

Computergrafik 2:

Übung 4

Transformation im Ortsraum,
Fourier Transformation

Quiz

- Fourier Transformation: Grundidee?
- Fouriers Theorem
- $F(u,v) = x + iy$
 - Bedeutung u,v?
 - Betrag?
 - Phase?
 - Eulersche Formel?
- Grundidee FFT?

Besprechung Übung 4

- Probleme?

DISKRETE FOURIER- TRANSFORMATION

Anschaulich: Basisvektoren eines Bildes

$$\begin{array}{cccc} 10 & 255 & 4 & 250 \end{array} = 10 * \begin{array}{cccc} 1 & 0 & 0 & 0 \end{array} + 255 * \begin{array}{cccc} 0 & 1 & 0 & 0 \end{array} + 4 * \begin{array}{cccc} 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} + 250 * \begin{array}{cccc} 0 & 0 & 0 & 1 \end{array}$$

bilden eine Basis des \mathbb{R}^4
sind paarweise orthogonal
haben Länge 1

- Wahl anderer Basisvektoren → Transformation mittels Basiswechsel
- Basiswechselmatrix vom Rang der Pixelanzahl

Basisfunktionen der Fourierbasis ($N = 4$)

- Basisfunktionen f_u

$$f_u(n) = \exp\left(-\frac{i2\pi}{N}un\right)$$

- Wertetabelle:

$f_u(n)$	$n=0$	$n=1$	$n=2$	$n=3$
$u=0$	$\exp(0)=1$	$\exp(0)=1$	$\exp(0)=1$	$\exp(0)=1$
$u=1$	$\exp(0)=1$	$\exp(-i\pi/2)=-i$	$\exp(-i\pi)=-1$	$\exp(-i3\pi/2)=i$
$u=2$	$\exp(0)=1$	$\exp(-i\pi)=-1$	$\exp(-i2\pi)=1$	$\exp(-i3\pi)=-1$
$u=3$	$\exp(0)=1$	$\exp(-i3\pi/2)=i$	$\exp(-i3\pi)=-1$	$\exp(-i9\pi/2)=-i$

- Basisvektoren: $f_{u=0} = (1, 1, 1, 1)$, $f_{u=1} = (1, -i, -1, i)$,

$$f_{u=2} = (1, -1, 1, -1), f_{u=3} = (1, i, -1, -i)$$

- Basiswechselmatrix:

$$B = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -i & -1 & i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & i & -1 & -i \end{pmatrix}$$

Basisfunktionen der Fourierbasis ($N = 4$)

- Basisfunktionen f_u

$$f_u(n) = \exp\left(\frac{i2\pi}{N}un\right)$$

- Wertetabelle:

$f_u(n)$	$n=0$	$n=1$	$n=2$	$n=3$
$u=0$	$\exp(0)=1$	$\exp(0)=1$	$\exp(0)=1$	$\exp(0)=1$
$u=1$	$\exp(0)=1$	$\exp(i\pi/2)=i$	$\exp(i\pi)=-1$	$\exp(i3\pi/2)=-i$
$u=2$	$\exp(0)=1$	$\exp(i\pi)=-1$	$\exp(i2\pi)=1$	$\exp(i3\pi)=-1$
$u=3$	$\exp(0)=1$	$\exp(i3\pi/2)=-i$	$\exp(i3\pi)=-1$	$\exp(i9\pi/2)=i$

- Basisvektoren: $f_{u=0} = (1, 1, 1, 1)$, $f_{u=1} = (1, i, -1, -i)$,

$$f_{u=2} = (1, -1, 1, -1), f_{u=3} = (1, -i, -1, i)$$

- Basiswechselmatrix:

$$B = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & i & -1 & -i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -i & -1 & i \end{pmatrix}$$

