

小波的引入与信号空间

Dezeming Family

2022 年 4 月 18 日

DezemingFamily 系列书和小册子因为是电子书，所以可以很方便地进行修改和重新发布。如果您获得了 DezemingFamily 的系列书，可以从我们的网站 [<https://dezeming.top/>] 找到最新版。对书的内容建议和出现的错误欢迎在网站留言。

目录

一 小波的引入	1
1.1 测不准原理与瞬时频率	1
二 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间	2
2.1 有限能量信号（函数）与 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间	2
2.2 测量集	2
2.3 函数的支撑 (support)	2
2.4 函数的内积	3
三 子空间、基与投影	4
3.1 子空间	4
3.2 基	4
3.3 投影	4
四 小波与空间的关系	5
参考文献	5

一 小波的引入

我一直在思考，如果哪天让我也去介绍小波，我应该从什么方向去介绍。

大部分人会倾向于去从短时傅里叶变换开始介绍 [1]，这也符合我们的直观感受，可以让大家很快地掌握小波变换的原理——你不需要知道什么是多分辨分析与重构，也不需要知道各种能量守恒定义，也不需要知道各种完备性的推导，小波变换的应用似乎很简单。

但是，我还是想去从更深层次、更有启发性的层次去介绍小波，因此，一些原理和分析方法都是必不可少的。我的目标是尽量由浅入深，从整体的角度来介绍小波的方方面面，包括一些加速算法。这同时也是自己的一次知识梳理和加深印象的过程。

我先给出一个值得思考的例子。

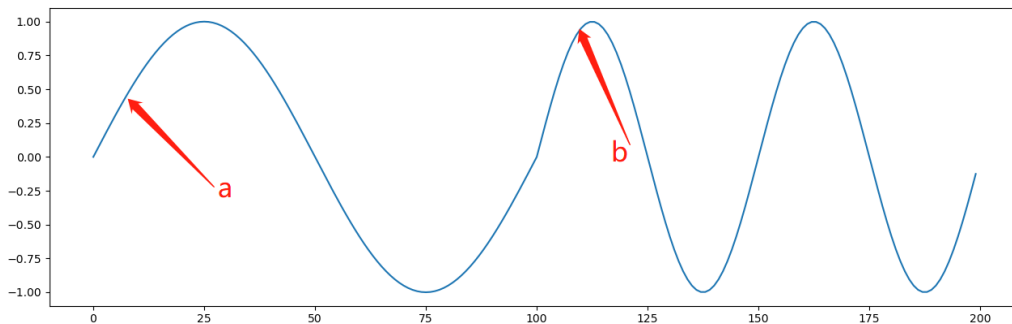
1.1 测不准原理与瞬时频率

怎么衡量一个信号（或函数）的变化速率？

学过微积分的人都知道求导，导数可以精准地描述一个点处函数的变化速率。

还有没有别的衡量函数变化速率的方法？

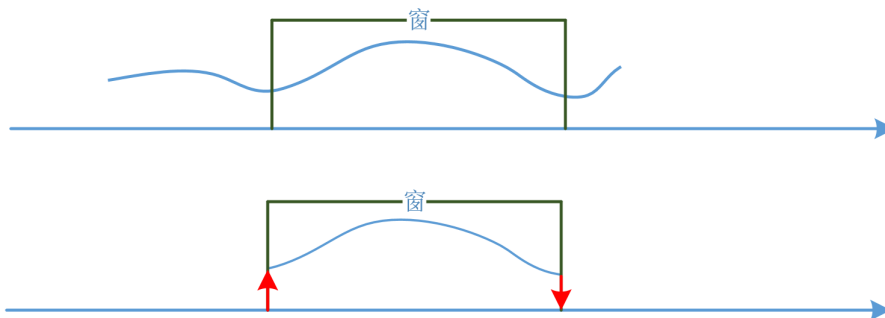
答案就是傅里叶变换。如果傅里叶变换得到的结果中，高频部分占主导，就说明这个函数变化比较剧烈。但是傅里叶变换只能看到整体的信号变化速率，你不知道变化快的部分出现在什么位置。而导数又过于精细，精确到了每个点，但是有些时候，我们又不需要那么精细。比如一个信号：



a 和 b 处的导数相同，但是很明显它们属于不同频率段的正弦波上，所以仅凭导数不同无法体会信号的“频率”。

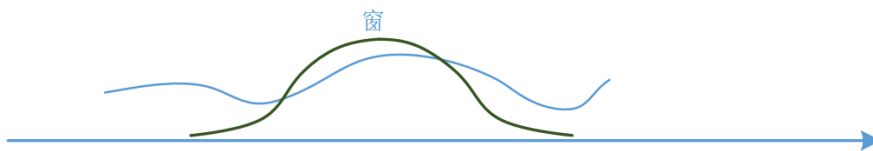
于是，出现了短时傅里叶变换 STFT，也就是说给每段信号单独做傅里叶变换，但是“每段”的长度也不能太小，否则会失去意义。类似海森堡不确定性原理，你无法同时获取某时刻一个粒子的位置和动量（你可以选择去观察这个电子的动量，你也可以去观察电子的位置，但是你无法同时观察到这两个属性，这与你的测量工具没有任何关系 [2]）——你也无法同时获取信号在精准时刻的频率（真正的瞬时频率），要么你获得信号在某一段的频率，要么你获得它在时域上的变化情况。

根据测不准原理在信号上的描述，你的测量工具（时间-频率分析）一定是有最底线的，你不可能同时把时间维度和频率维度都分析得绝对好。我们把一个大的信号进行分段，但是如果直接按照两边完全截断的方式来做“窗”，就相当于引入了单位阶跃函数，信号从 0 瞬间窜到分段后的起始值：



当然，在做 DFT 时，如果窗内信号开始和结尾值相同，则并不会造成什么影响（DFT 不会由此引入单位阶跃函数），但毕竟是特例。

为此，我们需要应用 Gabor 变换（加类高斯窗的 STFT）来缓解这个问题，类高斯窗虽然性质更好，但它具有“模糊性”，“窗”外的信号对“窗”内的傅里叶变换也会有一些影响，所以分析能力会受限：



小波分析同样会受到测不准原理的影响，但是它提供了看待问题的新的角度。我们把这些问题的具体分析放在以后再行讲解。

本文作为小波分析的起始篇，不会介绍过多理论性的内容，而是介绍一下小波和信号空间的知识。

二 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间

在线性代数中，我们了解到了向量空间与基，这里我们再对“空间”这个概念进行一下扩展，定义由函数构成的空间——函数空间。

2.1 有限能量信号（函数）与 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间

要一个函数能量有限，则它趋近于正负无穷时，函数值必须趋近于 0，也就是通俗上说的“衰减得足够快”。用数学方式来表示，就是对于一个能量有限函数（这个函数可能是复数函数）：

$$\int_{\mathbb{R}} |f(t)|^2 dt < \infty \quad (二.1)$$

我们对函数的自变量做一些限制，即要求函数自变量是实数，而函数值可以是复数：

$$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} \quad (二.2)$$

例如：

$$f(x) = e^{ix}, \quad x \in \mathbb{R} \quad (二.3)$$

$\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间定义如下：

$$\mathcal{L}^2(\mathbb{R}) = \left\{ f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} \mid \int_{\mathbb{R}} |f(t)|^2 dt < \infty \right\} \quad (二.4)$$

2.2 测量集

在计算一个函数是否是能量有限时，会用到积分，但有些情况下积分并不很明确，例如函数中处处为 0，但是某个点不为 0，那该怎么计算积分呢？则此时就需要引入测量集 (measurable sets)，详情可以参考测度论的内容，但我们暂时并不需要太多这方面的基础。

单个点的测度 (measure) 是 0，有限数量的点测度当然也是 0，因此，如果一个函数 $f(t)$ 与另一个函数 $g(t)$ 相等，则我们认为它们在除了某些测度 0 的点处其他位置处处相等。同理，如果一个函数属于 $\mathbf{0}$ 函数，则说明除了某些测度 0 的点其他位置该函数的值都是 0。

2.3 函数的支撑 (support)

一个函数的支撑就是它大于 0 的部分：

$$\text{support}(f) = \{t \in \mathbb{R} \mid f(t) \neq 0\} \quad (二.5)$$

$\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间的函数的支撑可以是整个 \mathbb{R} ，但当函数自变量趋近于无穷时，函数值会越来越小，而且下降速度“足够快”。

2.4 函数的内积

函数的内积相当于函数在另一个函数上的投影，设两个函数 $f(t), g(t) \in \mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ ，它们的内积定义为：

$$\langle f(t), g(t) \rangle = \int_{\mathbb{R}} f(t) \overline{g(t)} dt \quad (二.6)$$

函数的模 (Norm) 定义为：

$$\|f\|^2 = \langle f(t), f(t) \rangle = \int_{\mathbb{R}} |f(t)|^2 dt \quad (二.7)$$

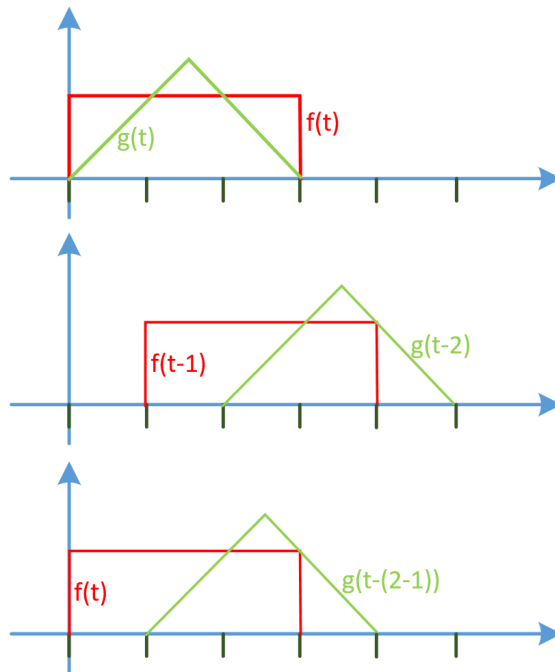
内积中的标量倍乘 (Scalar Multiplication 二.8)、平移 (Translates 二.9) 和扩张 (Dilates 二.10)：

$$\begin{aligned} \langle c \times f(t), g(t) \rangle &= c \langle f(t), g(t) \rangle \\ \langle f(t), c \times g(t) \rangle &= \bar{c} \langle f(t), g(t) \rangle \end{aligned} \quad (二.8)$$

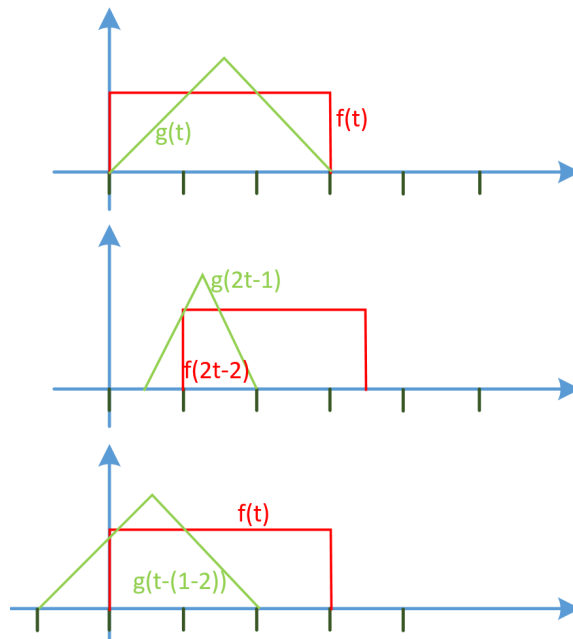
$$\langle f(t-k), g(t-l) \rangle = \langle f(t), g(t-(l-k)) \rangle \quad (二.9)$$

$$\langle f(2^m t - k), g(2^m t - l) \rangle = 2^{-m} \langle f(t), g(t - (l-k)) \rangle \quad (二.10)$$

关于式 二.9 的图释：



关于式 二.10 的图释：



Cauchy-Schwarz 不等式:

$$|\langle f(t), g(t) \rangle| \leq \|f(t)\| \cdot \|g(t)\| \quad (二.11)$$

三角不等式:

$$\|f(t) + g(t)\| \leq \|f(t)\| + \|g(t)\| \quad (二.12)$$

三 子空间、基与投影

3.1 子空间

假设有一个函数空间 \mathcal{V}_1 , 里面的函数 $f(t)$ 都是由一堆 box 函数倍乘并左右整数平移整数 k 得到:

$$\begin{aligned} \text{box}(t) &= \begin{cases} 1, & 0 \leq t < 1 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} \\ f(t) &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} a_n \text{box}(t - k_n) \end{aligned} \quad (三.1)$$

现在考虑另一个函数空间 \mathcal{V}_2 , 里面的函数 $g(t)$ 都是由一堆扩张一倍的 box 函数倍乘并左右平移偶数 $2k$ 得到:

$$\begin{aligned} \text{box}_2(t) &= \begin{cases} 1, & 0 \leq t < 2 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} \\ g(t) &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} b_n \text{box}(t - 2 \times k_n) \end{aligned} \quad (三.2)$$

可以感受到, \mathcal{V}_1 包含有 \mathcal{V}_2 中所有的函数, 而且, \mathcal{V}_2 中的运算对于加法是封闭的:

$$\begin{aligned} c, d &\in \text{scalar} \\ g_1(t), g_2(t) &\in \mathcal{V}_2 \implies c \times g_1(t) + d \times g_2(t) \in \mathcal{V}_2 \end{aligned} \quad (三.3)$$

3.2 基

一个向量空间可以由一组基来唯一确定, 同理, 函数空间也可以由一组基函数来唯一确定。假设 \mathcal{W} 是 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 的子空间, 假设 $\{e_k(t)\}_{k \in \mathbb{Z}}$ 是 \mathcal{W} 内的一组基函数, 则如果:

$$\langle e_j(t), e_k(t) \rangle = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases} \quad (三.4)$$

则这组基是正交标准基。在 \mathcal{W} 里的任何函数都可以写成用这组正交标准基来表示的形式:

$$f(t) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} a_k e_k(t) \quad (三.5)$$

其中:

$$a_k = \langle f(t), e_k(t) \rangle = \int_{\mathbb{R}} f(t) \overline{e_j(t)} dt \quad (三.6)$$

3.3 投影

投影也是向量中一个很重要的概念, 在函数空间也是类似, 例如 \mathcal{W} 是 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 的子空间, 则定义一个投影 $P: \mathcal{L}^2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{W}$ 。

设 $\{e_k(t)\}_{k \in \mathbb{Z}}$ 是 \mathcal{W} 内的一组单位正交基。投影也可以这么写：

$$P(g(t)) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} \langle g(t), e_k(t) \rangle e_k(t) \quad (三.7)$$

对于全部的 $f(t) \in \mathcal{W}$ ，我们都有： $P(f(t)) = f(t)$ 。

对于 $g(t) \in \mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ ，我们还可以定义投影的范数 (Norm)：

$$\|P(g(t))\|^2 = \sum_{k \in \mathbb{Z}} |\langle g(t), e_k(t) \rangle|^2 \quad (三.8)$$

以及投影的上界 (Upper Bound)：

$$\|P(g(t))\| \leq \|g(t)\| \quad (三.9)$$

毕竟 $\{e_k(t)\}_{k \in \mathbb{Z}}$ 是单位正交基，所以投影到更小的空间里以后，其函数的范数只会更小。

其实， $P(g(t))$ 就是投影 $P: \mathcal{L}^2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{W}$ ，即把 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间中的函数 $g(t)$ 投影到子空间 \mathcal{W} 中。

四 小波与空间的关系

在结尾，我打算写一写关于小波和空间、投影之间的关系。

小波和加窗傅里叶变换的根本不同点在于，它的尺度是变化的，不像傅里叶变换永远都是不同频率的正弦波组合。小波信号的这种尺度变化性并不能说它的分析能力高于傅里叶变换（实际上，都会受到测不准原理的限制），但是它可以给信号的分析提供另一个角度，这也是多分辨分析同样能应用广泛的一个重要的原因。

当信号被分解为不同尺度的小波表示时，实际上就是投影到了不同的子空间里，把所有的子空间合并，就是整个 $\mathcal{L}^2(\mathbb{R})$ 空间。而子空间的拆分方式是合情合理的，可以简单理解为把信号空间分解成了不同频率表示的部分。注意，傅里叶变换也可以这么分解，比如频率高于某值划分为一类子空间，低于某值划分为另一类子空间，然后把频率较低的类别的子空间再进行划分（这非常像离散小波变换）。由此可知，小波的空间划分并不是史无前例的，但小波的重要性在于其性质和定理证明中发现的一些优良特性。

短时傅里叶变换（Gabor 变换）会加高斯窗，而小波也不是完美的，它也是在中间振动剧烈，两边振幅较弱的函数，但我们并不能因此就说它优于加窗傅里叶变换，因为正弦波加个高斯窗以后也呈现出小波振动的样式。在数学推导的加持下，小波变换确实有傅里叶变换所不具备的功能（尤其是正交小波分析的离散性）。

在分析小波时，一定要结合傅里叶变换与低通带通滤波器设计思想来理解，思考它们之间的联系以及区别。

参考文献

[1] [<https://zhuanlan.zhihu.com/p/22450818>]

[2] [<https://www.zhihu.com/question/26866591/answer/1677562131>]

[3] Ruch D K , Fleet P V . Wavelet Theory: An Elementary Approach with Application[M]. John Wiley & Sons, 2009.