

《数字图像处理》作业 2

学号: SA21229075 姓名: 陈文博

2020 年 10 月 05 日

1 作业要求:

实现如下图像变形算法

- **IDW warping**:: Inverse distance-weighted interpolation method Detlef Ruprecht and Heinrich Müller. Image warping with scattered data interpolation. IEEE Computer Graphics and Applications, 1995.
- **RBF warping**:: Radial basis function interpolation method Nur Arad and Daniel Reissfeld. Image Warping Using Few Anchor Points and Radial Functions. Computer Graphics Forum, 14(1): 35-46, 1995.

2 开发环境

IDE: Microsoft Visual Studio 2019 Community

CMake: 3.14.0

相关依赖库: std_image, spdlog, imgui, glm, glfw, glad, entt, OpenCV, OpenMP 等

3 交互界面

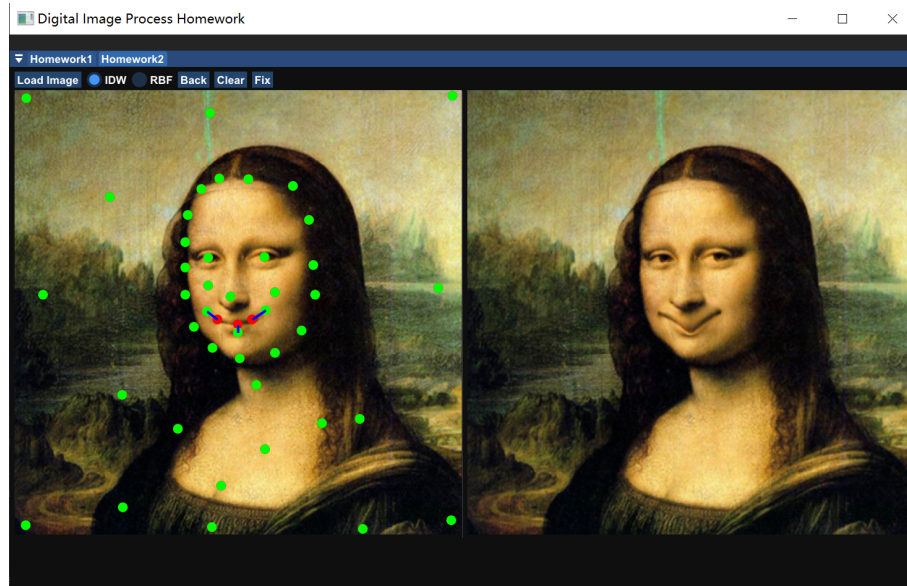


图 1: 交互界面说明

- 使用 OpenMP 进行并行化加速，充分发挥多核处理器性能
- 在不进行填充修复的情况下能够实现实时拖拽编辑，显示算法结果

4 算法原理

4.1 基本原理

- 输入: n 对控制点对 $(\mathbf{p}_i, \mathbf{q}_i)$, $i = 1, 2, \dots, n$, 其中 $\mathbf{p}_i \in \mathbb{R}^2$ 为控制起始点, $\mathbf{q}_i \in \mathbb{R}^2$ 为控制目标点
- 目标: 找到一个映射 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, 满足 $f(\mathbf{p}_i) = \mathbf{q}_i$, $i = 1, 2, \dots, n$

4.2 Inverse distance-weighted interpolation methods(IDW) [2]

IDW 算法基本原理是根据给定的控制点对和控制点对的位移矢量，计算控制点对周围像素的反距离加权权重影响，实现图像每一个像素点的位移。

选择 n 对控制点对 $(\mathbf{p}_i, \mathbf{q}_i)$, $i = 1, 2, \dots, n$, 目标映射 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ 可表示成以下形式：

$$f(\mathbf{p}) = \sum_{i=1}^n \omega_i(\mathbf{p}) f_i(\mathbf{p}) \quad (1)$$

其中，权重 $\omega_i(\mathbf{p})$ 满足：

$$w_i(\mathbf{p}) = \frac{\sigma_i(\mathbf{p})}{\sum_{j=1}^n \sigma_j(\mathbf{p})} \quad (2)$$

