

第12週

符号理論によってある程度データを正しく受信できる技術を学んだら，今度はそのデータを解析することを考えて見ましょう。以後はフーリエ解析の話です。

1. フーリエ級数の復習

関数 $f(t)$ をフーリエ級数で展開するとは，

$$f(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} a_k \cos \omega_0 kt + \sum_{k=1}^{\infty} b_k \sin \omega_0 kt$$

または，複素数まで拡大して，

$$f(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} C_k e^{i\omega_0 kt}$$

ということでした。ここで， ω_0 は T を $f(t)$ の周期とたとき $\omega_0 = 2\pi/T$ で， $i = \sqrt{-1}$ を意味します。数学で問題となることは，どんな $f(t)$ もこのような形に展開できるのか？ということですが，工学で扱うたいの関数はこのように展開できるので，以後このことにはふれないようにします。また下の形でフーリエ級数に展開したときを複素フーリエ展開といいます。以下複素フーリエ展開を扱っていきます。

複素フーリエ展開したとき， C_k はどのようなものになるのかというと， C_k は $f(t)$ と $e^{i\omega_0 kt}$ との（規格化した）内積 $\langle f(t), e^{i\omega_0 kt} \rangle$ です。ベクトル空間の内積は知っていても，関数 $f(t)$ と $g(t)$ の内積とは？。それは次のように定義されます。

$$\langle f(t), g(t) \rangle = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) g(t) dt$$

普通の数ベクトル空間で知っているように，内積は2つのベクトルの間の角度 ($\cos \theta$) を与えます。これを応用して，もし $\langle f(t), g(t) \rangle = 0$ なら2つの関数（ベクトル）は直角に交わっていると考えます。もし $\langle f(t), g(t) \rangle = 1$ ならば2つの関数（ベクトル）は同方向を向いていて，もし $\langle f(t), g(t) \rangle = -1$ ならば2つの関数（ベクトル）は逆方向を向いていると考えるのです。このようなことから，内積 $\langle f(t), g(t) \rangle$ は2つの関数の相関を表しているのです。特に $g(t) = e^{i\omega_0 kt}$ のとき，すなわち，

$$\langle f(t), e^{i\omega_0 kt} \rangle = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) e^{i\omega_0 kt} dt$$

を関数 $f(t)$ のフーリエ変換 C_k といっています。

$f(t)$ のフーリエ変換 C_k は，複素数として出てきますが，それを $C_k = A_k + iB_k$ とおいて，

A_k を実部スペクトル， B_k を虚部スペクトル， $\angle C = \tan^{-1} \frac{b_k}{a_k}$ を位相スペクトル，

$|C_k| = \sqrt{a_k^2 + b_k^2}$ を振幅スペクトル， $|C_k|^2$ をパワースペクトルといいます。音波や電波などを受信したときに，それがどのような波であるのかを解析するときに，このようなスペクトルを計算し，グラフ化し，そして分析するのです。このような解析方法をスペクトル解析（またはフーリエ解析）といいます。

【練習14】 $f(t)$ が $\cos t$ ， $\cos 2t$ ， $\cos t + \cos 2t$ のフーリエ変換 C_k をそれぞれ求め，さらに，実部スペクトル，虚部スペクトル，位相スペクトル，振幅スペクトル，パワースペクトルを求めよ。

2. DFT

我々はある電波をデジタルデータで受け取ったとします。そしてその波形をスペクトル解析することを考えます。デジタルデータであるため、電波を関数として考えるとそれは、連続的ではなく離散的に入ってきます。そのため離散的なフーリエ変換、すなわち離散フーリエ変換 (Discrete Fourier Transform, 略して **DFT**) を行わなければなりません。

今、送信間隔を Δt として、 N 個のサンプルデータを受信したとしましょう。それを、

$$\{f_0, f_1, f_2, \dots, f_{N-1}\}$$

とします。そして、

$$\mathbf{f} = (f_0, f_1, f_2, \dots, f_{N-1}), \quad \mathbf{e}_k = (1, e^{ik\Delta\omega}, e^{i2k\Delta\omega}, e^{i3k\Delta\omega}, \dots, e^{i(N-1)k\Delta\omega})$$

として、複素数ベクトルとしての (規格化した) 内積 $C_k = \langle \mathbf{f}, \mathbf{e}_k \rangle$ を考えます。ここで、 $\Delta\omega = \frac{2\pi}{N}$

です。 C_k を \mathbf{f} の離散フーリエ変換といいます。 C_k を別な表現で書けば、

$$C_k = \frac{1}{N} \sum_{j=0}^{N-1} f_j e^{-i(2\pi/N)kj}$$

となります。

3. DFTの性質

命題 1 2.1 (スペクトルの周期性)

$C_{k+N} = C_k$ が成立する。

証明 $C_{k+N} = \frac{1}{N} \sum_{j=0}^{N-1} f_j e^{-i(2\pi/N)(k+N)j} = \frac{1}{N} \sum_{j=0}^{N-1} f_j e^{-i(2\pi/N)kj} e^{-i2\pi j}$

であり、 j は整数なので、 $e^{-i2\pi j} = 1$ 。したがって証明された。□

命題 1 2.2 (スペクトルの対称性)

