

图像复原

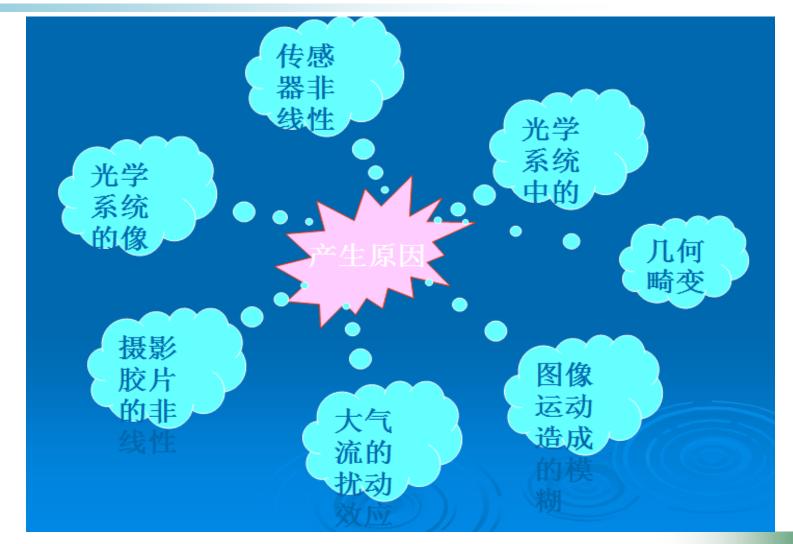
许向阳 xuxy@hust.edu.cn

纲要

- 一、图像复原概述
- 二、图像的模糊模型
- 三、模糊核的估计
- 四、经典数字图像复原技术
- 五、现代数字图像复原技术
- 六、复原效果较好的论文



图像退化的原因





图像复原的研究内容:

- (1) 图像退化中的模糊和噪声建模
- (2) 图像复原方法的设计
- (3) 图像复原结果的评价



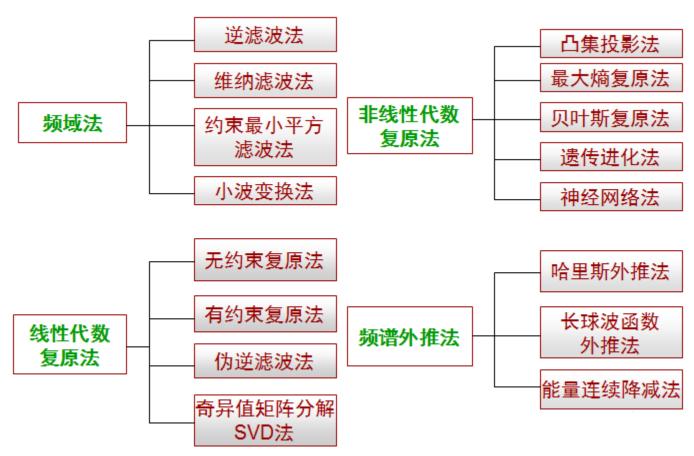
盲复原

图像的降质模型未知缺乏图像的先验知识

非盲复原



图像复原方法的分类

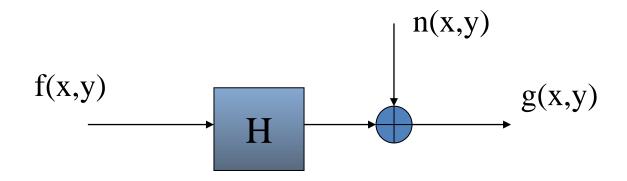


纲要

- 一、图像复原概述
- 二、图像的模糊模型
- 三、模糊核的估计
- 四、经典数字图像复原技术
- 五、现代数字图像复原技术
- 六、几篇复原效果较好的论文



图像模糊的一般模型:



图像的模糊公式:

$$g(x,y) = \int \int_{-\infty}^{\infty} f(\alpha,\beta)h(x-\alpha,y-\beta)d\alpha d\beta + n(x,y)$$

