

**ΜΕΤΑΣΧΗΜΑΤΙΣΜΟΣ FOURIER  
ΑΝΑΛΥΣΗ FOURIER  
ΔΙΑΚΡΙΤΩΝ ΣΗΜΑΤΩΝ ΚΑΙ ΣΥΣΤΗΜΑΤΩΝ**

**Διακριτός Μετασχηματισμός Fourier – DFT**

# Διακριτός μετασχηματισμός συνημιτόνου

## DCT – discrete cosine transform

Η σχέση  $g_0(n) = \frac{1}{\sqrt{N}}$ ,  $g_k(n) = \sqrt{\frac{2}{N}} \cos\left(\frac{\pi}{2N} k(2n+1)\right)$  για  $k=1..N-1$  και  $n=0,..,N-1$

αποτελεί «πυρήνα» (kernel) δημιουργίας ορθοκανονικών διανυσμάτων για κάθε τιμή του  $N$ .

Στην περίπτωση αυτή οι συντελεστές  $c_k$  (δηλαδή οι προβολές του  $x$  στα  $g_k$ ) δίνονται (\*):

$$c_0 = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_{n=0}^{N-1} x[n], \quad c_k = \sqrt{\frac{2}{N}} \sum_{n=0}^{N-1} \cos\left(\frac{\pi}{2N} k \cdot (2n+1)\right) \cdot x[n] \quad \text{για } k=1..N-1$$

Η σχέση αυτή εκφράζει το **μονοδιάστατο Διακριτό Μετασχηματισμό Συνημιτόνου (DCT)**

Οι τιμές  $x[n]$  προκύπτουν έτσι: 
$$x[n] = \frac{c_0}{\sqrt{N}} + \sqrt{\frac{2}{N}} \sum_{k=1}^{N-1} c_k \cdot \cos\left(\frac{\pi}{2N} k(2n+1)\right)$$

Η σχέση αυτή εκφράζει τον **αντίστροφο μονοδιάστατο Διακριτό Μετασχηματισμό Συνημιτόνου (inverse DCT – iDCT)**

(\*) με αντικατάσταση των  $g_k$  στις σχέσεις  $c_i = \sum_{n=0}^{N-1} x[n] g_i[n]$

# Μετασχηματισμός Fourier

## ❖ Ο μετασχηματισμός Fourier

- είναι θεμελιώδους σημασίας στην ανάλυση των σημάτων και των συστημάτων συνεχούς ή διακριτής ανεξάρτητης μεταβλητής
- περιοδικές συναρτήσεις και ακολουθίες αναλύονται σε **αθροίσματα όρων** που καθένας τους εκφράζει μία αρμονική ταλάντωση

## ❖ Θα αναφερθούμε σε

- Διακριτό μετασχηματισμό Fourier (**Discrete Fourier Transform, DFT**)
- Διακριτή σειρά Fourier (**Discrete Fourier Series, DFS**)
- Μετασχηματισμό Fourier διακριτού χρόνου (**Discrete Time Fourier Transform, DTFT**)
- Αντίστροφο μετασχηματισμό Fourier (**Inverse Fourier Transform**)

# Εισαγωγή στους υπολογισμούς Μ/Σ μιγαδικών ΣΔΧ

- ❖ Οι σχέσεις για την ερμηνεία ενός Μ/Σ στην περίπτωση των πραγματικών σημάτων πεπερασμένου μήκους Ν
  - είναι αποτέλεσμα του γεγονότος ότι αναλύσαμε το σήμα σε μία **βάση ορθοκανονικών διανυσμάτων** (μέτρο ίσο με τη μονάδα και είναι μεταξύ τους κάθετα)
    - $x^T y \quad x, y \in R^N$
- ❖ Στην περίπτωση μιγαδικών σημάτων
  - Μιγαδικός  $z = a + bj$ , αν  $z = \begin{bmatrix} a \\ bj \end{bmatrix}$ 
    - (?)  $|z|^2 = z^T z = [a \quad bj] \begin{bmatrix} a \\ bj \end{bmatrix} = a^2 + (bj)^2 = a^2 - b^2$
    - όμως:  $|x|^2 = (\sqrt{a^2 + b^2})^2 = a^2 + b^2 \neq z^T z$
    - άρα χρειάζεται διαφορετική προσέγγιση:
      - ✓ αν  $\bar{z} = a - bj$  ο συζυγής τότε:  $\bar{z}^T z = [a \quad -bj] \begin{bmatrix} a \\ bj \end{bmatrix} = a^2 + (-bj)^2 = a^2 - b^2(-j)^2 = a^2 + b^2 = |x|^2$

