiunea setului, adică $\mathbb{X}^2=\mathbb{X}/2$

- OK, acum avem $P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \ \forall x \in X$
- soluția: când trecem de la $\mathbb X$ la $\mathbb X^2$ vrem ca dimensiunea (lungimea setului) să se micșoreze, adică $\ \mathbb X \ > \ \mathbb X^2$
- dacă gradului polinomului se înjumătățește, atunci vreau să înjumătățesc și dimensiunea setului, adică $X^2 = X/2$
- exemple:
 - $\mathbb{X} = 1$, atunci $\mathbb{X} = \{1\}$

- OK, acum avem $P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \forall x \in X$
- soluția: când trecem de la $\mathbb X$ la $\mathbb X^2$ vrem ca dimensiunea (lungimea setului) să se micșoreze, adică $\ \mathbb X \ > \ \mathbb X^2$
- dacă gradului polinomului se înjumătățește, atunci vreau să înjumătățesc și dimensiunea setului, adică $X^2 = X/2$
- exemple:
 - $\mathbb{X} = 1$, atunci $\mathbb{X} = \{1\}$
 - $\mathbb{X} = 2$, atunci $\mathbb{X} = \{-1, +1\}$

- OK, acum avem $P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \forall x \in X$
- soluția: când trecem de la $\mathbb X$ la $\mathbb X^2$ vrem ca dimensiunea (lungimea setului) să se micșoreze, adică $\mathbb X > \mathbb X^2$
- dacă gradului polinomului se înjumătățește, atunci vreau să înjumătățesc și dimensiunea setului, adică $X^2 = X/2$
- exemple:
 - $\mathbb{X} = 1$, atunci $\mathbb{X} = \{1\}$
 - X = 2, atunci $X = \{-1, +1\}$
 - X = 4, atunci $X = \{-1, +1, -i, i\}$
 - •

deci? care e secretul? care e formula pentru elementele x_k ?

- OK, acum avem $P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \forall x \in X$
- soluția: când trecem de la $\mathbb X$ la $\mathbb X^2$ vrem ca dimensiunea (lungimea setului) să se micșoreze, adică $\mathbb X > \mathbb X^2$
- dacă gradului polinomului se înjumătățește, atunci vreau să înjumătățesc și dimensiunea setului, adică $X^2 = X/2$
- exemple:
 - $\mathbb{X} = 1$, atunci $\mathbb{X} = \{1\}$
 - X = 2, atunci $X = \{-1, +1\}$
 - X = 4, atunci $X = \{-1, +1, -i, i\}$
 - •

deci? care e secretul? care e formula pentru elementele x_k ? $x_k = \exp(2\pi jk/n)$

FFT = când calculăm produsul matrice-vector \mathbf{Va} dar elementele x_k din \mathbf{V} sunt rădăcini de ordin n a unității

în acest caz, ${f V}$ se notează cu ${f F}$ și se numește matricea Fourier

$$\mathbf{F}_{n} = \begin{bmatrix} \mathbf{I}_{n/2} & \mathbf{D} \\ \mathbf{I}_{n/2} & -\mathbf{D} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{F}_{n/2} & 0 \\ 0 & \mathbf{F}_{n/2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 &$$

 $P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \forall x \in \{rădăcini a unității\}$

FFT = când calculăm produsul matrice-vector Va dar elementele x_k din V sunt rădăcini de ordin n a unității

în acest caz, ${f V}$ se notează cu ${f F}$ și se numește matricea Fourier

$$\mathbf{F}_{n} = \begin{bmatrix} \mathbf{I}_{n/2} & \mathbf{D} \\ \mathbf{I}_{n/2} & -\mathbf{D} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{F}_{n/2} & 0 \\ 0 & \mathbf{F}_{n/2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \end{bmatrix}$$

$$P(x) = P_{\mathbf{par}}(x^{2}) + xP_{\mathbf{impar}}(x^{2}), \ \forall x \in \{\mathbf{r\breve{a}d\breve{a}cini\ a\ unit\breve{a}\dot{t}ii}\}$$

