

Virkeligt hurtige Fourier Transformationer

Aksel Mannstaedt

Kode med tekst og grafer - <https://nbviewer.org/github/unic0rn9k/fourier-notebook/blob/master/README.ipynb>
github repo - <https://github.com/unic0nr9k/fourier-notebook>

Indhold

1	Teori	2
1.1	Rekursion og funktionel programmering	2
1.2	Hvad er en Fourier transformation?	2
1.3	DFT	4
1.4	FFT	6
2	Tooling (programmering)	8
2.1	Rust sprog paradimer	8
3	Inplace operationer og statisk allokering	9
4	Twiddle factor	9
5	Bibliografi	9
6	Bilag	9

1 Teori

1.1 Rekursion og funktionel programmering

Rekursion er helt simpelt, en funktion der kalder sig selv. Dette bliver brugt meget i funktionel programmering.

Funktionel programmeringssprog er et paradigme kendetegnet ved et fokus på funktioner i stedet for objekter og kontrol strukturer.¹

Fordele ved funktionelle programmeringssprog er at de er designet til at formindske side effects, og derved uforudventet adfærd. Side effects er defineret som en operation der muterer data udenfor den funktion der ejer data'en. Dette vil altså siges, at hvis man har en funktion der tager en pointer til en værdi og så ændrer på den værdi via pointeren, vil det være en side effect af funktionen.

Dette kan skabe uforudventet adfærd i et program og vil derfor typisk gerne undgås.

Fuldkommen funktionelle programmeringssprog er sprog, hvor man ikke kan mutere data overhovedet. Det betyder altså, at hvis man for eksempel vil lave et for loop, er man nødt til at bruge rekursion.

Fuldkommen funktionelle programmeringssprog bliver ikke rigtigt anvendt i praksis, men de er dog stadig relevante at skrive om, da de er tættere på matematisk notering end traditionelle programmeringssprog.

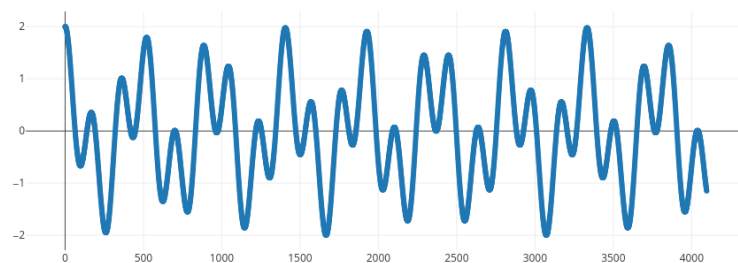
I min case har jeg anvendt fuldkommen funktionel pseudo kode til at lave en model for hvordan jeg ville strukturere min implementering af Cooley-Tukey FFT algoritme.

1.2 Hvad er en Fourier transformation?

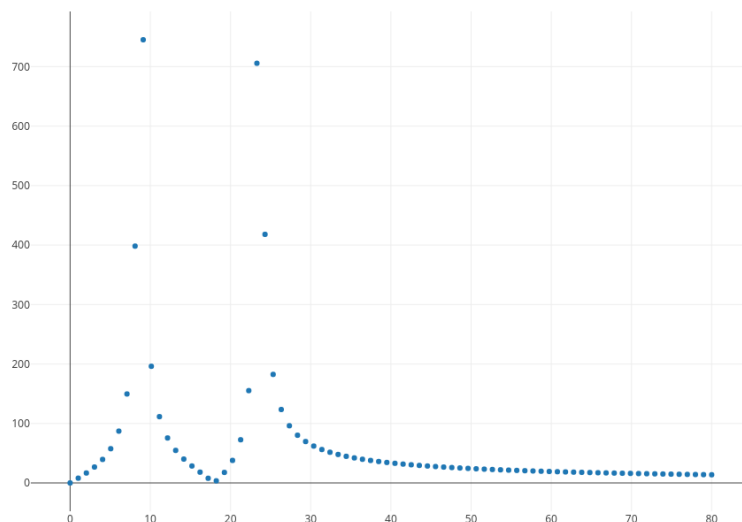
¹https://en.wikipedia.org/wiki/Functional_programming

En Fourier transformation er en funktion der tager et polynomium, repræsenteret som en koefficient-vektor, og transformerer den til en punkt-vektor repræsentation. Dette bliver også kaldt for en time to frequency -domain transformation, da den også kan repræsenteres som en transformation af bølger repræsenteret som intensitet over tid til intensitet over frekvens. Jeg vil primært fokusere på bølge repræsentationen af fourier transformationen, der jeg synes den er lidt nemmere at forstå.

