

Universidade Estadual de Campinas - Unicamp  
Instituto de Computação - IC

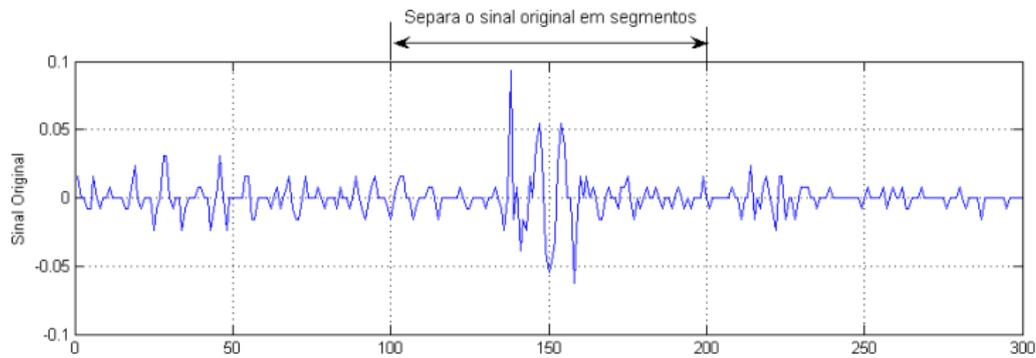
## Convolução FFT

Leyza Baldo Dorini

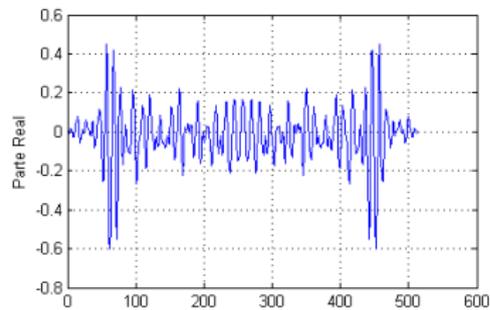
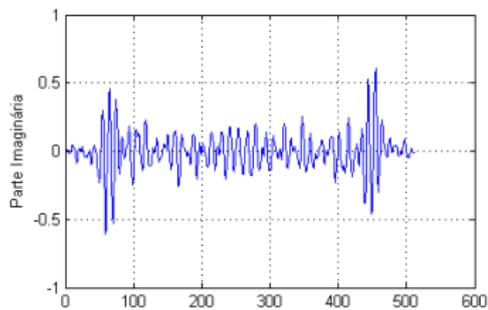
Campinas, 13 de Setembro de 2006

- A convolução utilizando FFT baseia-se no princípio que multiplicação no domínio da frequência corresponde à convolução no domínio do tempo.
- O sinal de entrada é transformado para o domínio da frequência utilizando a FFT, multiplicado pela resposta de frequência do filtro, e então transformada de volta para o domínio do tempo.

# FFT Convolution

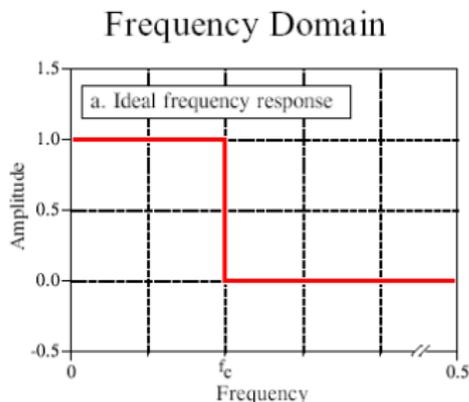
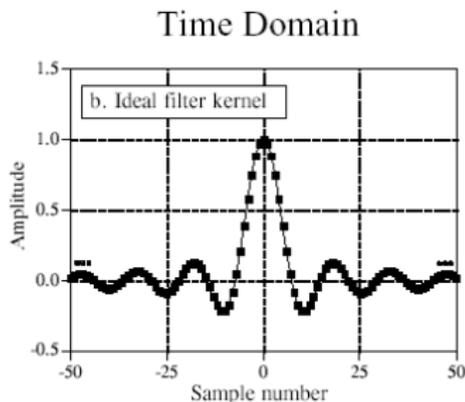


FFT



# Filtro passa-baixa

Considere o filtro passa-baixa ideal (“brick-wall filter”) com uma frequência de corte de  $\omega_0$  rad/s. Este filtro tem magnitude 1 em todas as frequências maiores que  $\omega_0$  e magnitude 0 em frequências entre  $\omega_0$  e  $\pi$ .

