

Temat: Szybka transformata sinusowa			
Wykonał: Marcin Fabrykowski	Wydział: FiIS	Kierunek: Inf. Stos.	Grupa: grupa 3

### 1. Wstęp

Szybka transformata sinusowa to liniowa i odwracalna funkcja prowadząca z  $R^N \rightarrow R^N$ . Definiuje się ją jako:

$$X_k = \sum_{n=0}^{N-1} x_n \sin \left[ \frac{\pi}{N+1} (n+1)(k+1) \right], \quad k = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

### 2. Wykonanie ćwiczenia

Zaczynamy od wygenerowania sygnału okresowego zgodnie ze wzorem:

$$y_0(i) = \sin(\omega \cdot i) + \sin(2\omega \cdot i) + \sin(3\omega \cdot i)$$

przy założeniu że  $\omega = 2\frac{2\pi}{n}$

Następnie do naszego sygnału generujemy szum. Szum będzie w zakresie  $a \in (-1, 1)$ . Generujemy go wykorzystując zmienną losową

$$X = \frac{rand()}{RAND\_MAX + 1.0}$$

$$a = 2 * X - 1$$

Nasz sygnał z szumem będzie miał postać:  $y(i) = y_0(i) + a$ .

Zapisujemy nasz sygnał do wektora. Długość wektora wynosi  $n = 2^k$ .

Następnie wykonujemy szybką transformatę sinusową. Do tego celu używamy funkcji **sinft** z biblioteki Numerical Recipies.

Wyznaczamy wartość maksymalną, a następnie zerujemy wartości mniejsze niż 25% wartości maksymalnej.

Wykonujemy odwrotną transformatę sinusową. Wykonuje się ją poprzez ponowne wykorzystanie funkcji **sinft**, a następnie pomnożenie wyniku przez  $\frac{2}{n}$

Powyższe zadanie wykonuje program:

Listing 1: main.cpp

```

#include <iostream>
#include <math.h>
#include <nrutil.h>
#include <nrutil.c>
#include <sinft.c>
#include <realft.c>
#include <four1.c>
#include <time.h>
using namespace std;
float omega;
long n;
float y(float i);
int main(int argc, char* argv[])
{
    srand(time(NULL));
    if(argc<2)
    {
        cerr<<" Usage: ./<argv[0]> <k>"<<endl;
        return -1;
    };
    int k=atoi(argv[1]);
    n=pow(2,k);
    omega=4*M_PI/(n);
    long x;
    float *data=new float[n];
    FILE *plik=fopen("f.dat","w+");
    FILE *plik2=fopen("f3.dat","w");
    if(!plik)
    {
        cerr<<" File_error"<<endl;
        return -2;
    };
    for(x=0;x<n;x++)
    {
        data[x]=y(x);
        fprintf(plik2,"%d%f\n",x,data[x]);
        float r=rand();
        float szum=r/(RAND_MAX+1.0);
        if(((float)rand()/(RAND_MAX+1.0)<0.5))
            szum*=-1;
        data[x]+=szum;
        // cout<<x<<" "<<data[x]<<endl;
        fprintf(plik,"%d%f\n",x,data[x]);
    };
    fclose(plik);
    // cout<<endl;
    sinft(data,n);
    plik=fopen("f2.dat","w+");

```

```

        for (x=0;x<n;x++)
        {
            fprintf(plik,"%d\%f\n",x,data[x]);
//          cout<<x<<" "<<data[x]<<endl;
        };
        float max=0;
        for (x=0;x<n;x++)
        {
            if (data[x]>max)
                max=data[x];
        };
        for (x=0;x<n;x++)
        {
            if (data[x]<0.25*max)
                data[x]=0;
        };
        sinft(data,n);
        fclose(plik);
        plik=fopen("f4.dat","w+");
        for (x=0;x<n;x++)
        {
            data[x]*=2.0/n;
            fprintf(plik,"%d\%f\n",x,data[x]);
//          cout<<x<<" "<<data[x]<<endl;
        };
        fclose(plik);
        fclose(plik2);
        return 0;
    };
    float y(float i)
    {
        return sin(omega*i)+sin(2*omega*i)+sin(3*omega*i);
    };

```

którego argumentem jest wartość  $k$ .

Wykorzystując skrypty:

Listing 2: plot.sh

```

#!/usr/bin/gnuplot
set term jpeg
set size square
set out "f.jpg"
set xlabel "x"
set ylabel "f(x)"
set grid
show grid
plot "f.dat" using 1:2 title "f(x)" w l
replot

```

Listing 3: plot2.sh

```
#!/usr/bin/gnuplot
set term jpeg
set size square
set out "f2.jpg"
set xlabel "x"
set ylabel "f(x)"
set grid
show grid
set xrange [0:50]
plot "f2.dat" using 1:2 title "f(x)" w l
replot
```

