

DWT v maticovom tvare.

Uvažujme nasledovné tvary rovníc:

Rozklad(analýza):
$$c_{m+1}(n) = \sum_k h_{mr}(k - 2n) c_m(k)$$

$$d_{m+1}(n) = \sum_k g_{mr}(k - 2n) c_m(k)$$

Rekonštrukcia(syntéza):
$$c_m(n) = \sum_k h_{mr}(n - 2k) c_{m+1}(k) + \sum_k g_{mr}(n - 2k) d_{m+1}(k)$$

Tieto vzťahy môžeme prepísať do maticového tvaru ako transformácie:

$$\begin{aligned} c_{m+1}(n) &= \sum_k h_{mr}(k-2n)c_m(k) \\ d_{m+1}(n) &= \sum_k g_{mr}(k-2n)c_m(k) \end{aligned} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \mathbf{C}_{m+1} \\ \mathbf{D}_{m+1} \end{pmatrix} = \mathbf{T}_a^{(m)} \mathbf{C}_m$$

$$c_m(n) = \sum_k h_{mr}(n-2k)c_{m+1}(k) + \sum_k g_{mr}(n-2k)d_{m+1}(k) \Leftrightarrow \mathbf{C}_m = \mathbf{T}_s^{(m)} \begin{pmatrix} \mathbf{C}_{m+1} \\ \mathbf{D}_{m+1} \end{pmatrix}$$

, kde T_a , T_s sú **štvorcové** transformačné matice pre analýzu, resp. pre syntézu a $\mathbf{C}_m$ resp. $\mathbf{D}_m$ sú stĺpcové vektory (matice) :

$$\begin{aligned} \mathbf{C}_m &= (c_m(0), c_m(1), \dots, c_m(N_m-1))^T \\ \mathbf{D}_m &= (d_m(0), d_m(1), \dots, d_m(N_m-1))^T \end{aligned}$$

kde veľkosť vektorov je:

$$N_m = 2^{-m} N_0$$

Pozn.: v ďalšom texte budeme h_{mr} , g_{mr} používať bez označenia "mr".

Maticový zápis pri periodickom rozšírení signálu

$$\mathbf{H}_m = \overbrace{\begin{pmatrix} h(0) & h(1) & \dots & \dots & \dots & h(-1) \\ \dots & h(-1) & h(0) & h(1) & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \dots & \dots & \dots & h(-1) & h(0) & h(1) \end{pmatrix}}^{N_m} \quad \mathbf{G}_m = \overbrace{\begin{pmatrix} g(0) & g(1) & \dots & \dots & \dots & g(-1) \\ \dots & g(-1) & g(0) & g(1) & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \dots & \dots & \dots & g(-1) & g(0) & g(1) \end{pmatrix}}^{N_m} \left\} \frac{N_m}{2}$$

$$\mathbf{H}_m^T = N_m \left\{ \begin{pmatrix} h(0) & \vdots & \dots & \vdots \\ h(1) & h(-1) & \dots & \vdots \\ \vdots & h(0) & \dots & \vdots \\ \vdots & h(1) & \dots & h(-1) \\ \vdots & \vdots & \dots & h(0) \\ h(-1) & \vdots & \dots & h(1) \end{pmatrix} \right. \quad \mathbf{G}_m^T = N_m \left\{ \begin{pmatrix} g(0) & \vdots & \dots & \vdots \\ g(1) & g(-1) & \dots & \vdots \\ \vdots & g(0) & \dots & \vdots \\ \vdots & g(1) & \dots & g(-1) \\ \vdots & \vdots & \dots & g(0) \\ g(-1) & \vdots & \dots & g(1) \end{pmatrix} \right.$$

Analýza: $\mathbf{C}_{m+1} = \mathbf{H}_m \mathbf{C}_m \quad \mathbf{D}_{m+1} = \mathbf{G}_m \mathbf{C}_m$

$$\begin{pmatrix} \mathbf{C}_{m+1} \\ \mathbf{D}_{m+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{H}_m \\ \mathbf{G}_m \end{pmatrix} \mathbf{C}_m \quad \rightarrow \quad \mathbf{T}_a^{(m)} = \begin{pmatrix} \mathbf{H}_m \\ \mathbf{G}_m \end{pmatrix}$$