1D-Basisfunktionen

Bildfunktion: $f(n)$, $n=0, N-1$,

1	0	1	0
---	---	---	---

also: N Basisfunktionen

$$b_u(n) = \exp(i \cdot 2\pi/N \cdot n \cdot u), \text{ mit Frequenzen } u=0, N-1$$

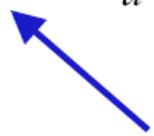
$$\text{z.B. } b_0(n) = [(1, 0), (1, 0), \dots, (1, 0)]$$

Transformation **FT** : $\mathbf{FT}(\mathbf{f}) = \mathbf{F} = \mathbf{f} \cdot \mathbf{B}$ (Vektor-Matrix-Schreibweise)

$$F(u) = \sum_n f(n) \cdot \exp(-i \cdot 2\pi/N \cdot n \cdot u), \text{ für alle } u=0, N-1$$

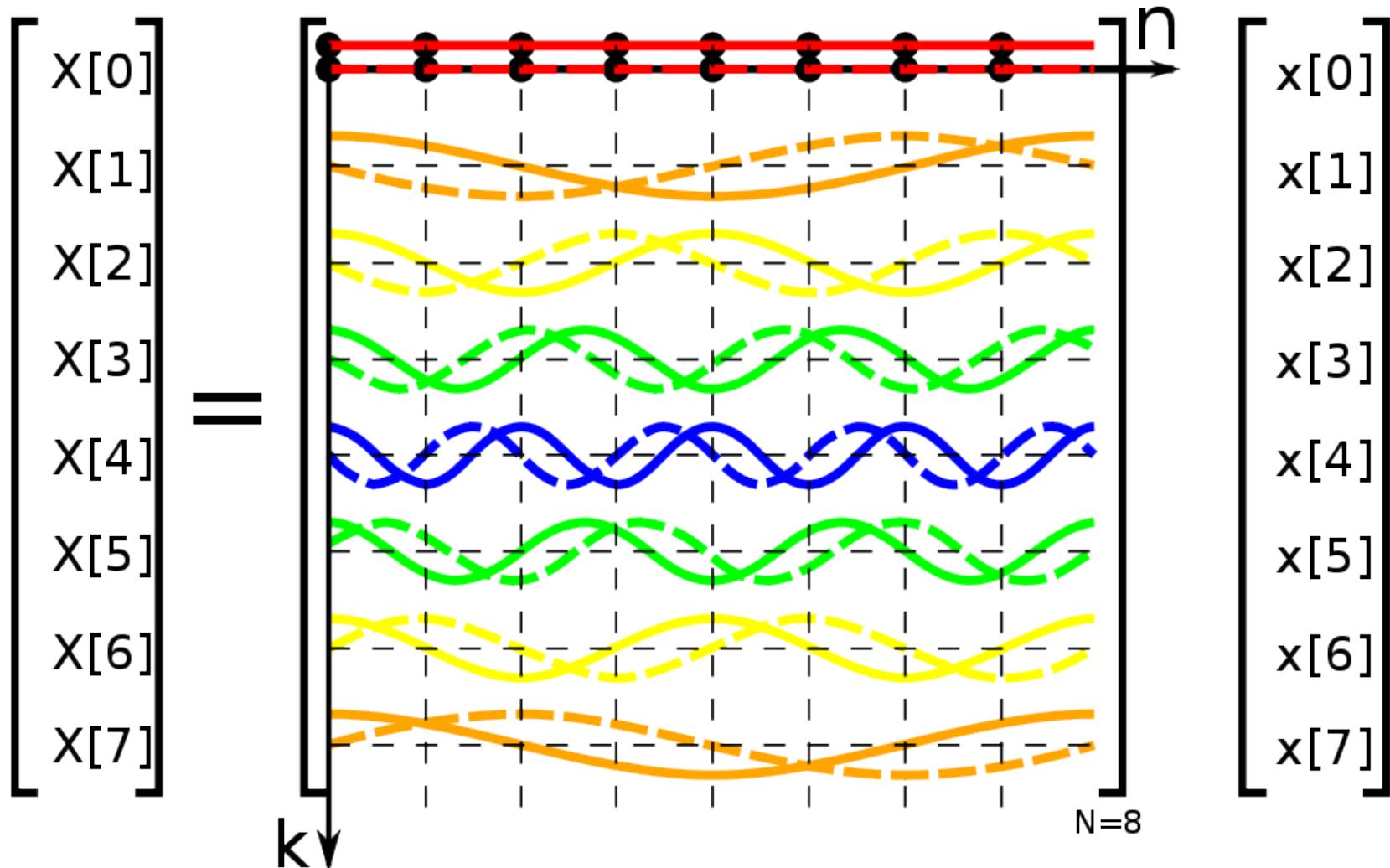
Rücktransformation **FT⁻¹** : $\mathbf{FT}^{-1}(\mathbf{F}) = \mathbf{F} \cdot \mathbf{B}^T$ (Vektor-Matrix-Schreibweise)