$\sigma_i(\mathbf{p})$ 反映第 i 对控制点对像素 \mathbf{p} 得反距离加权权重影响程度，可以直接取：

$$\sigma_i(\mathbf{p}) = \frac{1}{\|\mathbf{p} - \mathbf{p}_i\|^\mu} \quad (3)$$

其中 $\mu > 1$ ，也可以取 locally bounded weight：

$$\sigma_i(\mathbf{p}) = \left[\frac{R_i - d(\mathbf{p}, \mathbf{p}_i)}{R_i d(\mathbf{p}, \mathbf{p}_i)} \right]^\mu \quad (4)$$

f_i 为线性函数，满足：

$$f_i(\mathbf{p}) = \mathbf{q}_i + \mathbf{T}_i(\mathbf{p} - \mathbf{p}_i) \quad (5)$$

其中 \mathbf{T}_i 为二阶矩阵：

$$\mathbf{T}_i = \begin{bmatrix} t_{11}^{(i)} & t_{12}^{(i)} \\ t_{21}^{(i)} & t_{22}^{(i)} \end{bmatrix} \quad (6)$$

矩阵 \mathbf{T} 得确定，可以通过求解如下最优化问题：

$$\arg \min_{\mathbf{T}_i} E(\mathbf{T}_i) = \sum_{j=1, j \neq i}^n \sigma_i(\mathbf{p}_j) \|\mathbf{q}_j - f_i(\mathbf{p}_j)\|^2 \quad (7)$$

上式对 \mathbf{T}_i 求导，令方程为 0 得：

$$\sum_{j=1, j \neq i}^n \sigma_i(\mathbf{p}_j) (\mathbf{p}^T \mathbf{q} - \mathbf{p}^T \mathbf{T}_i \mathbf{p}) = 0 \quad (8)$$

其中 $\mathbf{p} = \mathbf{p}_j - \mathbf{p}_i$, $\mathbf{q} = \mathbf{q}_j - \mathbf{q}_i$, 通过变形可得到:

$$\mathbf{T}_i \sum_{j=1, j \neq i} \sigma_i(\mathbf{p}_j) \mathbf{p} \mathbf{p}^T = \sum_{j=1, j \neq i} \sigma_i(\mathbf{p}_j) \mathbf{q} \mathbf{p}^T \quad (9)$$

又 $\sigma_i(\mathbf{p}_j) \mathbf{p} \mathbf{p}^T$ 非奇异, 因此可以直接解出 \mathbf{T}_i 的值:

$$\mathbf{T}_i = \left(\sum_{j=1, j \neq i} \sigma_i(\mathbf{p}_j) \mathbf{p} \mathbf{p}^T \right) \left(\sum_{j=1, j \neq i} \sigma_i(\mathbf{p}_j) \mathbf{q} \mathbf{p}^T \right)^T \quad (10)$$

求出 $\mathbf{T}_i (i = 1, \dots, n)$ 后, 映射 f 也就相应确定

4.3 Radial basis functions interpolation method(RBF) [1]

选择 n 对控制点对 $(\mathbf{p}_i, \mathbf{q}_i)$, $i = 1, 2, \dots, n$, 目标映射 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ 可表示为以下形式:

$$f(\mathbf{p}) = \sum_{i=1}^n \alpha_i g_i(\|\mathbf{p} - \mathbf{p}_i\|) + \mathbf{A} \mathbf{p} + \mathbf{B} \quad (11)$$

其中, g_i 为径向基函数, 通常可以取 Hardy multiquadrics: $g(t) = (t^2 + c^2)^{\pm \frac{1}{2}}$ 或高斯函数 $g_\sigma(t) = e^{-t^2/\sigma^2}$, 为了计算方便, 这里取 Hardy multiquadrics:

$$g_i(d) = (d + r_i)^{\pm \frac{1}{2}} \quad (12)$$

$$r_i = \min_{j \neq i} d(\mathbf{p}_i, \mathbf{p}_j)$$

对于线性部分分量 $\mathbf{A} \mathbf{p} + \mathbf{B}$, 本例简单地取 $\mathbf{A} = \mathbf{I}$ 和 $\mathbf{B} = \mathbf{0}$

