

情報解析学（2023 年度後期）

担当：大阿久 俊則

第 10 回（11 月 22 日）

- 第 2 章 離散フーリエ変換
- 2.1 サンプリングと離散フーリエ変換（続き）
- 2.2 逆離散フーリエ変換と標本化定理

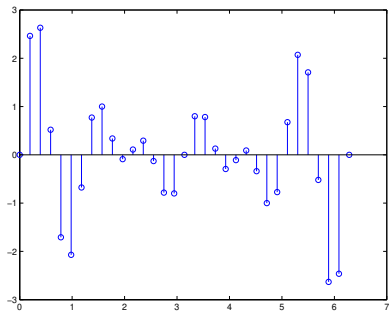
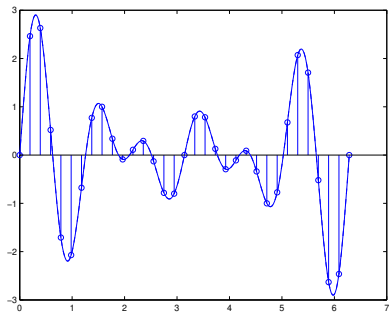
2.1 サンプリングと離散フーリエ変換（続き）

標本化 (サンプリング) とは、微小な時間間隔 Δt を固定し (CD の場合は $1/44100$ 秒), その整数倍の時刻 $t = n\Delta t$ ($n = 0, 1, 2, \dots$) における $f(t)$ の値, すなわち数列

$$f_0 = f(0), f_1 = f(\Delta t), f_2 = f(2\Delta t), f_3 = f(3\Delta t), \dots$$

を記録することです. (Δt の倍数以外の t に対する $f(t)$ の値は捨てられます.)

たとえば, $f(t) = \sin 4t + \sin 5t + \sin 6t$ のとき, 1 周期に対応する区間 $[0, 2\pi]$ を 32 等分し $\Delta t = \frac{2\pi}{32} = \frac{\pi}{16}$ として, $f(t)$ を標本化した数列 $\{f_0, f_1, f_2, \dots, f_{32}\}$ を棒グラフで表すと次のページの図のようになります.



さて、 $f(t)$ を周期 T 、基本角周波数 ω の実数値周期関数とすると、その複素フーリエ級数と複素フーリエ係数は

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} c_n e^{in\omega t} = \sum_{n=-\infty}^{\infty} c_n \exp(in\omega t),$$
$$c_n = \frac{1}{T} \int_0^T f(t) e^{-in\omega t} dt = \frac{1}{T} \int_0^T f(t) \exp(-in\omega t) dt$$

で与えられます. (指数関数 e^x を $\exp(x)$ と表します.) おのこの整数 n に対して c_n の値をリーマン和で近似してみましょう. N を自然数として、区間 $[0, T]$ を N 等分して $\Delta t = \frac{T}{N}$ とおき、

$$t_k = k\Delta t = \frac{T}{N}k \quad (k = 0, 1, \dots, N)$$

とおくと、 c_n を定義する積分に対応するリーマン和 \tilde{c}_n は

$$\tilde{c}_n = \frac{1}{T} \sum_{k=0}^{N-1} f(t_k) \exp(-in\omega t_k) \frac{T}{N} = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} f(t_k) \exp(-in\omega t_k)$$

となります。リーマン和の $N \rightarrow \infty$ とした極限が定積分なので、 N を十分大きくとれば、 \tilde{c}_n は c_n に近いと考えられます。時刻 t の刻み幅

$\Delta t = \frac{T}{N}$ の逆数 $F_s = \frac{1}{\Delta t} = \frac{N}{T}$ のことをサンプリング周波数と呼びます。CD のサンプリング周波数は 44100 Hz です。

さて、上のリーマン和の式において $in\omega t_k = in\frac{2\pi}{T}\frac{T}{N}k = \frac{2\pi i}{N}nk$ であることに注意して、

$$f_k = f(t_k) \quad (k = 0, 1, \dots, N-1), \quad W = \exp\left(\frac{2\pi i}{N}\right) = e^{\frac{2\pi i}{N}}$$

とおくと、

$$\tilde{c}_n = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} W^{-nk} f_k = \frac{1}{N} (f_0 + W^{-n} f_1 + W^{-2n} f_2 + \dots + W^{-(N-1)n} f_{N-1}) \quad (1)$$