$$f(n) = 1/N \cdot \sum_u F(u) \cdot \exp(i \cdot 2\pi/N \cdot n \cdot u), \text{ für alle } n=0, N-1$$



Skalierungsfaktor, weil die Basisfunktionen nicht normiert sind.

DFT als Matrixoperation



[Wikipedia.org, CC-BY-SA]

DFT als Matrixoperation

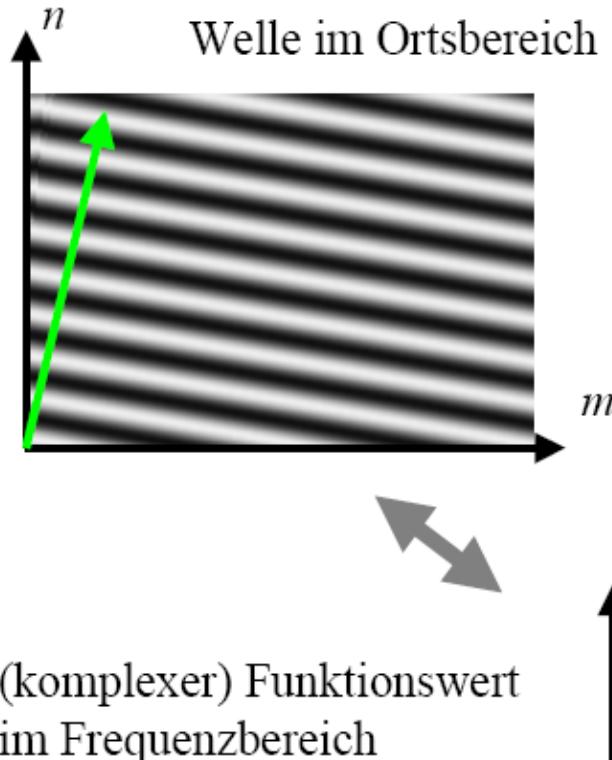
$$X = Wx$$

$$W \in N \times N$$

$$W = \frac{1}{\sqrt{N}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & \omega & \omega^2 & \omega^3 & \dots & \omega^{N-1} \\ 1 & \omega^2 & \omega^4 & \omega^6 & \dots & \omega^{2(N-1)} \\ 1 & \omega^3 & \omega^6 & \omega^9 & \dots & \omega^{3(N-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & \omega^{N-1} & \omega^{2(N-1)} & \omega^{3(N-1)} & \dots & \omega^{(N-1)(N-1)} \end{bmatrix}$$

$$\omega = e^{-\frac{2\pi i}{N}}$$

2D-Basisfunktionen



Basisfunktionen sind **Wellen** (Frequenz, Richtung, Amplitude, Phase):

$$\exp(i \cdot 2\pi/N \cdot (mu + nv))$$

Richtung ist durch Vektor $(u \ v)$ gegeben.

