



# 応用数学第一

第十回

梶本裕之



## 日程

講義番号	講義日	講義内容	pdf	video	レポート締め切り
1	10/6	周期関数、フーリエ級数の定義	[ <a href="#">pdf</a> ](2022年版)	<a href="#">video</a>	10/13
2	10/13	フーリエ級数の計算例	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	10/20
3	10/20	複素フーリエ級数、直交関数系	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	10/27
4	10/27	周期関数のたたみこみ、パーセバルの等式	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	11/3
-	11/3	文化の日			
5	11/10	非周期関数、フーリエ変換の定義・計算例	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	11/17
-	11/17	調布祭準備			
6	11/24	フーリエ変換の性質	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	12/1
7	12/1	デルタ関数とフーリエ変換、たたみこみのフーリエ変換、パーセバルの等式	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	12/8
-	12/8	中間確認テスト (前半。現在は大学を予定)	中間確認テスト用問題集	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	
8	12/15	離散時間信号と離散時間フーリエ変換 (教科書外)	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	12/22
9	12/22	離散フーリエ変換 (教科書外)	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	1/5
10	1/5	離散フーリエ変換の性質 (教科書外)	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	1/12
11	1/12	サンプリング定理	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	1/19
12	1/19	ラプラス変換の定義と性質	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	1/26
13	1/26	線形常微分方程式のラプラス変換による解法	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)	<a href="#">video</a>	2/2
-	2/2	期末用自習	[ <a href="#">pdf</a> ](2021年版)		
-	2/9	期末確認テスト (後半。現在は大学を予定)			



# 今日の目標

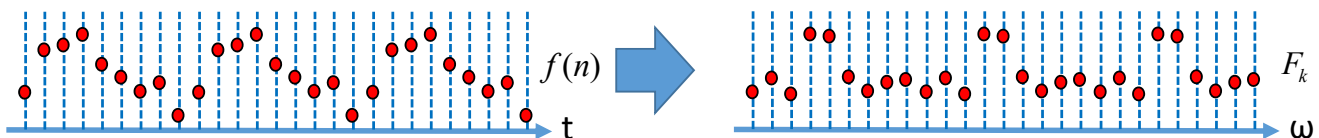
## 離散フーリエ変換の性質を知る



前回：離散フーリエ変換

$$F_k = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) \exp(-j \frac{2\pi}{N} kn) \quad f(n) = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} F_k \cdot \exp(j \frac{2\pi}{N} kn)$$

元の離散信号を周期的な信号とみなすことで  
離散的かつ周期的な周波数信号に変換できる。



$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W_4^{0 \cdot 0} & W_4^{0 \cdot 1} & W_4^{0 \cdot 2} & W_4^{0 \cdot 3} \\ W_4^{1 \cdot 0} & W_4^{1 \cdot 1} & W_4^{1 \cdot 2} & W_4^{1 \cdot 3} \\ W_4^{2 \cdot 0} & W_4^{2 \cdot 1} & W_4^{2 \cdot 2} & W_4^{2 \cdot 3} \\ W_4^{3 \cdot 0} & W_4^{3 \cdot 1} & W_4^{3 \cdot 2} & W_4^{3 \cdot 3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(1) \\ f(2) \\ f(3) \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} f(0) \\ f(1) \\ f(2) \\ f(3) \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} W_4^{-0 \cdot 0} & W_4^{-0 \cdot 1} & W_4^{-0 \cdot 2} & W_4^{-0 \cdot 3} \\ W_4^{-1 \cdot 0} & W_4^{-1 \cdot 1} & W_4^{-1 \cdot 2} & W_4^{-1 \cdot 3} \\ W_4^{-2 \cdot 0} & W_4^{-2 \cdot 1} & W_4^{-2 \cdot 2} & W_4^{-2 \cdot 3} \\ W_4^{-3 \cdot 0} & W_4^{-3 \cdot 1} & W_4^{-3 \cdot 2} & W_4^{-3 \cdot 3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix}$$

この離散フーリエ変換は、結局**正方行列によるデータ変換**であり、  
逆離散フーリエ変換は**逆行列**となる。



(復習) 元が4個のデータの場合

$$F_k = f(0)W_4^{k \cdot 0} + f(1)W_4^{k \cdot 1} + f(2)W_4^{k \cdot 2} + f(3)W_4^{k \cdot 3}$$