Her er som eksempel en bølge og dens tilhørende fourier transformation. Bølgen er en kombination af en 10Hz bølge og en 25Hz bølge.



Her kan man altså se der ligger to top punkter lige omkring 10 og 25 på x-aksen.



1.3 DFT

DFT er kort for diskret fourier transformation, og var den originale formel opdaget af Joseph Fourier i 1830. Han fandt ud af, hvordan man kunne lave de her transformationer, før man kunne udregne dem på computere, eller havde nogen praktisk anvendelse til dem².

Her er f frekvens, t er tid, g er en sammensat bølge funktion og \hat{g} er den Fourier transformerede funktion af g .

$$\hat{g}(f) = \int_{-\infty}^{\infty} g(t) \cdot e^{-2\pi i f t} dt$$

Formlen ovenfor viser hvordan en diskret fourier transformation kan udregnes, den kan se lidt skræmmende ud, men er nem nok at forstå når man lige har styr på et par koncepter indenfor matematik.

1.3.1 Komplekse tal og Euler's identitet

Et komplekst tal er et tal bestående af en imaginær del og en reel del (summen af dem). Den imaginære del af det komplekse tal er defineret som produktet af et virkeligt tal og i .

i er defineret som kvadratroden af -1 . (altså det findes ikke).

Det giver måske ikke lige umiddelbart så meget mening, men en nem måde at tænke på det, er som en 2d vektor der har nogen specielle regne regler.

For eksempel vil $(0 + 1i)^2$ være -1 , da i^2 skal give -1 .

Komplekse tal bliver typisk også visualiseret som en 2d-vektor, hvor den reelle del er på x-aksen, og den imaginære del er på y-aksen.

Her vil det svare til en 90° rotation, i det komplekse plan, at gange med i .

$$(1 + 0i) \cdot i = 0 + 1i$$

$$(0 + 1i) \cdot i = -1 + 0i$$

$$(-1 + 0i) \cdot i = 0 - 1i$$

OSV...

²https://en.wikipedia.org/wiki/Joseph_Fourier

For at kunne forstå fourier transformeringer er det vigtigt at forstå Euler's identitet, som er defineret som

$$e^{\pi i} = -1$$

Dette udtryk kommer af at e^x er sit eget derivativ (e er Euler's konstant³), det vil altså siges at $\frac{d}{dx}e^{kx} = k \cdot e^{kx}$, hvor k er en konstant.

Altså man kan sige at e^{kx} bevæger sig i retningen $k \cdot e^{kx}$. Det betyder at hvis vi bytter k ud med i , må e^{ix} bevæge sig mod en 90° rotation med en hastighed af en radian per x .

Her vil en halv rotation derfor svare til $x = \pi$ og vi kan derved konkludere at $e^{\pi i} = -1$.

1.3.2 Uddybning af Fourier transformation

Den inderste del af den diskrete fourier transformering kan ses lidt som et prik produkt

$$f(t) = g(t) \cdot e^{-2\pi i f t}$$

Her vil det virkelige komponent af $f(t)$ være større når intensiteten af $g(t)$ matcher den der ville findes hvis frekvensen af g var f .

Dette kan intuitivt forstås, som at når t værdier ligger i bølgedale, vil $e^{-2\pi i f t}$ være negativ og derfor vil $f(t)$ være positiv hvis $g(t)$ også er negativ.

-2π sikre at en forøgelse af en tidsenhed svarende til en periode med frekvensen f også vil resultere i en fuld rotation af $e^{-2\pi i f t}$.