Listing 4: plot3.sh

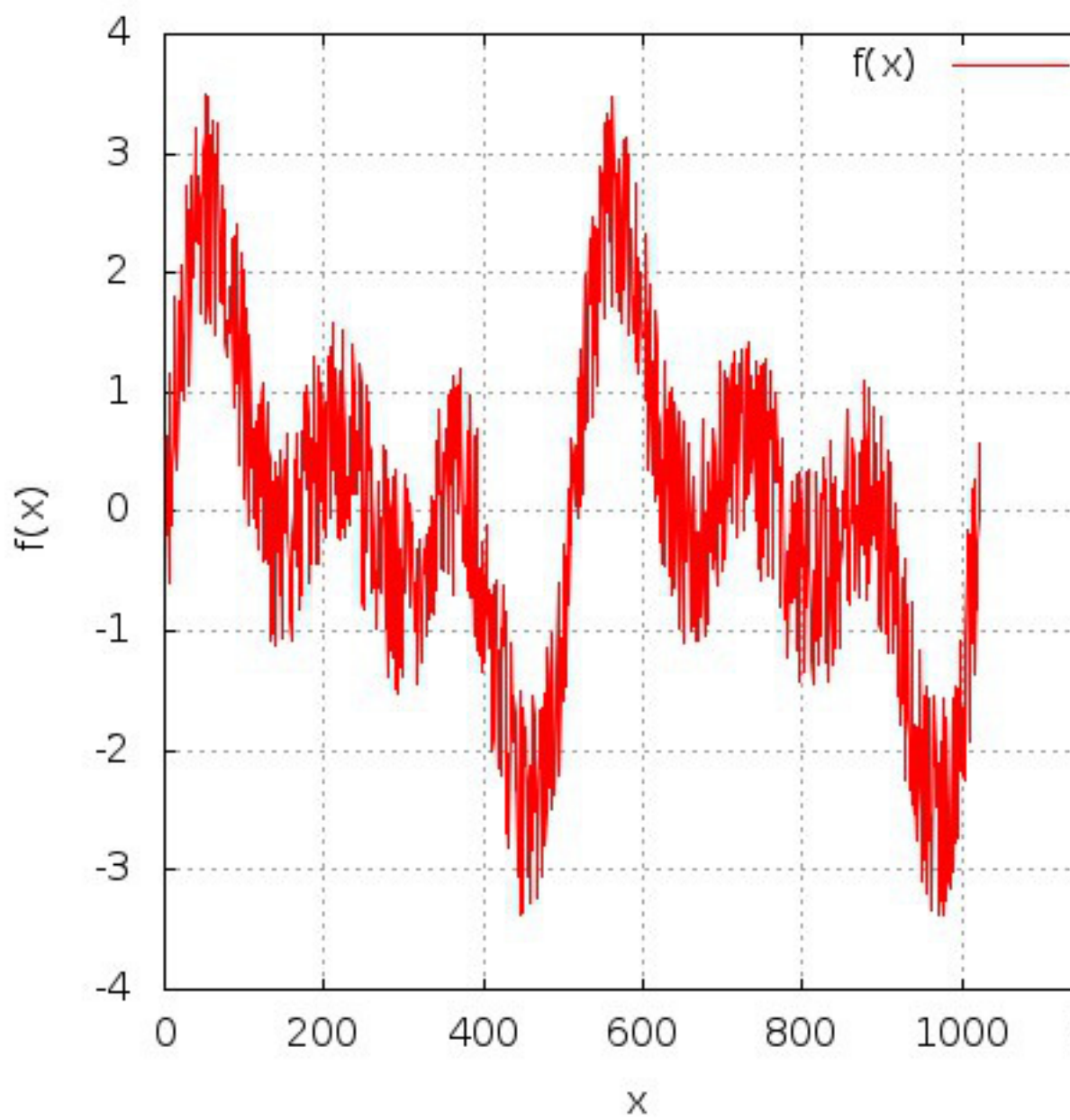
```
#!/usr/bin/gnuplot
set term jpeg
#set size square
set out "f3.jpg"
set xlabel "x"
set ylabel "f(x)"
set grid
set xrange [0:80]
show grid
plot "f3.dat" using 1:2 title "f(x)" w l, "f4.dat" using
    1:2 title "f2(x)" w l
#plot "f4.dat" using 1:2 title "f2(x)" w l
replot
```

wykonujemy wykresy.