$C_{N-k} = C_{-k}$ が成立する。

証明 $C_{N-k} = \frac{1}{N} \sum_{j=0}^{N-1} f_j e^{-i(2\pi/N)(N-k)j} = \frac{1}{N} \sum_{j=0}^{N-1} f_j e^{i(2\pi/N)kj} e^{-i2\pi j} = C_{-k}$ □

第 13 週

2ⁿ 点 FFT

基本的には離散的なデータのスペクトル解析は DFT で行うのですが、これをそのままコンピュータで計算させる方法は時間がかかりすぎて、実用的ではありません。そこで、高速フーリエ変換 (Fast Fourier Transform, 略して FFT) を利用することになります。FFT は普通 2ⁿ にデータ数をとって行います。

$$\mathbf{f} = (f_0, f_1, f_2, \dots, f_{N-1}), \quad \mathbf{e}_k = (1, e^{ik\Delta\omega}, e^{i2k\Delta\omega}, e^{i3k\Delta\omega}, \dots, e^{i(N-1)k\Delta\omega})$$

として、 \mathbf{f} の離散フーリエ変換 C_k は、

$$C_k = \frac{1}{N} \sum_{j=0}^{N-1} f_j e^{-i(2\pi/N)kj}$$

でした。

1. 4 点 FFT

まずデータ数が $N=4$ の場合から考察していきます。以下 $e^{-i(2\pi/N)}$ を W と書くようにします。今 $N=4$ なので、 $j \equiv k \pmod{4}$ ならば、 $W^j = W^k$ であることに注意します。すると、

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^1 & W^2 & W^3 \\ W^0 & W^2 & W^0 & W^2 \\ W^0 & W^3 & W^2 & W^1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix}$$

となります。これを計算すれば、 W^j の計算が 4 回、掛け算が 16 回、足し算が 12 回で合計 32 回の演算回数となります。この回数を減らす工夫を考えます。行列

$$A = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^1 & W^2 & W^3 \\ W^0 & W^2 & W^0 & W^2 \\ W^0 & W^3 & W^2 & W^1 \end{pmatrix}$$

は $A = {}^t A$ 、すなわち対称行列になっています。法則性があるため演算の順序いれかえると次のようになります。

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 & W^1 & W^3 \\ W^0 & W^0 & W^2 & W^2 \\ W^0 & W^2 & W^3 & W^1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \\ f_1 \\ f_3 \end{pmatrix}$$

このとき、行列 A は、次のようになります。

$$A' = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 & W^1 & W^3 \\ W^0 & W^0 & W^2 & W^2 \\ W^0 & W^2 & W^3 & W^1 \end{pmatrix}$$

これを 4 等分してみると、

$$e = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 \end{pmatrix}, \quad B_1 = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^1 & W^3 \end{pmatrix}, \quad B_2 = \begin{pmatrix} W^2 & W^2 \\ W^3 & W^1 \end{pmatrix}, \quad A' = \begin{pmatrix} e & B_1 \\ e & B_2 \end{pmatrix},$$

となっています。ここで新しい行列演算を定義します。

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \stackrel{\text{def}}{=} \begin{pmatrix} ax & bx \\ cy & dy \end{pmatrix}, \quad \alpha \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \stackrel{\text{def}}{=} \begin{bmatrix} \alpha x \\ \alpha y \end{bmatrix}$$

この記号を使い, $W^{i+j} = W^i W^j$, $W^0 = -W^2$, $W^1 = -W^3$ であることに注意すると,

$$W_{B_1} = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^1 & W^3 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} W^0 \\ W^1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 \end{pmatrix},$$

$$W_{B_2} = \begin{pmatrix} W^2 & W^2 \\ W^3 & W^1 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} W^2 \\ W^3 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} W^2 \\ W^2 \end{bmatrix} \cdot \left(\begin{bmatrix} W^0 \\ W^1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 \end{pmatrix} \right)$$

であることがわかります。

以上のことから, 4点の場合の基本要素は,

$$W_e = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 \end{pmatrix}$$

です。さらにFFTの計算を推し進めると, まず

$$W_{B_1} = \begin{bmatrix} W^0 \\ W^1 \end{bmatrix} \cdot W_e$$

の計算します。 $W^2 = -W^0$ に注意すると, ここでは, W^0, W^1 の計算で2回, 掛け算が4回です。

次に

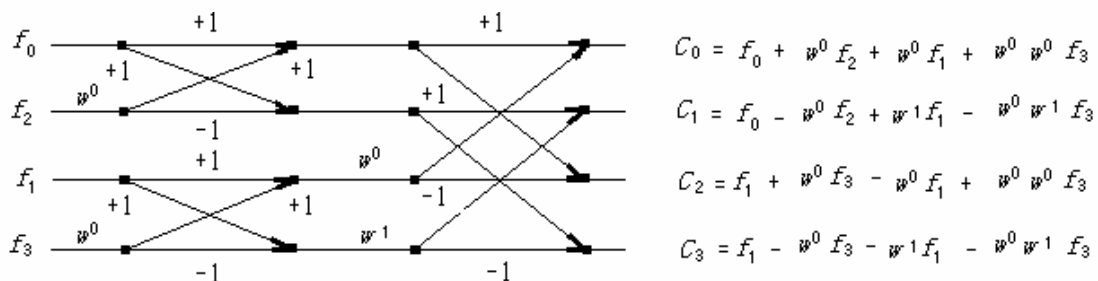
$$D_0 = W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \end{pmatrix}, \quad D_1 = W_{B_1} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_3 \end{pmatrix}$$