# Εισαγωγή στους υπολογισμούς Μ/Σ μιγαδικών ΣΔΧ

- ❖ Δύο μιγαδικά διανύσματα  $\mathbf{g}_0, \mathbf{g}_1$  λέγονται ορθομοναδιαία αν

$$\bar{\mathbf{g}}_0^T \cdot \mathbf{g}_0 = \bar{\mathbf{g}}_1^T \cdot \mathbf{g}_1 = 1$$

$$\bar{\mathbf{g}}_0^T \cdot \mathbf{g}_1 = \bar{\mathbf{g}}_1^T \cdot \mathbf{g}_0 = 0$$

- ❖ Στη γραμμική άλγεβρα ο συζυγής ενός μιγαδικού πίνακα  $\mathbf{A}$ , γράφεται  $\bar{\mathbf{A}}$  και αποτελείται από τα συζυγή στοιχεία του  $\mathbf{A}$

- ❖ Ο ανάστροφος του συζυγούς του  $\mathbf{A}$ , δηλαδή ο  $\bar{\mathbf{A}}^T$ , λέγεται αναστροφосυζυγής του  $\mathbf{A}$  ή  $\mathbf{A}$  Ερμιτιανός και γράφεται  $\mathbf{A}^H$

- ❖ Άρα οι σχέσεις για τα ορθομοναδιαία γράφονται:

$$\mathbf{g}_0^H \cdot \mathbf{g}_0 = \mathbf{g}_1^H \cdot \mathbf{g}_1 = 1$$

$$\mathbf{g}_0^H \cdot \mathbf{g}_1 = \mathbf{g}_1^H \cdot \mathbf{g}_0 = 0$$

# Εισαγωγή στους υπολογισμούς Μ/Σ μιγαδικών ΣΔΧ

- ❖ Για  $N$  ορθομοναδιαία μιγαδικά διανύσματα  $g_0, g_1, \dots, g_{N-1}$  ο συνολικός πίνακας των διανυσμάτων είναι:

$$G^H = \begin{bmatrix} g_0^H \\ g_1^H \\ \vdots \\ g_{N-1}^H \end{bmatrix}$$

➤ Ισχύουν οι σχέσεις:  $G^H G = I$  και  $G^H = G^{-1}$

- ❖ Κατ' αναλογία με την περίπτωση προβολής διανύσματος πραγματικών παραμέτρων για τα μιγαδικά διανύσματα:

$$c_k = g_k^H x = \sum_{n=0}^{N-1} \bar{g}_k[n] \cdot x[n]$$

$$C = \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ c_{N-1} \end{bmatrix} = G^H \cdot x \text{ και αντίστοιχα}$$

$$x = G \cdot C \text{ (λόγω } G^H = G^{-1}) \Rightarrow x[n] = \sum_{k=0}^{N-1} c_k g_k[n]$$

➤ το ανάπτυγμα του  $x[n]$  σε σειρά του  $g_k[n]$

# Διακριτός Μετασχηματισμός Fourier (DFT)

❖ Πυρήνας παραγωγής ορθομοναδιαίων διανυσμάτων:

$$\mathbf{g}_k[n] = \frac{1}{\sqrt{N}} e^{j\frac{2\pi}{N}kn} = \frac{1}{\sqrt{N}} W_N^{kn} \text{ όπου } W_N = e^{j\frac{2\pi}{N}}$$