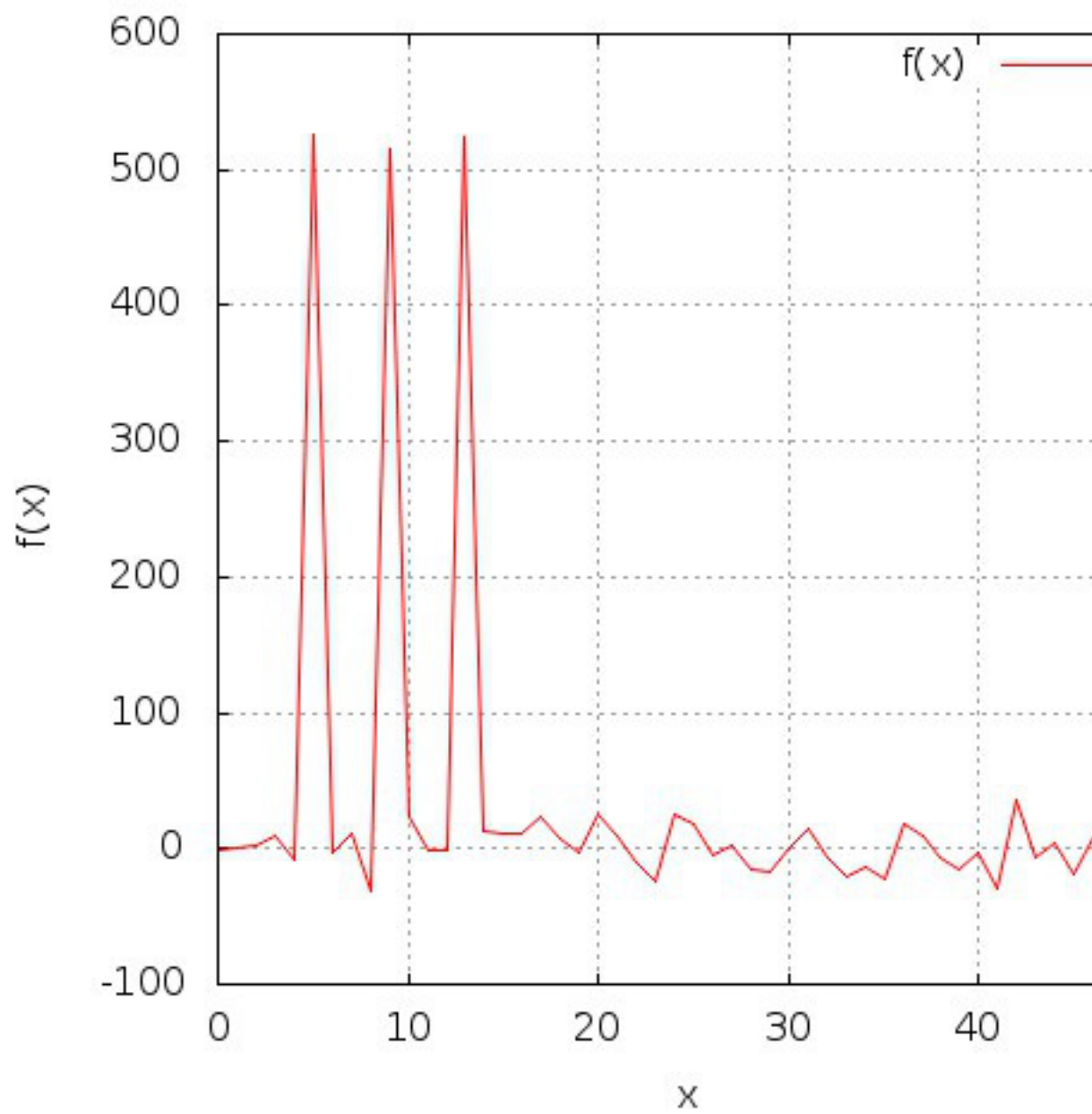
### 3. Wnioski

Jak widać, metoda transformaty sinusowej sprawdza się w odsumowaniu sygnałów. Dokładność ta rośnie wraz z  $k$ . Przy  $k = 10$  widać praktycznie idealne nałożenie się sygnału pierwotnego i odsumowanego. Dla  $k = 6$  zauważamy pewnie niedokładności jednak ich poziom oceniam jako dopuszczalny.

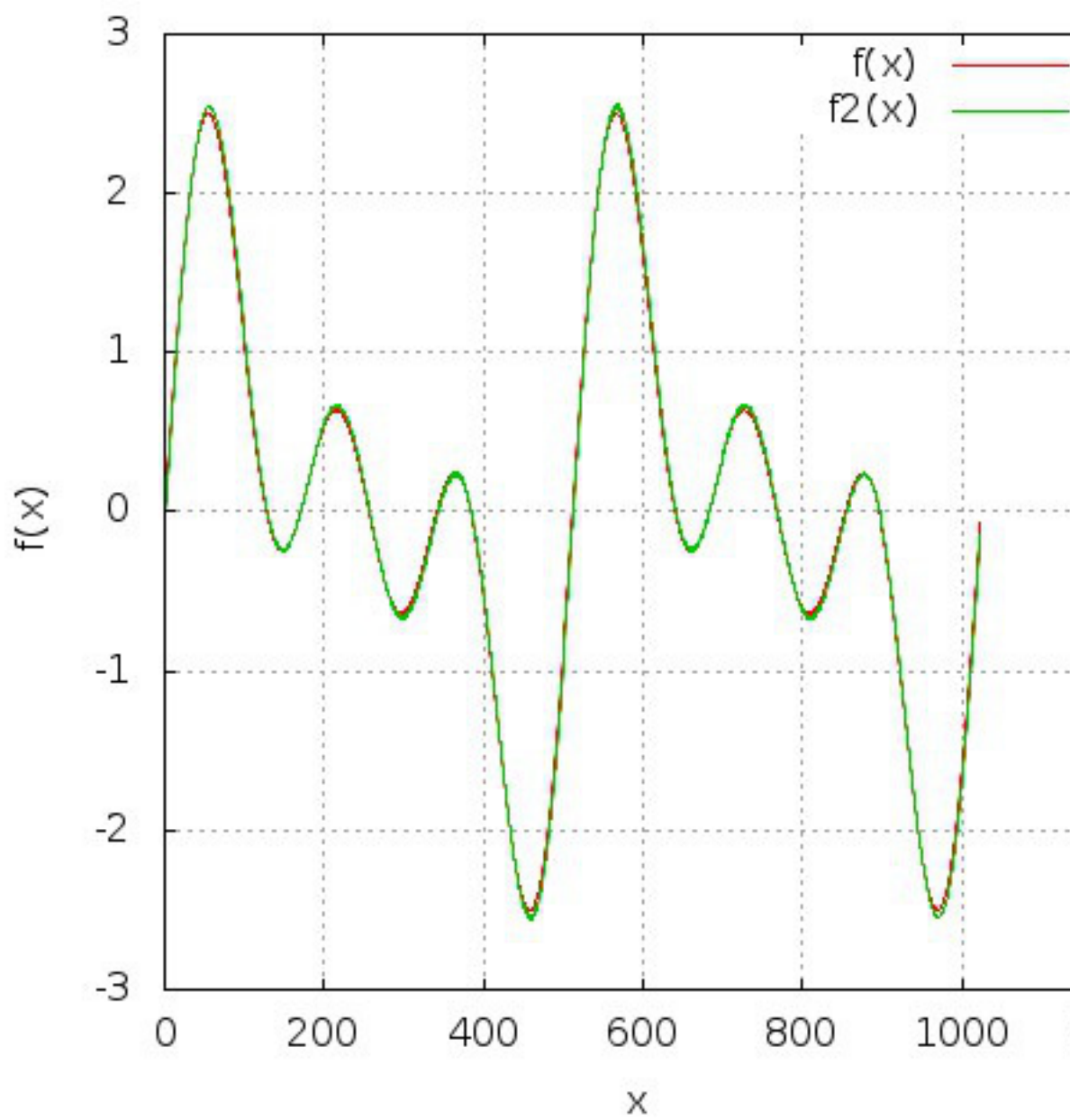
Rysunek 1:  $k=10$ , pełny zakres sygnału zaszumionego



