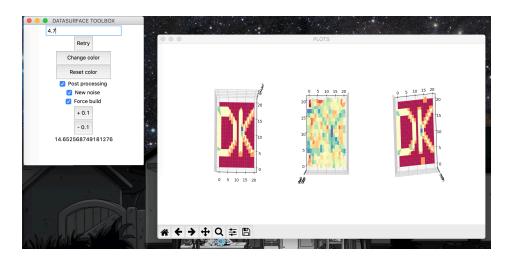
Изменения в приложении

Для начала я решил превратить свою программу с изображениями в тестовую среду, где можно удобно проверять результаты работы или менять параметры задачи.

Для этого я создал 2 окна: 1 с самими графиками, а другое с элементами управления.



Пока что для удобства здесь очень ограниченный функционал, и сделано все средствами питона 3.8 и библиотеки tkinter. Изначально я все сделал в одном окне, но оказалось, что в таком случае ломается разрешение графиков и их очень плохо видно, как будто изображение очень размыто. Я долго искал в гугле решение, но все пишут, что это баг Макинтоша и его экрана Ретина. Возможно есть смысл переписать на С#, тогда визуально будет более красиво.

Перечислю что означают элементы из меню по порядку сверху вниз:

- 1. Это блок текста, в котором отображается значение уровня ошибки, его можно туда вписать руками или нажимать на кнопки и уровнь будет меняться. Соответственно с изменением этого значения графики будут перестраиваться.
- 2. Кнопка Retry запускает процесс попытки восстановления изображения
- 3. Change color меняет цвет графиков, т.к. иногда на некоторый тестах плохо различимы отличия в определенном цвете.
- 4. Reset color возвращает цвет по-умолчанию
- 5. Post processing нужен для восстановления "интенсивности" изображения. Дело в том, что после процесса минимизации функционала восстановленный результат теряет в своих значениях значение самой

ошибки. То есть если в определенной точке изначально было значение 5, то в восстановленном изображении с уровнем ошибки 4.7 значение будет 0.3. Post processing добавляет значение ошибки к результату, чтобы он получился близким к идеальному. Но на результатах работы это не отражается и даже без этой функции видно то изображение, которое надо было восстановить.

- 6. New noise кнопка которая регулирует нужно ли по-новому зашумить изображение при новой попытке или попробовать снова восстановить текущее.
- 7. Force build нужен для форсирования построения. Иногда процесс минимизации функционала не удается выполнить из-за локальных минимумов или прочих ошибок алгоритма. При включенной кнопке Force build программа будет пробовать восстановить пока ей этого не удастся. При выключенной будет показывать ошибку, из-за чего все пошло не так. Эта функция нужна была мне для отладки.
- 8. Далее идут кнопки увеличения/уменьшения уровня ошибки, можно добавить больше вариантов, но легче самому вписывать нужные значения.
- 9. И последнее это коэффициент достоверности восстановления. Я сравниваю исходное и восстановленное изображение по точками и вычисляю модуль разности в каждой точке, далее суммирую эти разности и вывожу на экран. Чем меньше этот коэффициент, тем достовернее получилось восстановление.

Во втором окне как и раньше 3 графика слево направо: Исходное изображение, изображение с добавлением шумов, восстановленное изображение.

Всю программу можно доработать, добавить больше функционала и возможностей. Например, возможность загрузить изображение из файла или может отрисовывать пошагово процесс восстановления для наглядности. Но лучше делать это не средствами питона, а через java script или C#.

Что делал.

1.

Для начала я переделал способ вычисления интеграла площади

$$S = \min_{\forall u(x,y) \in U} \iint_{\Omega} \sqrt{1 + (\frac{\partial u}{\partial x})^2 + (\frac{\partial u}{\partial y})^2} dxdy$$

Вычисляю я его по кубатурной формуле Симпсона.

$$\iint\limits_{\Omega} f(x,y)dxdy = \frac{hk}{9} \sum_{i=0}^{2n} \sum_{j=0}^{2m} \lambda_{ij} f_{ij}$$