Syntéza: $\mathbf{C}_m = \begin{pmatrix} \mathbf{H}_m^T & \mathbf{G}_m^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{C}_{m+1} \\ \mathbf{D}_{m+1} \end{pmatrix} \quad \rightarrow \quad \mathbf{T}_s^{(m)} = \begin{pmatrix} \mathbf{H}_m^T & \mathbf{G}_m^T \end{pmatrix}$

Všeobecne platí (vynechajme indexy “m”):

$$\mathbf{T}_a \mathbf{T}_s = \mathbf{I}_N = \mathbf{T}_s \mathbf{T}_a$$

Vyjadríme:

$$\mathbf{I}_N = \begin{pmatrix} \mathbf{I}_{N/2} & \mathbf{0}_{N/2} \\ \mathbf{0}_{N/2} & \mathbf{I}_{N/2} \end{pmatrix} = \mathbf{T}_a \mathbf{T}_s = \begin{pmatrix} \mathbf{H} \\ \mathbf{G} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{H}^T & \mathbf{G}^T \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{H}\mathbf{H}^T & \mathbf{H}\mathbf{G}^T \\ \mathbf{G}\mathbf{H}^T & \mathbf{G}\mathbf{G}^T \end{pmatrix}$$

z čoho vyplýva:

$$\mathbf{H}\mathbf{H}^T = \mathbf{G}\mathbf{G}^T = \mathbf{I} \quad \mathbf{H}\mathbf{G}^T = \mathbf{G}\mathbf{H}^T = \mathbf{0}$$

T.j. impulzové charakteristiky filtrov sú ortogonálne k párnym posunom svojich duálov a ortogonálne navzájom „nakríž“ = podmienky *biortogonality*. A zároveň, aby bola splnená rovnosť na pravej strane, musia spĺňať $g(n)$ dodatočnú podmienku:

$$g(n) = \pm (-1)^n h(M-n), \quad M\text{-nepárne}$$

V prípade Haarovej DWT:

- Rozklad (= dopredná transformácia)

$$c_{m+1}(n) = \sum_k \tilde{h}_{mr}(k-2n) c_m(k)$$

$$d_{m+1}(n) = \sum_k \tilde{g}_{mr}(k-2n) c_m(k)$$

$$\mathbf{C}_{m+1} = \tilde{\mathbf{H}}_m \mathbf{C}_m$$

$$\mathbf{D}_{m+1} = \tilde{\mathbf{G}}_m \mathbf{C}_m$$

$$\tilde{h}_{mr} = \frac{\sqrt{2}}{2} (1, 1)$$

$$\tilde{g}_{mr} = \frac{\sqrt{2}}{2} (1, 1)$$

$$\tilde{\mathbf{H}}_m = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\tilde{\mathbf{G}}_m = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Príklad vstupného signálu:

$$c_0(n) = (1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8)^T \quad N_0 = 8$$

$$c_1(n) = \frac{\sqrt{2}}{2} (3, 7, 11, 15)^T \quad d_1(n) = \frac{\sqrt{2}}{2} (-1, -1, -1, -1)^T$$

$$\mathbf{T}_a = \begin{pmatrix} \tilde{\mathbf{H}}_m \\ \tilde{\mathbf{G}}_m \end{pmatrix} = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Reprezentácia signálu po jednom transformačnom kroku:

$$(c_1(n), d_1(n)) = \frac{\sqrt{2}}{2} (3, 7, 11, 15, -1, -1, -1, -1)^T$$

→ Ďalšie kroky analogicky ... (ešte 2 kroky)