ただし  $W_N = \exp(-j \frac{2\pi}{N})$

$$W_4^0 = 1$$

$$W_4^1 = \exp(-j \frac{2\pi}{4}) =$$

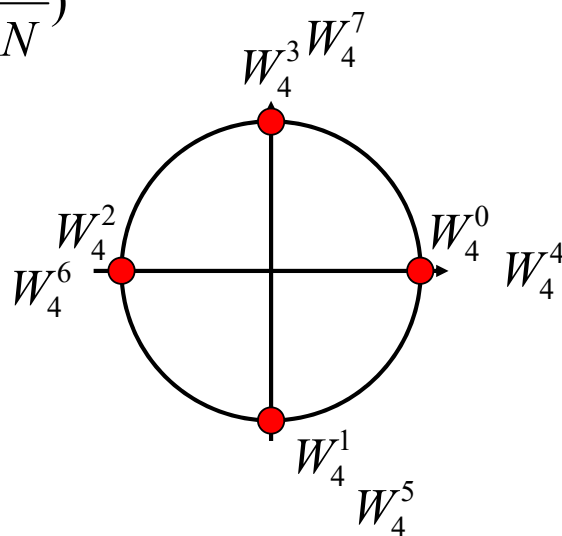
$$W_4^2 = \exp(-j \frac{4\pi}{4}) =$$

$$W_4^3 = \exp(-j \frac{6\pi}{4}) =$$

$$W_4^4 = \exp(-j \frac{8\pi}{4}) =$$

⋮

$W_N^0$  から  $W_N^N$  で複素単位円を一周する.

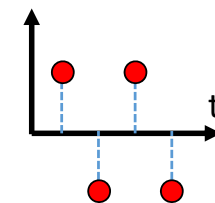


(復習) 元が4個のデータの場合

元データが  $\mathbf{f} = [1 \ 1 \ 1 \ 1]^T$  だと

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \quad \\ \quad \\ \quad \\ \quad \end{bmatrix}$$

つまり  $F_0$  だけが成分を持つ。  
**直流成分**だけであることを意味している。



元データが  $\mathbf{f} = [1 \ -1 \ 1 \ -1]^T$  だと

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \quad \\ \quad \\ \quad \\ \quad \end{bmatrix}$$

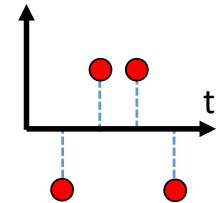
つまり  $F_2$  だけが成分を持つ。  
**ある高い周波数成分**だけであることを意味している。



(復習) 元が4個のデータの場合

元データが  $\mathbf{f} = [-1 \ 1 \ 1 \ -1]^T$  だと

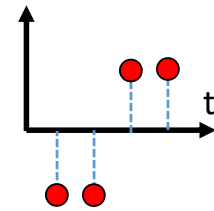
$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \\ \dots \end{bmatrix}$$



$F_1$ と $F_3$ が同じ大きさを持っている (あとで振り返る)

元データが  $\mathbf{f} = [-1 \ -1 \ 1 \ 1]^T$  だと

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \\ \dots \end{bmatrix}$$



$F_1$ と $F_3$ が同じ大きさを持っている (あとで振り返る)



## DFTの性質 (1) 周期性 (復習)

$$F_k = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) \exp(-j \frac{2\pi}{N} kn)$$

$$F_{k+N} =$$

=

=

=



## DFTの性質 (2) 対称性 (元データ実数時)

$$F_k = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) \exp(-j \frac{2\pi}{N} kn)$$

元データ  $f(n)$  が実数列である時,

$$\overline{F_{-k}} =$$

=

先の周期性  $F_{k+N} = F_k$  とあわせると

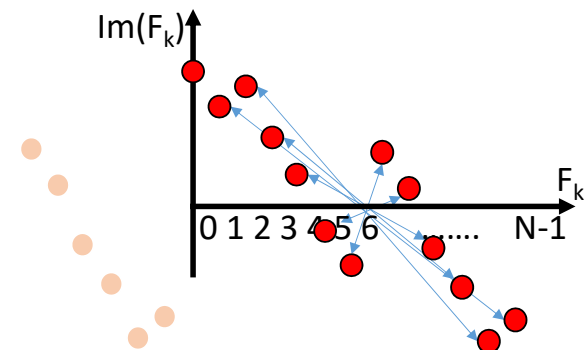
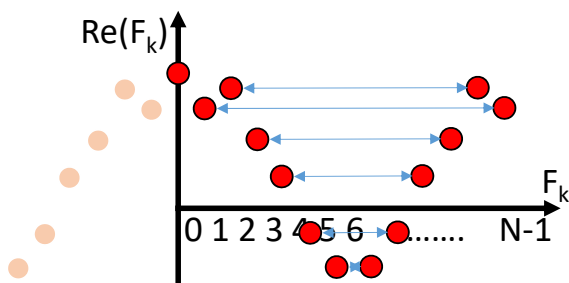
$$\overline{F_{N-k}} = F_k \quad \text{あるいは,} \quad \left\{ \right.$$



## DFTの性質 (2) 対称性 (元データ実数時) 続

元データ  $f(n)$  が実数列である時,

$$\begin{cases} \text{Re}(F_{N-k}) = \text{Re}(F_k) & \text{左右対称となる. あるいは偶関数} \\ \text{Im}(F_{N-k}) = -\text{Im}(F_k) & \text{左右反対称となる. あるいは奇関数} \end{cases}$$



$N=4$ の時の結果を見直すと...