Die Basisfunktionen der 2-D Fouriertransformation sind **zerlegbar**:

$$\exp(i \cdot 2\pi/N \cdot (mu + nv)) =$$

$$\exp(i \cdot 2\pi/N \cdot m \cdot u) \cdot \exp(i \cdot 2\pi/N \cdot n \cdot v)$$

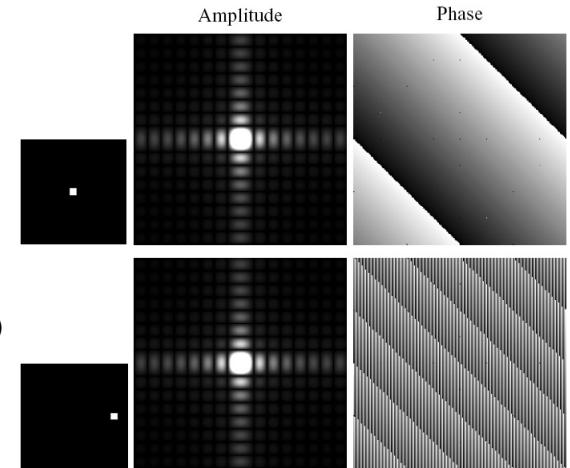
Frequenz: $f(u, v) = \sqrt{u^2 + v^2}$

Richtungsvektor: $r(u, v) = \frac{1}{f(u, v)} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$

Eigenschaften der 2D-DFT: Translation

- 2D-DFT:
$$F(u, v) = \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} f(x, y) \cdot e^{-i2\pi(ux/M+vy/N)}$$

$$f(x, y) = \frac{1}{MN} \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} F(u, v) \cdot e^{i2\pi(ux/M+vy/N)}$$



- Verschiebung im Ortsraum führt zu Phasenverschiebung im Frequenzraum:

$$f(x - x_0, y - y_0) = \frac{1}{MN} \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} F(u, v) \cdot e^{i2\pi(u(x-x_0)/M+v(y-y_0)/N)}$$

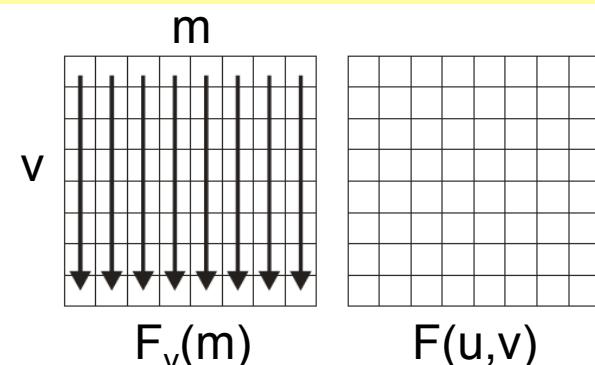
$$= \frac{1}{MN} \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} F(u, v) \cdot e^{i2\pi(ux/M+vy/N)} \cdot e^{-i2\pi(ux_0/M+vy_0/N)}$$

$$= \frac{1}{MN} \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} [F(u, v) \cdot e^{-i2\pi(ux_0/M+vy_0/N)}] \cdot e^{i2\pi(ux/M+vy/N)}$$

Separierbarkeit

$$\begin{aligned}
 F(u, v) &= \frac{1}{N^2} \sum_{m=0}^{N-1} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n) \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} (um + vn)\right] = \\
 &= \frac{1}{N^2} \sum_{m=0}^{N-1} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n) \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} um\right] \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} vn\right] = \\
 &= \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N-1} \left(\frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n) \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} vn\right] \right) \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} um\right] = \\
 &= \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N-1} \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} um\right] \left(\frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n) \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} vn\right] \right) = \\
 &= \frac{1}{N} \sum_{m=0}^{N-1} \exp\left[-i \frac{2\pi}{N} um\right] F_v(m)
 \end{aligned}$$

Vorgehensweise: zunächst $F_v(m)$ für alle (v, m) berechnen und dann verwenden.



