

# ADS 2 příklady na cvičení

25. 11. 2020

Některé z následujících příkladů jsou řešené v Průvodci labyrintem algoritmů. Body dávám za srozumitelné přednesení řešení ostatním.

1. Je-li  $x$  reálný vektor z  $\mathbb{R}^n$ , jeho Fourierův obraz  $y = F(x)$  je antisymetrický:  $y_j = \overline{y_{n-j}}$  pro všechna  $j$ . (Připomínáme, že vektory indexujeme modulo  $n$ , takže  $y_n = y_0$ .)
2. Dokažte "inverzní" tvrzení k předchozímu úkolu: DFT antisymetrického vektoru je vždy reálná.
3. V dalších úlohách zvolme pevné  $n$  a  $\omega = e^{2\pi i/n}$ . Označíme  $e^k$ ,  $s^k$  a  $c^k$  vektory získané navzorkováním funkcí  $e^{2k\pi ix}$ ,  $\sin(2k\pi x)$  a  $\cos(2k\pi x)$  (komplexní exponenciála, sinus a cosinus s frekvencí  $k$ ) v  $n$  bodech intervalu  $[0, 1)$ .

Ukažte, že Fourierův obraz vektorů  $e^k$ ,  $s^k$  a  $c^k$  vypadá pro  $0 < k < n/2$  následovně:

- $F(e^k) = (0, \dots, 0, n, 0, \dots, 0)$ ,
- $F(s^k) = (0, \dots, 0, n/2i, 0, \dots, 0, -n/2i, 0, \dots, 0)$ ,
- $F(c^k) = (0, \dots, 0, n/2, 0, \dots, 0, n/2, 0, \dots, 0)$ ,

přičemž první vektor má nenulu na pozici  $n - k$ , další dva na pozicích  $k$  a  $n - k$ .

Zatímco vztah pro  $F(e^k)$  funguje i s  $k = 0$  a  $k = n/2$ , siny a cosiny se chovají odlišně:  $s^0$  i  $s^{n/2}$  jsou nulové vektory, takže  $F(s^0)$  a  $F(s^{n/2})$  jsou také nulové;  $c^0$  je vektor samých jedniček s  $F(c^0) = (n, 0, \dots, 0)$  a  $c^{n/2} = (1, -1, \dots, 1, -1)$  s  $F(c^{n/2}) = (0, \dots, 0, n, 0, \dots, 0)$  s  $n$  na pozici  $n/2$ .

4. Pro každý  $x$  reálný vektor z  $\mathbb{R}^n$  existují reálné koeficienty  $\alpha_0, \dots, \alpha_{n/2}$  a  $\beta_0, \dots, \beta_{n/2}$  takové, že:

$$x = \sum_{k=0}^{n/2} \alpha_k c^k + \beta_k s^k$$

Tyto koeficienty jdou navíc vypočítat z Fourierova obrazu

$$y = F(x) = (a_0 + b_0i, \dots, a_{n-1} + b_{n-1}i)$$

takto:

$$\alpha_0 = a_0/n,$$

$$\alpha_j = 2a_j/n \text{ pro } j = 1, \dots, n/2,$$

$$\beta_0 = \beta_{n/2} = 0,$$

$$\beta_j = -2b_j/n \text{ pro } j = 1, \dots, n/2 - 1$$

5. Konvoluce vektorů  $x$  a  $y$  je vektor  $z = x * y$  takový, že  $z_j = \sum_k x_k y_{j-k}$ , přičemž indexujeme modulo  $n$ . Tuto sumu si můžeme představit jako skalární součin vektoru  $x$  s vektorem  $y$  napsaným pozpátku a zrotovaným o  $j$  pozic. Konvoluce nám tedy řekne, jak tyto "přetočené skalární součiny" vypadají pro všechna  $j$ . Dokažte následující vlastnosti:

a)  $x * y = y * x$  (komutativita)

b)  $x * (y * z) = (x * y) * z$  (asociativita)

c)  $x * (\alpha y + \beta z) = \alpha(x * y) + \beta(x * z)$  (bilinearita)

d)  $F(x * y) = F(x) \odot F(y)$ , kde  $\odot$  je součin vektorů po složkách. To nám dává algoritmus pro výpočet konvoluce v čase  $\Theta(n \log n)$ .