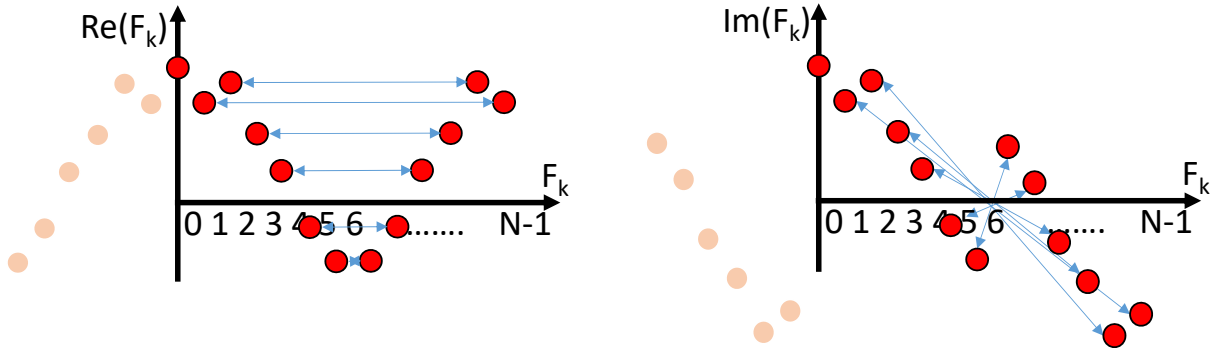
$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2-2j \\ 0 \\ -2+2j \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2+2j \\ 0 \\ -2-2j \end{bmatrix}$$



# 自由度に関する整合性

$$\begin{cases} \text{Re}(F_{N-k}) = \text{Re}(F_k) \\ \text{Im}(F_{N-k}) = -\text{Im}(F_k) \end{cases} \Rightarrow \text{N個のうちN/2個しか独立ではないことを意味する}$$



- 元のデータ  $f(n)$ : N個の独立なデータ. 実数なので自由度N
  - DFTの結果  $F_k$ : 実数部, 虚数部共にN/2個の独立なデータ.
- つまりDFTによって自由度に変化がないことを意味している.

## DFTの性質 (3) 時間シフト

$$F_k = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) \exp(-j \frac{2\pi}{N} kn)$$

$$\sum_{n=0}^{N-1} f(n - n_0) \exp(-j \frac{2\pi}{N} kn)$$

=

=

=

=

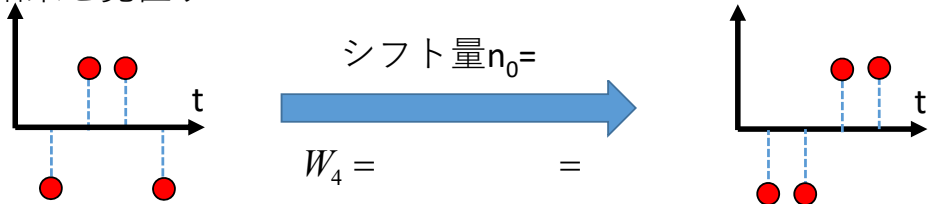
ただし  $W_N = \exp(-j \frac{2\pi}{N})$

時間的にずれた信号 → DFTは  $\exp(-j \frac{2\pi}{N} kn_0)$  の乗算

# DFTの性質 (3) 時間シフト (例)

$$f(n-n_0) \rightarrow F_k \exp(-j \frac{2\pi}{N} kn_0) = W_N^{kn_0} F_k \quad \text{ただし } W_N = \exp(-j \frac{2\pi}{N})$$

N=4の時の結果を見直すと...



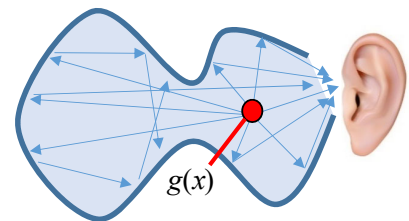
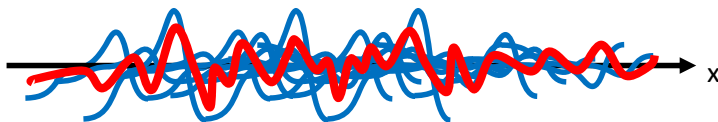
$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2-2j \\ 0 \\ -2+2j \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2+2j \\ 0 \\ -2-2j \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} W_4^{0 \cdot 1} \\ W_4^{1 \cdot 1} \\ W_4^{2 \cdot 1} \\ W_4^{3 \cdot 1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -j \\ -1 \\ j \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 \\ -j \\ -1 \\ j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2+2j \\ 0 \\ -2-2j \end{bmatrix}$$