を計算します。ここでは, 掛け算が8回, 足し算が4回です。やはり $W^2 = -W^0$ に注意すると, 最後に

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} D_0 + D_1 \\ D_0 - D_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \\ f_1 \\ f_3 \end{pmatrix}$$

を計算すればよく, ここでは, 足し算が2回です。したがって演算回数の総合計は16回となり演算回数は減少します。

上の演算を図式化すると次のように考えることもできます。



図の様子からこの演算方法を**バタフライ演算**と呼んでいます。

【練習15】 $f(t) = \cos t + \cos 2t$ を上記の方法により, $f(t)$ の離散フーリエ係数 C_0, C_2, C_3 ,

C_4 を求めよ。

さてデータ数4の場合において、計算のポイントは、 e, B_1 でした。これらはそれぞれ $\begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} f_1 \\ f_3 \end{pmatrix}$ に作用します。つまり行列 e, B_1 はそれぞれ、 $I_2 = \{0, 2\}, I_2 + 1 = \{1, 3\}$ に対応しています。さらに

$$W_{e_1} = \begin{pmatrix} W_e & W_{B_1} \\ W_e & [W^2] \cdot W_{B_1} \end{pmatrix}$$

とおくと、 W_{e_1} は $I_1 = \{0, 2, 1, 3\}$ に対応します。ここで、 $[W^2] = \begin{bmatrix} W^2 \\ W^2 \end{bmatrix}$ です。さらに、

$\begin{bmatrix} W^2 \\ W^2 \end{bmatrix} \cdot W_{B_1} = -W_{B_1}$ となることに注意すると、

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \end{pmatrix} = W_{e_1} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \\ f_1 \\ f_3 \end{pmatrix}$$

となります。行列 W を **4点FFT** といいます。

2. 8点FFT

次にデータ数8場合を考察してみます。ここで扱う行列も対称行列です。今 $N = 8$ なので、 $j \equiv k \pmod{8}$ ならば、 $W^j = W^k$ であることに注意し、 f について偶数と奇数に分けてみます。

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \\ C_4 \\ C_5 \\ C_6 \\ C_7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 & W^4 & W^6 \\ W^0 & W^4 & W^0 & W^4 \\ W^0 & W^6 & W^4 & W^2 \\ W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 & W^4 & W^6 \\ W^0 & W^4 & W^0 & W^4 \\ W^0 & W^6 & W^4 & W^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_2 \\ f_4 \\ f_6 \end{pmatrix} + \begin{bmatrix} \omega^0 \\ \omega^1 \\ \omega^2 \\ \omega^3 \\ -\omega^0 \\ -\omega^1 \\ -\omega^2 \\ -\omega^3 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 & W^4 & W^6 \\ W^0 & W^4 & W^0 & W^4 \\ W^0 & W^6 & W^4 & W^2 \\ W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^2 & W^4 & W^6 \\ W^0 & W^4 & W^0 & W^4 \\ W^0 & W^6 & W^4 & W^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_3 \\ f_5 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

さらに、次のように変形します。

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \\ C_4 \\ C_5 \\ C_6 \\ C_7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^4 & W^2 & W^6 \\ W^0 & W^0 & W^4 & W^4 \\ W^0 & W^4 & W^6 & W^2 \\ W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^4 & W^2 & W^6 \\ W^0 & W^0 & W^4 & W^4 \\ W^0 & W^4 & W^6 & W^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_4 \\ f_2 \\ f_6 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \omega^0 \\ \omega^1 \\ \omega^2 \\ \omega^3 \\ -\omega^0 \\ -\omega^1 \\ -\omega^2 \\ -\omega^3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^4 & W^2 & W^6 \\ W^0 & W^0 & W^4 & W^4 \\ W^0 & W^4 & W^6 & W^2 \\ W^0 & W^0 & W^0 & W^0 \\ W^0 & W^4 & W^2 & W^6 \\ W^0 & W^0 & W^4 & W^4 \\ W^0 & W^4 & W^6 & W^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_5 \\ f_3 \\ f_7 \end{pmatrix}$$

先ほどと同じように分解して考えると，次が基本的であることがわかります。

$$W_e = \begin{pmatrix} W^0 & W^0 \\ W^0 & W^4 \end{pmatrix}, \quad W_{B_1} = \begin{bmatrix} W^0 \\ W^2 \end{bmatrix} \bullet W_e, \quad \begin{pmatrix} W^4 & W^4 \\ W^6 & W^2 \end{pmatrix} = - \begin{bmatrix} W^0 \\ W^2 \end{bmatrix} \bullet W_e = -W_{B_1},$$

$$W_{e_1} = \begin{pmatrix} W_e & W_{B_1} \\ W_e & -W_{B_1} \end{pmatrix}, \quad W_{B_2} = \begin{bmatrix} W^0 \\ W^1 \\ W^2 \\ W^3 \end{bmatrix} \bullet W_{e_1}$$

