

《教材》 Web page

|=====

| cis.k.hosei.ac.jp/~kano

| ・ 微積分法の応用(フーリエ級数とフーリエ変換)

|=====

| 1) 以下のリンクで zip フォルダのダウンロードを実行してください。

|

| 2) mathematica ファイル(nb)の実行には mathematica 8 が必要です。

| ・ zip ダウンロード

| ・ zip mathematica nb files(3 MB)

| ・ zip pdf files (4.7 MB)

| ・ DFT (mathematica)

|=====

《mathematica 8》

|=====

|貸与された PC で **mathematica 8** を利用できる環境を立ち上げてください。

|やりかたが分からない場合には, RAT のメンバーが相談にのってくれると思います。

|

| [チュートリアル](#)

|=====

《成績評価》

出席 (遅刻 10 分まで, 課題, 中間) + 期末

2. 講義の内容

講義は4つの部分から構成される。

第1部 周期現象とフーリエ級数

1年秋学期の「積分法の基礎と応用」でフーリエ級数を学んだが、その復習を兼ねた導入部分である。

フーリエ級数は、周期関数を三角関数で表現する手法であり、本講の基礎となる。

まず、三角関数の取り扱いを復習し、式の運用で困難を感じることがないようにしておきたい。

つぎに、サインとコサインを用いるフーリエ三角級数を復習する。

周期関数をフーリエ級数に展開すると、その周期現象の波形に含まれる周波数（振動数）成分を知ることができる。フーリエ係数は、各周波数成分の振幅である。

音声信号や画像をスペクトルに分解する手法として、フーリエ級数が不可欠である。

第2部 複素フーリエ級数

フーリエ三角級数を複素指数関数を用いて書き直したものが複素フーリエ級数である。

通常、「フーリエ級数」といえば「複素フーリエ級数」を指す。

複素指数関数を使うとサイン・コサインの計算の煩わしさから逃れることができる。

第3部のフーリエ変換の準備となる。

第3部 フーリエ変換

たとえば、短い時間だけ続くパルスは周期現象ではない。

しかし、「そのパルスにどんな周波数成分が含まれるか」という分析は日常的である。

単発現象の周波数成分を知るための方法を学ぶ。

フーリエ変換は、フーリエ係数と同じ内容を持つ量である。

第4部 離散フーリエ変換

第1部～第3部で、信号波形の周波数成分を求める作業を学んだが、

実際に音声や画像のフーリエ変換を行うとき、ユーザーはコンピュータを用いて解析を行う。

現実的な信号の処理では、連続的な信号の一部を切り出す。

さらに信号を離散的にサンプリングし、そのフーリエ変換を離散的に計算する。

離散フーリエ変換には、こうした作業のための人為的な効果が入り込む。

離散フーリエ変換の出力の見方を学ぶ。

6. 周期関数

周期 T の周期関数では、 $2T, 3T, \dots, nT, \dots$ も周期である.

実際、

$$f(t) = f(t + T)$$

上式で両辺に $t \rightarrow t + T$ のように代入すると

$$f(t + T) = f(t + T + T) = f(t + 2T)$$

したがって

$$\forall t, f(t) = f(t + 2T)$$

となり、 $2T$ も周期である.

数学的帰納法を用いれば、任意の自然数 n について nT が周期となることを示せる.

基本周期

- 一番短い周期
- 繰り返しパターンが全く現れない範囲の大きさ
- とくに断らないときは、基本周期を周期という.

Demo 2

mathematica によるグラフ描画の例

7. 周期関数

《問題 01》

- ・ 周期関数の定義式
 - ・ ・ パターンの 1 個分だけを定義すれば十分である
 - ・ ・ 定義域の大きさは周期 T に等しい
 - ・ ・ 定義域の左端をどこにとるかは自由だが、その位置により定義式が異なる
- ・ 周期関数のグラフ
 - ・ ・ 横軸の表示範囲を周期 T より広く（できれば 2 周期以上）とる
 - ・ ・ 周期関数は無限に続く関数なので、横軸の表示範囲の全域でグラフを描く

《Demo3》

再帰的プログラミングによる周期関数の描画

- ・ パターン 1 個分の領域で与えられた定義式を用いて、プログラミングによりグラフを描く
- ・ プログラミング言語が再帰を許しているなら、再帰プログラミングを使える。

8. 等速円運動と単振動

最も単純で基本的な周期現象

- 等速円運動
- これを横から見ると、単振動（サイン関数）になる
- 単振動も基本的な周期現象である

Demo 4 アニメーション（等速円運動を横から見る.nb）

原点を中心とする半径 A の円

- 円周上の点 (x, y)
- 動径と x 軸のなす角 θ （正：反時計回りに測る）
- $x = A \cos \theta, y = A \sin \theta$

円周上を等速で回る点

- $\theta = \omega t$ ($\omega > 0 \rightarrow$ 反時計回り)
- 時刻 $t = 0$ に x 軸上にある

角速度

- θ の時間的な変化の割合： $\frac{d\theta}{dt}$

等角速度

- $\frac{d\theta}{dt} = \omega = \text{一定}$

等速

- 円周上の移動距離 $s = A\theta$
- 速さ： $\frac{ds}{dt} = A \frac{d\theta}{dt} = A\omega = \text{一定}$

周期と角速度

- $\theta = \omega t \rightarrow 2\pi = \omega T$ （一周に要する時間 T ）
- $T = \frac{2\pi}{\omega}, \omega = \frac{2\pi}{T}$

単振動

- 等速円運動を真横から見たときの振動
- $(A \cos \omega t, A \sin \omega t)$ の成分が単振動
 - x 軸方向から見る： $A \sin \omega t$
 - y 軸方向から見る： $A \cos \omega t$
 - 中間的な方向から見る： $A \cos(\omega t + \varphi)$
- 角速度と同じ量 ω を角周波数（角振動数）という。
 - 周波数（振動数） $f = \frac{\omega}{2\pi}$
- 振幅 A

問題 02 周期、角速度、振幅などの基本を確認

問題 03 等速円運動する点の座標を確認

例題 02 サイン関数の周期を T とする式変形

9. 位相

三角関数（あるいは単振動）の位相

位相：三角関数の引数の部分（角度の部分）

初期位相： $t = 0$ における位相

例 $A \sin(\omega t + \varphi)$ の時刻 t における位相は $\omega t + \varphi$

〃 の初期位相は φ

同じ振動数のサインとコサインを加える

- ・振幅を調整すると、任意の初期位相のサインあるいはコサインをつくれる

$$\begin{aligned} & A \sin \omega t + B \cos \omega t \\ &= \sqrt{A^2 + B^2} \left(\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} \sin \omega t + \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} \cos \omega t \right) \\ & \quad \left(\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} \right)^2 + \left(\frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} \right)^2 = 1 \\ & \rightarrow \frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} = \cos \varphi, \quad \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} = \sin \varphi \text{ とおける。} \\ & \quad \frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} = \sin \psi, \quad \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} = \cos \psi \text{ とおいてもよい。} \end{aligned}$$

→

$$\begin{aligned} A \sin \omega t + B \cos \omega t &= \sqrt{A^2 + B^2} (\cos \varphi \sin \omega t + \sin \varphi \cos \omega t) = \sqrt{A^2 + B^2} \sin(\omega t + \varphi) \\ &= \sqrt{A^2 + B^2} (\sin \psi \sin \omega t + \cos \psi \cos \omega t) = \sqrt{A^2 + B^2} \cos(\omega t - \psi) \end{aligned}$$

10. 基本の確認
以上