

Liten formelsamling

Mikael Olofsson och Michael Felsberg, mars 2017

Impedanser

Resistans R	$u(t) = Ri(t)$	$Z_R = R$
Induktans L	$u(t) = L \frac{d}{dt} i(t)$	$Z_L = j\omega L$
Kapacitans C	$i(t) = C \frac{d}{dt} u(t)$	$Z_C = \frac{1}{j\omega C}$

Faltning

Tidskontinuerlig	$(a * b)(t) = \int_{-\infty}^{\infty} a(\tau)b(t - \tau) d\tau$
Tidsdiskret	$(a * b)[k] = \sum_m a[m]b[k - m]$

Filterteori

Frekvensfunktion	$H(\omega) = U_{\text{ut}}(\omega)/U_{\text{in}}(\omega)$
Amplitudkaraktistik	$ H(\omega) $
Faskaraktistik	$\arg\{H(\omega)\}$
dB-begreppet (effekter)	$10 \cdot \log_{10}(P_1/P_2)$
(spänningar)	$20 \cdot \log_{10}(U_1/U_2)$
Gränsvinkelfrekvenser	Vinkelfrekvenser där $ H(\omega) $ sjunkit en faktor $\sqrt{2}$ (motsv. 3 dB) från sitt max-värde.

Sampling

Sampelperiod	T_s
Sampelfrekvens	$f_s = 1/T_s$
Sampelvinkelfrekvens	$\omega_s = 2\pi/T_s$
Tidsuttryck	$y[k] = x(nT)$
Frekvensuttryck (Poisson)	$Y[\Omega] = \frac{1}{T_s} \sum_m X\left(\frac{\Omega - m2\pi}{T_s}\right) = f_s \sum_m X((\Omega - m2\pi)f_s)$

Informationsteori

Nedan antas att X är en stokastisk variabel som tar värden x_m , $m \in \{1, \dots, M\}$, med sannolikheter $p_m = \Pr\{X = x_m\}$. Vidare är Y en stokastisk variabel som tar värden y_n , $n \in \{1, \dots, N\}$, och p är en sannolikhet.

Shannoninformation	$-\log_2(p)$
Entropi	$H(X) = H(p_1, \dots, p_M) = -\sum_{m=1}^M p_m \log_2(p_m)$
Binära entropifunktionen	$H_2(p) = H(p, 1-p)$
Betingad entropi	$H(Y X) = \sum_m H(Y X = x_m) \cdot p_m$
där vi har	$H(Y X = x_m) =$ $= H(\Pr\{Y = y_1 X = x_m\}, \dots, \Pr\{Y = y_N X = x_m\})$
Ömsesidig information	$I(X; Y) = H(Y) - H(Y X)$
Antal typiska binära sekv.	$\binom{N}{pN} \approx 2^{N \cdot H_2(p)}$

Tidskontinuerlig fourierserietveckling

Periodtid	Det minsta $T \neq 0$ sådant att $x(t + T) = x(t)$ gäller för alla t .
Grundfrekvens	$f_0 = 1/T$
Grundvinkelfrekvens	$\omega_0 = 2\pi/T$
Transformuttryck	$D_n = \frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} x(t)e^{-jn\omega_0 t} dt$
Inverstransformuttryck	$x(t) = \sum_n D_n e^{jn\omega_0 t}$

2-D Kontinuerliga Fouriertransformer

	Spatialdomän, $x, y \in \mathbf{R}$	Fourierdomän, $u, v \in \mathbf{R}$
Definition:	$f(x, y) = \iint_{-\infty}^{\infty} F(u, v)e^{j2\pi(xu+yv)} dudv$	$F(u, v) = \iint_{-\infty}^{\infty} f(x, y)e^{-j2\pi(xu+yv)} dx dy$
Reell signal:	$f(x, y)$ reell	$F(-u, -v) = F^*(u, v)$
Linjäritet:	$af_1(x, y) + bf_2(x, y)$	$aF_1(u, v) + bF_2(u, v)$
Translation, spat:	$f(x - a, y - b)$	$e^{-j2\pi(au+bv)} F(u, v)$
Translation, frekv:	$e^{j2\pi(ax+by)} f(x, y)$	$F(u - a, v - b)$
Skalning:	$f(ax, by)$	$(1/ ab) \cdot F(u/a, v/b)$
Faltning:	$(f * g)(x, y)$	$F(u, v) \cdot G(u, v)$
Korrelation:	$(f \square g)(x, y)$	$F^*(u, v) \cdot G(u, v)$
Multiplikation:	$f(x, y) \cdot g(x, y)$	$(F * G)(u, v)$
Derivering i x:	$\frac{\partial}{\partial x} f(x, y)$	$j2\pi u \cdot F(u, v)$
Derivering i y:	$\frac{\partial}{\partial y} f(x, y)$	$j2\pi v \cdot F(u, v)$
Laplace:	$\nabla^2 f(x, y) = \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) f(x, y)$	$-4\pi^2(u^2 + v^2) \cdot F(u, v)$
Generell lintrans:	$f(\mathbf{Ax}), \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$	$\frac{1}{ \det \mathbf{A} } F((\mathbf{A}^{-1})^T \mathbf{u}), \mathbf{u} = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$
Rotation:	$f(\mathbf{Rx}), \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$	$F(\mathbf{Ru}), \mathbf{u} = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$
Separabel funktion:	$f(x, y) = g(x) \cdot h(y)$	$F(u, v) = G(u) \cdot H(v)$
Diracpuls:	$\delta(x, y) = \delta(x) \cdot \delta(y)$	1
Box:	$\Pi(x, y) = \Pi(x) \cdot \Pi(y)$	$\text{sinc}(u) \cdot \text{sinc}(v)$
Böjd pyramid:	$\Lambda(x, y) = \Lambda(x) \cdot \Lambda(y)$	$\text{sinc}^2(u) \cdot \text{sinc}^2(v)$
Gauss:	$e^{-\pi(x^2+y^2)} = e^{-\pi x^2} \cdot e^{-\pi y^2}$	$e^{-\pi(u^2+v^2)} = e^{-\pi u^2} \cdot e^{-\pi v^2}$

Definitioner, Egenskaper och Samband

DFT och IDFT, 2D:

$$F[k, l] = \sum_{n=0}^{N-1} \sum_{m=0}^{M-1} f[n, m] \cdot e^{-j2\pi(nk/N+ml/M)},$$

$$f[n, m] = \frac{1}{NM} \sum_{k=0}^{N-1} \sum_{l=0}^{M-1} F[k, l] \cdot e^{j2\pi(nk/N+ml/M)}$$

Parseval's formel, 2D:

$$\iint_{-\infty}^{\infty} f(x, y)g^*(x, y) dx dy = \iint_{-\infty}^{\infty} F(u, v)G^*(u, v) dudv$$

Peak Signal to Noise Ratio, PSNR (decibel, dB; M_{signal} är signalens maximala värdet):

$$\text{PSNR}_{\text{dB}} = 10 \log_{10} \left(\frac{M_{\text{signal}}^2}{P_{\text{noise}}} \right)$$

Några diskreta faltningkärnor

- Byta från x - till y -led $\mathbf{h}_y = \mathbf{h}_x^T$
- 1D ocentrerad lågpas (i x -led) $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} / 2$
- 1D ocentrerad differens (i x -led) $\mathbf{d} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix}$
- 1D centrerad lågpas (i x -led) $\mathbf{b}_2 = \mathbf{b} * \mathbf{b}$
- 2D lågpas $\mathbf{b}_2 = \mathbf{b}_2 * \mathbf{b}_2^T$
- Centrala differensen (i x -led) $\mathbf{d}_2 = \mathbf{b} * \mathbf{d}$
- Sobel (i x -led) $\mathbf{s}_x = \mathbf{d}_2 * \mathbf{b}_2^T$
- 1D Laplace (i x -led) $\mathbf{l} = \mathbf{d} * \mathbf{d}$
- 2D Laplace $\mathbf{l}_1 = \mathbf{l} + \mathbf{l}^T$

Dilation

$$a \oplus b = [a * b \geq 1]$$

Erosion (A är antal pixlar i a)

$$a \ominus b = [a \square b = A]$$