ここで， $W^4 = -W^0$ ， $W^6 = -W^2$ を使っています。

以上より，

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \\ C_4 \\ C_5 \\ C_6 \\ C_7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W_{e_1} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_4 \\ f_2 \\ f_6 \end{pmatrix} + W_{B_2} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_5 \\ f_3 \\ f_7 \end{pmatrix} \\ W_{e_1} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_4 \\ f_2 \\ f_6 \end{pmatrix} - W_{B_2} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_5 \\ f_3 \\ f_7 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_4 \end{pmatrix} + W_{B_1} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_6 \end{pmatrix} + W_{B_2} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_5 \\ f_3 \\ f_7 \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_4 \end{pmatrix} - W_{B_1} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_6 \end{pmatrix} + W_{B_2} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_5 \\ f_3 \\ f_7 \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_4 \end{pmatrix} + W_{B_1} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_6 \end{pmatrix} - W_{B_2} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_5 \\ f_3 \\ f_7 \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_4 \end{pmatrix} - W_{B_1} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_6 \end{pmatrix} - W_{B_2} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_5 \\ f_3 \\ f_7 \end{pmatrix} \end{pmatrix}$$

を得ます。演算回数は自分で計算して見てください。相当数減少しているはずですよ。

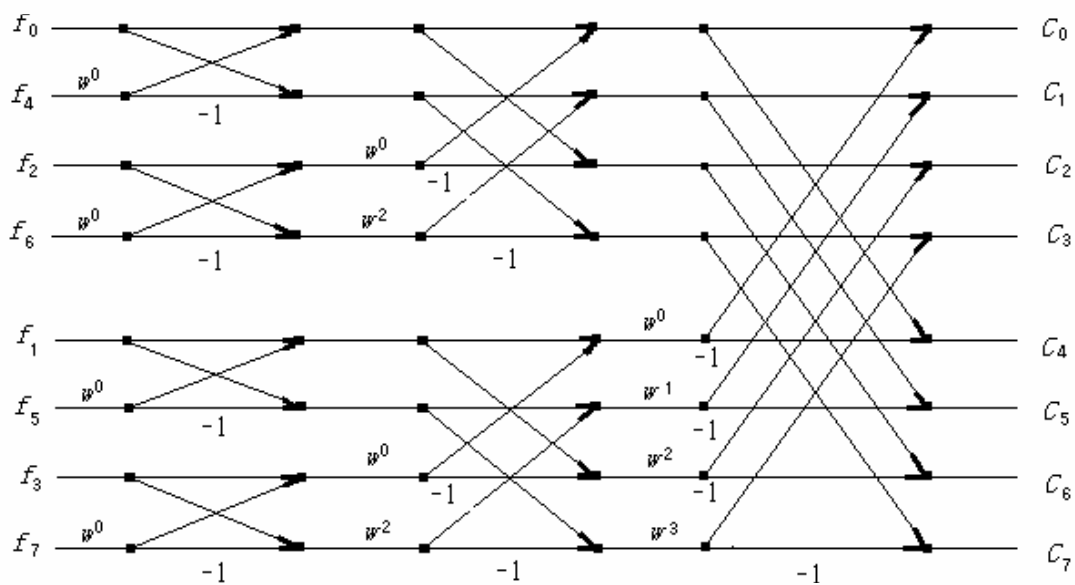
また $I_4 = \{0,4\}$ に対応する行列は W_e で， $I_4 + 2$ に対応する行列は W_{B_1} です。

さらに， $I_2 = \{I_4, I_4 + 2\} = \{0,4,2,6\}$ には，行列 W_{e_1} が， $I_2 + 1 = \{1,5,3,7\}$ には行列 W_{B_2} が，

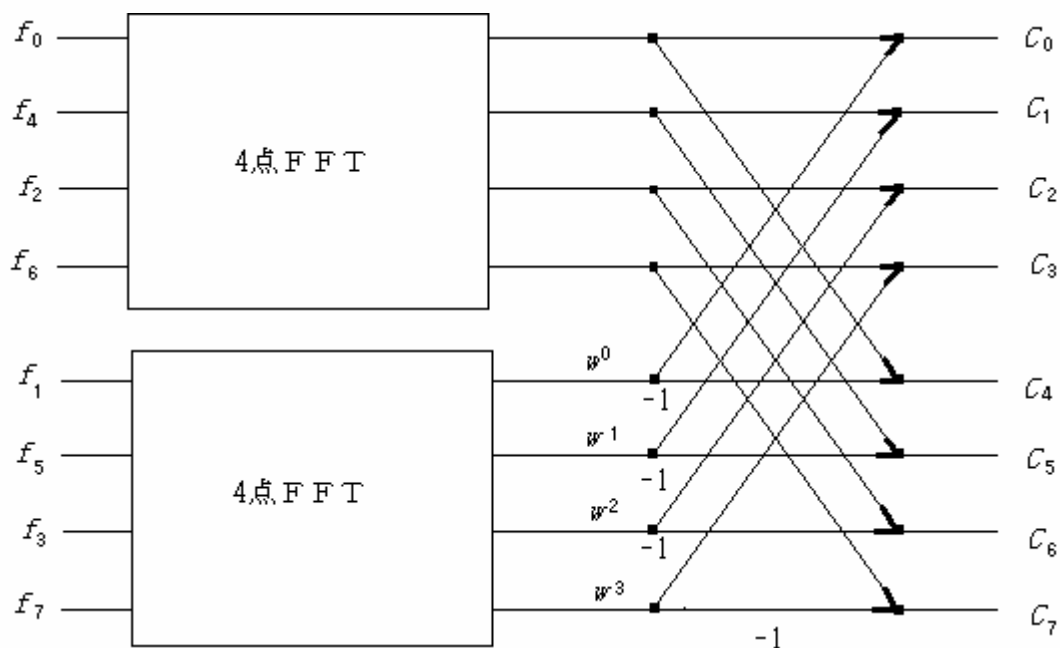
$I_1 = \{I_2, I_2 + 1\} = \{0,4,2,6,1,5,3,7\}$ には行列 W_{e_2} がそれぞれ対応します。最後の e_2 から作られる行