❖ Η βάση είναι ορθομοναδιαία διότι ισχύουν οι σχέσεις μοναδιαίου μήκους και καθετότητας: (για  $k \neq m$ )

$$\mathbf{g}_k^H \cdot \mathbf{g}_k = \sum_{n=0}^{N-1} \frac{1}{\sqrt{N}} e^{-j\frac{2\pi}{N}kn} \frac{1}{\sqrt{N}} e^{j\frac{2\pi}{N}kn} = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} e^0 = \frac{N}{N} = 1$$

$$\mathbf{g}_m^H \cdot \mathbf{g}_k = \sum_{n=0}^{N-1} \frac{1}{\sqrt{N}} e^{-j\frac{2\pi}{N}mn} \frac{1}{\sqrt{N}} e^{j\frac{2\pi}{N}kn} = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} e^{j\frac{2\pi}{N}(k-m)n} = \frac{1 - e^{j\frac{2\pi}{N}N(k-m)}}{1 - e^{j\frac{2\pi}{N}(k-m)}} = 0$$

# Διακριτός Μετασχηματισμός Fourier (DFT)

❖ Οι συντελεστές ενός πεπερασμένου μήκους  $N$  σήματος  $x$  είναι

$$c_k = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_{n=0}^{N-1} e^{-j\frac{2\pi}{N}kn} \cdot x[n]$$

➤ Η σχέση αποτελεί το **μοναδιαίο (unitary) Διακριτό Μετασχηματισμό Fourier** (Discrete Time Fourier Transform - DFT)  $N$ -σημείων

❖ Ανάπτυγμα σε σειρά ενός πεπερασμένου μήκους  $N$  σήματος  $x$

$$x[n] = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_{k=0}^{N-1} c_k \cdot e^{j\frac{2\pi}{N}kn}$$

➤ Η σχέση αποτελεί το **ανάπτυγμα στην αντίστοιχη σειρά**

❖ Αν θέσουμε  $C_k = c_k \sqrt{N}$

**Διακριτός Μετασχηματισμός Fourier - DFT**

$$C_k = \sum_{n=0}^{N-1} e^{-j\frac{2\pi}{N}kn} \cdot x[n], \text{ ή αλλιώς: } X(k) = \sum_{n=0}^{N-1} e^{-j\frac{2\pi}{N}kn} \cdot x[n]$$

$$x[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} C_k \cdot e^{j\frac{2\pi}{N}kn}, \text{ ή αλλιώς: } x[n] = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} X(k) \cdot e^{j\frac{2\pi}{N}kn}$$

**Διακριτή Σειρά Fourier - DFS**



# DFT - Παράδειγμα

- ❖ Για το σήμα  $\mathbf{x}=[1 \ 3 \ 2]^T$ ,  $N=3$ ,  $n=0,1,2$ ,  $k=0,1,2$ , τα ορθομοναδιαία διανύσματα βάσης είναι:

$$g_0 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{3}0 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{3}0 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{3}0 \cdot 2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$g_1 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{3}1 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{3}1 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{3}1 \cdot 2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ \cos\left(\frac{2\pi}{3}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right) \\ \cos\left(\frac{4\pi}{3}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{4\pi}{3}\right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$$

$$g_2 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{3}2 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{3}2 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{3}2 \cdot 2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ \cos\left(\frac{4\pi}{3}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{4\pi}{3}\right) \\ \cos\left(\frac{8\pi}{3}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{8\pi}{3}\right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$$

# DFT - Παράδειγμα

❖ Συνεπώς ο πίνακας των ορθομοναδιαίων διανυσμάτων είναι

$$G = [g^0_3 \ g^1_3 \ g^2_3] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$$

❖ με ερμιτιανό πίνακα (Hermitian)

$$G^H = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$$

❖ Ο DFT είναι

$$C = G^H x = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ -\frac{3}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{3}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$$

# DFT - Παράδειγμα

❖ Οι τιμές του σήματος ανακτώνται από τις τιμές  $c_k$  του DFT

$$x = \frac{1}{3} G \cdot C = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 6 \\ -\frac{3}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{3}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix}$$