FAST FOURIER TRANSFORM (FFT)

Vorgehensweise generell

- Vereinfachende Annahme: $N=2^k$, $k>1$
- Nutze Separierbarkeit, um 2D-FT auf 1D zurückzuführen ($O(N^4) \rightarrow O(N^3)$)
- Teile Summe in zwei Teilsummen auf
- Finde Gemeinsamkeiten in den Teilsummen und berechne beide Teilsummen miteinander
- Betrachte die Teilsumme und unterteile rekursiv bis $N=1$ ($O(N^3) \rightarrow O(N^2 \log N)$)

Divide Schritt

- Teile Summe in zwei Teilsummen auf

$$N = 2K, W_N = \exp\left(-i\frac{2\pi}{N}\right) = \exp\left(-i\frac{\pi}{K}\right), W_N^2 = \exp\left(-i\frac{2\pi}{K}\right) = W_K$$

$$\begin{aligned} F_N(u) &= \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} f(n)(W_N)^{un} = \frac{1}{2K} \sum_{n=0}^{2K-1} f(n)(W_{2K})^{un} = \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n)(W_{2K})^{2nu} + \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n+1)(W_{2K})^{(2n+1)u} \right) \end{aligned}$$

- Finde Gemeinsamkeiten in den Teilsummen

$$F_{even,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n)(W_{2K})^{2nu} = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n)(W_K)^{nu}$$

$$F_{odd,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n+1)(W_{2K})^{2nu} = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n+1)(W_K)^{nu}$$

Ausnutzen der Periodizität

$$N = 2K, \quad W_N = \exp\left(-i\frac{2\pi}{N}\right) = \exp\left(-i\frac{\pi}{K}\right), \quad W_K = \exp\left(-i\frac{2\pi}{K}\right)$$

$$F_{even,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n)(W_K)^{nu}, \quad F_{odd,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n+1)(W_K)^{nu}$$

$$F_N(u) = \frac{1}{2} \left(F_{even,K}(u) + F_{odd,K}(u)(W_{2K})^u \right)$$

- Berechne $F(u+K)$

$$(W_K)^{u+N} = (W_K)^u, \quad (W_{2K})^{u+K} = -(W_{2K})^u$$

$$F_N(u+K) = \frac{1}{2} \left(F_{even,K}(u+K) + F_{odd,K}(u+K)(W_{2K})^{u+K} \right)$$

$$F_N(u+K) = \frac{1}{2} \left(F_{even,K}(u) - F_{odd,K}(u)(W_{2K})^u \right)$$

Ausnutzen der Periodizität

$$N = 2K, W_N = \exp\left(-i \frac{2\pi}{N}\right)$$

$$F(u) = \frac{1}{2} \left(F_{even}(u) + F_{odd}(u) (W_{2K})^u \right)$$

$$F(u+K) = \frac{1}{2} \left(F_{even}(u) - F_{odd}(u) (W_{2K})^u \right)$$

- Also kann man $F(u+K)$ mithilfe $F(u)$ berechnen
(einmal $F_{even} + F_{odd}$, einmal $F_{even} - F_{odd}$)
- Betrachte die Teilsumme $[0 \dots K-1]$ und unterteile rekursiv bis $K=1$ ($O(n^3) \rightarrow O(n^2 \log n)$)

Zusammenfassung

$$N = 2K, W_N = \exp\left(-i\frac{2\pi}{N}\right)$$

$$F_N(u) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} f(n)(W_N)^{nu} = \frac{1}{2} \left(F_{even,K}(u) + F_{odd,K}(u)(W_{2K})^u \right)$$

$$F_{even,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n)(W_K)^{nu}$$

$$F_{odd,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n+1)(W_K)^{nu}$$

$$F_N(u+K) = \frac{1}{2} \left(F_{even,K}(u) - F_{odd,K}(u)(W_{2K})^u \right)$$

Rekursiver Algorithmus

def $F_{rek}(N, (f_0, f_1, f_2, \dots, f_{N-1}))$:

 if $N == 1$ then return (f_0)