列 $W_{e_2} = \begin{pmatrix} W_{e_1} & W_{B_2} \\ W_{e_1} & -W_{B_2} \end{pmatrix}$ を **8点FFT** といいます。

8点FFTの様子を前と同じように図示しますと，次のようになります。



上の図は 4 点 F F T を利用して拡張されたものと考えることができます。それを分かりやすくかくと次の図になります。



この様子から 16 点 F F T は 8 点 F F T から拡張され、その図がどうなるかもすぐ分かると思います。

問題は図の左端に並べた f の添え字番号がどのような規則で並んでいるかです。これはビットリバーサル (bit reversal) というしくみで並べ替えられています。それは次回に詳しく述べます。

【課題 1 0】 $f(t) = \cos t + \cos 2t + \cos 3t$ を 8 点 FFT を用いて、離散フーリエ係数 C_0, \dots, C_7 を求めよ。

第 14 週, 第 15 週

1. ビットリバーサル

4 点 F F T から考えていきます。4 点 F F T のときの, 添え字の並びは 0,1,2,3 でした。これを 2 進法, 2 ビットで考えます。

$$0 \leftrightarrow 00, \quad 1 \leftrightarrow 01, \quad 2 \leftrightarrow 10, \quad 3 \leftrightarrow 11$$

これをみてわかるように, 1 と 2 は 2 進でビットが入れ替わっているのです。

次に 8 進 F F T で考えて見ます。同様に添え字の番号を 2 進法, 3 ビットで考えみます。

$$0 \leftrightarrow 000, \quad 1 \leftrightarrow 001, \quad 2 \leftrightarrow 010, \quad 3 \leftrightarrow 011,$$

$$4 \leftrightarrow 100, \quad 5 \leftrightarrow 101, \quad 6 \leftrightarrow 110, \quad 7 \leftrightarrow 111$$

ビットの入れ替えが可能なのは, 1 と 4, 3 と 6 で, 実際に f の添え字は, 0,4,2,6,1,5,3,7 となっています。

これは, 2^n 点 F F T に関してはいつもいえることで, F F T を行うにはまず, ビットリバーサルを行ってから始めなくてはならないということになります。

2. F F T の数理

環の定義

定義 1 4.1 集合 R が環 (ring) であるとは, 次の条件 (1), (2), (3) を満たすときをいう。

- (1) 加法に関して可換群である。
- (2) 乗法に関して半群である。
- (3) 分配法則が成り立つ。

次に環 R の部分集合の中で特に重要な役割を果たすイデアルを定義します。

定義 1 4.2 環 R の部分集合 I がイデアルであるとは, 次の条件 (1), (2) を満たすときをいう。

- (1) 任意の $a, b \in I$ に対し, $a+b \in I, -a \in I$
- (2) 任意の $x \in R, a \in I$ に対し, $xa \in I$

以下簡単のために, 環 R が積について単位元をもち, さらに可換であるとしします。

定義 1 4.3 環 R のイデアル I は以下であるとする。

$$I = \{x_1 a_1 + \cdots + x_n a_n + z_1 a_1 + \cdots + z_n a_n : x_1, \cdots, x_n \in R, z_1, \cdots, z_n \in \mathbb{Z}\}$$

このとき I は a_1, \cdots, a_n で生成されるイデアルといい, $I = (a_1, \cdots, a_n)$ と書く。

定義 1 4.4 環 R のイデアルが有限個の元で生成されるとき, 有限生成イデアルという。特にイデアルがただ 1 つの元で生成されるとき単項イデアルという。

例 1) \mathbb{Z}_6 は環であり, そのイデアルは次のものです。

$$I_1 = \mathbb{Z}_6, \quad I_2 = \{0, 2, 4\}, \quad I_3 = \{0, 3\}, \quad I_6 = \{0\}$$

これらのイデアルの関係は,

$$I_6 \subset I_3 \subset I_1$$

$$I_6 \subset I_2 \subset I_1$$

です。特に I_6 は, 下のように可約イデアル (Reducible Ideal) の 3 条件を満たすものです。

$$I_6 = I_2 \cap I_3, \quad I_6 \subset I_2, \quad I_6 \subset I_3$$

例 2) 環 \mathbb{Z}_8 のイデアルは次のようなものです。

$$I_1 = \mathbb{Z}_8, \quad I_2 = \{0, 2, 4, 6\}, \quad I_4 = \{0, 4\}, \quad I_0 = \{0\}$$