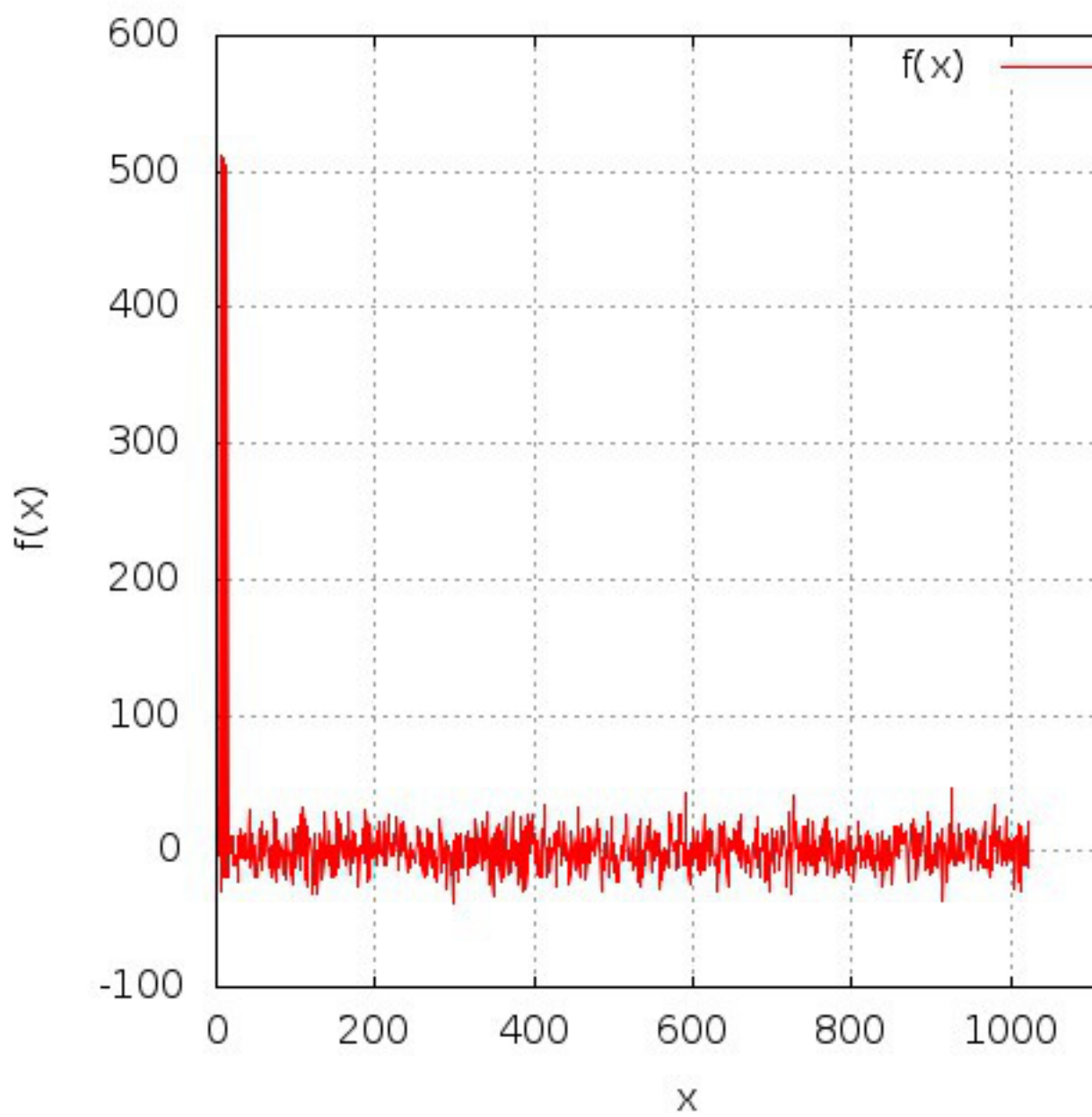
Rysunek 2:  $k=10$ , transformata z widocznymi pikami