$K = N/2$

$F_{even} = F_{rek}(K, (f_0, f_2, f_4, \dots, f_{N-2}))$

$F_{odd} = F_{rek}(K, (f_1, f_3, f_5, \dots, f_{N-1}))$

$F = zeros(N)$

 for $u = 0..K-1$:

$$F[u] = 0.5 * (F_{even}[u] + F_{odd}[u] * W_N^u)$$

$$F[u+K] = 0.5 * (F_{even}[u] - F_{odd}[u] * W_N^u)$$

 return F

$$F_N(u) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} f(n)(W_N)^{nu} = \frac{1}{2} (F_{even,K}(u) + F_{odd,K}(u)(W_{2K})^u)$$

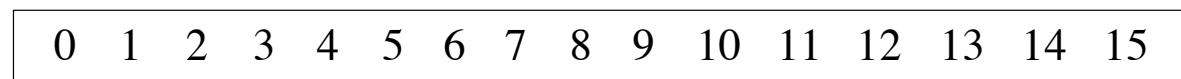
$$F_{even,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n)(W_K)^{nu}$$

$$F_{odd,K}(u) = \frac{1}{K} \sum_{n=0}^{K-1} f(2n+1)(W_K)^{nu}$$

$$F_N(u+K) = \frac{1}{2} (F_{even,K}(u) - F_{odd,K}(u)(W_{2K})^u)$$

Rekursive Aufteilung in F_{odd} und F_{even}

1 signal of
16 points



2 signals of
8 points



4 signals of
4 points



8 signals of
2 points



16 signals of
1 point



- Signal aus N Datenpunkten in N Signale mit je einem Datenpunkt umwandeln
- Frequenzspektren der N Zeitraumsignale berechnen
- N Spektren zu einem einzelnen Spektrum zusammenfassen

[Abbildungen zu FFT aus: *The Scientist and Engineer's Guide to Digital Signal Processing*, <http://www.dspguide.com/CH12.PDF>]

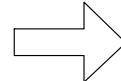
Bit-Inverse Sortierung

→ iterativer
Algorithmus
bottom-up

Sample numbers
in normal order

Decimal Binary

0	0000
1	0001
2	0010
3	0011
4	0100
5	0101
6	0110
7	0111
8	1000
9	1001
10	1010
11	1011
12	1100
13	1101
14	1110
15	1111



Sample numbers
after bit reversal

Decimal Binary

0	0000
8	1000
4	0100
12	1100
2	0010
10	1010
6	0100
14	1110
1	0001
9	1001
5	0101
13	1101
3	0011
11	1011
7	0111
15	1111

[Abbildungen zu FFT aus: *The Scientist and Engineer's Guide to Digital Signal Processing*, <http://www.dspguide.com/CH12.PDF>]

Python-Hinweise

- Komplexe Zahlen

$N = 256$

$B = np.zeros((N, N), dtype='complex')$

`for v in xrange(N):`

`for n in xrange(N):`

$B[v,n] = np.exp(-1j*2*np.pi*v*n/N)$

Array komplexer Zahlen

imaginäre Einheit: $1j$

$3.1415\dots: np.pi$

- Amplitudenbild

`plt.subplot(232)`

`plt.imshow(np.log(np.abs(F)))`

$\text{np.abs}(F) = ||F||$

- Skalarprodukt

`s = np.dot(a, b)`

Python-Hinweise

- Realteil, Imaginärteil
 $re = np.real(f), im = np.imag(f)$
- 2D-FFT in NumPy
 $F = np.fft.fft2(f)$
- Koordinatenursprung zentrieren
 $F2 = np.fft.fftshift(F)$
- Inverse 2D-FFT
 $g = np.fft.ifft2(F)$