この包含関係は,

$$I_0 \subset I_4 \subset I_2 \subset I_1$$

です。

命題 1 4.5 \mathbb{Z}_m の任意のイデアルは単項イデアルである。

証明 I を \mathbb{Z}_m の $\{0\}$ でないイデアルとする。 $I - 0$ の中で最小なものを α とする。 $b \in I$ とすると、 $b = q\alpha + r$, $0 \leq r < \alpha$ と書ける。 $r = b - q\alpha \in I$ であり、 α の最小性から $r = 0$ である。 よって、 $I = (\alpha)$ である。 \square

【練習 1 6】 環 \mathbb{Z}_{15} のイデアルを全て書け。

定義 1 4.6 R を環、イデアル $I \subset R$ が準素イデアルであるとは、

$$ab \in I, b \notin I \text{ のとき, } a^n \in I \text{ となる自然数 } n \text{ が存在することである。}$$

例 3) 例 2 で扱ったイデアルは全て準素イデアルである。

実は、FFT におけるビットリバースと準素イデアルが関係しているのです。そのことを 4 点 FFT, 8 点 FFT で説明します。

4 点 FFT を考えるとき、環は \mathbb{Z}_4 を考えます。この準素イデアルは、 \mathbb{Z}_4 と $I_2 = \{0, 2\}$, $I_0 = \{0\}$ です。

まず \mathbb{Z}_4 を I_2 で分類します。つまり、 I_2 に入っているものと、入っていないものに分類できます。そして入っているものを 0 で、入っていないものを 1 と表すことにします。このことを、 $\mathbb{Z}_4 / I_2 = \{0, 1\}$ と書きます。つまり、 $\mathbb{Z}_4 = \{0, 2, 1, 3\}$ と並べ替えて最初の 2 つが 0、後の 2 つが 1 を表すのです。同様に I_2 を I_0 で分類すると、 $I_2 / I_0 = \{0, 1\}$, $I_2 + 1 = \{1, 3\}$ は -1 することで I_2 になるので、 $I_2 + 1$ と I_2 を同じと考えて、 $(I_2 + 1) / I_0 = \{0, 1\}$ とします。

この様子を見ると、0 は最初の分類で 0 に次の分類で 0 に、1 は最初の分類で 1 に次の分類で 0 になります。図式化すると、

$$0 \rightarrow 00 \leftrightarrow 0, \quad 1 \rightarrow 10 \leftrightarrow 2, \quad 2 \rightarrow 01 \leftrightarrow 1, \quad 3 \rightarrow 11$$

という関係が見えてきます。

8 点 FFT でも同様に考えてみます。この場合は、例 2 で扱った環とその準素イデアルで考えます。

$$\mathbb{Z}_8 / I_2 = \{I_2, I_2 + 1\} = \{0, 1\}, \quad I_2 / I_4 = \{I_4, I_4 + 1\} = \{0, 1\}, \quad I_4 / I_0 = \{I_0, I_0 + 1\} = \{0, 1\}$$

と順次分類していくと、

$$0 \rightarrow 000 \leftrightarrow 0, \quad 1 \rightarrow 100 \leftrightarrow 4, \quad 2 \rightarrow 010 \leftrightarrow 2, \quad 3 \rightarrow 110 \leftrightarrow 6,$$

$$4 \rightarrow 001 \leftrightarrow 1, \quad 5 \rightarrow 101 \leftrightarrow 5, \quad 6 \rightarrow 011 \leftrightarrow 3, \quad 7 \rightarrow 111 \leftrightarrow 7$$

となります。ここで、 $S/T = \{T, T+1\}$ の $T+1$ は S の中で T の集合全てに + 1 した集合を意味します。

以上のことから、 n 点 FFT におけるビットリバースは環と準素イデアルに大きく関係していると考えられます。

【練習 1 7】環 \mathbb{Z}_{16} の準素イデアルとビットリバースの様子を示せ。

一般に次の行列を定義します。

定義 1 4.7

与えられた演算 \bullet に対して行列の演算を

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \bullet \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \stackrel{\text{def}}{=} \begin{pmatrix} a \bullet x & b \bullet x \\ c \bullet y & d \bullet y \end{pmatrix}, \quad \alpha \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \stackrel{\text{def}}{=} \begin{bmatrix} \alpha x \\ \alpha y \end{bmatrix}$$

とする。(これは以前定義したが、今後演算 \bullet は $+$ などでもよいということの意味する.)