Rysunek 3:  $k=10$ , sygnał niezaszumiony i odzuszumiony

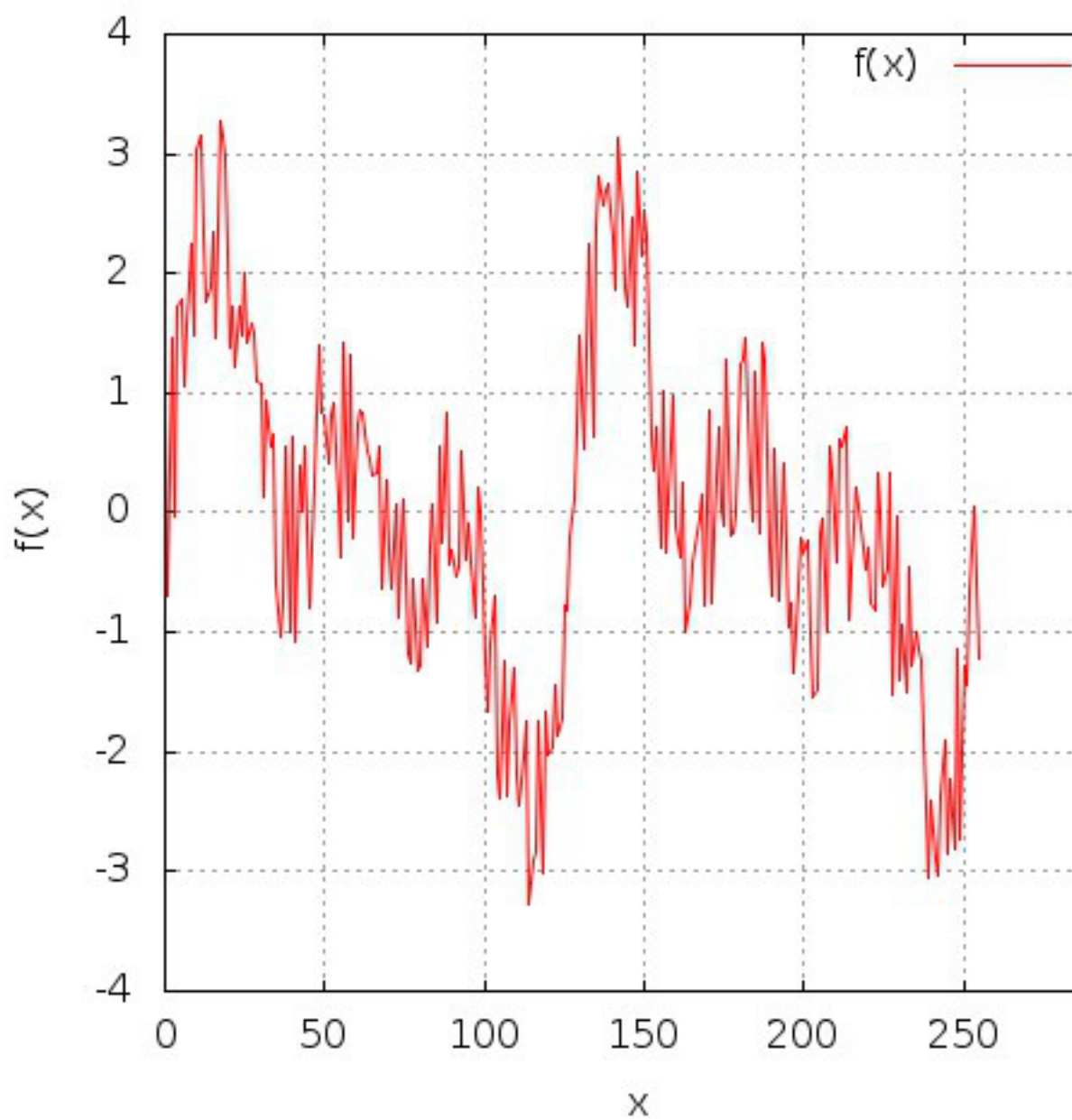


Rysunek 4:  $k=10$ , transformata