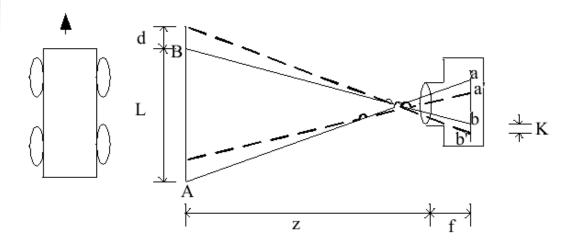


常见的两种图像模糊模型

- 1. 运动模糊
- 2. 离焦模糊



1. 运动模糊



运动模糊图像 成像原理图



运动模糊的退化模型:

$$g(x,y) = \int_0^T f\left[x - x_0(t), y - y_0(t)\right] dt$$

设相机不动、对象运动

运动分量 x、y 分别为 $x_0(t)$ 、 $y_0(t)$

曝光时间为 T。

运动的刻画:

 $x_0(t)$

 $y_0(t)$

匀速直线运动

匀加速直线运动

匀速转动

变速直线运动

随机运动(相机抖动)



解决运动模糊的方法:

硬办法:减少曝光时间。

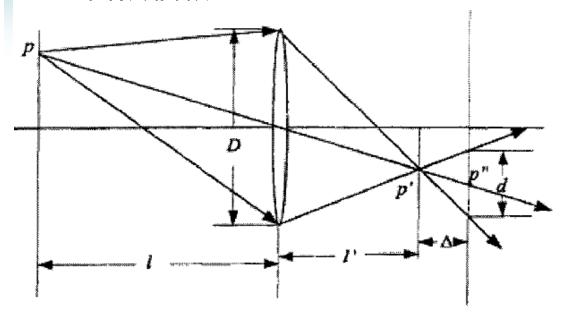
曝光时间短, 图像信噪比变小, 图像质量也较低

软方法: 图像处理技术

建立运动图像的复原模型,通过数学模型来解决图像的复原问题。



2. 离焦模糊

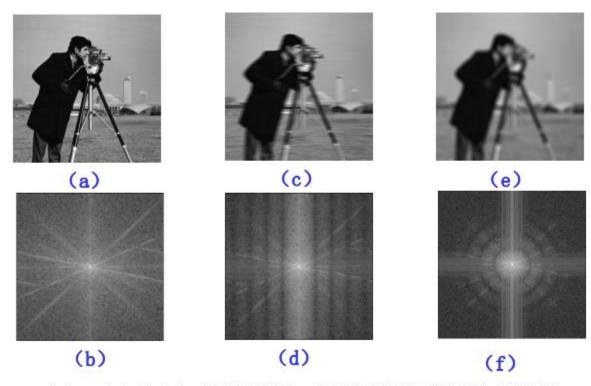




离焦模糊图像成像原理



运动模糊、离焦模糊 图像及其频谱图示例



- (a)、(c)和(e)分别为原图像、线性运动模糊图像和散焦模糊图像;
- (b) 、(d) 和(f) 分别为相应的频率幅度图。

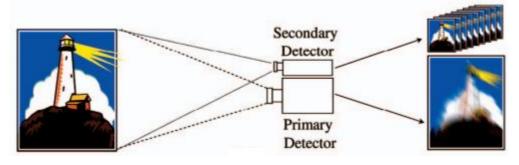
纲要

- 一、图像复原概述
- 二、图像的模糊模型
- 三、模糊核的估计
- 四、经典数字图像复原技术
- 五、现代数字图像复原技术
- 六、复原效果较好的论文

- 1. 实时检测运动,根据模糊路径重建模糊核
- 2. 根据多幅图之间的联系来求取模糊核
- 3. 根据单幅模糊图来求取模糊核

- 1. 实时检测运动,根据模糊路径重建模糊核
 - 双 CCD同时获取图像:
 - 一个空间分辨率低的快速CCD
 - 一个空间分辨率高的慢速CCD

快速CCD记录的低曝光未模糊的序列图像用来计算运动模糊路径,从而建立模糊核来复原慢速CCD获取的运动模糊图像。



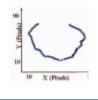


改造后的摄像机的实物图



复原效果:



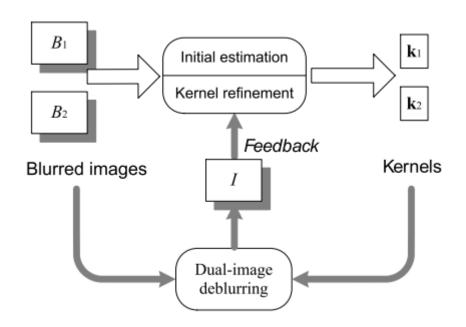


Deblurring





2. 根据多幅图之间的联系来求取模糊核 同一物体有两幅或多幅不同运动模糊图像 根据图像之间的联系求出各自的模糊核;再复原

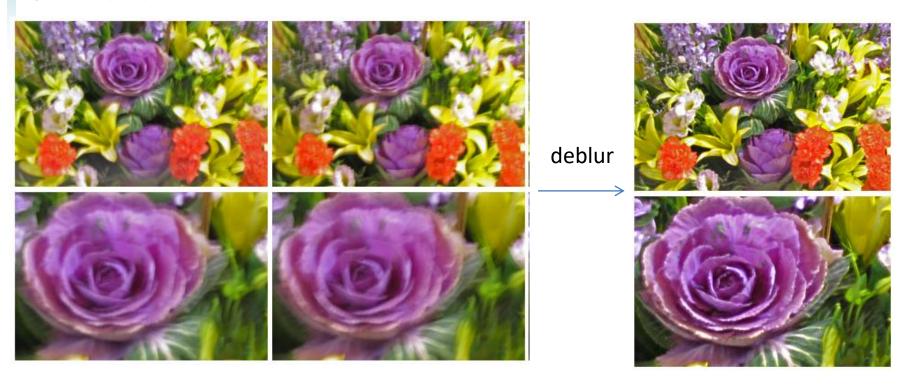




Coded shutter



复原效果

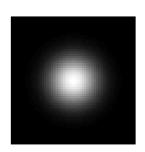




- 3. 根据单幅模糊图像来求取模糊核
- ▶ 参数化的退化函数估计 已知运动模型,估计具体的参数
- > 非参数化的退化函数估计







参数化的退化函数 (模糊核)



模糊核的估计

参数化的退化函数估计

运动模型: 匀速直线运动

参数 L: 运动的距离

参数 Θ: 运动的角度

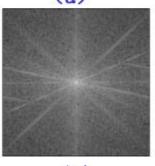
模糊图像的空域、频域特点

黑条纹的间距和方向

Hough变换、Radon变换



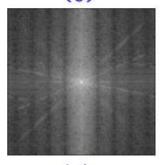




(b)



(c)



(d)

非参数化的退化函数估计

通常退化函数的估计、图像复原交替进行

退化模型 $B = L \otimes K + N$

最大化后验概率: p(L,K|B)

最小化目标函数: $e(|B-L\otimes K|) + \psi(L) + \phi(K)$

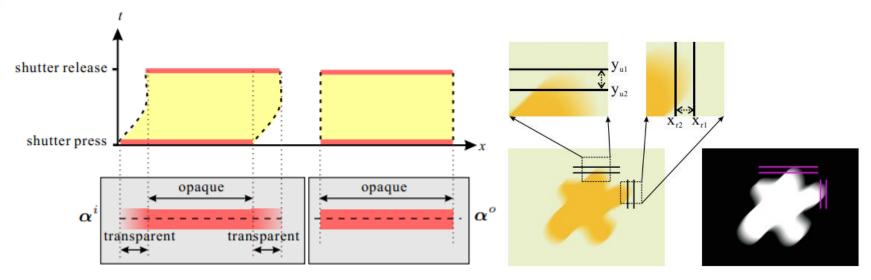
非参数化的退化函数估计

利用的信息

- (1) 有关图像的先验知识 全局性的梯度(一阶、二阶、高阶)统计特点 有效梯度 模糊半透明区域信息
- (2) 有关退化函数的先验信息 非负性、和为1、 各元素独立服从指数分布