DFT algoritmen har en algoritmisk kompleksitet på $O(n^2)$ der \hat{g} er en funktion af både tid og frekvens.

³https://en.wikipedia.org/wiki/Euler%27s_constant

1.4 FFT

1.4.1 Koefficient to punkt repræsentation

Fourier transformeringen svares ikke kun til en tids til frekvens domæne transformering, men også til en koefficient til punkt repræsentation, givet en bølge repræsenteret som en vektor af intensitet over tid

$$b = [0, 1, 2, 3]$$

vil kunne repræsenteres som et polynomium

$$b(x) = x + 2 \cdot x^2 + 3 \cdot x^3$$

her vil det gælde at

$$\hat{b}(x) = b((-i)^x)$$

Eksempel med Julia:

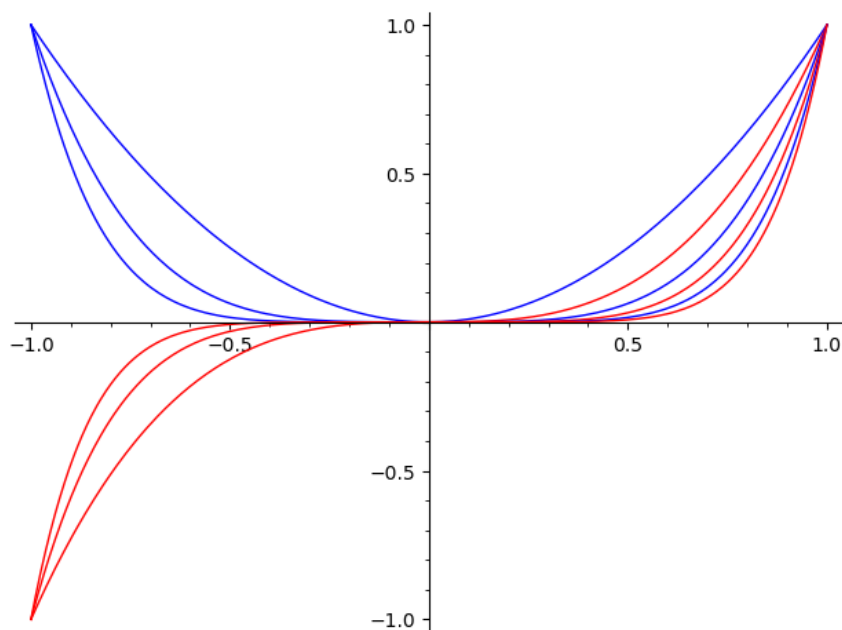
```
julia> b(x) = 2*x^2 + 3*x^3 + x
b (generic function with 1 method)
```

```
julia> for n in 0:3
    println(b((-im)^n))
end
6 + 0im
-2 + 2im
-2 + 0im
-2 - 2im
```

```
julia> fft([0, 1, 2, 3])
4-element Vector{ComplexF64}:
 6.0 + 0.0im
-2.0 + 2.0im
-2.0 + 0.0im
-2.0 - 2.0im
```

I eksemplet over kan man tydeligt se $O(n^2)$ kompleksiteten, der funktionen b har n der skal udregnes, og b sig selv skal også computeres n gange. Polynomier af en lige grad er spejlet om y-aksen. Polynomier af en ulige grad er spejlet om y-aksen og x-aksen.

```
plot(x^2) + plot(x^3, color='red') + plot(x^4) + plot(x^5, color='red') + plot(x^6) +
```



Vi kan udnytte den egenskab af polynomier ved at splitte vores polynomium op i ulige og lige led og derved evaluere polynomiet på mindre punkter.