たしかに成立している

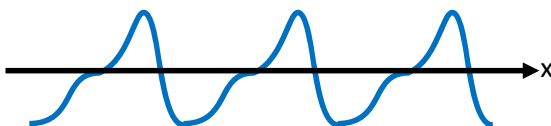


## (復習) 原音と響きの定式化

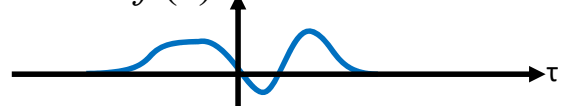


「遅れ時間τに対して振幅がどれだけか」の反響の関数があるなら、

原音  $g(x)$



反響の関数  $f(\tau)$



τだけ遅れた反響音成分は  $f(\tau)g(x-\tau)$

遅れτに対応した反響の強さ τだけ遅れた原信号

これらがすべてのτで発生し、加算されるから、最終的な信号は

$$\int_{\tau=-\infty}^{\infty} f(\tau)g(x-\tau)d\tau$$

これを関数f(x)とg(x)のたたみ込み積分とよぶ



# DFTの性質（４）たたみ込み

$$\int_{\tau=-\infty}^{\infty} f(\tau)g(x-\tau)d\tau \rightarrow$$

$$H_k =$$

$$=$$

$$=$$

$$=$$

$$n' = n - i$$

よって時間領域の畳込みは、周波数領域では単なる積となる  
 これまで繰り返し出てきた性質のDFT版



# DFTの性質（４）たたみ込み（例）

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$h(n) = \sum_{i=0}^{N-1} f(i)g(n-i)$$

$f(n) = [1 \ -1 \ 1 \ -1]$  と  $g(n) = [1 \ 1 \ 1 \ 1]$  のたたみ込みは

$$h(0) = \quad = \quad = \quad =$$

$$h(1) = \quad = \quad = \quad =$$

$$h(2) = \quad = \quad = \quad =$$

$$h(3) = \quad = \quad = \quad =$$





## DFTの性質 (4) たたみ込み (例: つづき)

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$f(n) = [1 \ -1 \ 1 \ -1]$  と  $g(n) = [1 \ 1 \ 1 \ 1]$  のたたみ込みは  $h(n) = [0 \ 0 \ 0 \ 0]$   
 よってその離散フーリエ変換は当然,  $H_k = [0 \ 0 \ 0 \ 0]$

一方で,  $H_k = F_k G_k$  から  $H_k = \begin{bmatrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{bmatrix}$

よって, 確かに  $f(n)$  と  $g(n)$  のたたみ込みの結果を DFT して得られた結果と,  $F_k$  と  $G_k$  を直接掛け算して得られた結果は一致している.



## DFTの性質 (5) パーセバルの等式

$$\sum_{k=0}^{N-1} \overline{F_k} G_k =$$

=

$$\text{ここで } \sum_{k=0}^{N-1} \exp(j \frac{2\pi}{N} k(m-n)) = \begin{cases} N & m=n \\ 0 & m \neq n \end{cases} \quad \begin{matrix} \text{(この式は先週の逆DFT} \\ \text{の導出時に導いた)} \end{matrix}$$

$$\therefore \sum_{k=0}^{N-1} \overline{F_k} G_k =$$

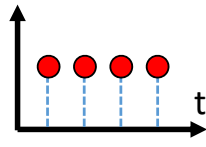
$f(n)=g(n)$  の時,

これは DFT でエネルギーが保存されることを意味する



## DFTの性質 (5) パーセバルの等式 (例)

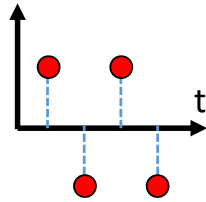
$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$



$$\sum_{n=0}^{N-1} |f(n)|^2 =$$

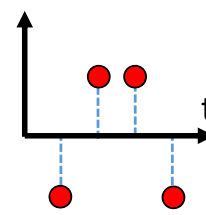
$$\sum_{k=0}^{N-1} |F_k|^2 =$$

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$



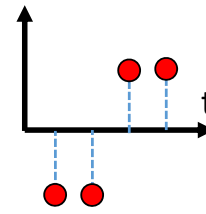
$$\sum_{k=0}^{N-1} |F_k|^2 =$$

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2-2j \\ 0 \\ -2+2j \end{bmatrix}$$



$$\sum_{k=0}^{N-1} |F_k|^2 =$$

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2+2j \\ 0 \\ -2-2j \end{bmatrix}$$