成分が m 次正方行列である n 次正方行列 $S = (S_{ij})$ と単なる n 次正方行列 $T = (T_{ij})$ について、

$$S \odot T \stackrel{\text{def}}{=} ([T_{ij}] \bullet S_{ij})$$

とする。ここで、 $[a] = \begin{bmatrix} a \\ \vdots \\ a \end{bmatrix}$ を意味する。

今後のために、 $I_{p^{n-1}}$ 、 $I_{p^{n-k}} + jp^{n-1-k}$ 、 $I_{p^{n-1-k}}$ にそれぞれ対応する次の基本的な次の行列を定義します。

$$(1) \quad e = p^{n-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ \vdots \\ p-1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & 2 & \cdots & (p-1) \\ 0 & 1 & 2 & \cdots & (p-1) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \cdots & \vdots \\ 0 & 1 & 2 & \cdots & (p-1) \end{pmatrix}$$

$$(2) \quad B_k^j \stackrel{\text{def}}{=} \left(\begin{matrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ \vdots \\ (p^k - 1) \end{bmatrix} \\ jp^{n-1-k} \end{matrix} \right) + e_{k-1}$$

$$(j=1, 2, \dots, p-1, \quad k=1, 2, \dots, n-1, \quad e_0 = e)$$

特に $j=1$ のときは B_k と書く。

$$(3) \quad e_k \stackrel{\text{def}}{=} \left(\begin{matrix} e_{k-1} & B_k^1 & \cdots & B_k^{p-1} \\ e_{k-1} & B_k^1 & \cdots & B_k^{p-1} \\ e_{k-1} & B_k^1 & \cdots & B_k^{p-1} \\ e_{k-1} & B_k^1 & \cdots & B_k^{p-1} \end{matrix} \right) \oplus e_{k-1}$$

$$(j=1, 2, \dots, p-1, \quad k=1, 2, \dots, n-1, \quad e_0 = e)$$

上の行列は F F T を構成する行列成分の W を添え字を扱っています。したがって上の行列に対応する F F T の行列があります。

具体的には, $e_k = (\varepsilon_{ij})$ に対応する行列は $W_{e_k} = (W^{\varepsilon_{ij}})$ であり, $B_k^j = (\beta_{lm})$ に対応する行列は, $W_{B_k^j} = (W^{\beta_{lm}})$ となります.

定義 1 4.8 環 \mathbb{Z}_{p^n} とその準素イデアルに対して, e_{n-1} から作った $W_{e_{n-1}}$ を p^n 点 F F T という.

さて, \mathbb{Z}_{2^4} における準素イデアルは,

$$I_1 = \mathbb{Z}_{16}, \quad I_2 = \{0, 2, 4, 6, 8, 10, 12, 14\}, \quad I_4 = \{0, 4, 8, 12\}, \quad I_8 = \{0, 8\}, \quad I_0 = \{0\}$$

です. そして I_8 に対応する行列 e , $I_{2^{4-k}} + 2^{3-k}$ に対応する行列 B_k , $I_{2^{3-k}}$ に対応する e_k は以下の通りです.

$$e = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 8 \end{pmatrix}, \quad B_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \end{bmatrix} + e, \quad e_1 = \begin{pmatrix} e & B_1 \\ e & -B_1 \end{pmatrix},$$

$$B_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 4 \\ 6 \end{bmatrix} + e_1, \quad e_2 = \begin{pmatrix} e_1 & B_2 \\ e_1 & -B_2 \end{pmatrix}, \quad B_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \\ 6 \\ 7 \end{bmatrix} + e_2, \quad e_3 = \begin{pmatrix} e_2 & B_3 \\ e_2 & -B_3 \end{pmatrix}$$

です. これらにより, 16 点 F F T は W_{e_3} であり, これにより D F T の (c_j) の計算の演算回数を減少できます. 次の図を見てください

$$\begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \\ C_2 \\ C_3 \\ C_4 \\ C_5 \\ C_6 \\ C_7 \\ C_8 \\ C_9 \\ C_{10} \\ C_{11} \\ C_{12} \\ C_{13} \\ C_{14} \\ C_{15} \end{pmatrix} = W_{e_3} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \\ f_4 \\ f_{12} \\ f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \\ f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_7 \\ f_{15} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W_{e_2} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \\ f_4 \\ f_{12} \\ f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} + W_{B_3} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_7 \\ f_{15} \end{pmatrix} \\ W_{e_2} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \\ f_4 \\ f_{12} \\ f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} - W_{B_3} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_7 \\ f_{15} \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} W_{e_1} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \\ f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} + W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} \\ W_{e_1} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \\ f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} - W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} \\ W_{e_1} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \\ f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} + W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} \\ W_{e_1} \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \\ f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} - W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_7 \\ f_{15} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} + W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} - W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & +W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & +W_{B_3} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_{15} \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} + W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} - W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & -W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & -W_{B_3} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_{15} \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} + W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} - W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & +W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & -W_{B_3} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_{15} \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} + W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} f_1 \\ f_9 \\ f_5 \\ f_{13} \end{pmatrix} \\ W_e \begin{pmatrix} f_0 \\ f_8 \end{pmatrix} - W_{B_1} \begin{pmatrix} f_4 \\ f_{12} \end{pmatrix} & -W_{B_2} \begin{pmatrix} f_2 \\ f_{10} \\ f_6 \\ f_{14} \end{pmatrix} & -W_{B_3} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_3 \\ f_{11} \\ f_{15} \end{pmatrix} \end{pmatrix}$$

【課題 1 1】 36 点 FFT を求めよ。

次は 3^n 点 FFT を考えてみましょう。例えば、9 点 FFT を考えます。この場合、 \mathbb{Z}_9 でその準素イデアルは、 $I_3 = \{0, 3, 6\}$ 、 $I_0 = \{0\}$ です。このことから、先ほどと同じように、分類すると、

$$\mathbb{Z}_9 / I_3 = \{I_3, I_3 + 1, I_3 + 2\} = \{0, 1, 2\}, \quad I_3 / I_0 = \{I_0, I_0 + 1, I_0 + 2\} = \{0, 1, 2\}$$