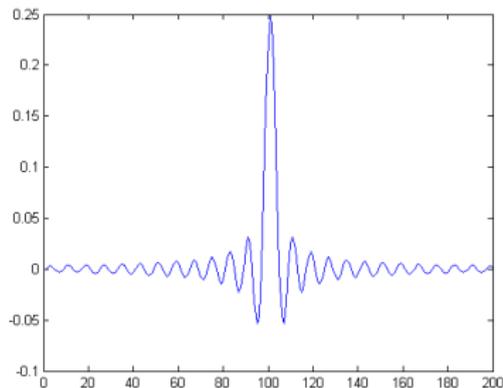


Sua resposta de impulso é dada por:

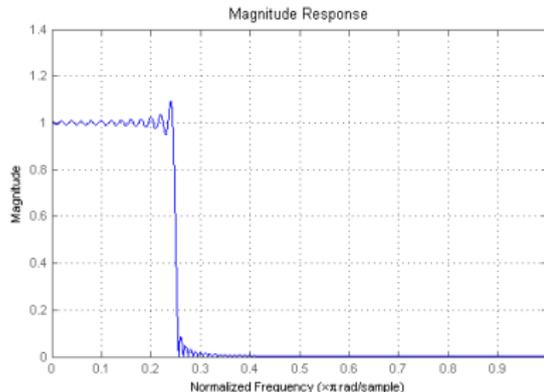
$$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} H(\omega) e^{j\omega n} d\omega = \frac{1}{2\pi} \int_{-\omega_0}^{\omega_0} e^{j\omega n} d\omega = \frac{\omega_0}{\pi} \text{sinc} \left( \frac{\omega_0}{\pi} n \right) \quad (1)$$

A resposta de impulso é simétrica em relação à  $n = 0$ , o que garante que o filtro possui uma fase linear.

```
sz = 200;  
n = [0:sz];  
omega = pi/4;  
h = (omega/pi)*sinc((n-sz/2)*omega/pi);
```



(a) Tempo

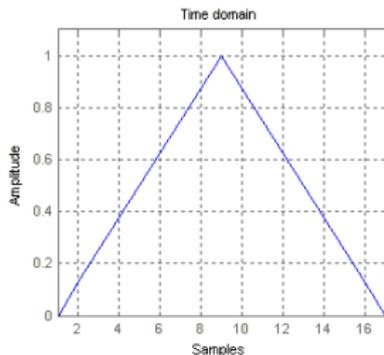


(b) Frequência

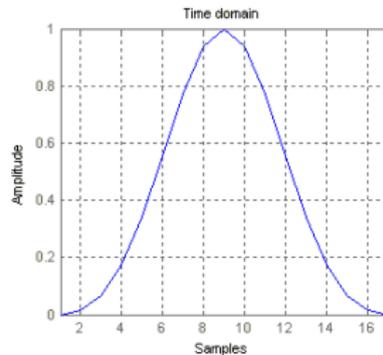
- Tal filtro não é implementável, sendo que para a resposta ideal,  $n$  deveria variar de  $-\infty$  a  $\infty$ , levando o filtro a ser não-causal.
- Para criar uma resposta de impulso finita, é feito um truncamento utilizando uma janela. Além disso, o resultado é deslocando para produzir um filtro causal.

- São diversas as janelas existentes: Bartlett, Blackman, Hamming, Kaiser, etc.
- Em Matlab: `w = window(@gausswin, 64, alpha)` ou `w = gausswin(64, alpha)` irá retornar uma janela Gaussiana de tamanho 64 com desvio padrão igual a  $1/\alpha$

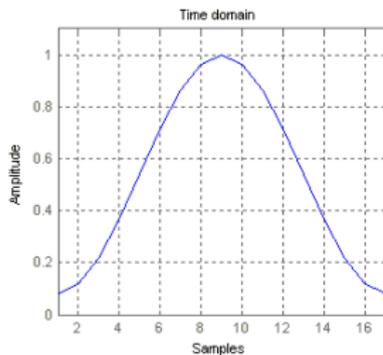
As janelas utilizadas neste trabalho foram:



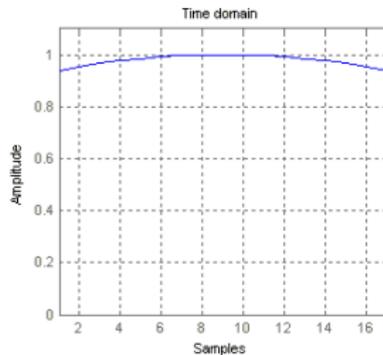
**Bartlett**



**Blackman**

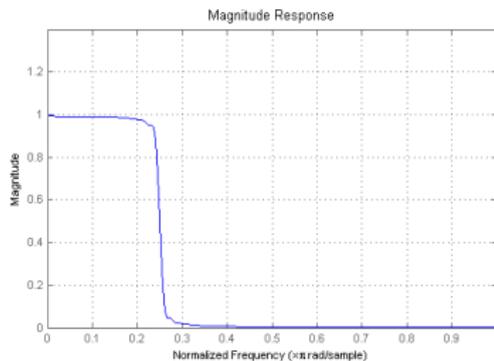


**Hamming**

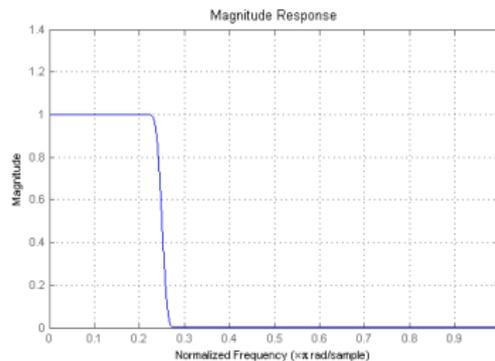


**Kaiser**

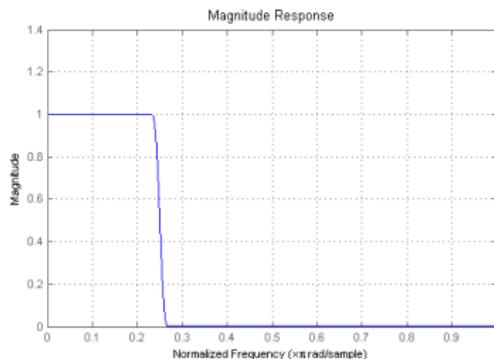
```
sz = 200;  
n = [0:sz];  
omega = pi/4;  
h = (omega/pi)*sinc((n-sz/2)*omega/pi);  
hw = h.*hamming(sz+1)';
```