$$\sum_{k=0}^{N-1} |F_k|^2 =$$

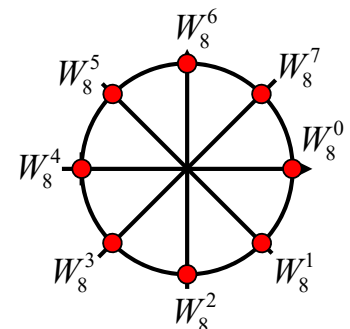


## DFTの計算量

元データが8個の場合

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W_8^{0\cdot0} & W_8^{0\cdot1} & W_8^{0\cdot2} & W_8^{0\cdot3} & W_8^{0\cdot4} & W_8^{0\cdot5} & W_8^{0\cdot6} & W_8^{0\cdot7} \\ W_8^{1\cdot0} & W_8^{1\cdot1} & W_8^{1\cdot2} & W_8^{1\cdot3} & W_8^{1\cdot4} & W_8^{1\cdot5} & W_8^{1\cdot6} & W_8^{1\cdot7} \\ W_8^{2\cdot0} & W_8^{2\cdot1} & W_8^{2\cdot2} & W_8^{2\cdot3} & W_8^{2\cdot4} & W_8^{2\cdot5} & W_8^{2\cdot6} & W_8^{2\cdot7} \\ W_8^{3\cdot0} & W_8^{3\cdot1} & W_8^{3\cdot2} & W_8^{3\cdot3} & W_8^{3\cdot4} & W_8^{3\cdot5} & W_8^{3\cdot6} & W_8^{3\cdot7} \\ W_8^{4\cdot0} & W_8^{4\cdot1} & W_8^{4\cdot2} & W_8^{4\cdot3} & W_8^{4\cdot4} & W_8^{4\cdot5} & W_8^{4\cdot6} & W_8^{4\cdot7} \\ W_8^{5\cdot0} & W_8^{5\cdot1} & W_8^{5\cdot2} & W_8^{5\cdot3} & W_8^{5\cdot4} & W_8^{5\cdot5} & W_8^{5\cdot6} & W_8^{5\cdot7} \\ W_8^{6\cdot0} & W_8^{6\cdot1} & W_8^{6\cdot2} & W_8^{6\cdot3} & W_8^{6\cdot4} & W_8^{6\cdot5} & W_8^{6\cdot6} & W_8^{6\cdot7} \\ W_8^{7\cdot0} & W_8^{7\cdot1} & W_8^{7\cdot2} & W_8^{7\cdot3} & W_8^{7\cdot4} & W_8^{7\cdot5} & W_8^{7\cdot6} & W_8^{7\cdot7} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(1) \\ f(2) \\ f(3) \\ f(4) \\ f(5) \\ f(6) \\ f(7) \end{bmatrix}$$

$$W_N = \exp(-j \frac{2\pi}{N})$$



8x8行列と8x1ベクトルの演算なので、8x8=64回の乗算が発生。

40kHzでサンプリングされた1秒のデータ：40000個。

回の乗算

3GHzのCPUが1クロックで1回乗算できるとすると、

1600000000/3000000000 ≒ 0.5秒かかる。

10秒分のデータだと??



## DFTの計算量を削減する

$$F_k = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) \exp\left(-j \frac{2\pi}{N} kn\right) = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) W_N^{kn} \quad W_N = \exp\left(-j \frac{2\pi}{N}\right)$$

Nが偶数である場合を考える。k=2m、すなわち偶数番目の項は、

$$F_{2m} = \sum_{n=0}^{\frac{N}{2}-1} f(n) W_N^{2mn} + \sum_{n=\frac{N}{2}}^{N-1} f(n) W_N^{2mn} \quad \text{前半と後半に分割}$$

$$= \quad \text{n=n'+N/2と変数変換した  
うでn'をnに書き戻す}$$

$$= \quad \because W_N \text{の周期性から}$$

$$= \quad \because W_N^{2mn} = \exp\left(-j \frac{2\pi}{N} 2mn\right) = \exp\left(-j \frac{2\pi}{N/2} mn\right)$$

これは新たなN/2個の信号 $f(n) + f(n + \frac{N}{2})$ のフーリエ変換である。



## DFTの計算量を削減する

$$F_k = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) \exp\left(-j \frac{2\pi}{N} kn\right) = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) W_N^{kn} \quad W_N = \exp\left(-j \frac{2\pi}{N}\right)$$

k=2m+1、すなわち奇数番目の項は、

$$F_{2m+1} = \sum_{n=0}^{\frac{N}{2}-1} f(n) W_N^{(2m+1)n} + \sum_{n=\frac{N}{2}}^{N-1} f(n) W_N^{(2m+1)n}$$

=

=

=

$$\because W_N^{N/2} = -1 \text{から}$$

=

$$\because W_N^{2mn} = \exp\left(-j \frac{2\pi}{N} 2mn\right) = \exp\left(-j \frac{2\pi}{N/2} mn\right)$$

これは新たなN/2個の信号 $f(n) - f(n + \frac{N}{2})$ のフーリエ変換に $W_N^n$ をかけたもの。



# DFTの計算量を削減する

$$F_{2m} = \sum_{n=0}^{\frac{N}{2}-1} \left( f(n) + f\left(n + \frac{N}{2}\right) \right) W_N^{2mn} \quad \text{N/2個の信号} f(n) + f\left(n + \frac{N}{2}\right) \text{のフーリエ変換}$$

$$F_{2m+1} = W_N^n \sum_{n=0}^{\frac{N}{2}-1} \left( f(n) - f\left(n + \frac{N}{2}\right) \right) W_N^{(2m+1)n} \quad \text{N/2個の信号} f(n) - f\left(n + \frac{N}{2}\right) \text{のフーリエ変換}$$

