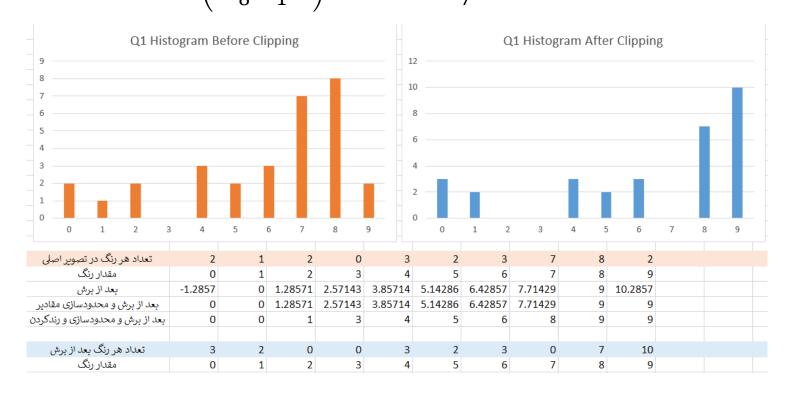


### هيستوگرام تصوير اصلي



### تصوير برشيافته:

8	8	9	9	9	9
1	0	4	4	4	9
8	0	5	5	1	9
9	0	6	9	9	8
9	8	6	6	8	8

#### عمل متعادلسازی روی هیستوگرام تصویر برشیافته:

k	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$n_k$	3	2	0	0	3	2	3	0	7	10
$\sum_{j=0}^{k} n_j$	3	5	5	5	8	10	13	13	20	30
$\sum_{j=0}^{k} \frac{n_j}{n}$	30	<u>5</u> 30	<u>5</u> 30	<u>5</u> 30	<u>8</u> 30	<u>10</u> 30	<u>13</u> 30	<u>13</u> 30	<u>20</u> 30	<u>30</u> <u>30</u>
$(L-1)\sum_{j=0}^k \frac{n_j}{n}$	0.9	1.5	1.5	1.5	2.4	3	3.9	3.9	6	9
Round	1	2	2	2	2	3	4	4	6	9

#### تصویر نهایی:

6	6	9	9	9	9
2	1	2	2	2	9
6	1	3	3	2	9
9	1	4	9	9	6
9	6	4	4	6	6



#### ٢. الف.

ابتدا تعداد موجود از هر رنگ در تصویر را شمردم و در cnt[color] در cnt[color] محاسبه و ذخیره کردم.

```
#############
# Your code
# Start
L = 256 # Number of colors
height = image.shape[0]
width = image.shape[1]
n = height * width # Number of pixels
cnt = np.zeros((L,), dtype=int)
for line in image:
    for pixel in line:
        cnt[pixel] += 1
cdf = np.zeros((L,), dtype=int)
cdf[0] = cnt[0]
for color in range(1, L):
    cdf[color] = cdf[color - 1] + cnt[color]
equalized_vals = np.rint(cdf * (L - 1) / n).astype(np.int32)
output_image = np.zeros((height, width), dtype=np.uint8)
for i in range(height):
    for j in range(width):
        output_image[i][j] = equalized_vals[image[i][j]]
# End
```

```
# START
equ = hist_equ(img)
# END

res = np.hstack((img, equ)) #stacking images side-by-side

plt.figure(figsize=(16, 16))
plt.imshow(res, cmap='gray')
```

<matplotlib.image.AxesImage at 0x154c9ce9e48>



خروجی حاصل از تابع متعادلسازی نوشته شده (تصویر سمت راست) در کنار تصویر اصلی (تصویر سمت چپ)

```
# START
equ = cv2.equalizeHist(img)
# END

res = np.hstack((img, equ)) #stacking images side-by-side

plt.figure(figsize=(16, 16))
plt.imshow(res, cmap='gray')
```

: <matplotlib.image.AxesImage at 0x154c9d672c8>



خروجی حاصل از تابع متعادلسازی opencv (تصویر سمت راست) در کنار تصویر اصلی (تصویر سمت چپ)

از مقایسه خروجی صفحه قبل و خروجی بالا می توان دید تفاوت چندانی بین خروجی تابع نوشته شده توسط من و خروجی تابع equalizeHist خود OpenCV وجود ندارد که احتمالا بخاطر ساز و کار مشابه متعادل سازی در هر دو است.

## ۲.ب.

```
# START
clh = CLAHE(img, (8, 8), 5)
# END

res = np.hstack((img, clh)) #stacking images side-by-side
plt.figure(figsize=(16, 16))
plt.imshow(res, cmap='gray')|
<matplotlib.image.AxesImage at 0x1c2442bdfc8>

0
```



نتیجه بدست آمده دارای جزئیات بسیار بیشتری نسبت به خروجی قسمت قبل (متعادل سازی) است که بدلیل بهبود کنتراست هر بخش از تصویر متناسب با روشنایی همان قسمت از تصویر در توابع متعادل سازی سازگار مثل CLAHE است. مثلا در مورد شاخه های درخت، بازتابشان در رودخانه، بوته ها و سنگچین پل این بهبود جزئیات کاملا مشهود است.