という式が得られます。

ここで j, ℓ を整数として $n = jN + \ell$ ($0 \leq \ell \leq N - 1$) とすると,
 $W^{-N} = 1$ より

$$\tilde{c}_n = \tilde{c}_{jN+\ell} = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} W^{-(jN+\ell)k} f_k = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} W^{-\ell k} f_k = \tilde{c}_\ell$$

が成立します。つまりフーリエ係数の近似値 \tilde{c}_n は, $\tilde{c}_0, \tilde{c}_1, \dots, \tilde{c}_{N-1}$ だけ
求めておけば, あとはこれらの繰り返しとなるわけです。(本当のフーリ
エ係数 c_n にはこのような性質はありません。)

そこで式 (1) において $n = 0, 1, \dots, N-1$ とすれば, (1) は複素数を成分とする N 次元ベクトル $(f_0, f_1, \dots, f_{N-1})$ から N 次元ベクトル $(\tilde{c}_0, \tilde{c}_1, \dots, \tilde{c}_{N-1})$ への線形変換 (線形写像)

$$\begin{pmatrix} \tilde{c}_0 \\ \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \vdots \\ \tilde{c}_{N-1} \end{pmatrix} = \frac{1}{N} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & W^{-1} & W^{-2} & \dots & W^{-(N-1)} \\ 1 & W^{-2} & W^{-4} & \dots & W^{-2(N-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & W^{-(N-1)} & W^{-2(N-1)} & \dots & W^{-(N-1)^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_{N-1} \end{pmatrix} \quad (2)$$

を表していると考えることができます. この線形変換を離散フーリエ変換 (DFT, discrete Fourier transform) と呼びます. これは周期 T によらず N だけで定まります.

例 2.1 $N = 4$ のとき, $W = \exp(\frac{\pi i}{2}) = i$ より離散フーリエ変換は $W^{-4} = 1$ に注意すると

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} \tilde{c}_0 \\ \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \tilde{c}_3 \end{pmatrix} &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & W^{-1} & W^{-2} & W^{-3} \\ 1 & W^{-2} & W^{-4} & W^{-6} \\ 1 & W^{-3} & W^{-6} & W^{-9} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & W^{-1} & W^{-2} & W^{-3} \\ 1 & W^{-2} & 1 & W^{-2} \\ 1 & W^{-3} & W^{-2} & W^{-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -i & -1 & i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & i & -1 & -i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

で与えられます.

たとえば $T = 2\pi$, $N = 4$, $\Delta t = \frac{\pi}{2}$ として関数 $f(t) = \cos t$ をサンプリングすると,

$$f_0 = \cos 0 = 1, \quad f_1 = \cos \frac{\pi}{2} = 0, \quad f_2 = \cos \pi = -1, \quad f_3 = \cos \frac{3\pi}{2} = 0$$

となるので, (f_0, f_1, f_2, f_3) の離散フーリエ変換は

$$\tilde{c}_0 = 0, \quad \tilde{c}_1 = \frac{1}{2}, \quad \tilde{c}_2 = 0, \quad \tilde{c}_3 = \frac{1}{2}$$

一方 $f(t) = \sin t$ をサンプリングすると,

$$f_0 = \sin 0 = 0, \quad f_1 = \sin \frac{\pi}{2} = 1, \quad f_2 = \sin \pi = 0, \quad f_3 = \sin \frac{3\pi}{2} = -1$$

より離散フーリエ変換は

$$\tilde{c}_0 = 0, \quad \tilde{c}_1 = -\frac{i}{2}, \quad \tilde{c}_2 = 0, \quad \tilde{c}_3 = \frac{i}{2}$$