Где λ_{ij} являются соответствующими элементами матрицы

$$\Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 & 4 & 2 & \dots & 4 & 2 & 4 & 1 \\ 4 & 16 & 8 & 16 & 8 & \dots & 16 & 8 & 16 & 4 \\ 2 & 8 & 4 & 8 & 4 & \dots & 8 & 4 & 8 & 2 \\ \dots & \dots \\ 2 & 8 & 4 & 8 & 4 & \dots & 8 & 4 & 8 & 2 \\ 4 & 16 & 8 & 16 & 8 & \dots & 16 & 8 & 16 & 4 \\ 1 & 4 & 2 & 4 & 2 & \dots & 4 & 2 & 4 & 1 \end{bmatrix}$$

а f_{ij} - значения функции в точках (i, j). Реализацию написал самостоятельно. Просто на каждом шаге стою марицу и вычисляю интеграл.

2.

Далее моя программа все равно не заработала, и я начал тестировать различные методы численного интегрирования. У меня было **3** варианта формул, по которым считаются интегралы из

$$u = \frac{1}{2} \left(\int_{x_0}^x q(\xi, y) d\xi + \int_{y_0}^y w(x, \xi) d\xi + u(x, y_0) + u(x_0, y) \right).$$

1. **Формула прямоугольников**(правых или левых одинаково) по итогу оказалась самой рабочей.

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \sum_{i=0}^{n} f(x_i)(x_{i+1} - x_i).$$

2. Формула трапеций

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = h * \left(\frac{f(x_0) + f(x_n)}{2}\right) \sum_{i=1}^{n-1} f(x_i).$$

3. Формула Симпсона

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \frac{h}{3} * (f(x_0) + f(x_{2N}) + 2\sum_{j=2,2}^{2N-2} f(x_j) + 4\sum_{j=1,2}^{2N-1} f(x_j)).$$

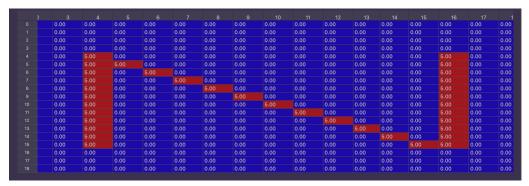
Для каждого варианта я написал свой вариант программы, что по итогу оказалось трудоемким и немного бесполезным процессом из-за разрывности функции рисунка. Все эти формулы получаются из замены подынтегральной функции интерполяционными многочленами разных степеней, но так как табличные данные — это поточечно заданная функция, то интерполировать ее у меня не получилось. В картинке нельзя исследовать промежуточное значение функции по известным значениям, так как все значения взяты произвольно.

Ход программы

B этом разделе описаны шаги восстановления изображения, описанные в приложении.

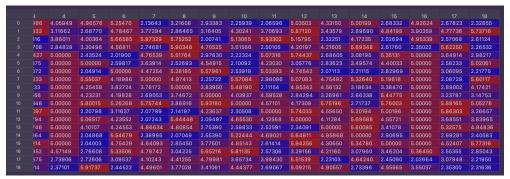
Заполнение тестовых данных

Для начала я заполняю исходную матрицу так, чтобы получался рисунок. В матрицу [20x20] в нужные точки кладу значение lVal, а в пустых узлах оставляю 0.



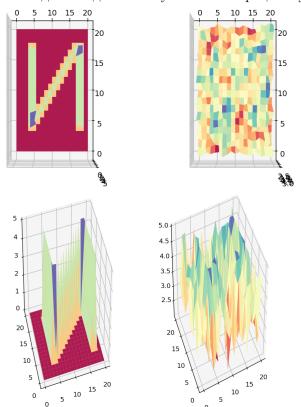
Пример для буквы N и lVal=5

Далее идет добавление шумов к картинке. Используя генератор рандомных чисел, я к каждой точке добавляю случайное вещественное число $\leq lVal$. Если шумы больше, чем "интенсивность" самого рисунка, то возникает неопределенность при минимизации, и такой рисунок не удается однозначно восстановить.