模糊图像的模糊半透明区域的形成及利用







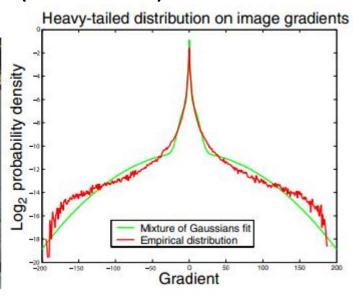


利用模糊半透明区域来提取模糊核的复原效果



自然图像的梯度满足重尾分布(红色所示)用高斯分布拟合这一重尾分布(绿色所示)











利用梯度分布特性结合参数估计的复原效果

纲要

- 一、图像复原概述
- 二、图像的模糊模型
- 三、模糊核的估计
- 四、经典数字图像复原技术
- 五、现代数字图像复原技术
- 六、复原效果较好的论文

1. 逆滤波法

若不考虑噪声:
$$F(u,v) = \frac{G(u,v)}{H(u,v)}$$

若考虑噪声影响:
$$\hat{F}(u,v) = \frac{G(u,v) - N(u,v)}{H(u,v)}$$

为了克服分母接近0所引起的计算问题,在分母中加入一个小的常数k,将上式修改为:

$$\hat{F}(u,v) = \frac{G(u,v) - N(u,v)}{H(u,v) + k}$$



逆滤波法复原效果 (不带噪声)



(a) 模糊图像(x=20 y=10)



(b) k=0.1



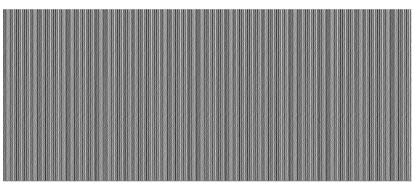
(c) k=0.01

逆滤波方法对不带噪声的模糊Lena图像的恢复效果



逆滤波法复原效果(带噪声)





逆滤波方法对含有噪声的实拍图像的恢复效果

2. 维纳滤波法

Wiener滤波恢复是按照使原图像 f(x,y)与恢复后的图像之间的均方误差 $\hat{f}(x,y)$ 达到最小的准则,来实现图像恢复的。

$$e^{2} = \min E \left\{ \left[f(x,y) - \hat{f}(x,y) \right]^{2} \right\}$$

简化的维纳滤波公式:

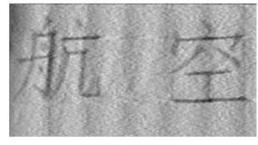
$$\hat{F}(u,v) = \frac{1}{H(u,v)} \frac{|H(u,v)|^2}{|H(u,v)|^2 + k} G(u,v)$$



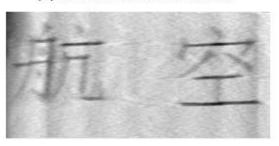
不同参数下维纳滤波方法对实际拍摄的运动模糊图像的恢 复效果:



(a) 实际拍摄的运动模糊图像



(b) K = 0.001



(c) K = 0.01



(d) K = 0.1

在K取不同参数时维纳滤波的恢复结果

3. Richardson-Lucy方法

RL算法能够按照泊松噪声统计标准求出与给定PSF卷积后, 最有可能成为输入模糊图像的图像。当PSF已知,但图像噪 声信息未知时,也可以使用这种恢复方法进行有效恢复。

在符合泊松统计前提下,推导如下:

$$G(i) = \sum_{J} P(i \mid j) F(j)$$

利用下式作为RL迭代公式:

$$F_{\text{new}}(j) = F(j) \sum_{i} P(i \mid j) \frac{D(j)}{G(i)} / \sum_{i} P(i \mid j)$$

Richardson-Lucy滤波恢复结果:







(a) 模糊的Lena图像(b) Richardson -Lucy滤波迭代70次的效果(c) Richardson -Lucy滤波迭代200次的效果







(a) 对含有高斯噪声的图像10次迭代恢复结果

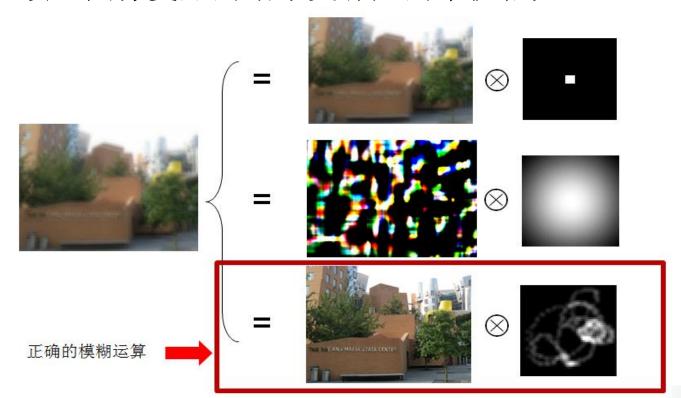
(b) 50次迭代恢复结果

(c) 100次迭代恢复结果



4. 正则化方法

图像复原是一个病态的问题,即解不能同时满足存在、唯一和连续,图像复原的结果受噪声的干扰很大。





正则化方法通过引入一定约束将图像复原转换成良态问题,能确保图像复原结果的存在、唯一和受噪声干扰较小。 正则化方法的目标是带约束条件的优化解。

$$L\left(A,\mathbf{f}\right) = \left\|g - Hf\right\|^{2} + A\left\|Cf\right\|^{2}$$

∥g-Hf | 代表噪声能量, C为高通滤波算子, A=A(f)为正则 化参数用以控制噪声能量与高通滤波图像Cf能量的空间分布。

5. 自适应复原方法

全局正则化方法

整幅图像只采用一个正则化参数和正则化算子。

对边缘和噪声的惩罚相同,存在着平滑噪声和保持边缘的矛盾。

自适应正则化方法具有较好的局部特性,在模糊和噪声参数变化的情况下,自适应方法优于非自适应正则化方法,能够克服正则化方法的全局性限制。



保持边缘的同时充分地平滑噪声。

- (1) 根据图像的局部特性选取局部的正则化参数和算子;
- (2) 非二次型泛函的设计及其算法;
- (3) 根据先验来设计约束。



总结:

在经典复原算法当中,除逆滤波和维纳滤波复原法外,正则化和自适应在目前的复原应用中仍相当普遍。正则化主要用于解决复原病态问题,但在处理过程中会产生振铃、模糊图像边界等副作用;自适应方法则可以突破全局性限制,起到局部平滑的效果;用它们作为基本框架,配合现代复原技术来获取各种参数,将具有更好的复原效果。

纲要

- 一、图像复原概述
- 二、图像的模糊模型
- 三、模糊核的估计
- 四、经典数字图像复原技术
- 五、现代数字图像复原技术
- 六、复原效果较好的论文



五、现代数字图像复原技术

- 1. 神经网络法
- 2. 小波分析法
- 3. 支持向量机

纲要

- 一、图像复原概述
- 二、图像的模糊模型
- 三、模糊核的估计
- 四、经典数字图像复原技术
- 五、现代数字图像复原技术
- 六、复原效果较好的论文

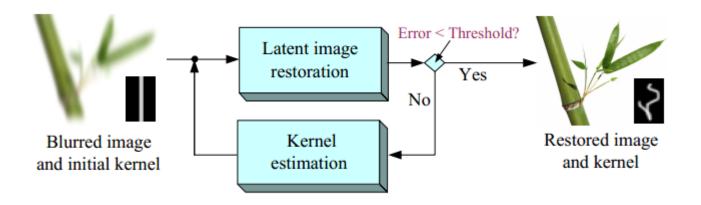


六、复原效果较好的论文(1)

论文: High-quality motion deblurring from a single image.

作者: Shan Q, Jia J, Agarwala A.

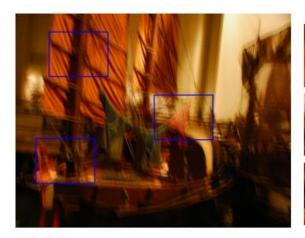
出处: ACM, 2008: 73.