- **Rekonštrukcia (= spätná transformácia)**

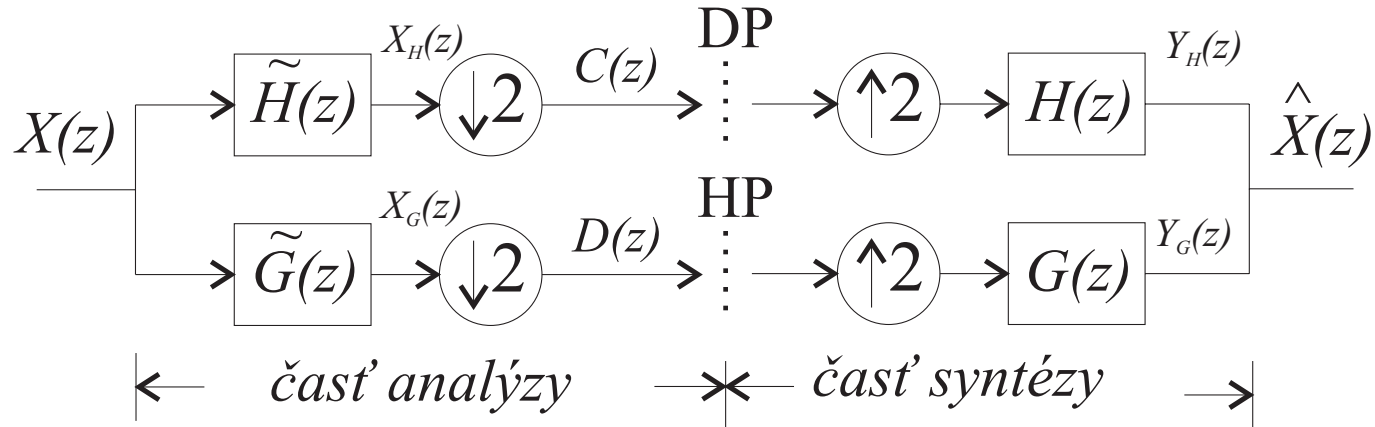
$$c_m(n) = \sum_k h_{mr}(n-2k)c_{m+1}(k) + \sum_k g_{mr}(n-2k)d_{m+1}(k)$$

$$\mathbf{C}_m = (\mathbf{H}_m \quad \mathbf{G}_m) \begin{pmatrix} \mathbf{C}_{m+1} \\ \mathbf{D}_{m+1} \end{pmatrix} = \mathbf{T}_s \begin{pmatrix} \mathbf{C}_{m+1} \\ \mathbf{D}_{m+1} \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{H}_m = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \mathbf{G}_m = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \mathbf{T}_s = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Vektory bázy, do ktorej sme transformovali, sú stĺpcové vektory z matice $\mathbf{T}_s$.

Dvoj pásmové banky filtrů



Platí(V1):

$$c(n) = \sum_k \tilde{h}(2n-k)x(k) \quad d(n) = \sum_k \tilde{g}(n-2k)x(k)$$

$$\hat{x}(n) = \sum_k h(n-2k)c(k) + \sum_k g(n-2k)d(k)$$

DWT(V2):

$$c_{m+1}(n) = \sum_k \tilde{h}_{mr}(k-2n)c_m(k) \quad d_{m+1}(n) = \sum_k \tilde{g}_{mr}(k-2n)c_m(k)$$