Зашумленная матрица

Вот так выглядят исходная и зашумленная матрицы с буквой



Восстановление изображения

Далее начинается процесс восстановления. Пусть $u_{ij}=u(x_i,y_j);$ В формуле для $u_{ij}=\frac{1}{2}(\int_{x_0}^{x_i}q(\xi,y)d\xi+\int_{y_0}^{y_j}w(x,\xi)d\xi+u_{i0}+u_{oj})$ используются значения u_{i0} и u_{oj} . Поэтому сначала вычисляются граничные значения u_{i0} и u_{oj} $\forall i\in 1,2,...,N$ $\forall j\in 1,2,...,N$ по формулам:

$$u_{i0} = \frac{1}{2} \left(\int_{x_0}^{x_i} q(\xi, y) d\xi + u_{00} + u_{i0} \right) = \int_{x_0}^{x_i} q(\xi, y) d\xi + u_{00}$$
$$u_{0j} = \frac{1}{2} \left(\int_{y_0}^{y_i} w(x, \xi) d\xi + u_{00} + u_{0j} \right) = \int_{y_0}^{y_i} w(x, \xi) d\xi + u_{00}$$

Соответственно для каждого из 3 вариантов я запрограммировал следующие формулы:

1. Прямоугольники

$$u_{i0} = \sum_{k=0}^{i} q_{k0} + u_{00}; \quad u_{0j} = \sum_{k=0}^{j} w_{0k} + u_{00};$$

2. Трапеции

$$u_{i0} = \frac{q_{00} + q_{i0}}{2} + \sum_{k=1}^{i-1} q_{k0} + u_{00}; \quad u_{0j} = \frac{w_{00} + w_{0j}}{2} + \sum_{k=1}^{j-1} w_{0k} + u_{00};$$

3. Симпсон

$$u_{i0} = \frac{1}{3}(q_{00} + q_{i0} + 2\sum_{k=2,2}^{i-1} q_{k0} + 4\sum_{k=1,2}^{i-1} q_{k0}) + u_{00}; \quad u_{0j} = \frac{1}{3}(w_{00} + w_{0j} + 2\sum_{k=2,2}^{j-1} w_{0k} + 4\sum_{k=1,2}^{j-1} w_{0k}) + u_{00};$$

Минимизация функционала площади выполняется по переменным $q=\frac{\partial u}{\partial x}$ и $w=\frac{\partial u}{\partial y}$. В начале работы алгоритма заполняются ограничивающие неравенства $|u_{ij}-a_{ij}|\leq \sigma$ относительно искомых q_{i0} и w_{0j} . Далее минимизируются функционал $\int \sqrt{1+r^2(x)}dx$. Получаем искомые минимальные q_{i0} и w_{0j} и вычисляются u_{i0} и u_{0j}

После вычисления всех граничных значений происходит вычисление во внутренних узлах сетки.

1. Прямоугольники

$$u_{ij} = \frac{1}{2} \left(\sum_{k=0}^{i} q_{kj} + \sum_{k=0}^{j} w_{ik} + u_{i0} + u_{0j} \right);$$

2. Трапеции

$$u_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{q_{0j} + q_{ij}}{2} + \sum_{k=1}^{i-1} q_{kj} + \frac{w_{0i} + w_{ij}}{2} + \sum_{k=1}^{j-1} w_{ik} + u_{i0} + u_{0j} \right);$$

3. Симпсон

$$u_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{3} (q_{0j} + q_{ij} + 2 \sum_{k=2,2}^{i-1} q_{kj} + 4 \sum_{k=1,2}^{i-1} q_{kj}) + \frac{1}{3} (w_{i0} + w_{ij} + 2 \sum_{k=2,2}^{j-1} w_{ik} + 4 \sum_{k=1,2}^{j-1} w_{ik}) + u_{i0} + u_{0j});$$

Аналогично граничному случаю, сначала заполняются ограничивающие неравенства $|u_{ij}-a_{ij}|\leq \sigma$, затем минимизация исходного функционала площади $\iint\limits_{\Omega}\sqrt{1+(q)^2+(w)^2}dxdy$. Получаем искомые минимальные q_{ij} и

 w_{ij} . Подставив их обратно в формулу для u_{ij} , вычисляется сам u_{ij} и т.д.

Таким образом получается пошагово восстановленная матрица и она выводится на экран 3 графиком. В данный момент я использую 1 уровень ошибки на всех узлах сетки.

Также я ввел погрешность минимизации. Иногда в результате минимизации вместо 0 получаются невероятно маленькие, но положительные значения. Погрешность минимизации нужна, чтобы в таких случаях считать значения 0, т.к. иначе эти маленькие значения накапливаются и входят в сумму при численном интегрировании, что уменьшает точность результата.