六、复原效果较好的论文(1)

复原效果:











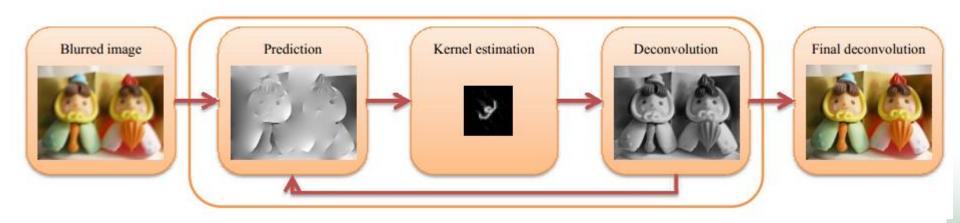


六、复原效果较好的论文(2)

论文: Fast Motion Deblurring.

作者: Cho S, Lee S.

出处: ACM Transactions on Graphics (TOG), 2009.





六、复原效果较好的论文(2)

复原效果:





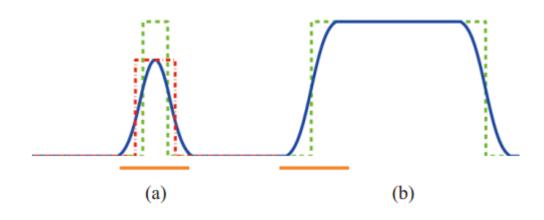
六、复原效果较好的论文(3)

论文: Two-phase kernel estimation for robust motion

deblurring.

作者: Xu L, Jia J.

出处: Computer Vision-ECCV 2010, 2010: 157-170.



如果object的尺寸小于kernel的尺寸,边缘信息反而会影响kernel的估计



六、复原效果较好的论文(3)



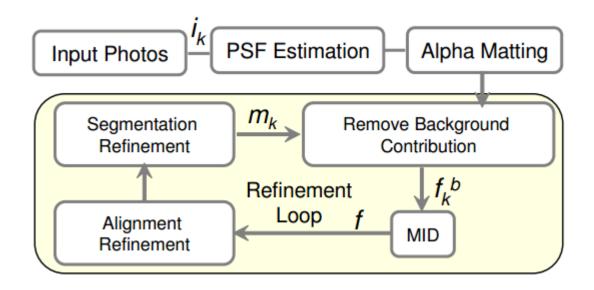


六、复原效果较好的论文(4)

论文: Invertible motion blur in video.

作者: Agrawal A, Xu Y, Raskar R.

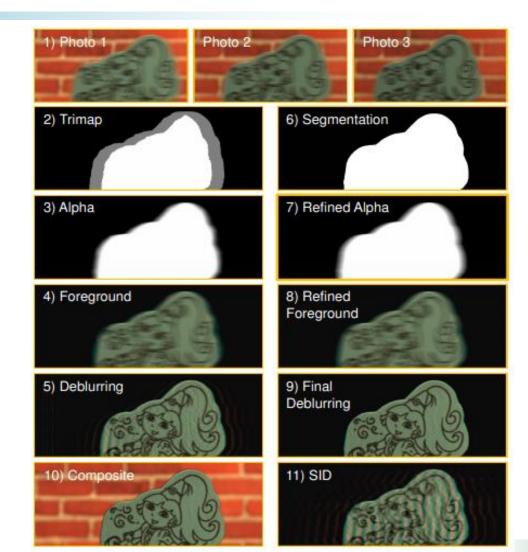
出处: ACM, 2009: 95.





六、复原效果较好的论文(4)

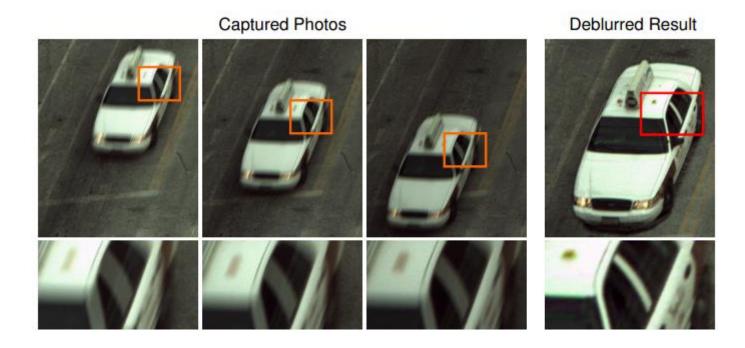
复原流程





六、复原效果较好的论文(4)

复原效果:





谢谢大家!