例 2.2

$N = 8$ のとき, $W = \exp\left(\frac{\pi i}{4}\right)$ より $W^8 = 1$ に注意して

$$W^{-1} = \exp\left(-\frac{\pi i}{4}\right) = \frac{1-i}{\sqrt{2}}$$

$$W^{-2} = \exp\left(-\frac{\pi i}{2}\right) = -i$$

$$W^{-3} = \exp\left(-\frac{3\pi i}{4}\right) = \frac{-1-i}{\sqrt{2}}$$

$$W^{-4} = \exp(-\pi) = -1$$

$$W^{-5} = W^3 = \exp\left(\frac{3\pi i}{4}\right) = \frac{-1+i}{\sqrt{2}}$$

$$W^{-6} = W^2 = \exp\left(\frac{\pi i}{2}\right) = i$$

$$W^{-7} = W = \exp\left(\frac{\pi i}{4}\right) = \frac{1+i}{\sqrt{2}}$$

従って離散フーリエ変換は

$$\begin{pmatrix} \tilde{c}_0 \\ \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \tilde{c}_3 \\ \tilde{c}_4 \\ \tilde{c}_5 \\ \tilde{c}_6 \\ \tilde{c}_7 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & \frac{1-i}{\sqrt{2}} & -i & \frac{-1-i}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{-1+i}{\sqrt{2}} & i & \frac{1+i}{\sqrt{2}} \\ 1 & -i & -1 & i & 1 & -i & -1 & i \\ 1 & \frac{-1-i}{\sqrt{2}} & i & \frac{1-i}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{1+i}{\sqrt{2}} & -i & \frac{-1+i}{\sqrt{2}} \\ 1 & -1 & 1 & -1 & 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & \frac{-1+i}{\sqrt{2}} & -i & \frac{1+i}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{1-i}{\sqrt{2}} & i & \frac{-1-i}{\sqrt{2}} \\ 1 & i & -1 & -i & 1 & i & -1 & -i \\ 1 & \frac{1+i}{\sqrt{2}} & i & \frac{-1+i}{\sqrt{2}} & -1 & \frac{-1-i}{\sqrt{2}} & -i & \frac{1-i}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ f_4 \\ f_5 \\ f_6 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

たとえば、周期 $T = 2\pi$ の関数 $f(t) = \cos t$ のサンプリングは

$$f_k = f(k\Delta t) = \cos\left(\frac{k\pi}{4}\right) \quad (k = 0, 1, \dots, 7)$$

より

$$\begin{aligned} f_0 &= 1, & f_1 &= \frac{1}{\sqrt{2}}, & f_2 &= 0, & f_3 &= -\frac{1}{\sqrt{2}}, & f_4 &= -1, \\ f_5 &= -\frac{1}{\sqrt{2}}, & f_6 &= 0, & f_7 &= \frac{1}{\sqrt{2}} \end{aligned}$$

これを前ページの式に代入すれば離散フーリエ変換 $(\tilde{c}_0, \tilde{c}_1, \dots, \tilde{c}_7)$ が求まります．しかしこの場合は、次のように求めることもできます．

$$\begin{aligned}
 f_k &= f(k\Delta t) = \cos\left(\frac{\pi}{4}k\right) = \frac{1}{2} \left\{ \exp\left(\frac{\pi i}{4}k\right) + \exp\left(-\frac{\pi i}{4}k\right) \right\} \\
 &= \frac{1}{2}(W^k + W^{-k}) \quad (k = 0, 1, \dots, 7)
 \end{aligned}$$

に注意すると,

$$\begin{aligned}
 \tilde{c}_n &= \frac{1}{8} \sum_{k=0}^7 W^{-nk} f_k = \frac{1}{16} \sum_{k=0}^7 W^{-nk} (W^k + W^{-k}) \\
 &= \frac{1}{16} \sum_{k=0}^7 W^{-(n-1)k} + \frac{1}{16} \sum_{k=0}^7 W^{-(n+1)k}
 \end{aligned}$$

ここで等比級数の和の公式から, $n \neq 1$ ならば

$$\sum_{k=0}^7 W^{-(n-1)k} = \frac{1 - W^{-8(n-1)}}{1 - W^{-(n-1)}} = 0,$$

$n = 1$ のときは $\sum_{k=0}^7 W^{-(n-1)k} = 8$ となることがわかります. 同様に,
 $n + 1 \neq 8$ すなわち $n \neq 7$ ならば

$$\sum_{k=0}^7 W^{-(n+1)k} = \frac{1 - W^{-8(n+1)}}{1 - W^{-(n+1)}} = 0,$$

$n = 7$ のときは $\sum_{k=0}^7 W^{-(n+1)k} = 8$ となります. 以上により

$$\tilde{c}_0 = 0, \quad \tilde{c}_1 = \frac{1}{2}, \quad \tilde{c}_2 = 0, \quad \tilde{c}_3 = 0, \quad \tilde{c}_4 = 0, \quad \tilde{c}_5 = 0, \quad \tilde{c}_6 = 0, \quad \tilde{c}_7 = \frac{1}{2}$$