(に  $W_N^n$  をかけたもの)

つまり、**N個**の信号のフーリエ変換（乗算が**N<sup>2</sup>**個必要）を、  
2つの、**N/2個**の信号のフーリエ変換（乗算が**N<sup>2</sup>/2**個必要）に変換できた。

さらに**N/2個**の信号を、**N/4個**ずつに分割できれば。。。  
さらにさらに**N/4個**の信号を、**N/8個**ずつに分割できれば。。。

このような**1/2分割**が最後までできるのは、データの個数が**2の階乗**である場合。

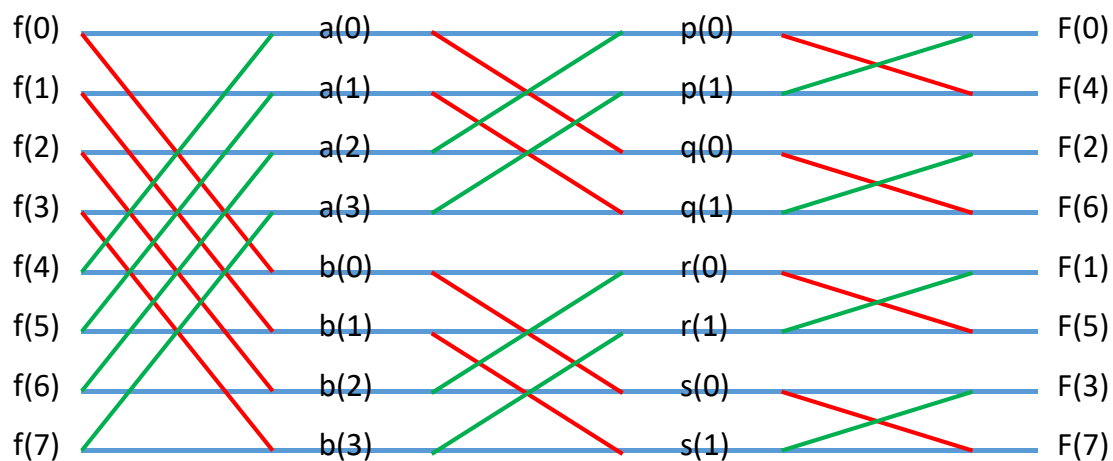
このように、**1/2分割**による計算量の削減を行う手法を  
高速フーリエ変換、**FFT(Fast Fourier Transform)**と呼ぶ。



## N=8の場合

$$F_{2m} = \sum_{n=0}^{\frac{N}{2}-1} \left( f(n) + f\left(n + \frac{N}{2}\right) \right) W_N^{2mn} \quad \text{N/2個の信号} f(n) + f\left(n + \frac{N}{2}\right) \text{のフーリエ変換}$$

$$F_{2m+1} = W_N^n \sum_{n=0}^{\frac{N}{2}-1} \left( f(n) - f\left(n + \frac{N}{2}\right) \right) W_N^{2mn} \quad \text{N/2個の信号} f(n) - f\left(n + \frac{N}{2}\right) \text{のフーリエ変換}$$



これをフーリエ  
変換するには



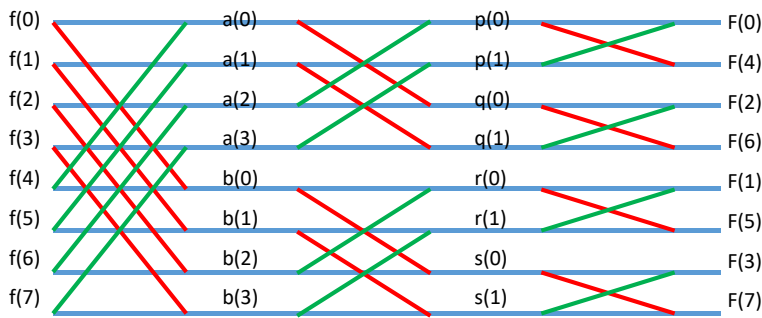
$a(0)=f(0)+f(4), \dots$   
 $b(0)=f(0)-f(4), \dots$   
をフーリエ変換すれば  
よく、そのためには



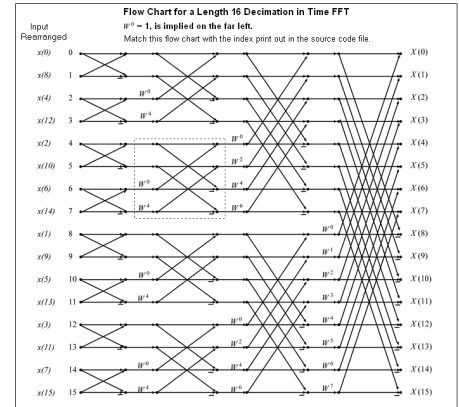
$p(0)=a(0)+a(2), \dots, q(0)=a(0)-a(2), \dots$   
 $r(0)=b(0)+b(2), \dots, s(0)=b(0)-b(2), \dots$   
をフーリエ変換すればよい。