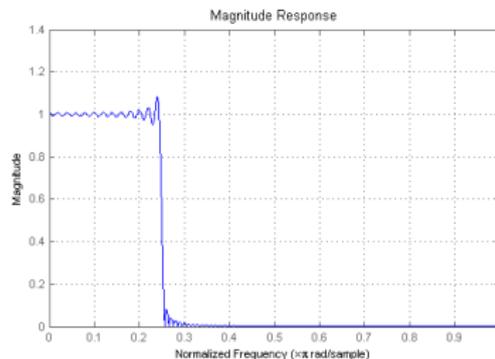
(a) Bartlett



(b) Blackman



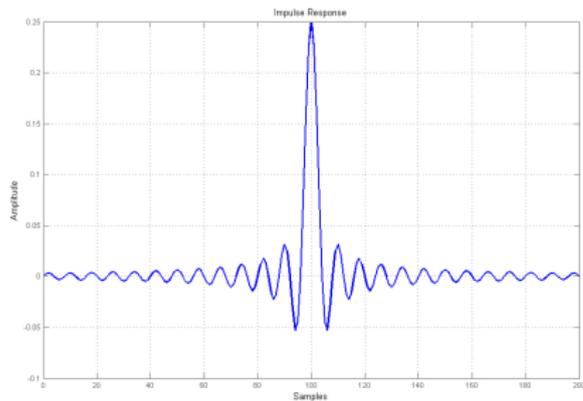
(a) Hamming



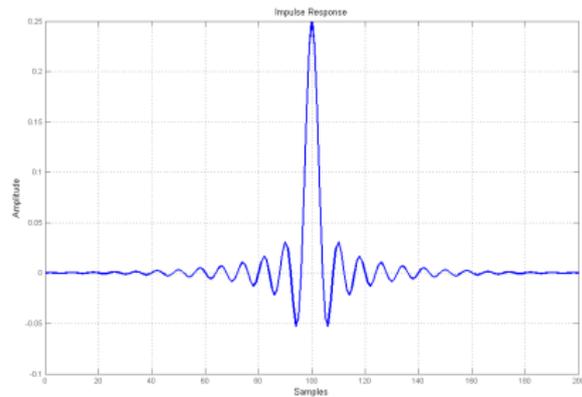
(b) Kaiser

Figura: Influência da ordem do filtro.  $h = \text{fir1}(n, [0.4$

# Exemplos (i)

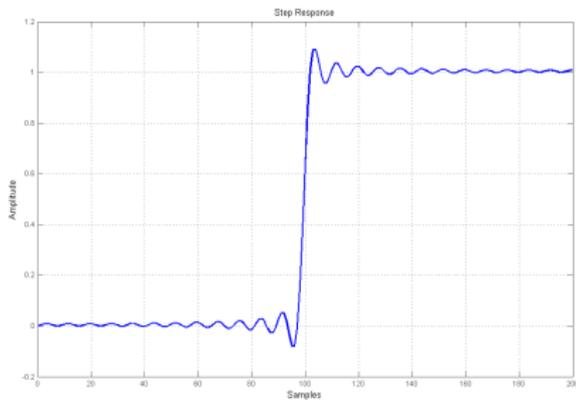


(a) Sem janela

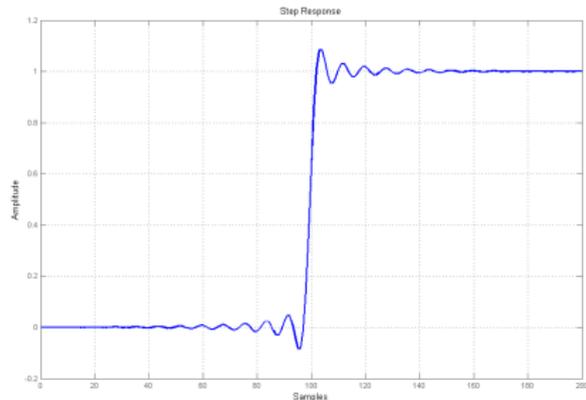


(b) Com Janela

# Exemplos (ii)

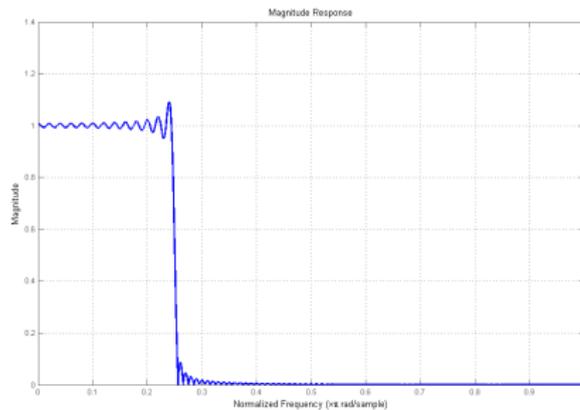


(a) Sem janela

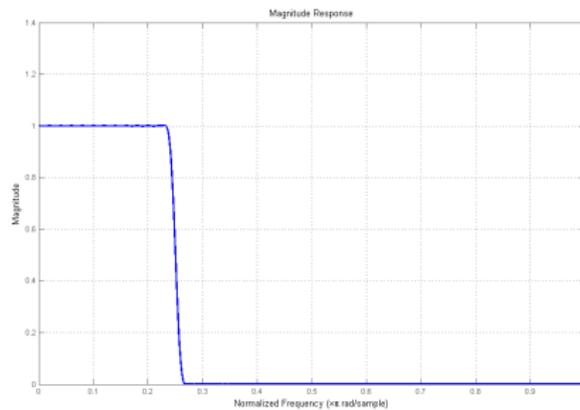


(b) Com Janela

# Exemplos (iii)

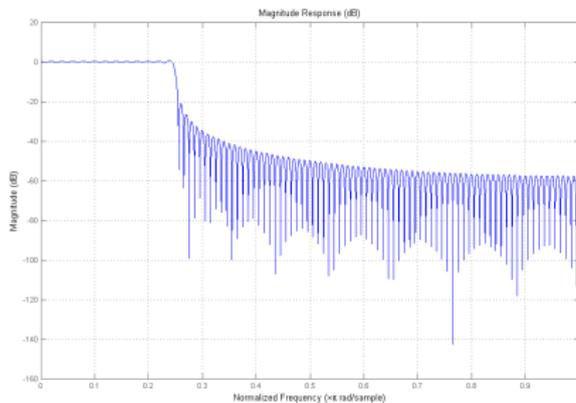


(a) Sem janela

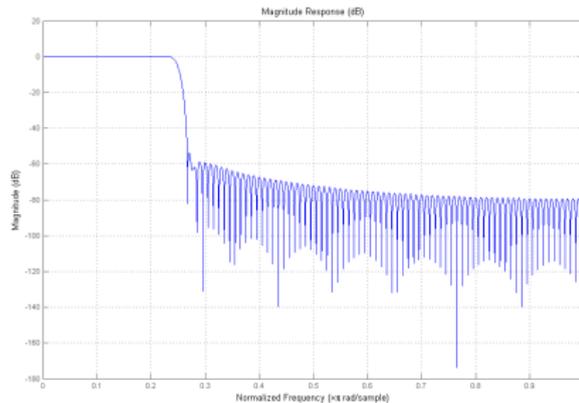


(b) Com Janela

# Exemplos (iv)

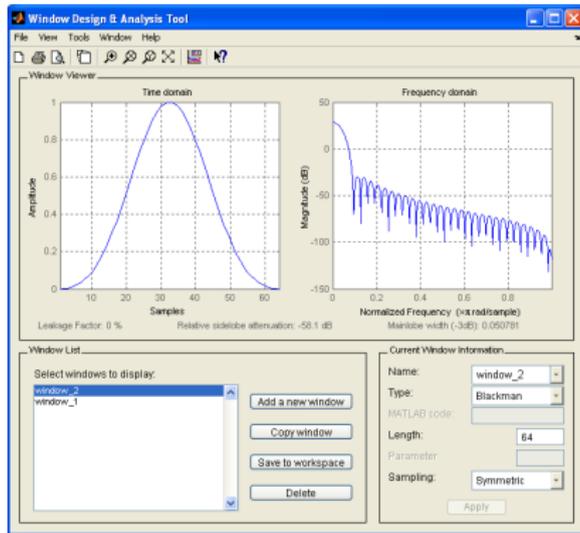


(a) Sem janela



(b) Com Janela

O comando `wintool` possibilita analisar propriedades das diversas janelas, bem como compará-las entre si.