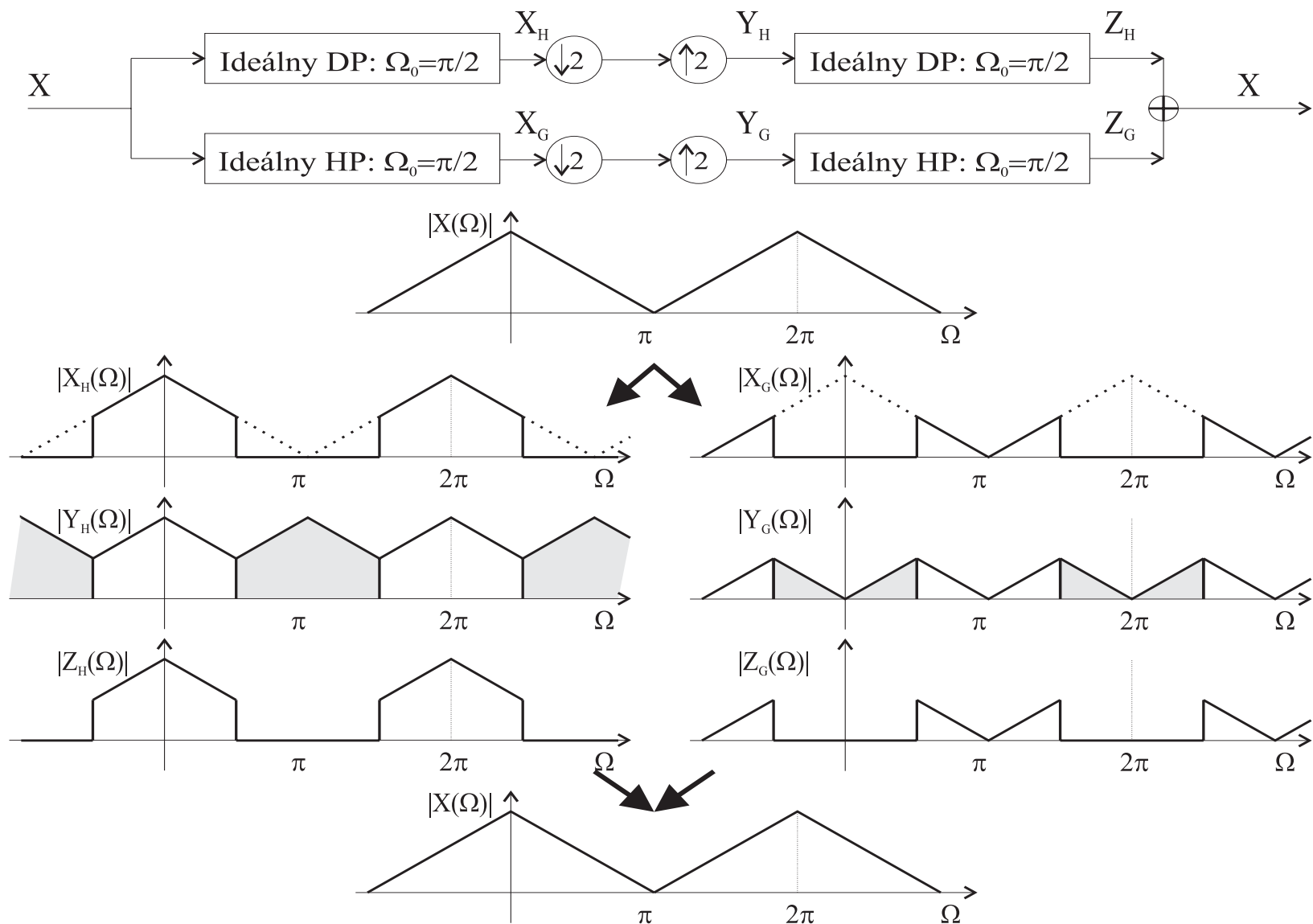
$$c_m(n) = \sum_k h_{mr}(n-2k)c_{m+1}(k) + \sum_k g_{mr}(n-2k)d_{m+1}(k)$$