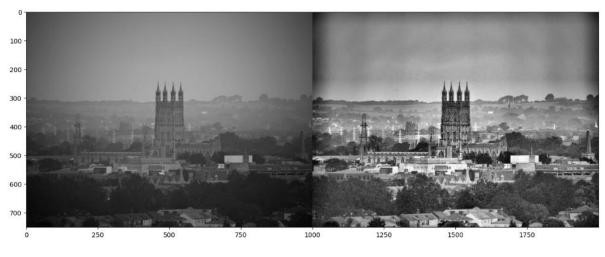


خروجي تابع متعادلسازي خودم



خروجي تابع متعادلسازي OpenCV تصوير اصلي

مشابه نتیجه بدست آمده روی تصویر River در اینجا هم تفاوت چندانی بین تابع متعادل سازی نوشته شده و تابع خود OpenCV دیده نمی شود و هر دو، کنتراست تصویر را بهبود دادهاند.



خروجی تابع *CLAHE* 

کنتراست تصویر نه تنها نسبت به تصویر اصلی بهبود یافته است بلکه نسبت به خروجی متعادل سازی صفحه قبل هم بهتر شده است که از مقایسه ساختمانهای کنار و حاشیه قلعه اصلی کاملا مشخص است.

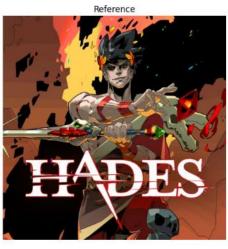
آبی هر پیکسل را به هم میزنیم و بجای بهبود روشنایی ممکن است ماهیت خود رنگهای موجود در تصویر آبی هر پیکسل را به هم میزنیم و بجای بهبود روشنایی ممکن است ماهیت خود رنگهای موجود در تصویر از را به هم بزنیم و در برخی نقاط رنگهای غیرواقعی ایجاد کنیم. یک راه حل جایگزین می تواند تبدیل تصویر از فضای رنگی RGB به فضای رنگی دیگری باشد که شدت روشنایی را از مولفههای رنگی جدا کند تا بتوانیم فقط روی شدت روشنایی متعادل سازی انجام دهیم و سپس تصویر را دوباره به فضای RGB بر گردانیم و از آن استفاده کنیم.

نمونههایی از فضای رنگی که شدت روشنایی را از خود رنگ جدا نگه میدارند:

- HSV/HLS
- <u>YUV</u>
- YCbCr

#### 3.1ك.







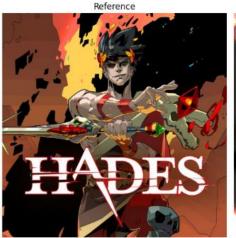
چون در تصویر مرجع، فراوانی رنگهای مایل به قرمز بسیار زیاد است در تصویر نهایی هم، تطبیق هیستوگرام باعث شده بسیاری از نقاط تصویر به طیف قرمز تبدیل شوند. با این وجود قسمتهای مختلف تصویر همچنان تقریبا قابل تشخیص از همدیگرند.

### ۳.ب.

Matched

AGUE TALE





نتیجه بازهم قرمزگون شده اما قدری با تصویر بدست آمده قسمت قبل تفاوت دارد و این تفاوت بخاطر جزئیاتی که در پیاده سازی تطبیق هیستوگرام وجود دارد مخصوصا برای تصاویر رنگی قابل انتظار است. در تابعی که خودم پیاده سازی کردم سه کانال را جداگانه تطبیق هیستوگرام دادم ممکن است در تابع آماده اینگونه پیاده سازی نشده باشد.

تفاوت دیگری که وجود دارد سرعت بسیار بالاتر تابع آماده نسبت به تابعی است که خودم نوشتم. که احتمالا بدلیل پیادهسازی بهینهتر تطبیق هیستوگرام است.

# ۳.پ.







خروجي تابع آماده تطبيق هيستوگرام







خروجي تابع تطبيق هيستوكرام خودم

## منابع:

سوال۲.الف: numpy.zeros — NumPy v1.23 Manual

1.4.2. Numerical operations on arrays — Scipy lecture notes (scipy-lectures.org)

Round elements of the array to the nearest integer in Numpy (tutorialspoint.com)

python - Can numpy.rint to return an Int32? - Stack Overflow

numpy.ndarray.dtype — NumPy v1.23 Manual

OpenCV: Histograms - 2: Histogram Equalization

سوال ۲.ب: OpenCV: Histograms - 2: Histogram Equalization

سوال ۲.ت: <u>Histogram Equalization Of RGB Images – Perpetual Enigma</u> (prateekvjoshi.com)

سوال۳.الف: <u>Histogram matching — skimage v0.19.2 docs (scikit-</u> image.org)