Além disso, é possível também analisar separadamente uma janela específica com o comando `wvtool(windowname(n))`

Foram utilizados filtros FIR (Finite Impulse Response). Algumas vantagens:

- podem possuir fase linear exata (simétrico em relação ao midpoint)
- são estáveis
- métodos de projeto geralmente são lineares
- podem ser implementados eficientemente em hardware

A principal desvantagem em relação aos filtros IIR (Infinite Impulse Response), é que os filtros FIR exigem uma ordem maior para alcançar um dado nível de desempenho.

# Exemplos (i)

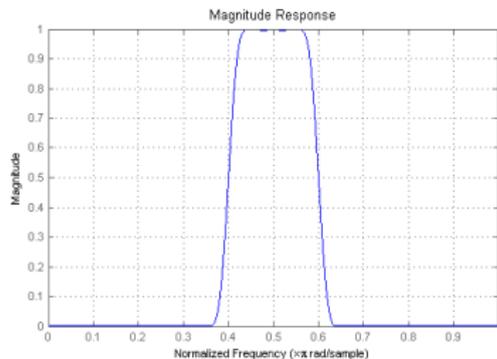
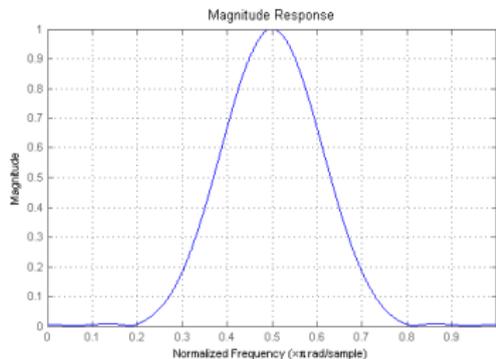


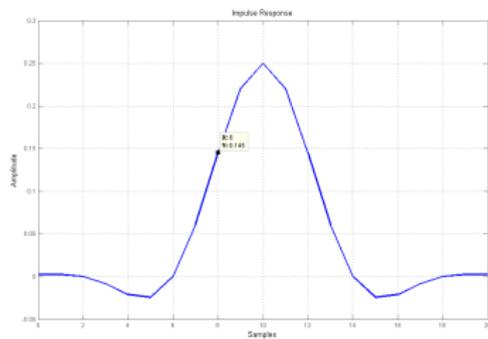
Figura: Influência da ordem do filtro.  $h = \text{fir1}(n, [0.4$   
 $0.6], \text{'bandpass'})$

Foi utilizada a função `fir1`:

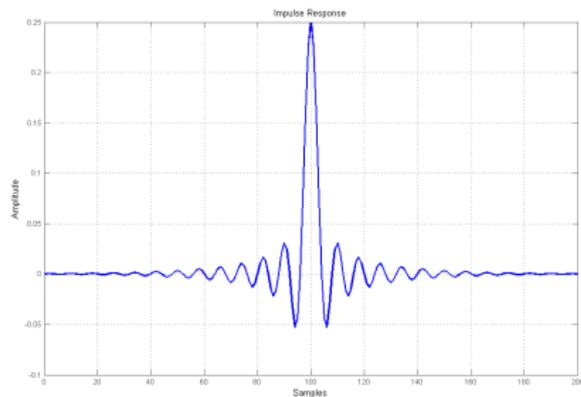
- `h1 = fir1(n, fc, 'low');`
- `h2 = fir1(n, fc, 'high');`
- `h3 = fir1(n, [fci fcf], 'bandpass');`
- `h4 = fir1(n, [fci fcf], 'stop');`

A resposta de impulso é simétrica em relação à  $n = 0$ , o que garante que o filtro possui uma fase linear.