# DFT - Παράδειγμα

❖ Για το σήμα  $\mathbf{x}=[0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1]^T$ ,  $N=5$ ,  $n,k=0,\dots,4$ , τα ορθομοναδιαία διανύσματα βάσης είναι:

$$g_0 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{5}0 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{5}0 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{5}0 \cdot 2} \\ e^{\frac{2\pi}{5}0 \cdot 3} \\ e^{\frac{2\pi}{5}0 \cdot 4} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad g_1 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{5}1 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{5}1 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{5}1 \cdot 2} \\ e^{\frac{2\pi}{5}1 \cdot 3} \\ e^{\frac{2\pi}{5}1 \cdot 4} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ \cos\left(\frac{2\pi}{5}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{5}\right) \\ \cos\left(\frac{4\pi}{5}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{4\pi}{5}\right) \\ \cos\left(\frac{6\pi}{5}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{6\pi}{5}\right) \\ \cos\left(\frac{8\pi}{5}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{8\pi}{5}\right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0.3090 + j \cdot 0.9511 \\ -0.8090 + j \cdot 0.5878 \\ -0.8090 - j \cdot 0.5878 \\ 0.3090 - j \cdot 0.9511 \end{bmatrix}$$

$$g_2 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{5}2 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{5}2 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{5}2 \cdot 2} \\ e^{\frac{2\pi}{5}2 \cdot 3} \\ e^{\frac{2\pi}{5}2 \cdot 4} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -0.8090 + j \cdot 0.5878 \\ 0.3090 - j \cdot 0.9511 \\ 0.3090 + j \cdot 0.9511 \\ -0.8090 - j \cdot 0.5878 \end{bmatrix} \quad g_3 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{5}3 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{5}3 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{5}3 \cdot 2} \\ e^{\frac{2\pi}{5}3 \cdot 3} \\ e^{\frac{2\pi}{5}3 \cdot 4} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -0.8090 - j \cdot 0.5878 \\ 0.3090 + j \cdot 0.9511 \\ 0.3090 - j \cdot 0.9511 \\ -0.8090 + j \cdot 0.5878 \end{bmatrix}$$

$$g_4 = \begin{bmatrix} e^{\frac{2\pi}{5}4 \cdot 0} \\ e^{\frac{2\pi}{5}4 \cdot 1} \\ e^{\frac{2\pi}{5}4 \cdot 2} \\ e^{\frac{2\pi}{5}4 \cdot 3} \\ e^{\frac{2\pi}{5}4 \cdot 4} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0.3090 - j \cdot 0.9511 \\ -0.8090 - j \cdot 0.5878 \\ -0.8090 + j \cdot 0.5878 \\ 0.3090 + j \cdot 0.9511 \end{bmatrix}$$

# DFT - Παράδειγμα

❖ Συνεπώς ο πίνακας των ορθομοναδιαίων διανυσμάτων είναι

$$G = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 \\ 1 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 \\ 1 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 \\ 1 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 \end{bmatrix}$$

❖ με ερμιτιανό πίνακα (Hermitian)

$$G^H = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 \\ 1 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 \\ 1 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 \\ 1 & 0.3090 + j \cdot 0.9511 & -0.8090 + j \cdot 0.5878 & -0.8090 - j \cdot 0.5878 & 0.3090 - j \cdot 0.9511 \end{bmatrix}$$

❖ Ο DFT είναι

$$C = G^H x = G^H \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ -1.309 + j \cdot 0.951 \\ -0.191 + j \cdot 0.588 \\ -0.191 - j \cdot 0.588 \\ -1.309 - j \cdot 0.951 \end{bmatrix}$$

# DFT - Παράδειγμα

❖ Οι τιμές του σήματος ανακτώνται από τις τιμές  $c_k$  του DFT

$$x = \frac{1}{5} G \cdot C = \frac{1}{5} G \cdot \begin{bmatrix} 3 \\ -1.309 + j \cdot 0.951 \\ -0.191 + j \cdot 0.588 \\ -0.191 - j \cdot 0.588 \\ -1.309 - j \cdot 0.951 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$