同様に、 $f(t) = \sin t$ のときはサンプリング

$$\begin{aligned} f_k &= f(k\Delta t) = \sin\left(\frac{\pi}{4}k\right) = -\frac{i}{2} \left\{ \exp\left(\frac{\pi i}{4}k\right) - \exp\left(-\frac{\pi i}{4}k\right) \right\} \\ &= -\frac{i}{2}(W^k - W^{-k}) \quad (k = 0, 1, \dots, 7) \end{aligned}$$

の離散フーリエ変換 \tilde{c}_n ($n = 0, 1, \dots, 7$) は

$$\begin{aligned} \tilde{c}_n &= \frac{1}{8} \sum_{k=0}^7 W^{-nk} f_k = -\frac{i}{16} \sum_{k=0}^7 W^{-nk} (W^k - W^{-k}) \\ &= -\frac{i}{16} \sum_{k=0}^7 W^{-(n-1)k} + \frac{i}{16} \sum_{k=0}^7 W^{-(n+1)k} \end{aligned}$$

これと前ページの結果より $n \neq 1, 7$ のとき $\tilde{c}_n = 0$ であり

$$\tilde{c}_0 = 0, \tilde{c}_1 = -\frac{i}{2}, \tilde{c}_2 = 0, \tilde{c}_3 = 0, \tilde{c}_4 = 0, \tilde{c}_5 = 0, \tilde{c}_6 = 0, \tilde{c}_7 = \frac{i}{2}.$$

補題 2.1

実数のベクトル $(f_0, f_1, \dots, f_{N-1})$ の離散フーリエ変換 $(\tilde{c}_0, \tilde{c}_1, \dots, \tilde{c}_{N-1})$ は

$$\tilde{c}_{N-n} = \overline{\tilde{c}_n} \quad (n = 0, 1, \dots, N-1)$$

を満たす. すなわち, \tilde{c}_{N-n} は \tilde{c}_n の共役複素数である.

証明: $W^N = 1$ と $\overline{W} = W^{-1}$ より $W^{-(N-n)k} = W^{nk} = \overline{W^{-nk}}$ であるから,

$$\tilde{c}_{N-n} = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} W^{-(N-n)k} f_k = \frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1} \overline{W^{-nk} f_k} = \overline{\tilde{c}_n}$$

ここで f_k は実数であるから, $\overline{f_k} = f_k$ であることを用いた.

この補題により, $0 \leq n \leq \frac{N}{2}$ を満たす n について \tilde{c}_n を計算すれば,

$$\tilde{c}_n = \overline{\tilde{c}_{N-n}} \quad \left(\frac{N}{2} < n \leq N-1 \right)$$

により他の \tilde{c}_n も求まるので計算が簡略化されます.

高速フーリエ変換 (FFT)

離散フーリエ変換の計算は、方法を工夫することにより、(データが実数でなく複素数のときでも) 効率化することができます. 特に N が 2 のべき, つまりある自然数 p によって $N = 2^p$ という形で表される場合には顕著に高速化できます.

簡単のため $N = 2^2 = 4$ の場合を考えましょう. $W = \exp\left(\frac{2\pi}{4}\right) = i$, $W^{-1} = -i$ として $g_n = N\tilde{c}_n$ (N で割る前の値) とおくと, $W^{-4} = 1$ に注意して (W^{-1}, W^{-2}, W^{-3} はあらかじめ計算しておく)

$$g_0 = f_0 + f_1 + f_2 + f_3$$

$$g_1 = f_0 + W^{-1}f_1 + W^{-2}f_2 + W^{-3}f_3$$

$$g_2 = f_0 + W^{-2}f_1 + W^{-4}f_2 + W^{-6}f_3 = f_0 + W^{-2}f_1 + f_2 + W^{-2}f_3$$

$$g_3 = f_0 + W^{-3}f_1 + W^{-6}f_2 + W^{-9}f_3 = f_0 + W^{-3}f_1 + W^{-2}f_2 + W^{-1}f_3$$

となるので, 必要な演算回数は和が $3 \times 4 = 12$ 回, 積が 8 回で

合計 20 回となります.