T.J.AK PLATÍ

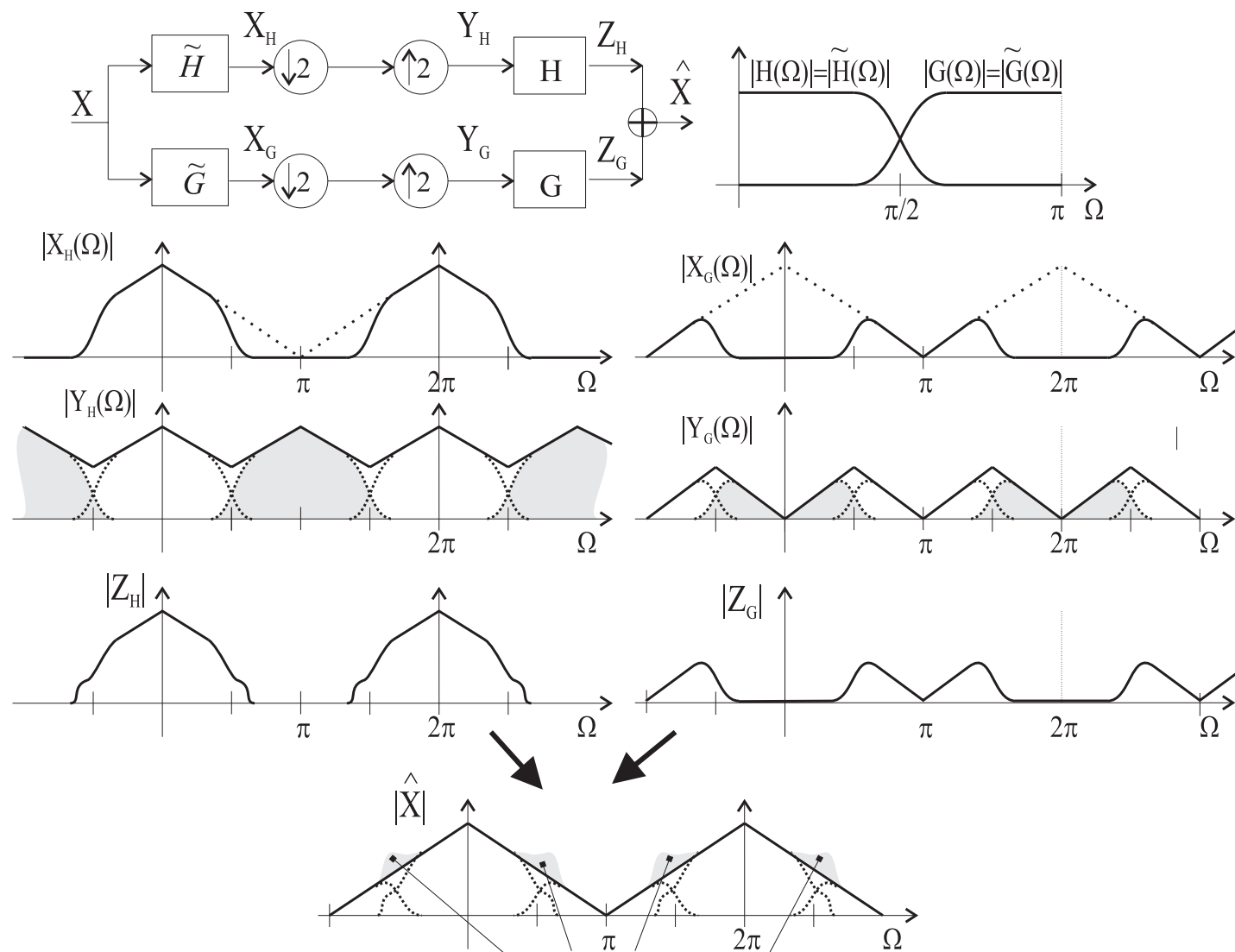
$$\begin{aligned} \tilde{h}(n) &= \tilde{h}_{mr}(-n) & h(n) &= h_{mr}(n) \\ \tilde{g}(n) &= \tilde{g}_{mr}(-n) & g(n) &= g_{mr}(n) \end{aligned}$$

SÚ V1 a V2 TOTOŽNÉ !!!

Ako dosiahneme úplnú rekonštrukciu?