Eksempel:

$$f(x) = (3x^2 + 4x^3 + 2x^4 + x^5) = (3x^2 + 2x^4) + x(4x^2 + x^4)$$

$$f_{\text{lige}}(x^2) = 3x + 2x^2$$

$$f_{\text{ulige}}(x^2) = 4x + x^2$$

Bemærk at graden af alle ledn'e er divideret med 2 og en er trukket fra graden af det ulige polynomium. Dette gør at vektorrepræsentationen af f_{lige} og f_{ulige} vil svare til alle de lige/ulige værdier fra \vec{f} , samlet i nye vektorer. Her vil længden af \vec{f}_{lige} og \vec{f}_{ulige} altså være $n/2$, hvor n er længden af \vec{f} . (Her betyder længde mængden af elementer i vektoren, og ikke afstanden mellem origo og vektorens spids)

$$f(x) = f_{\text{lige}}(x^2) + x \cdot f_{\text{ulige}}(x^2)$$

For negative x -værdier, er det altså kun f_{ulige} der skal sættes i minus, der de lige er spejlet om y -aksen.

$$f(-x_j) = f_{\text{lige}}(x_j^2) - x_j \cdot f_{\text{ulige}}(x_j^2)$$

Her fra bliver f delt op i lige og ulige koefficienter rekursivt indtil den skal evalueres på et punkt.

For at kunne fortsætte herfra skal vi kunne generere n tal, der alle giver 1 når de bliver opløftet i n' de. (Her vil n altid være $2^{n_{\text{ogt}}}$)

For at kunne skal vi finde et sæt af unikke x værdier der kan opløftes i 2^n og stadig give et positivt og negativt par. Her er der nogen specielle tal der hedder the n 'th roots of unity, der opfylder disse krav.

n 'th root of unity:

$$\omega_n = e^{\frac{2\pi i}{n}}$$

$$-\omega_n^j = \omega_n^{j+\frac{n}{2}}$$

$$\omega_n^2 = \omega_{\frac{n}{2}}$$

1.4.2 Rekursion

2 Tooling (programmering)

Jeg valgte at skrive koden til denne case i rust, da jeg er komfortabel med sproget, og gerne ville eksperimentere med at lave en hurtig implementering af Cooley-Tukey algoritmen.

Rust er et rigtigt hurtigt sprog, dette skyldes blandt andet at det bruger llvm som backend, men også rust's brug af zero-cost-abstractions.

Jeg valgte at skrive koden i en jupyter notebook, da jeg ikke havde nogen egentlig applikation af min kode i tankerne under forløbet. Det viste sig også at være super praktisk til at lave TDD (test driven development), da det betød jeg kunne smide nogen grafer ind, og have dem opdateret i næsten realtime, mens jeg arbejdede på implementeringen af fft algoritmen.

2.1 Rust sprog paradimer

Rust er et memory-safe programmeringssprog, hvilket betyder at det by-default ikke lader en skrive koder, der kan resultere i undefined-behavior⁴. Dette betyder at rust har en borrow-checker der ikke lader ens kode compile hvis det bryder nogen regler defineret i rust sprog specifikationerne. Man kan for eksempel ikke bruge en reference i flere funktioner på en gang, og alle værdier skal makkeres med en mutability specificer, der bestemmer om man kan ændre på den. Derudover introducere rust også et koncept der

⁴<https://doc.rust-lang.org/reference/behavior-considered-undefined.html>

hedder lifetimes, som kort sagt betyder at kompileren sikre at man ikke kan bruge references til værdier der er blevet deallokeret.

Disse regler er ikke absolutte. Man kan makkere kode som 'unsafe' for at slippe uden om reglerne introduceret af kompileren.

I min kode har jeg for eksempel valgt at lave en meget unsafe implementering af fft algoritmen, men har så lavet en safe wrapper til den, der sikre at man ikke kan introducere undefined behavior i sin kode ved brug af min algoritme.

3 Inplace operationer og statisk allokering

4 Twiddle factor

5 Bibliografi

1: Undefined-behavior - <https://doc.rust-lang.org/reference/behavior-considered-undefined.html>

2: Funktionel programmering - https://en.wikipedia.org/wiki/Functional_programming

3: Fourier - https://en.wikipedia.org/wiki/Joseph_Fourier

4: Euler's konstant - https://en.wikipedia.org/wiki/Euler%27s_constant

6 Bilag

Kode som pdf vedhæftet på næste side... Grafer kan ikke vises i pdf'en, derfor anbefaler jeg at kigge på notebook'en linket til i toppen af dokumentet.