# バタフライ演算とFFT



書き方の流儀は色々



16点の例

Burns, C. Fast Fourier Transforms, Conexions Web site: [http://cns.org/content/coll0550/1\\_22/](http://cns.org/content/coll0550/1_22/)

<http://iowahills.com/Example%20Code/FFTButterfly.html>

$O(n^2)$  の乗算回数が  $O(n \log(n))$  に削減される (加減算も削減)

例えば1024点のデータの場合, 約100万回→約5000回に削減(1/200)  
例えば65536点のデータの場合, 約40億回→約52万回に削減(1/10000)

**バタフライ演算をするため, 元データの個数は $2^M$ 個である必要.**  
現実的には0で埋めて数を揃える.



## 今日のまとめ

- DFTの性質をみた. これまでのフーリエ○○と同様の性質を確認した.
- DFTの計算量に関して見積もり, バタフライ演算によって劇的に低減されることを確認した (FFT).

次回は離散フーリエ変換と信号処理



# 今日のレポート

(畳み込みの性質)

2つのベクトル $[-1, 1, 1, -1]$ と $[-1, -1, 1, 1]$ の畳み込みを求めて離散フーリエ変換を行い、その結果が確かに、それぞれのベクトルの離散フーリエ変換の掛け算になっていることを示せ

レポートは紙に書いたものを写真にとり、指定のフォームからアップロードする。Googleアカウントによりアップロードするので、大学が提供しているアカウントを使用すること。画像ファイルは5MB以下に抑えること。

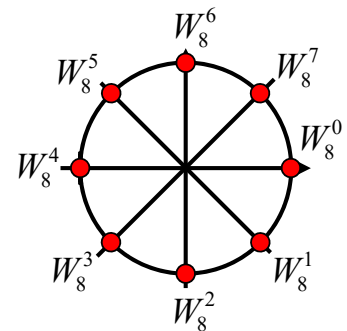
提出締め切り：講義日から一週間以内



# DFTの計算量を削減する

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 \\ W_8^0 & W_8^1 & W_8^2 & W_8^3 & W_8^4 & W_8^5 & W_8^6 & W_8^7 \\ W_8^0 & W_8^2 & W_8^4 & W_8^6 & W_8^8 & W_8^{10} & W_8^{12} & W_8^{14} \\ W_8^0 & W_8^3 & W_8^6 & W_8^9 & W_8^{12} & W_8^{15} & W_8^{18} & W_8^{21} \\ W_8^0 & W_8^4 & W_8^8 & W_8^{12} & W_8^{16} & W_8^{20} & W_8^{24} & W_8^{28} \\ W_8^0 & W_8^5 & W_8^{10} & W_8^{15} & W_8^{20} & W_8^{25} & W_8^{30} & W_8^{35} \\ W_8^0 & W_8^6 & W_8^{12} & W_8^{18} & W_8^{24} & W_8^{30} & W_8^{36} & W_8^{42} \\ W_8^0 & W_8^7 & W_8^{14} & W_8^{21} & W_8^{28} & W_8^{35} & W_8^{42} & W_8^{49} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(1) \\ f(2) \\ f(3) \\ f(4) \\ f(5) \\ f(6) \\ f(7) \end{bmatrix}$$

$$W_N = \exp(-j \frac{2\pi}{N})$$



回転因子  $W_N$  の規則性から  $W_8^n = W_8^{n+8} = W_8^{n+16} = \dots = W_8^{n \bmod 8}$  だから

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \\ F_5 \\ F_6 \\ F_7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 & W_8^0 \\ W_8^0 & W_8^1 & W_8^2 & W_8^3 & W_8^4 & W_8^5 & W_8^6 & W_8^7 \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(1) \\ f(2) \\ f(3) \\ f(4) \\ f(5) \\ f(6) \\ f(7) \end{bmatrix}$$

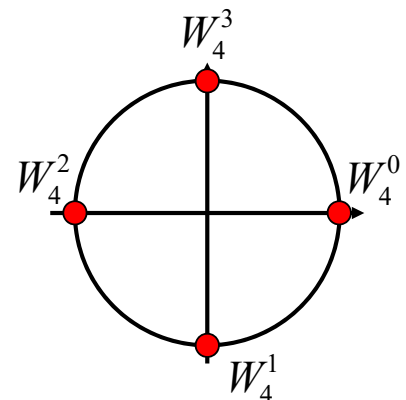
この規則性から、計算量を減らす工夫を見出す。

# DFTの計算量を削減する：4点の場合

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W_4^{0\cdot0} & W_4^{0\cdot1} & W_4^{0\cdot2} & W_4^{0\cdot3} \\ W_4^{1\cdot0} & W_4^{1\cdot1} & W_4^{1\cdot2} & W_4^{1\cdot3} \\ W_4^{2\cdot0} & W_4^{2\cdot1} & W_4^{2\cdot2} & W_4^{2\cdot3} \\ W_4^{3\cdot0} & W_4^{3\cdot1} & W_4^{3\cdot2} & W_4^{3\cdot3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(1) \\ f(2) \\ f(3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(1) \\ f(2) \\ f(3) \end{bmatrix}$$