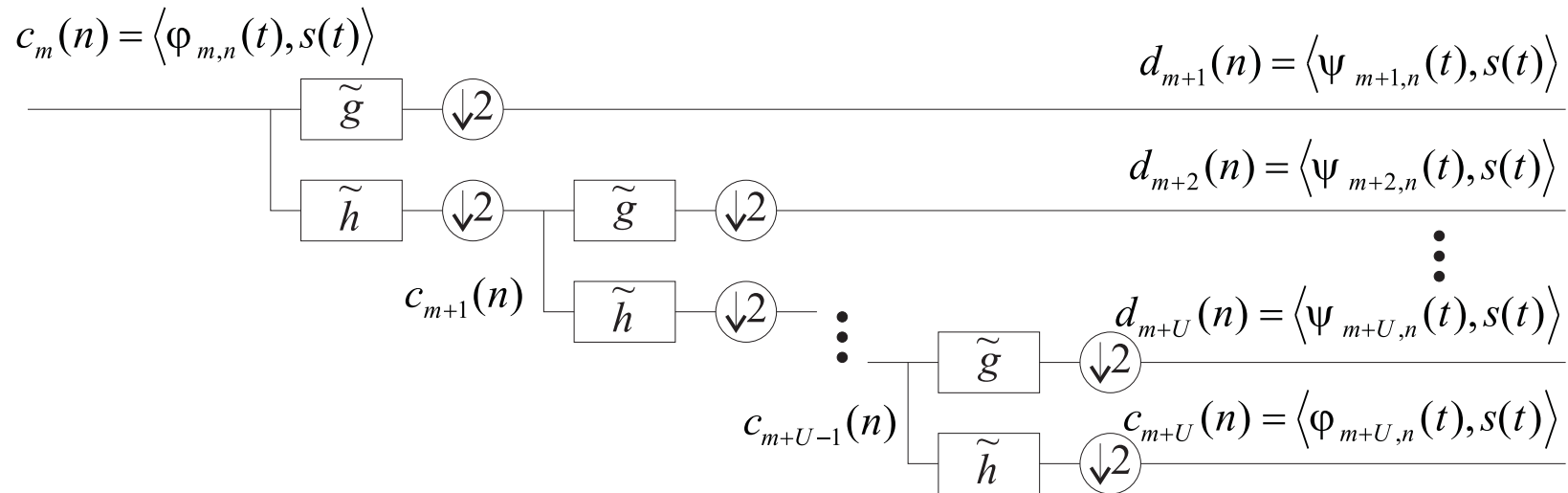


Ak filtre nie su ideálne?

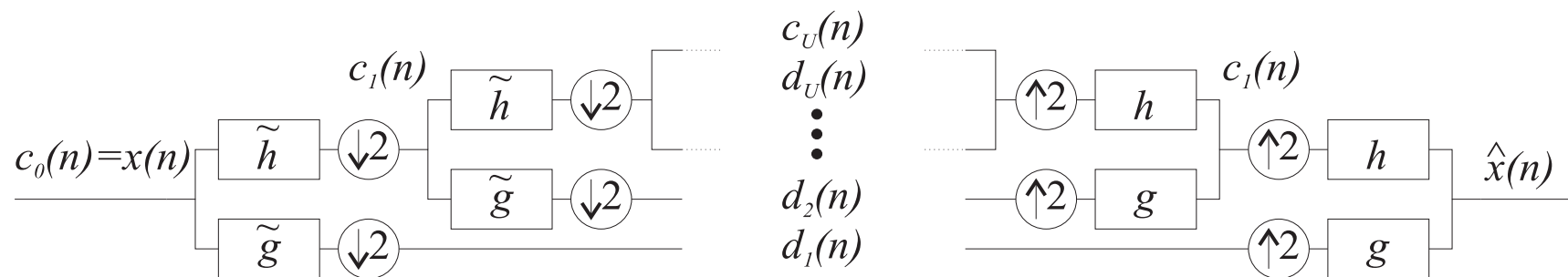


Pri úplnej rekonštrukcii sa aliasing z DP a HP časti navzájom eliminuje

Realizácia výpočtu WR pomocou bánk filtrov:



Realizácia výpočtu DWT a IDWT pomocou bánk filtrov:



Aký je rozdiel medzi BF s úplnou rekonštrukciou a BF ktoré realizujú wavelety?

→ Pri waveletoch je nutná aspoň jedna prenosovej funkcie DP filtra v $\Omega=\pi$ lebo potrebujeme Banku filtrov *iterovať*

→ Design kalsických Bánk filtrov je viac zameraný na rozdelenie subpásiem vo frekvenčnej oblasti, na selektivitu filtrov a na vznikajúci aliasing, pričom sa často ani nepožaduje úplná rekonštrukcia

Vzťah medzi h a g pri ortogonálnych waveletoch:

$$f(t) = \sum_m \sum_n d_{m,n} \tilde{\Psi}_{mn}(t)$$

Generovanie $f(t) = \sum_m \sum_n d_{m,n} \tilde{\Psi}_{mn}(t)$ z $f(t) = \sum_m \sum_n \tilde{d}_{m,n} \Psi_{mn}(t)$ - kaskádové algoritmy

Ako vypočítať $\varphi(t)$ a $\psi(t)$ ak poznáme koeficienty pre zmenu mierky?