README

February 26, 2022

1 Configurations

Nightly toolchain is needed for `slas` to work, which is a linear algebra system written by me.

`Plotly` and `itertools` is also needed for plotting data.

```
[2]: :toolchain nightly

:dep slas = { git = "https://github.com/unic0rn9k/slas", features = ␣
  ↪["fast-floats"] }
:dep plotly
:dep itertools-num

#![allow(incomplete_features)]
#![feature(generic_const_exprs, test)]

use slas::prelude::*;
use slas_backend::*;

extern crate plotly;
extern crate rand_distr;
extern crate itertools_num;
extern crate itertools;

use itertools_num::linspace;
use plotly::common::{
  ColorScale, ColorScalePalette, DashType, Fill, Font, Line, LineShape, ␣
  ↪Marker, Mode, Title,
};
use plotly::layout::{Axis, BarMode, Layout, Legend, TicksDirection};
use plotly::{Bar, NamedColor, Plot, Rgb, Rgba, Scatter};
use rand_distr::{Distribution, Normal, Uniform};
```

[2]: Toolchain: nightly

2 Some example code

For some reason `StaticCowVec` needs type annotations when used in `evcxr` (Jupyter), even though this is not required normally...

```
[3]: let mut a: StaticCowVec<f32, 3> = moo! [f32: 1, 2, 3];
    let b: StaticCowVec<f32, 3> = moo! [f32: 0..3];

    println!("{}", b.static_backend::<Blas>().dot(&a.static_backend::<Blas>()));
```

8

```
[4]: println!("{}", a);
```

[1.0, 2.0, 3.0]

3 Function for plotting

first we define a function for plotting a vector with index on the x-axis and values on the y-axis

```
[5]: extern crate serde;

fn plot_vector<const LEN: usize>(v: StaticVecRef<f32, LEN>){
    let t: Vec<f64> = linspace(0., LEN as f64, LEN).collect();
    let trace = Scatter::new(t, **v).mode(Mode::Markers);
    let mut plot = Plot::new();
    plot.add_trace(trace);
    let layout = Layout::new().height(v.iter().map(|n| *n as usize).max().
↳unwrap());
    plot.set_layout(layout);
    plot.notebook_display();
}
```

3.1 Generating and plotting an example wave

```
[68]: use std::f32::consts::PI;

const LEN: usize = 2_usize.pow(10);

// Fast floats are more inaccurate, but faster to do operations on than regular
↳f32 and f64 floats.
// When you see something like fast(PI), it means a fast float is being used
↳instead of a regular one.
use fast_floats::*;

let example: StaticCowVec<f32, LEN> = moo! [|t| {
    let t = fast(t as f32) * fast(PI) / fast(512.);
```

```

        *((t * 22.).sin_() + (t * 25.).sin_())
}; LEN];

plot_vector(example.moo_ref());

```

4 Euler's identity

This is just an example that shows complex math using slas works.

```
[7]: im(std::f32::consts::PI).exp_()
```

```
[7]: (-1 - 0.00000008742278im)
```

5 Cooley-Tukey in pseudo-code

```

FFT(x){
    if x.len < 2 then return x

    even = FFT(x[%2==0])
    odd  = FFT(x[%2==1])

    k = range(0, len / 2)

    = [e^exp(-2im * np.pi * k / N) * odd[k]]

    return [even[k] + [k]].append([even[k] - [k]])
}

```

6 Cooley-Tukey in Rust

This implementation of the cooley-tukey FFT algorithm is entirely statically allocated. Theoretically it should be able to just do one allocation (besides pointers), as it uses a return vector, allocated when calling the outer function, to store all temporary values, besides pointers.

```

[8]: // x      = pointer to input vector.
//
// o      = pointer to output vector.
//
// len    = length of input and output vectors.
//      (This function will not check if the length is valid,
//      Which is why `fft` should always be used instead.)
//
// ofset = 2 ^ recursion depth (starts at 0).

unsafe fn unsafe_fft<const LEN: usize>(x: *const Complex<f32>, o: *mut_
↳Complex<f32>, len: usize, ofset: usize)