となり、

$$0 \rightarrow 00 \leftrightarrow 0, \quad 1 \rightarrow 10 \leftrightarrow 3, \quad 2 \rightarrow 20 \leftrightarrow 6, \quad 3 \rightarrow 01 \leftrightarrow 1,$$

$$4 \rightarrow 11 \leftrightarrow 4, \quad 5 \rightarrow 21 \leftrightarrow 7, \quad 6 \rightarrow 02 \leftrightarrow 2, \quad 7 \rightarrow 12 \leftrightarrow 5, \quad 8 \rightarrow 22 \leftrightarrow 8$$

となります。

以前使った添え字だけの行列を書いてみると、まず、

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 \\ 0 & 2 & 4 & 6 & 8 & 1 & 3 & 5 & 7 \\ 0 & 3 & 6 & 0 & 3 & 6 & 0 & 3 & 6 \\ 0 & 4 & 8 & 3 & 7 & 2 & 6 & 1 & 5 \\ 0 & 5 & 1 & 6 & 2 & 7 & 3 & 8 & 4 \\ 0 & 6 & 3 & 0 & 6 & 3 & 0 & 6 & 3 \\ 0 & 7 & 5 & 3 & 1 & 8 & 6 & 4 & 2 \\ 0 & 8 & 7 & 6 & 5 & 4 & 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

を得ます。これも対称行列です。次に上で分類したように並べ替えます。

$$A' = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 6 & 1 & 4 & 7 & 2 & 5 & 8 \\ 0 & 6 & 3 & 2 & 8 & 5 & 4 & 1 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 3 & 3 & 3 & 6 & 6 & 6 \\ 0 & 3 & 6 & 4 & 7 & 1 & 8 & 2 & 5 \\ 0 & 6 & 3 & 5 & 2 & 8 & 1 & 7 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 6 & 6 & 3 & 3 & 3 \\ 0 & 3 & 6 & 7 & 1 & 4 & 5 & 8 & 2 \\ 0 & 6 & 3 & 8 & 5 & 2 & 7 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

そうすると、 I_3 に対応する行列と $I_3 + j$ 行列が見えてきます。

それは、

$$e = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 6 & 3 \end{pmatrix}, \quad B_1^j = \begin{pmatrix} [0] \\ j [1] \\ [2] \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 6 & 3 \end{pmatrix} \quad (j=1,2)$$

です。そして A' の構造は

$$A' = \begin{pmatrix} e & B_1^1 & B_1^2 \\ e & B_1^1 & B_1^2 \\ e & B_1^1 & B_1^2 \end{pmatrix}^{\oplus e} = \begin{pmatrix} e & B_1^1 & B_1^2 \\ e & [3]+B_1^1 & [6]+B_1^2 \\ e & [6]+B_1^1 & [3]+B_1^2 \end{pmatrix}$$

となっています。そこで、行列 e, B_1^j らを $W_e, W_{B_1^j}$ に置き換えて計算することがFFTであり、これによって演算回数は減少します。

さて、環 R における準素イデアルの中で $\{0\}$ の次に小さなものを最小準素イデアルということにします、 \mathbb{Z}_4 の最小準素イデアルは、 $I_2 = \{0, 2\}$ で、 \mathbb{Z}_8 においては、 $I_4 = \{0, 4\}$ 、 \mathbb{Z}_9 においては、 $I_3 = \{0, 3, 6\}$ でした。そして I_k ($k=2, 4, 3$)に対応する行列は、それぞれ、

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 6 & 3 \end{pmatrix}$$

でした。 3^3 点FFTも同様です。この場合は、 \mathbb{Z}_{27} で、準素イデアルは、

$$\mathbb{Z}_{27}, \quad I_3 = \{0, 3, 6, 9, 12, 15, 18, 21, 24\}, \quad I_9 = \{0, 9, 18\}, \quad I_0 = \{0\}$$

であり、 I_9 に対応する行列 e は、

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 18 \\ 0 & 18 & 9 \end{pmatrix}$$

でした。

次の定理は最初のFFTの行列が対称行列であることと、それを準素イデアルで置換することと、数学的帰納法により証明されます。

定理 1 4.9 p を素数, $n \geq 2$ の整数としたとき, $I_{p^{n-1}}$ に対応する行列 e , $I_{p^{n-k}}$ に対応する行列 e_k , $I_{p^{n-k}} + jp^{n-1-k}$ に対応する行列 B_k^j により, 離散フーリエ係数が与えられる。

【課題 1 2】 27 点 F F T を示せ。

* 上に説明した F F T は基本的なものですが, 巡回形の構造を使うことによりもう少し高速に行うこともできます。また 15 点や 36 点なども準素イデアルを考えることでやはり F F T を考えることができます。「やさしいフーリエ変換, 松尾博著, 森北出版」等を参考にして下さい。

* 第 4 回レポート提出について。

【課題 1 0】 ~ 【課題 1 2】 の中から好きな課題を 1 つ選んでレポートとして提出せよ。