# Exemplos (i)

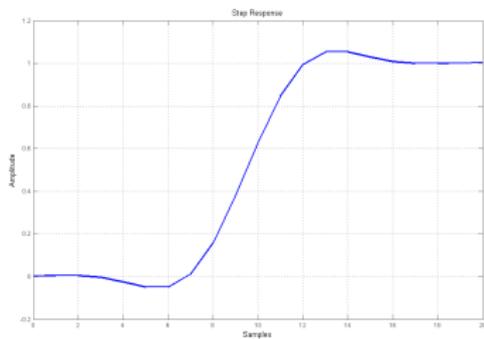


(a)  $n = 20$

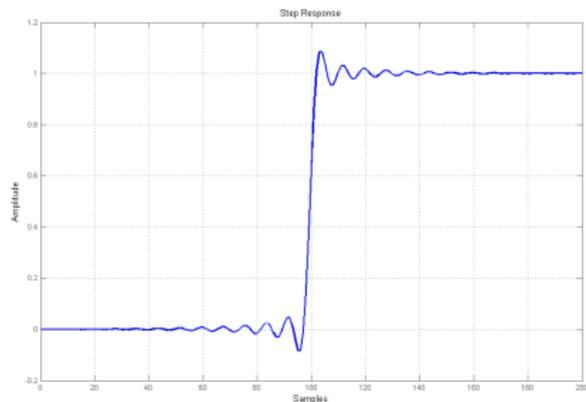


(b)  $n = 200$

# Exemplos (ii)

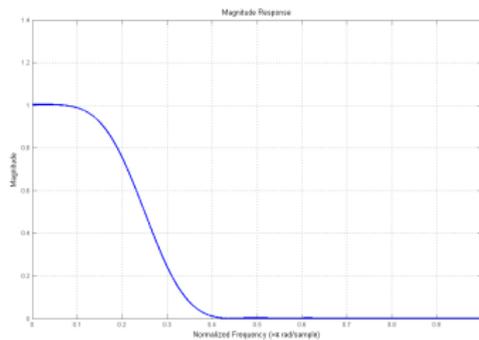


(a)  $n = 20$

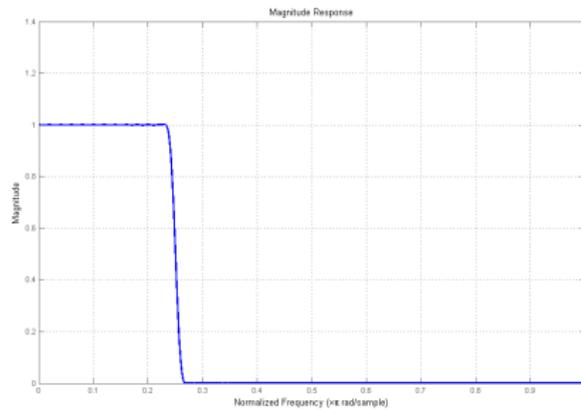


(b)  $n = 200$

# Exemplos (iii)

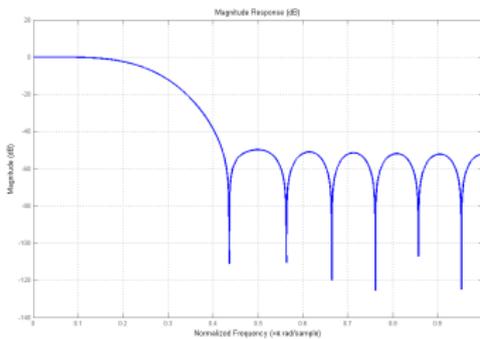


(a)  $n = 20$

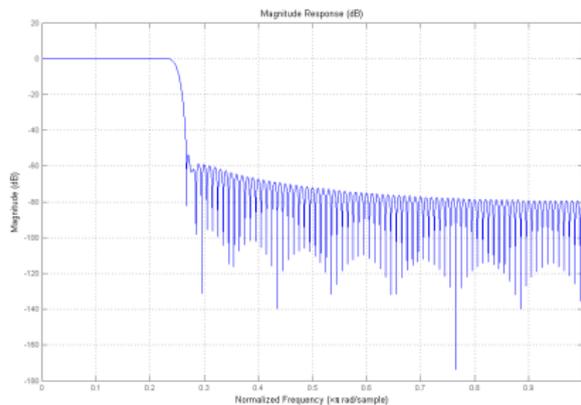


(b)  $n = 200$

# Exemplos (iv)



(a)  $n = 20$



(b)  $n = 200$

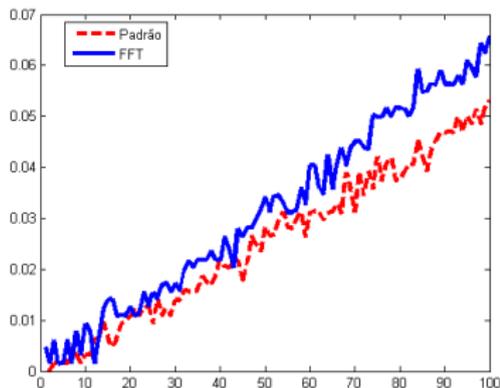
Os seguintes testes foram realizados:

- tempos de execução
  - convolução usando FFT (do Matlab)
  - convolução “padrão”
  - influência do tamanho do filtro  $\times$  tamanho do sinal
- efeitos da escolha do tamanho de um segmento
- outras comparações

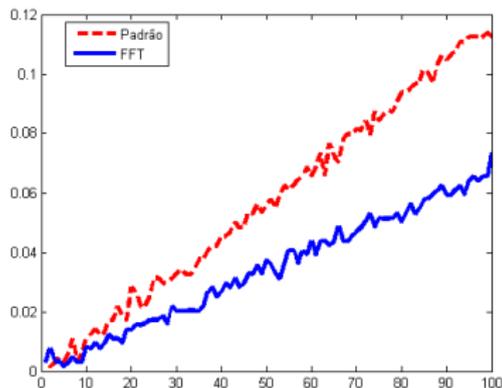
Ao fazer a convolução uma consideração é importante: a ordem em que ela é feita. PS. O comando `conv` do Matlab leva isso em consideração. Dados para um filtro  $f$  de tamanho 256.

- $n = 10000$ .  $\text{conv}(f, s) = 0.015s$  e  $\text{conv}(s, f) = 0.87s$

Comparação entre a utilização de dois tamanhos de filtro em diferentes tamanhos de sinais (1:1000:100000).

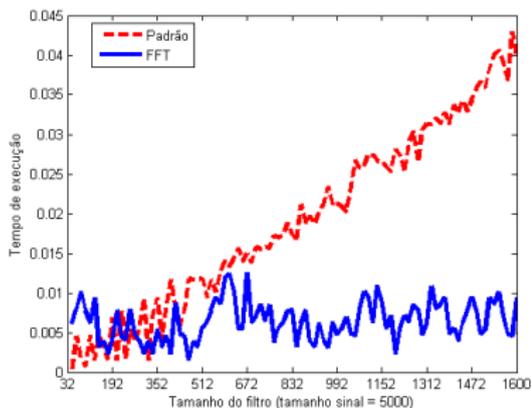


(a)  $n = 64$

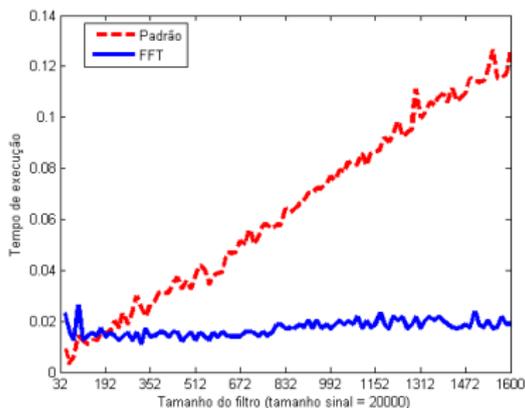


(b)  $n = 256$

Comparação entre a utilização de dois tamanhos de sinais em diferentes tamanhos de filtro ( $k_1=16:16:1600$ ).



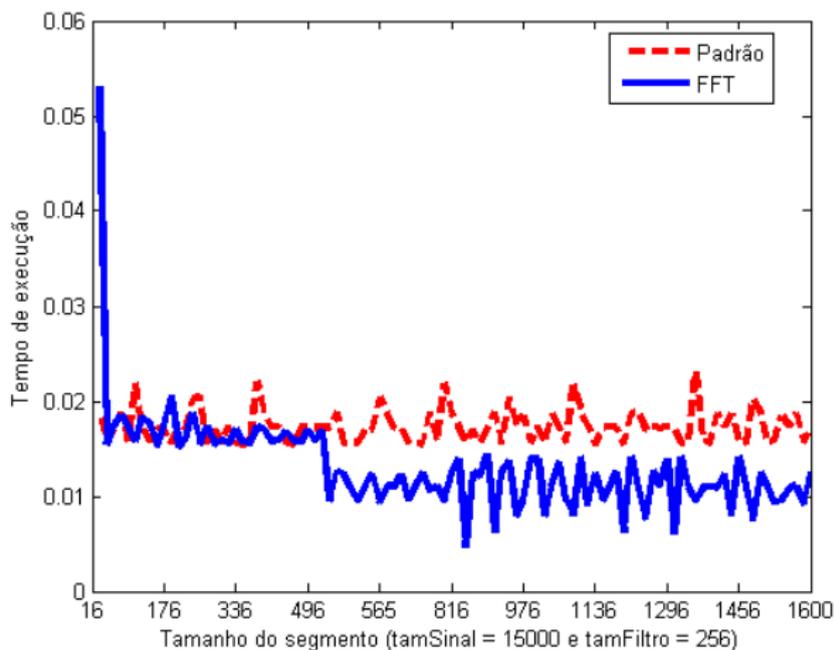
(a)  $n = 5000$



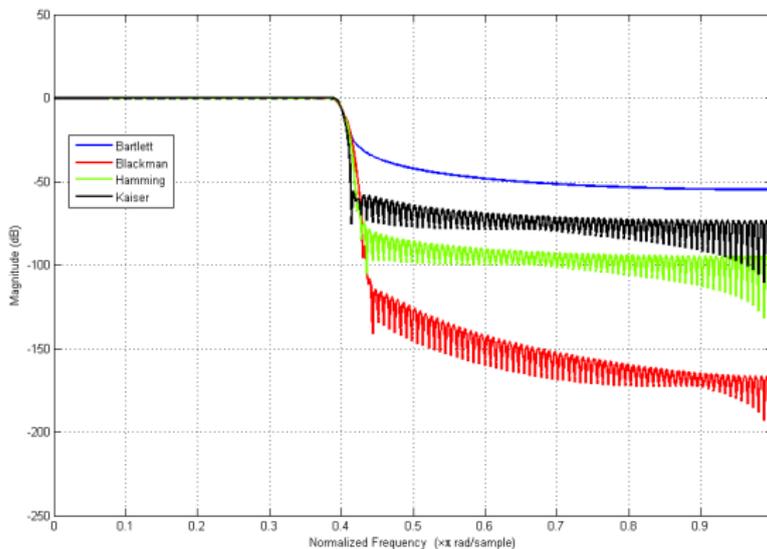
(b)  $n = 20000$

# Análise (iii)

Importância da escolha de um bom tamanho de segmento. No Matlab: 3780



Diferentes janelas.

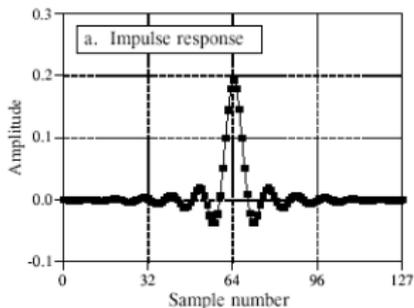


Máximo das diferenças entre as convoluções FFTs:  
[0.00350 0.00389 0.00953 0.00305 0.00896 0.00591]

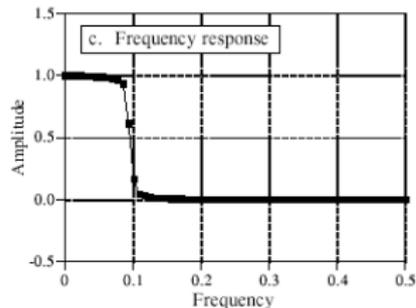
Algumas outras comparações.

- Comparação entre a convolução padrão e a FFT inteira (mesmos tempos de execução); `ifft(fft([hw zeros(1,length(s)-1)]).*fft([s zeros(1,length(hw)-1)]))`;
- Filtros passa-alta, passa-banda, para-banda (não apresentados) e análise destes filtros;
- Implementação do método (sem otimização) e comparação com o Matlab (diferença média de 1/3 no tempo de execução);

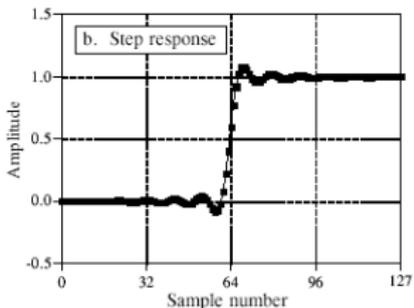
# Parâmetros de filtros



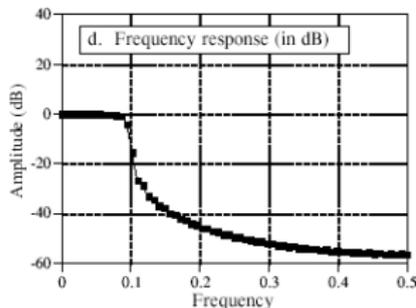
FFT



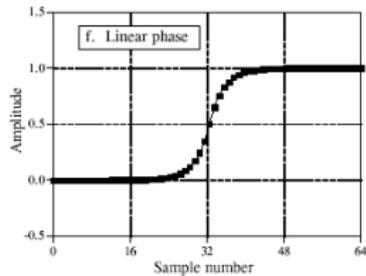
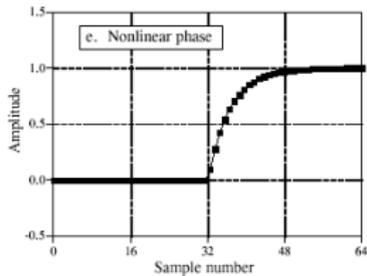
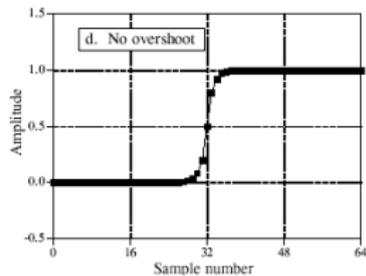
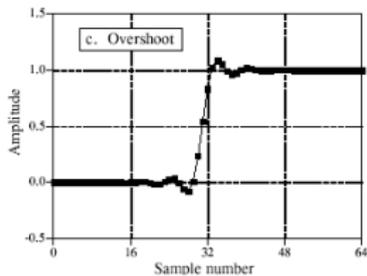
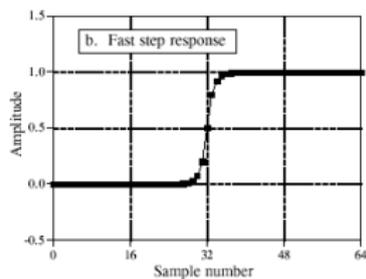
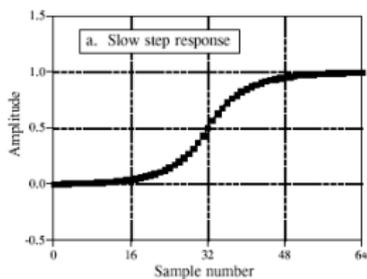
Integrate



$20 \text{ Log}(\ )$



# Domínio do tempo



# Domínio da frequência