w pełnym zakresie

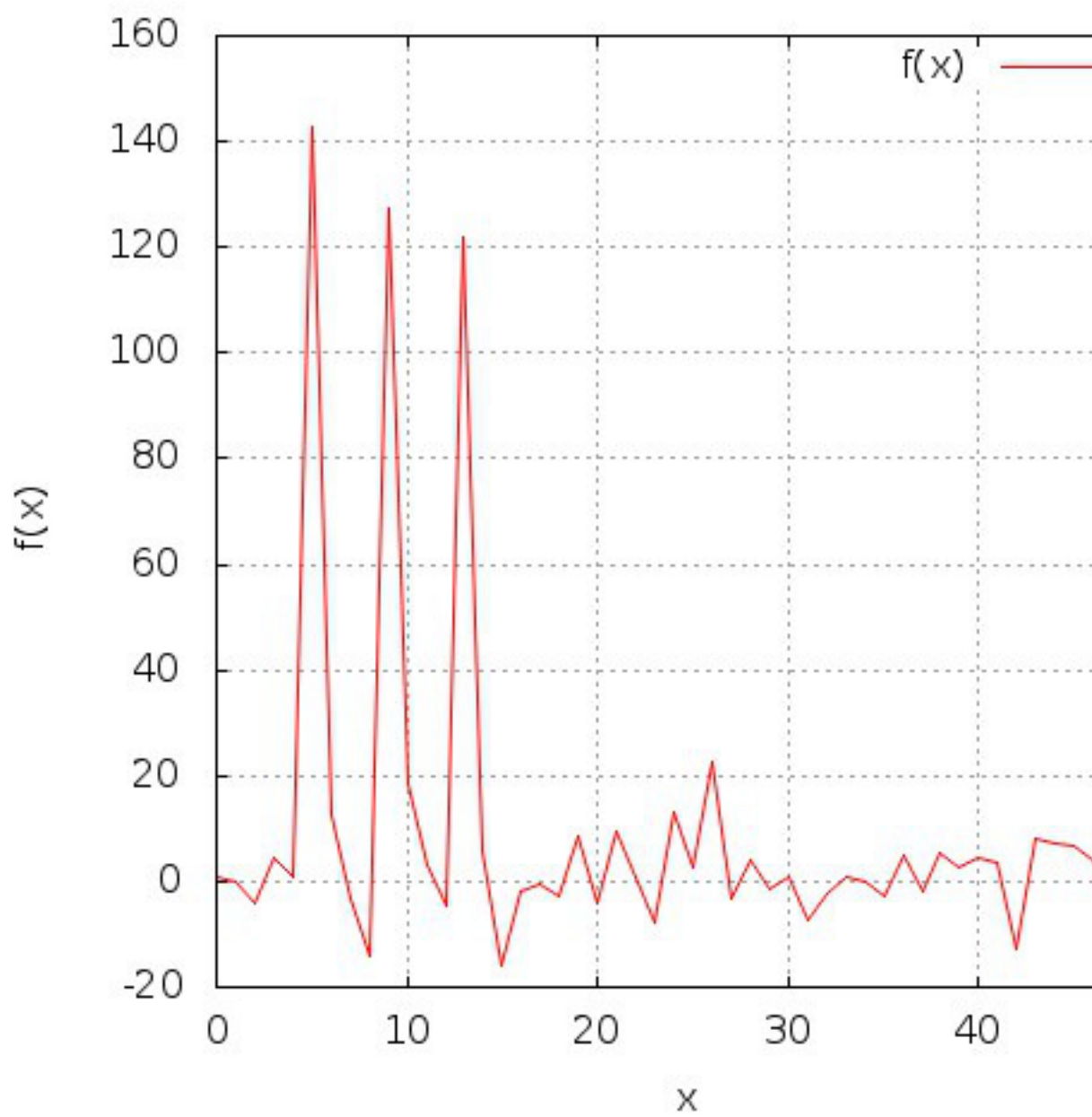




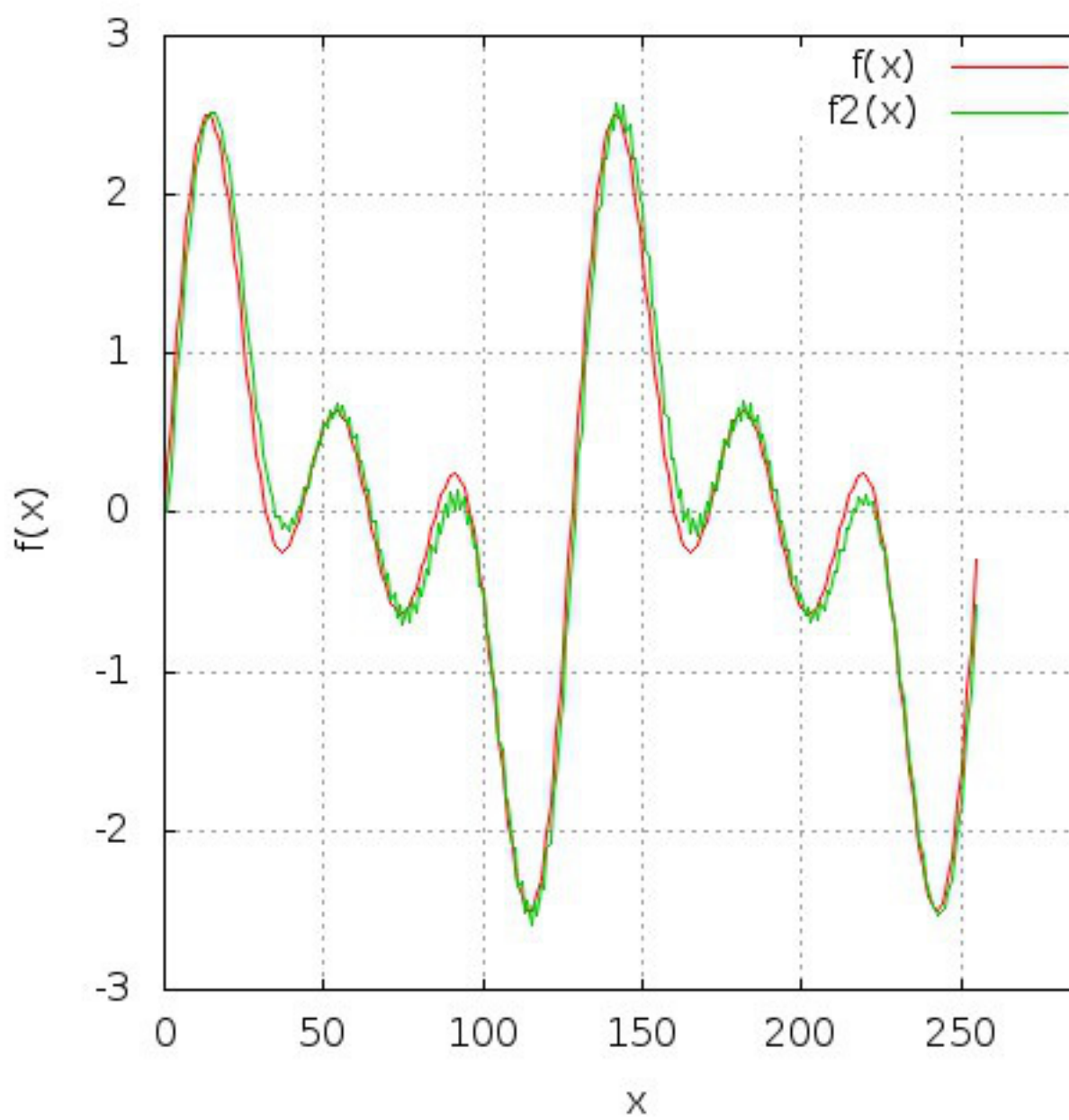
Rysunek 5:  $k=8$ , transformata w pełnym zakresie



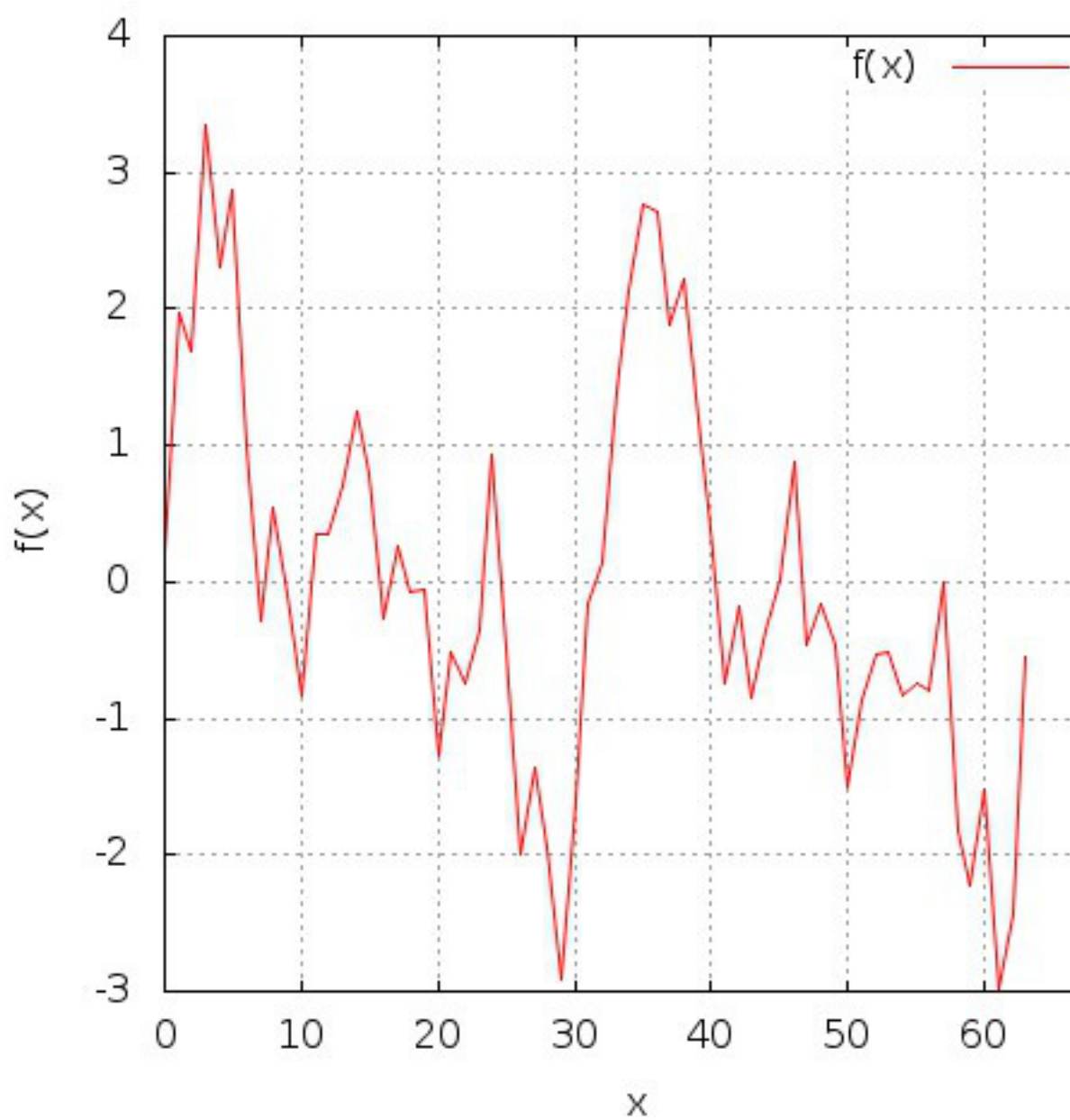
Rysunek 6:  $k=8$ , transformata z widocznymi pikami