```

```

-> *const Complex<f32>
{
    if len < 2{
        return x
    }

    // Recursively compute even and odd fourier coefficient's.
    // The even fourier coefficient will be stored at the right hand side of
    ↪ the vector,
    // hence why o.add(len/2) is used as the output pointer for the function
    ↪ call.
    let even = unsafe_fft::<LEN>(x, o.add(len/2), len/2, offset * 2);

    // offset is added to the input pointer, so the memory read from is shifted
    ↪ to the right,
    // This is done because 0 is even.
    let odd = unsafe_fft::<LEN>(x.add(offset), o, len/2, offset * 2);

    for k in 0..len/2{
        // Memory adress where the k'th even fourier coefficient is stored
        // (This is calculated by shifting the `even` pointer k*size_of(f32) to
        ↪ the right)
        let even = *even.add(k);

        // Memory adress where the k'th odd fourier coefficient is stored
        let odd = *odd.add(k);

        // This will compute the value,
        // which will temporarily be stored in the location of the positive
        ↪ fourier coefficient.
        *o.add(k) = im(-2. * PI * k as f32 / len as f32).exp_();

        // After the negative fourier coefficient is calculated, as to not
        ↪ overwrite ,
        // which is also needed to compute the positive fourier coefficient.
        *o.add(k+len/2) = even - *o.add(k) * odd;

        // Positive fourier coefficient is computed.
        *o.add(k) = even + *o.add(k) * odd;
    }

    o
}

fn fft<const LEN: usize>(x: StaticVecRef<Complex<f32>, LEN>) -> [Complex<f32>;
    ↪ LEN]{

```

```

assert_eq!(LEN & (LEN - 1), 0);
let mut ret = **x;
unsafe{ unsafe_fft::<LEN>(x.as_ptr(), ret.as_mut_ptr(), LEN, 1) };
ret
}

```

```
[9]: let a = [re(1.), re(2.), re(3.), re(4.)];
```

```
let b = fft(a.moo_ref());
```

```
println!("{:?}", b);
```

```
// 10.0 + 0.0im
```

```
// -2.0 + 2.0im
```

```
// -2.0 + 0.0im
```

```
// -2.0 - 2.0im
```

```
[
  (10 + 0im),
  (-1.9999999 + 2im),
  (-2 + 0im),
  (-2 - 2im),
]
```

```
[132]: // Create some empty vectors to hold our wave sample,
// and fourier transformed result.
```

```
let mut y: [f32; LEN] = [0f32; LEN];
```

```
let mut y_hat: [Complex<f32>; LEN] = [re(0f32); LEN];
```

```
// Add two sinus waves together and write them to y and y_hat.
```

```
for i in 0..y_hat.len(){
```

```
    // t (time) is equal to i (index) times pi divided by the sample rate.
```

```
    // The sample rate could be pretty much any number, results may vary though.
```

```
    ↪ ..
```

```
    let t = fast(i as f32) * fast(PI) / fast(512.);
```

```
    // y(t) = sin(t * f_1) + sin(t * f_2) ... + sin(t * f_n)
```

```
    // In this example Hertz is just a made up unit,
```

```
    // there really is no units on any of these numbers.
```

```
    y[i] = *((t * 14.).sin_() + (t * 19.).sin_() + (t * 7.).sin_());
```

```
    y_hat[i] = re(y[i]);
```

```
}
```

```
plot_vector(y.moo_ref());
```

```
[133]: // Fourier Magic...
```

```
y_hat = fft(y_hat.moo_ref());
```

```
// Copy the real part of all the fourier transformed points to a new vector.
for i in 0..y.len(){
  y[i] = y_hat[i].re.abs()
}
```

[133]: ()

```
[134]: plot_vector(y[0..80].moo_ref::<80>());
// Here only the points from 0 to 80 are plotted.
// This is just to make the relevant peaks more visible.
//
// The frquencies used above for generating the y wave,
// should be the same as the labeled x component shown on the graph bellow.
// You can hover you mouse over the points on the graph to show their
↳ordinates :)
```

[]: