

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِيْمِ  
اللّٰهُمَّ اكْفُنْ مِنْ حَمْدِنِي  
وَلَا تُكْفِنْ حَمْدِي  
لِمَنْ يَعْلَمُ حَمْدِي  
وَلَا يَعْلَمُ حَمْدِي



دانشکده فنی و مهندسی

گروه مهندسی برق

پایان نامه تحصیلی برای دریافت درجه کارشناسی ارشد مهندسی برق - کنترل

---

آنالیز و شناسایی سیستم‌های غیرخطی با استفاده از توابع متعامد

---

استاد راهنما:

دکتر محمود سموات

دکتر محمد علی ولی

مؤلف:

مجتبی قربانی

اردیبهشت ماه ۱۳۸۹



این پایان نامه به عنوان یکی از شرایط احراز درجه کارشناسی ارشد به

### گروه مهندسی برق

### دانشکده فنی و مهندسی

### دانشگاه شهید باهنر کرمان

تسلیم شده است و هیچگونه مدرکی به عنوان فراغت از تحصیل دوره مزبور شناخته نمی شود.

دانشجو: مجتبی قربانی

استاد راهنمای: دکتر محمود سموات - دکتر محمد علی ولی

استاد مشاور:

داور ۱: دکتر سعید رضا صیدزنزاد

داور ۲: دکتر سید محمد علی محمدی

معاونت پژوهشی و تحقیقات تکمیلی دانشکده: دکتر پور ابراهیم

حق چاپ محفوظ و مخصوص دانشگاه شهید باهنر کرمان است.

تعدیم به:

پر و مادر عزیزم، آنانکه منظر عشق و محبت اند و با سخن شمع وجودشان پر تو افشا نبزم تکامل اندیشه

هستند آنانکه مویشان پسیدی گرفت تارویم سید باند آنانکه فروع نگاهشان، کرمی کلامشان  
ورو شنی سیماشان سربایه های جاودانی زندگی ام هستند و راستی قامتم در شگفتگی قاتشان تجلی یافت

## مشکر و قدردانی:

ای یکتای علوم و ای آفریننده اسرارور موز، تورا حمود پاس می کویم که توفیق کسب علم و معرفت را به من عطا فرمودی

از تو می خواهم راهنمایم باشی تا زنگ علم خویش ببره ای شایسته داشته باشم.

پاس پروردام، دوچراغ فروزانی که در فروع پرمرشان در ایام و امید اموخته ام و همواره برایم مذهب پاکی، فدکاری

و ایشاند.

پاس به معلمان صدیق و راهنمایان پاک بشر را که ظلت جمل و کوره راه شفاقت بر شاهراه علم و تحقیقش رهنمون گشتد.

پاس به امان را که خوشچین خر من معرفشان بوده ام و اموختن را به کونه ای میون فضل و کرم آنانم.

پاس ویره استاد راهنمایم جناب اقامی دکتر محمود سوات و جناب اقامی دکتر محمد علی ولی که الکوئی فروتنی و مهربانی و نیک

سیرتی توام بادانش و گاهی هستند و هرگز مر از خوان بی دینخ اندوخته های خویش محروم گذاشته و همین محبتها می پردازشان بوده

و خواهم بود.

## چکیده

از آنجایی که اغلب سیستم های فیزیکی غیرخطی اند بنابراین شناسایی و آنالیز سیستم های غیرخطی ضرورت پیدامی کند. در بحث آنالیز سیستم های غیرخطی که سیستم براساس ورودی- خروجی باشد ورودی سیستم مشخص است و خروجی در یک بازه زمانی با استفاده از توابع متعامد باید تقریب زده شود که آنالیز این نوع خاص از سیستم های غیرخطی تاکنون انجام نشده بود که مابا استفاده از ماتریس حاصلضرب موجک، آنالیز این نوع از سیستم های غیرخطی را بادقت بالایی انجام داده ایم. همچنین آنالیز سیستم های غیرخطی که ورودی قسمت غیرخطی را تشکیل می دهد (Hammerstein systems) انجام داده ایم. در بحث شناسایی سیستم های غیرخطی که سیستم براساس ورودی- خروجی است فرض براین است که ورودی و خروجی داده شده و باید پارامترهای سیستم را تخمین بزنیم همچنین شناسایی سیستم های غیرخطی Hammerstein را انجام داده ایم.

هدف ما در اینجا استفاده از موجک ها به عنوان یک ابزار مفید برای تخمین و آنالیز سیستم های غیرخطی به جای چندجمله ای های متعامد است.

کلمات کلیدی: سیستم های غیرخطی، موجک ها، شناسایی سیستم، آنالیز سیستم.

## فهرست مطالب

عنوان ..... صفحه

### فصل اول : مقدمه، تاریخچه و اهداف

۱	۱-۱ مقدمه
۵	۱-۲ تاریخچه آنالیز و شناسایی سیستم های غیرخطی
۶	۱-۳ تاریخچه تئوری موجک
۱۱	۴-۱ تشریح موجکها
۱۲	۱-۵ اهداف پایان نامه

### فصل دوم : مقدمات ریاضی

۱۴	۱-۲ مقدمه ای بر تئوری موجک
۱۵	۲-۲ تبدیل موجک
۱۶	۳-۲ یک خانواده از موجکها
۱۷	۴-۲ تبدیل موجک پیوسته
۱۸	۵-۲ تبدیل موجک گسسته

۱۹.....	۶-۲ تعریف موجک Sine - Cosine
۲۰ .....	۷-۲ تقریب توابع بوسیله موجک Sine - Cosine
۲۲.....	۸-۲ ماتریس انتگرال برای موجک Sine - Cosine
۲۳.....	۹-۲ ماتریس حاصلضرب برای موجک Sine - Cosine
۲۵.....	۱۰-۲ تعریف موجک لژندر.....
۲۶.....	۱۱-۲ تقریب توابع بوسیله موجک لژندر .....
۲۸.....	۱۲-۲ ماتریس انتگرال برای موجک لژندر .....
۲۹.....	۱۳-۲ ماتریس حاصلضرب برای موجک لژندر.....
۳۱.....	۱۴-۲ تعریف موجک چیشیف.....
۳۲.....	۱۵-۲ تقریب توابع بوسیله موجک چیشیف .....
۳۴.....	۱۶-۲ ماتریس انتگرال برای موجک چیشیف .....
۳۶.....	۱۷-۲ ماتریس حاصلضرب برای موجک چیشیف .....
۳۷.....	۱۸-۲ ضرب کرانکر .....

### فصل سوم : آنالیز سیستمهای دارای خروجی غیرخطی

۳۹.....	۱-۳ بیان مسئله .....
---------	----------------------

۴۰	۲-۳ روش آنالیز سیستم‌های دارای خروجی غیرخطی
۴۴	۳-۳ مثال برای موجک Sine - Cosine
۴۷	۴-۳ مثال برای موجک لژندر
۵۰	۵-۳ مثال برای موجک چیشف
۵۳	۶-۳ جمع بندی

#### فصل چهارم: شناسایی سیستم‌های دارای خروجی غیرخطی

۵۵	۱-۴ بیان مسئله
۵۵	۲-۴ روش شناسایی سیستم‌های دارای خروجی غیرخطی
۵۸	۳-۴ مثال برای موجک Sine - Cosine
۶۲	۴-۴ مثال برای موجک لژندر
۶۶	۵-۴ مثال برای موجک چیشف
۷۱	۶-۴ جمع بندی

#### فصل پنجم: آنالیز سیستم‌های دارای ورودی غیرخطی

۷۳	۱-۵ بیان مسئله
----	----------------

۷۳.....	۲-۵ روش آنالیز سیستمهای دارای ورودی غیرخطی .....
۷۶.....	۳-۵ مثال برای موجک Sine - Cosine .....
۷۸.....	۴-۵ مثال برای موجک لژندر .....
۷۹.....	۵-۵ مثال برای موجک چبیشف .....
۸۱.....	۶-۵ جمع بندی.....

### فصل ششم : شناسایی سیستمهای دارای ورودی غیرخطی

۸۳.....	۱-۶ بیان مسئله .....
۸۳.....	۲-۶ روش شناسایی سیستمهای دارای ورودی غیرخطی .....
۸۶.....	۳-۶ مثال برای موجک Sine - Cosine .....
۸۷.....	۴-۶ مثال برای موجک لژندر .....
۸۸.....	۵-۶ مثال برای موجک چبیشف .....
۸۹.....	۶-۶ جمع بندی.....
۹۰.....	نتیجه گیری و پیشنهادات .....
۹۲.....	مراجع.....

فصل اول

مقدمة

تاریخچه

و

اهداف

## ۱-۱) مقدمه

همواره در حل مسائل بزرگ، تجزیه مسأله به قسمت های کوچکتر امری مطلوب بوده و تجزیه و تحلیل سیگنال ها و سیستم ها نیز از این امر مستثنی نیست. استفاده از توابع معتمد<sup>۱</sup> از سال های بسیار دور مورد توجه مهندسین قرار گرفته است به عنوان مثال چند جمله ای های لژندر<sup>۲</sup> در اوخر قرن ۱۸ میلادی و بوسیله لژندر ارائه گردیده است. این توابع کاربردهای فراوانی در علوم مهندسی و پایه از قبیل مهندسی مخابرات، علوم و مهندسی هسته ای، حفاظت دیجیتال خطوط انتقال و... دارند در واقع هدف از استفاده توابع معتمد، ساده کردن مسئله به جزء های کوچکتر است. بنابراین، این جزء های کوچک باید شکل ساده ای داشته باشند تا نهایتاً حل آنها ساده باشد. نکته مهم دیگر این است که ترکیب این توابع پایه باید بتواند سیگنال مورد نظر را بخوبی پوشش دهد. مثلاً استفاده از توابع گسسته عمود بر هم مثل بلک پالس<sup>۳</sup>، سیگنال را تکه تکه تقریب میزند یا استفاده از سری فوریه<sup>۴</sup> برای تقریب سیگنالهایی که دارای شکستگی یا ناپیوستگی است، بخارط متناوب و پیوسته بودن پایه هایش، فقط میتواند اختلاف انرژی سیگنال اصلی و سیگنال تقریب را به صفر برساند. بنابراین با توجه به شکل سیگنال اصلی و میزان دقیق مورد نیاز و نوع کاربرد میتوان از توابع معتمد متفاوتی استفاده کرد.

توابع معتمد در حالت کلی به دو دسته تقسیم می شوند:

- توابع معتمد پیوسته

- توابع معتمد گسسته

<sup>1</sup> Orthogonal Function

<sup>2</sup> Legendre

<sup>3</sup> Block-Pulse

<sup>4</sup> Fourier series

گاهی هم توابع متعامد با توجه به ساختارشان به انواع زیر طبقه بندی می شوند:

- چند جمله‌ای‌های متعامد مثل لژندر هرمیت<sup>۱</sup>

- توابع سینوسی - کسینوسی مثل سری فوریه

- توابع متعامد ثابت قطعه‌ای مثل بلاک پالس و والش<sup>۲</sup>

تنوع توابع متعامد بسیار زیاد است، بطوری که می‌توان ثابت کرد که هر دسته از توابع

مستقل را می‌توان بر هم عمود کرد. شاید بتوان گفت شکل پاسخ مورد انتظار، اساسی ترین

موضوع در انتخاب تابع عمود بر هم است. از این رو چند جمله‌ای‌های متعامد گوناگونی در قرون

۱۸ و ۱۹ میلادی ارائه شده‌اند که از این دست می‌توان به چند جمله‌ای هرمیت که در قرن

توسط چارلز هرمیت ارائه شده است اشاره کرد. ادموند لاگر<sup>۳</sup> تلاش کرد که یک چند جمله‌ای

توانی واگرا را به یک سری توابع پیوسته همگرا بشکند که در این راه چند جمله‌ای متعامدی که

امروزه با نام لاگر مشهور است، معروفی گردید.

در مسائل مهندسی مجموعه‌ای از توابع حقیقی وجود دارند که به صورت توابع پیوسته

تکه‌ای می‌باشند. خروجی رله‌ها، سیگنال‌های دیجیتال، مبدل‌های آنالوگ به دیجیتال و از این قبیل

دستگاه‌ها، جزئی از این مجموعه می‌باشند. به منظور تحلیل این توابع، نوع دیگری از توابع متعامد

با نام توابع متعامد ثابت قطعه‌ای تعریف شده است این توابع در هر زیر دوره زمانی دارای مقدار

ثابتی بوده که به همین علت این نام بر این نوع از توابع گذارد شده است. اولین تابع از این نوع در

سال ۱۹۱۰ توسط هار<sup>۴</sup> ارائه گردید که مجموعه‌ای از توابع پریودیک<sup>۵</sup> و کامل می‌باشد و

<sup>1</sup> Hermite

<sup>2</sup> Walsh

<sup>3</sup> Edmond Laguerre

<sup>4</sup> Haar

<sup>5</sup> Periodic

امروزه با نام هار معروف است. مجموعه دیگری از این کلاس در سال ۱۹۲۲ توسط رادماخر<sup>۱</sup> ارائه گردید که البته این توابع متعامد از توابع متعامد کامل تشکیل نشده است. بنابراین والش در سال ۱۹۲۳ مجموعه کاملی از توابع متعامد را که توسط توابع رادماخر تولید شدن و امروزه با نام توابع والش معروف هستند را ارائه کرد. نوع دیگری از توابع متعامد نیز وجود دارند که امروزه با نام توابع بلاک پالسی معروف می‌باشند این توابع که استفاده از آنها از سایر توابع متعامد ثابت قطعه‌ای ساده‌تر می‌باشد در حل بسیاری از مسائل، مورد استفاده قرار گرفته‌اند.

در سال ۱۹۷۳ کارینگتون<sup>۲</sup> کار بسیار با ارزشی کرد و نشان داد که معادلات انتگرالی را می‌توان با یک تقریب حداقل مربعات، بصورت معادلات جبری خطی درآورد. وی یک مجموعه از توابع والش را در نظر گرفت و از آنها بصورت تحلیلی انتگرال‌گیری کرد و نتایج را بطور تقریبی بصورت ترم‌هایی از توابع والش بسط داد. او اپراتور انتگرال را برای اولین بار معرفی کرد.

توابع متعامد از جمله قویترین ابزار آنالیز<sup>۳</sup> سیستمها به حساب می‌آیند و توانایی توصیف دسته وسیعی از سیستمها اعم از خطی، غیر خطی، متغیر و نامتغیر با زمان، سیستم‌های سینگولار<sup>۴</sup>، سیستم‌های دارای تاخیر در ورودی و خروجی همچنین توانایی توصیف معادلات مشتقی-انتگرالی و بسیاری از سیستم‌های دیگر را دارند. سادگی استفاده از توابع عمود برهم، تنوع شکل و پایه‌های آن همچنین امکان استفاده از این ابزار ریاضی برای حل مسائل مختلف توجه تعداد زیادی از محققان در علوم مختلف بخصوص مهندسی برق و شیمی را به خود جلب کرده است.

<sup>1</sup> Radmacher

<sup>2</sup> Carrington

<sup>3</sup> Analysis

<sup>4</sup> Singular

برخی از مزایای توابع متعامد:

- تبدیل معادلات دیفرانسیلی (تفاضلی) به معالات جری با استفاده از توابع متعامد

پیوسته (گستته).

- قابل اجرا بر روی کامپیوتر می‌باشند.

- در مقایسه با بقیه الگوریتمها، دارای سرعت نسبتاً بالایی هستند.

برخی کاربردهای توابع متعامد هم عبارتند از:

- حل معادلات دیفرانسیل-دیفرانس (تفاضلی).

- آنالیز معادلات حالت متغیر با زمان - غیر متغیر با زمان.

- آنالیز حساسیت مسیر سیستمهای خطی.

- حل مسئله کنترل بهینه سیستمهای خطی متغیر با زمان و غیر متغیر با زمان.

- شناسایی<sup>۱</sup> پارامترهای سیستم.

- آنالیز سیستمهای سینگولار.

- برخی کاربردهای خاص در مورد سیستمهای غیر خطی (توابع متعامد پیوسته)

ایده اساسی استفاده از توابع متعامد به قرار زیر است:

از توابع متعامد می‌توان به منظور پایه‌هایی برای بسط فضای تابعی پیوسته استفاده نمود یعنی:

$$f(t) = f_0 \varphi_0(t) + f_1 \varphi_1(t) + \dots + f_m \varphi_m(t) + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} f_n \varphi_n(t)$$

---

<sup>1</sup> Identification

در این پایان نامه از توابع عمود برهم، برای آنالیزوشناسایی سیستم های غیرخطی استفاده کرده ایم.

## ۱-۲) تاریخچه آنالیز و شناسایی سیستم های غیرخطی

اگرچه اغلب در فرضیات تئوری ها، یک سیستم فیزیکی را بصورت خطی در نظر می کنیم ولی در واقعیت چنین سیستم هایی وجود ندارند و اغلب سیستم های فیزیکی بصورت غیرخطی میباشند بنابراین شناسایی و آنالیز این سیستم ها ضرورت دارد. به همین خاطر دانشمندان تحقیقات زیادی در رابطه با شناسایی و آنالیز این سیستمها انجام داده اند و برای انجام آن به ابزار قدرتمندی برای تخمین سیستم های غیرخطی نیاز داشتند که از توابع متعامد گوناگونی استفاده کرده اند. برای مثال توابع والش [3-1] آنالیزوشناسایی سیستم های غیرخطی و [4] شناسایی سیستم های دوخطی، توابع بلاک پالس [5-7] آنالیزوشناسایی سیستم های غیرخطی و [8] شناسایی سیستم های دوخطی، چند جمله ای های لژندر<sup>۱</sup> [9-11] شناسایی و آنالیز سیستم های خطی و غیرخطی و آنالیز سیستم های تاخیری، چند جمله ای های چبیشف<sup>۲</sup> [12-13] آنالیز و شناسایی سیستم های غیرخطی، چند جمله ای لژر<sup>۳</sup> [14-20] شناسایی و آنالیز سیستم های خطی و غیرخطی، سری تیلر<sup>۴</sup> [21] شناسایی و آنالیز سیستم های تاخیری و [22-24] شناسایی و آنالیز سیستم های غیرخطی، سری فوریه [25-27] شناسایی و آنالیز سیستم های غیرخطی و [28] شناسایی سیستم های تاخیری و [29-30] به ترتیب آنالیزوشناسایی سیستم های مقیاسی و تغییر پذیر با زمان، چند جمله ای ژاکوب<sup>۵</sup> [32] شناسایی و آنالیز سیستم های تاخیری و ... انجام داده اند.

<sup>1</sup> Legendre polynomials

<sup>2</sup> Chebyshev polynomials

<sup>3</sup> Laguerre polynomials

<sup>4</sup> Taylor series

<sup>5</sup> Jacob polynomials

تقریباً در استفاده از همه این توابع متعامد روش کار یکسان بوده است به این صورت که با بکار بردن این توابع ، معادلات دیفرانسیل غیرخطی بصورت جبری در می آیند و سیستم آنالیز یا شناسایی می شود. دقت بیشتر در این روش، منوط به دقت بیشتر تابع متعامد است.

### ۱-۳) تاریخچه تئوری موجک

ایده‌ی نمایش یک تابع بر حسب مجموعه‌ی کاملی از توابع، اولین بار توسط ژوزف فوریه، ریاضیدان و فیزیکدان بین سال‌های ۱۸۰۲-۱۸۰۶ طی رساله‌ای در آکادمی علوم راجع به انتشار حرارت، برای نمایش توابع بکار گرفته شد. در واقع برای آنکه یک تابع  $(x)f$  به شیوه‌ای ساده و فشرده نمایش داده شود فوریه اساساً ثابت کرد که می‌توان از محرورهایی استفاده کرد که به کمک مجموعه‌ای نامتناهی از توابع سینوس و ارگانه می‌شوند. به عبارت دیگر فوریه نشان داد که یک تابع  $(x)f$  را می‌توان بوسیله‌ی حاصل جمع بی‌نهایت تابع سینوسی و کسینوسی به شکل  $\sin(ax)$  و  $\cos(ax)$  نمایش داد. پایه‌های فوریه بصورت ابزارهایی اساسی، با کاربردهای فوق العاده متواتر در علوم درآمده اند زیرا برای نمایش انواع متعددی از توابع و درنتیجه کمیت‌های فیزیکی فراوان به کار می‌روند. سال‌ها محققان با استفاده از آنالیز فوریه اقدام به تجزیه و تحلیل داده‌های نامنظم و متناوب می‌نموده اند با گذشت زمان ضعف پایه‌های فوریه نمایان شدملاً دانشمندان پی برند پایه‌های فوریه و نمایش توابع سینوس وار در مورد سیگنال‌های پیچیده نظر تصاویر، نه تنها ایده آل نیستند بلکه از شرایط مطلوب دوراند، به عنوان مثال به شکل کارامدی قادر به نمایش ساختارهای گذران نظری مرزهای موجود در تصاویر نیستند. همچنین آنها متوجه شدن تبدیل فوریه فقط برای توابع پایا مورد استفاده قرار می‌گیرد و برای توابع غیرپایا کارآمد نیست. (البته در سال ۱۹۴۶ با استفاده از توابع پنجره‌ای، که منجر به تبدیل فوریه‌ی پنجره‌ای شداین مشکل حل شد)

در سال ۱۹۰۹ هار اولین کسی بود که به موجک ها اشاره کرد. در سال های ۱۹۳۰

ریاضیدانان به قصد تحلیل ساختارهای تکین ، به فکر اصلاح پایه های فوریه افتادند و بعد از آن در

سال ۱۹۷۰ یک ژئوفیزیکدان فرانسوی به نام ژان مورله<sup>۱</sup> در تحلیل یک سیگنال بافر کانس بالا

بامشکل مواجه شد و متوجه شد که پایه های فوریه بهترین ابزار ممکن در اکتشافات زیر زمین

نیستند، وی به دنبال روش جدیدی برای آنالیز چنین سیستم هایی برآمد این موضوع در

آزمایشگاهی متعلق به الف آکیلن<sup>۲</sup> منجر به یکی از اکتشافات تبدیل به موجک ها گردید.

در سال ۱۹۸۰ میر<sup>۳</sup> ریاضیدان فرانسوی، نخستین پایه های موجکی متعامد را کشف کرد(تعامد

نوعی از ویژگی ها را بیان می کند که موجب تسهیلات فراوانی در استدلال و محاسبه می شود).

در سال ۱۹۸۲ مورله مفهوم موجک و تبدیل موجک را به عنوان یک ابزار برای آنالیز سیگنال

زمین لزره وارد کرد موفقیت عددی کارمورله باعث شد که گراسمن<sup>۴</sup> فیزیکدان نظری فرانسه نیز

فرمول وارونی را برای تبدیل موجک بدست آورد و به مطالعه جزئیات ریاضی تبدیل موجک

پیوسته پردازد. مطالعه ریاضی حالت گسسته با معرفی مفهوم قاب<sup>۵</sup> به وسیله دابچیز<sup>۶</sup>، میر و

گراسمن آغاز شد در این فاصله پایه های اورتونرمال<sup>۷</sup> موجک ها کشف شد.

در سال ۱۹۸۶ میر و مالات<sup>۸</sup> از پایه های موجک متعامد توансند به شکل سیستماتیک

آنالیز چند ریزه سازی<sup>۹</sup> را بسازند و مالات تجزیه موجک ها و الگوریتم های بازسازی را با بکار

بردن آنالیز چند ریزه سازی بوجود آورد.

<sup>1</sup> John morley

<sup>2</sup> A.Akilin

<sup>3</sup> Meyer

<sup>4</sup> Grassman

<sup>5</sup> Frame

<sup>6</sup> Daubechies

<sup>7</sup> Orthonormal Basis

<sup>8</sup> Mallat

<sup>9</sup> Multi Resolution Analysis

پایه های دیگری که توسط لمایر و باتل<sup>۱</sup> در سال ۱۹۸۷ مطرح شد از لحاظ عددی مفیدتر و دارای تمرکز بیشتر بودند همچنین در سال ۱۹۹۰ مورنژی<sup>۲</sup> همراه با آنتوان<sup>۳</sup> موجک ها را به دو بعد و سپس به فضاهایی با ابعاد دیگر گسترش دادند و بدین ترتیب بود که آنالیز موجکی پایه گذاری گردید.

آنالیز موجک (Wavelet Analysis) یکی از دستاوردهای نسبتاً جدید و هیجان انگیز ریاضیات محض که مبتنی بر چندین دهه پژوهش در آنالیز همساز است، امروزه کاربردهای مهمی در بسیاری از رشته های علوم و مهندسی یافته و امکانات جدیدی برای درک جنبه های ریاضی آن و نیز افزایش کاربردهایش فراهم شده است. در آنالیز موجک هم مانند آنالیز فوریه با بسط تابع ها سروکار داریم ولی این بسط بر حسب «موجک ها» انجام می شود.

موجک، تابع مشخص مفروضی با میانگین صفر است و بسط بر حسب انتقالها و اتساعهای این تابع انجام می گیرد. بر خلاف چند جمله ای های مثبتاتی، موجک ها در فضا بصورت موضعی بررسی می شوند و به این ترتیب ارتباط نزدیکتری بین بعضی توابع و ضرائب آن ها امکان پذیر می شود و پایداری عددی بیشتری در باز سازی و محاسبات فراهم می گردد. هر کاربردی را که مبتنی بر تبدیل سریع فوریه است می توان با استفاده از موجک ها فومول بندی کرد و اطلاعات فضایی (یا زمانی) موضعی بیشتری بدست آورد. بطور کلی، این موضوع بر پردازش سیگنال و تصویر و الگوریتم های عددی سریع برای محاسبه ای عملگرهای انتگرالی اثر می گذارد.

---

<sup>1</sup> Lemaire and Battle

<sup>2</sup> Morency

<sup>3</sup> Antuan

آنالیز موجک حاصل ۵۰ سال کار ریاضی (نظریه ای لیتلود - پیلی و کالدرون - زیگموند<sup>۱</sup>) است که طی آن، با توجه به مشکلاتی که در پاسخ دادن به ساده ترین پرسش های مربوط به تبدیل فوریه وجود داشت، جانشینهای انعطاف پذیر ساده تری از طریق آنالیز همساز ارائه شدند. مستقل از این نظریه که درون ریاضیات محض جای دارد، صورتهای مختلفی از این رهیافت چند مقیاسی (multi scale) را در طی دهه ای گذشته در پردازش تصویر، آکوستیک، کدگذاری (به شکل فیلترهای آینه ای متعامد و الگوریتمهای هرمی) و استخراج نفت دیده ایم.

#### کاربردها:

آنالیز موجک همراه با تبدیل سریع فوریه در تحلیل سیگنالهای گذراپی که سریعاً تغییر می کنند، صدا و سیگنالهای صوتی، جریان های الکتریکی در مغز، صدای زیر آبی ضربه ای، داده های طیف نمایی NMR<sup>۲</sup> و در کنترل نیروگاههای برق از طریق صفحه ای نمایش کامپیوتر بکار رفته است. همچنین به عنوان ابزاری علمی، برای روشن ساختن ساختارهای پیچیده ای که در تلاطم ظاهر می شوند، جریان های جوی و در بررسی ساختارهای ستاره ای از آن استفاده شده است. این آنالیز به عنوان یک ابزار عددی می تواند مانند تبدیل سریع فوریه تا حد زیادی از پیچیدگی محاسبات بزرگ مقیاس بکاهد. راحتی و سادگی این آنالیز باعث ساختن تراشه هایی شده است که قادر به کدگذاری به نحوی بسیار کارا و فشرده سازی سیگنالها و تصاویرند.

<sup>1</sup> Zigmund-pily and Caldron-litload

<sup>2</sup> Nuclear Magnetic resonance