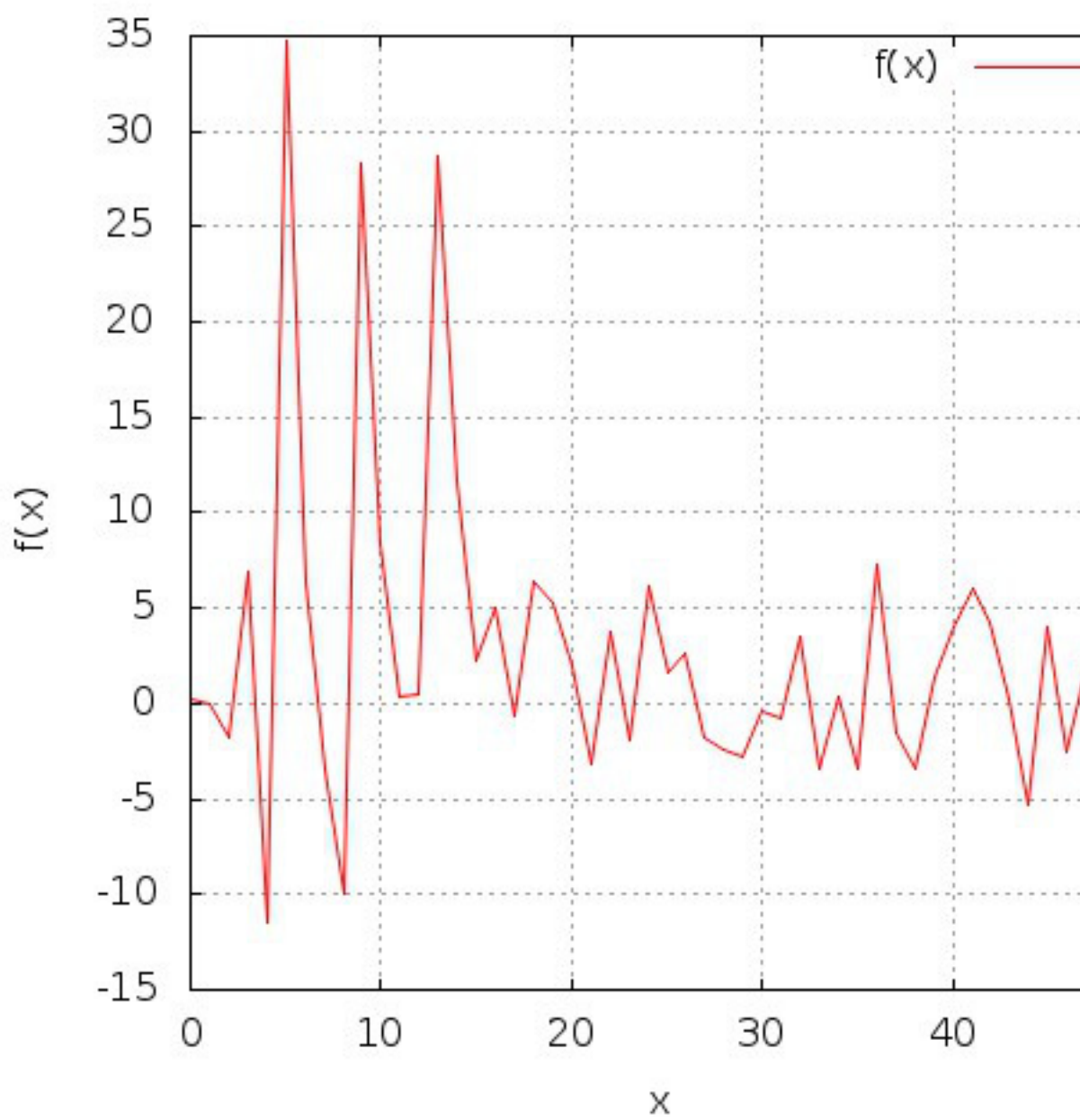
Rysunek 7:  $k=8$ , sygnał niezaszumiony i odszumiony



Rysunek 8:  $k=6$ , transformata w pełnym zakresie



Rysunek 9:  $k=6$ , transformata z widocznymi pikami



Rysunek 10:  $k=6$ , sygnał niezaszumiony i odszumiony