高速フーリエ変換では, この g_0, g_1, g_2 の式を以下のように変形します.

$$g_0 = (f_0 + f_2) + (f_1 + f_3)$$

$$g_1 = (f_0 + W^{-2}f_2) + W^{-1}(f_1 + W^{-2}f_3)$$

$$g_2 = (f_0 + f_2) + W^{-2}(f_1 + f_3)$$

$$g_3 = (f_0 + W^{-2}f_2) + W^{-3}(f_1 + W^{-2}f_3)$$

ここで g_3 の式の右辺で $W^{-5} = W^{-1}$ を用いています. この式に従って, まず

$$f_0 + f_2, \quad f_0 + W^{-2}f_2, \quad f_1 + f_3, \quad f_1 + W^{-2}f_3$$

を 4 回の加法と 2 回の乗法で計算し, 次に 4 回の加法と 3 回の乗法で g_0, g_2, g_2, g_3 を求めることができます. 合計すると和が 8 回, 積が 5 回の計 13 回で計算できます.

$N = 2^2 = 4$ のときは演算回数が 20 回から 13 回へ少し減っただけですが、 $N = 2^p$ で p が大きいときは、同様の方法により計算回数を著しく少なくすることができます。離散フーリエ変換をこのように計算する技法を高速フーリエ変換 (**fast Fourier transform**) といい、FFT と略称されます。

MATLAB では `fft` という関数 (命令) で高速フーリエ変換の計算が実行できます。ただし MATLAB の `fft` は N で割る前の値、すなわち前ページの g_0, g_1, \dots を返すので、(この授業での定義による) 離散フーリエ変換を求めるには、実行結果 (の各成分) を N で割る必要があります。

2.2 逆離散フーリエ変換と標本化定理

定理 2.1 (逆離散フーリエ変換)

$(\tilde{c}_0, \tilde{c}_1, \dots, \tilde{c}_{N-1})$ を $(f_0, f_1, \dots, f_{N-1})$ の離散フーリエ変換とするととき,

$$f_k = \sum_{n=0}^{N-1} W^{nk} \tilde{c}_n \quad (k = 0, 1, \dots, N-1) \quad (3)$$

が成立する.

(3) を行列で表せば,

$$\begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_{N-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & W & W^2 & \dots & W^{N-1} \\ 1 & W^2 & W^4 & \dots & W^{2(N-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & W^{N-1} & W^{2(N-1)} & \dots & W^{(N-1)^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{c}_0 \\ \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \vdots \\ \tilde{c}_{N-1} \end{pmatrix} \quad (4)$$

となります. これを逆離散フーリエ変換といいます.

まず次の補題を示します.

補題 2.2

α が 1 と異なる複素数, N が自然数であって, $\alpha^N = 1$ であるとする, と,

$$\sum_{k=0}^{N-1} \alpha^k = 1 + \alpha + \alpha^2 + \cdots + \alpha^{N-1} = 0$$

が成立する.

証明 : $S = \sum_{k=0}^{N-1} \alpha^k = 1 + \alpha + \cdots + \alpha^{N-1}$ とおくと,

$$(1-\alpha)S = S - \alpha S = (1 + \alpha + \cdots + \alpha^{N-1}) - (\alpha + \alpha^2 + \cdots + \alpha^N) = 1 - \alpha^N = 0$$

である. これと $1 - \alpha \neq 0$ より $S = 0$ となる.

定理 2.1 の証明：離散フーリエ変換 (2) の行列 ($1/N$ 以外の部分) を A , 逆離散フーリエ変換 (4) の行列を B とすると, A の (n, k) 成分は W^{-nk} , B の (n, k) 成分は W^{nk} であるから, AB の (n, k) 成分は

$$\sum_{j=0}^{N-1} W^{-nj} W^{jk} = \sum_{j=0}^{N-1} W^{(k-n)j} = \sum_{j=0}^{N-1} (W^{k-n})^j$$

$k \neq n$ のときは, $-N < k - n < N$ より $W^{k-n} \neq 1$ であるから, 補題 2.2 よりこの和は 0 である. $n = k$ のときは $W^{k-n} = 1$ よりこの和は N となる. 従って $AB = NI_N$ (I_N は N 次単位行列) が示された. これより $B = (\frac{1}{N}A)^{-1}$ であるから, (4) が (2) の逆変換であることがわかった.

例 2.3 $N = 4$ のとき, $W = \exp(\frac{\pi i}{2}) = i$ より離散フーリエ変換と逆離散フーリエ変換は次のようになります.

$$\begin{pmatrix} \tilde{c}_0 \\ \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \tilde{c}_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -i & -1 & i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & i & -1 & -i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix}$$
$$\begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & i & -1 & -i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -i & -1 & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{c}_0 \\ \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \tilde{c}_3 \end{pmatrix}$$