FFT = când calculăm produsul matrice-vector Va dar elementele x_k din V sunt rădăcini de ordin n a unității

în acest caz, ${f V}$ se notează cu ${f F}$ și se numește matricea Fourier

$$\mathbf{F}_{n} = \begin{bmatrix} \mathbf{I}_{n/2} & \mathbf{D} \\ \mathbf{I}_{n/2} & -\mathbf{D} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{F}_{n/2} & 0 \\ 0 & \mathbf{F}_{n/2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \end{bmatrix}$$

$$P(x) = P_{\mathbf{par}}(x^{2}) + xP_{\mathbf{impar}}(x^{2}), \ \forall x \in \{\mathbf{r\breve{a}d\breve{a}cini\ a\ unit\breve{a}tii}\}$$

FFT = când calculăm produsul matrice-vector \mathbf{Va} dar elementele x_k din \mathbf{V} sunt rădăcini de ordin n a unității

în acest caz, ${f V}$ se notează cu ${f F}$ și se numește matricea Fourier

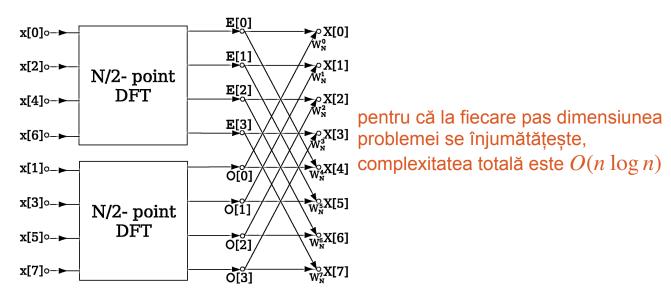
$$\mathbf{F}_n = \begin{bmatrix} \mathbf{I}_{n/2} & \mathbf{D} \\ \mathbf{I}_{n/2} & -\mathbf{D} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{F}_{n/2} & 0 \\ 0 & \mathbf{F}_{n/2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \end{bmatrix}$$
 de ce apare D şi -D? dacă
$$a \in \{\text{rădăcini a unității}\}$$

$$a \in \{\text{rădăcini a unității}\}$$

$$P(x) = P_{\mathbf{par}}(x^2) + xP_{\mathbf{impar}}(x^2), \ \forall x \in \{\mathbf{rădăcini a unității}\}$$

FFT = când calculăm produsul matrice-vector \mathbf{Va} dar elementele x_k din \mathbf{V} sunt rădăcini de ordin n a unității

în acest caz, ${f V}$ se notează cu ${f F}$ și se numește matricea Fourier



$$P(x) = P_{par}(x^2) + xP_{impar}(x^2), \forall x \in \{rădăcini a unității\}$$

calculul convoluţiei:

X = FFT(P)

Y = FFT(Q)

• **Z** = **XY**

• R = IFFT(Z)

de la coeficienți mergem la eșantioane

înmulțirea pe eșantioane

de la eșantioane mergem înapoi la coeficienți

 $O(n \log n)$

O(n)

 $O(n \log n)$

- am obținut ce doream, convoluție în $O(n \log n)$
 - defapt este $2 \times O(n \log n) + O(n)$

REFERINȚE

- But what is the Fourier Transform? A visual introduction, 3Blue1Brown, Youtube
- Lecture 3 Divide and Conquer: Fast Fourier Transform, Design and Analysis of Algorithms, E. Demain, MIT
- Lecture 31: Fast Fourier Transform, Convolution, Computational Science and Engineering I, G. Strang, MIT
- The Fast Fourier Transform (FFT): Most Ingenious Algorithm Ever?,
 Reducible
- Complex Matrices; Fast Fourier Transform, G. Strang, MIT
- The Fast Fourier Transform Algorithm, Barry Van Veen
- Prelucrarea semnalelor, B. Dumitrescu, UPB (Capitolul 5.3)