Vychádzajme z rovníc:

$$\varphi(t) = \sqrt{2} \sum_{n=-\infty}^{\infty} h_{mr}(n) \varphi(2t - n)$$

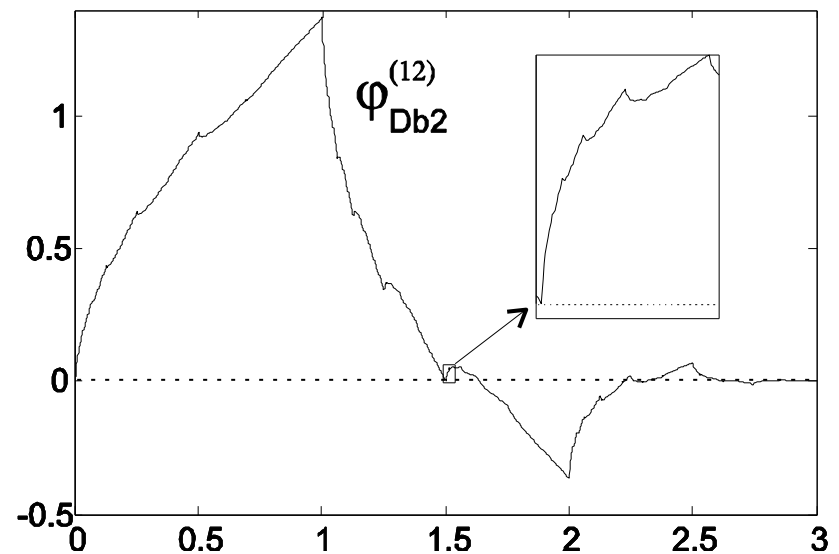
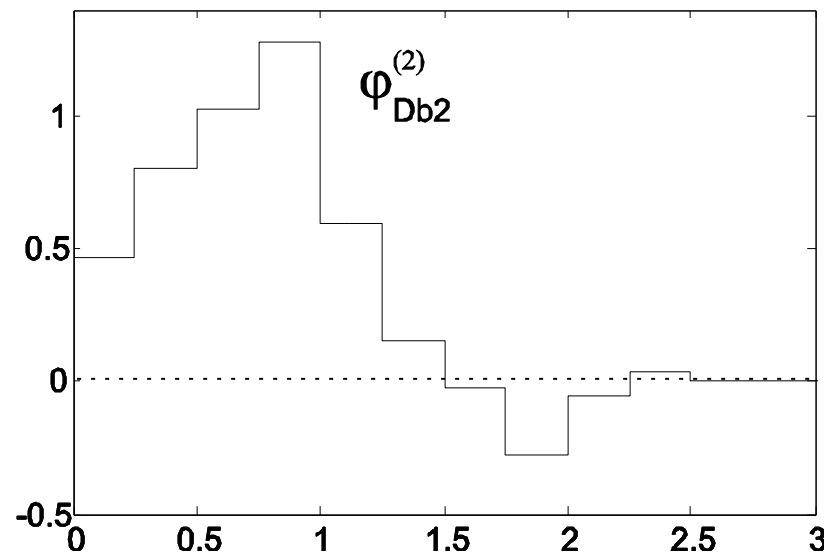
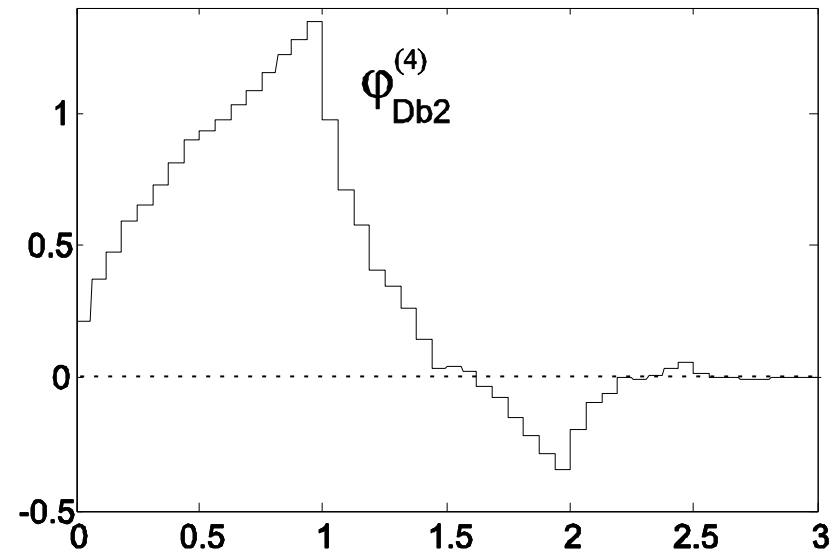
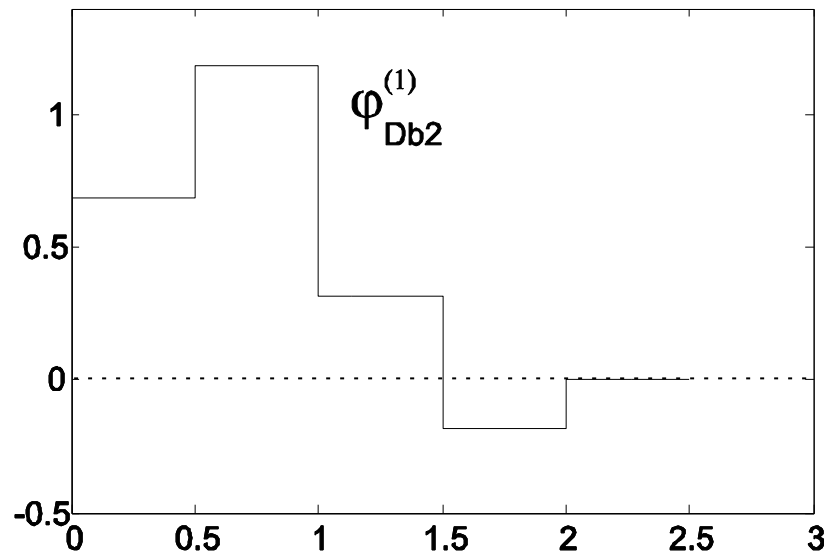
$$\psi(t) = \sqrt{2} \sum_{n=-\infty}^{\infty} g_{mr}(n) \varphi(2t - n)$$