2列目と3列目を入れ替える

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(2) \\ f(1) \\ f(3) \end{bmatrix}$$



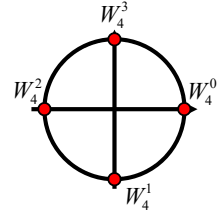
## DFTの計算量を削減する

2つに分けて表記

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ f(2) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -j & j \\ -1 & -1 \\ j & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(1) \\ f(3) \end{bmatrix}$$

回転因子の性質を用いて

$$= \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ W_4^0 \cdot f(2) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -j & j \\ -1 & -1 \\ j & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(1) \\ W_4^0 \cdot f(3) \end{bmatrix}$$



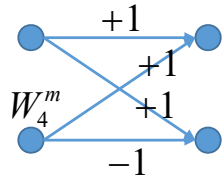
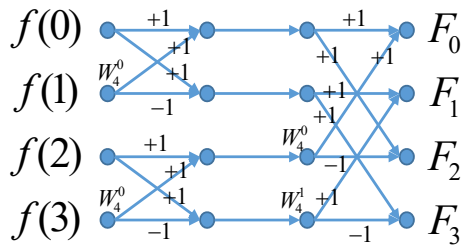
この式には,  $\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$  という配列が4つ含まれることに注目

## DFTの計算量を削減する

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ W_4^0 \cdot f(2) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} W_4^0 \cdot 1 & W_4^0 \cdot 1 \\ W_4^1 \cdot 1 & W_4^1 \cdot -1 \\ -W_4^0 \cdot 1 & -W_4^0 \cdot 1 \\ -W_4^1 \cdot 1 & -W_4^1 \cdot -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(1) \\ W_4^0 \cdot f(3) \end{bmatrix}$$



# バタフライ演算とFFT



バタフライユニット：  
乗算回数は1回

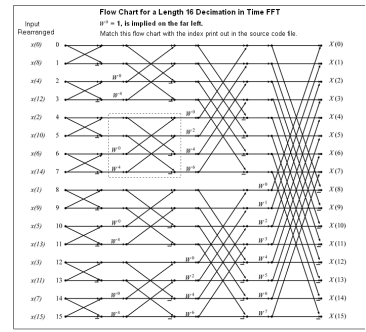
4つのバタフライユニットだから、乗算回数は4回  
→もともと4x4=16回だったから1/4に。

バタフライ演算による高速化：FFT(Fast Fourier Transform)と呼ぶ。

$O(n^2)$  の乗算回数が  $O(n \log(n))$  に削減される（加減算も削減される）

例えば1024点のデータの場合、約100万回→約5000回に削減(1/200)  
例えば65536点のデータの場合、約40億回→約52万回に削減(1/10000)

**バタフライ演算をするため、元データの個数は $2^N$ 個である必要。**  
現実的には0で埋めて数を揃える。



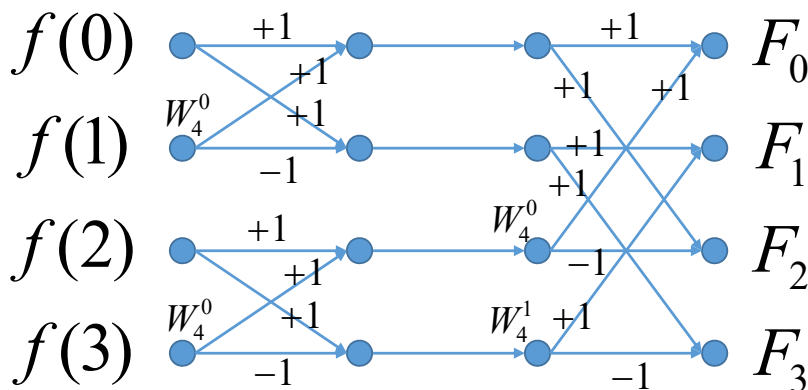
16点の場合

<http://iowahills.com/Example%20Code/FFTButterfly.html>

## DFTの計算量を削減する

$$\begin{bmatrix} F_0 \\ F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0) \\ W_4^0 \cdot f(2) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} W_4^0 \cdot 1 & W_4^0 \cdot 1 \\ W_4^1 \cdot 1 & W_4^1 \cdot -1 \\ -W_4^0 \cdot 1 & -W_4^0 \cdot 1 \\ -W_4^1 \cdot 1 & -W_4^1 \cdot -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(1) \\ W_4^0 \cdot f(3) \end{bmatrix}$$

この演算は次のように表せる



バタフライ演算と呼ぶ