Tieto rovnice môžeme riešiť *iteračne*, pričom ak postup bude konvergovať k pevnému bodu, potom je pevný bod hľadaným riešením. Iterácie sú definované:

$$\varphi^{(k+1)}(t) = \sqrt{2} \sum_{n=-\infty}^{\infty} h_{mr}(n) \varphi^{(k)}(2t - n)$$

$$\psi^{(k+1)}(t) = \sqrt{2} \sum_{n=-\infty}^{\infty} h_{mr}(n) \psi^{(k)}(2t - n)$$

Uvedený iteračný postup sa nazýva aj *kaskádový algoritmus*.



Generovanie funkcie mierky Db2 waveletu kaskádovým algoritmom v čase. Výpočet
zobrazený po 1,2,4 a 12 iteráciách. Počiatočný signál bola "Box" funkcia. Vpravo dole je
zo zväčšeniny zrejmy fraktálový charakter. Porovnajte s tvarmi bazových funkcií
priestorov V

K-regulárne filtre

FIR filter s impulzovou odpoveďou $h(n)$, ktorá spĺňa podmienky:

$$\text{a) } f(t) = \sum_m \sum_n d_{m,n} \tilde{\psi}_{mn}(t)$$

$$\text{b) } f(t) = \sum_m \sum_n d_{m,n} \tilde{\psi}_{mn}(t)$$

sa nazýva *K-regulárny* vtedy ak platia nasledovné **ekvivalentné** tvrdenia:

$$1) f(t) = \sum_m \sum_n d_{m,n} \tilde{\psi}_{mn}(t) \text{ má } K\text{-násobnú nulu v } \psi(t) \in L^2(R)$$

2) prvých K-diskrétnych aj spojitých waveletových momentov je nulových, t.j.:

$$\psi(t) \in L^2(R), \psi(t) \in L^2(R), \text{ pre } \psi(t) \in L^2(R)$$

3) polynomicke sekvencie stupňa $\psi(t) \in L^2(R)$ môžu byť vyjadrené lineárnou kombináciou posunov $h(n)$. Polynómy stupňa $\psi(t) \in L^2(R)$ môžu byť vyjadrené lineárnou kombináciou posunov $f(t) = \sum_m \sum_n d_{m,n} \tilde{\psi}_{mn}(t)$