5 实验效果

5.1 标准图像测试

如下图所示，固定四角，蓝色为控制起始点，绿色为控制终止点

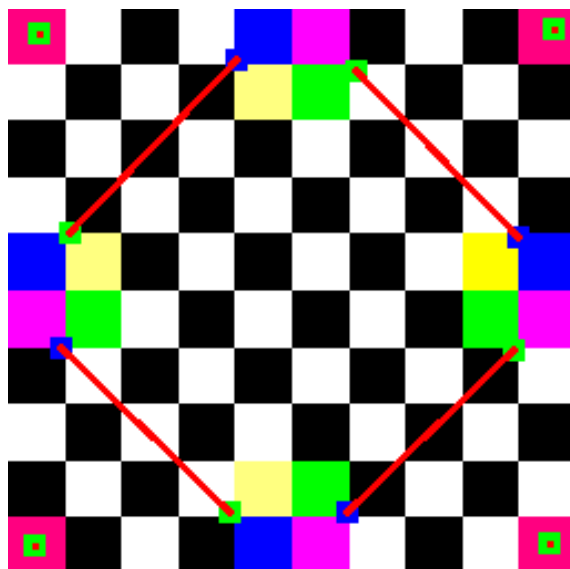


图 2: 拉伸情况

5.2 IDW 算法

5.2.1 $\mu = -1$ 情况

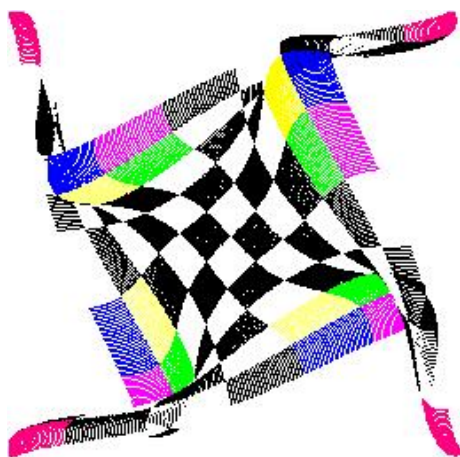


图 3: 修复前

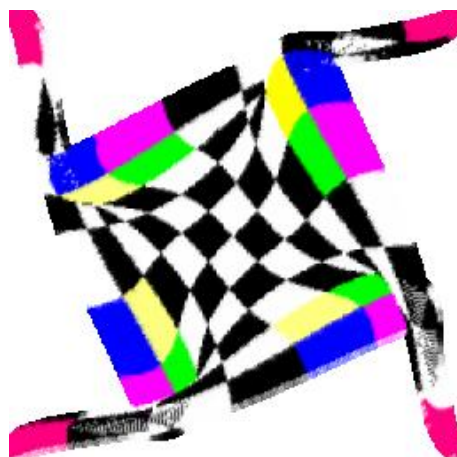


图 4: 修复后

5.2.2 $\mu = 1$ 情况

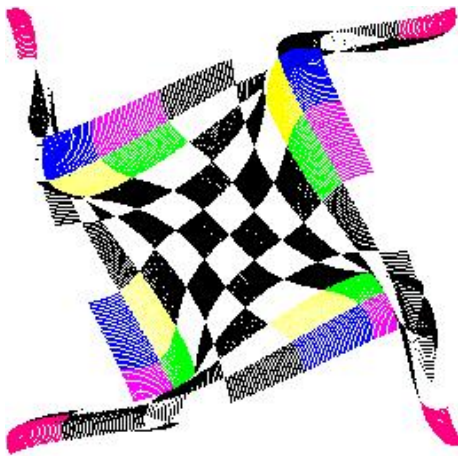


图 5: 修复前



图 6: 修复后

5.3 RBF 算法

5.3.1 $\mu = 0.5$ 情况

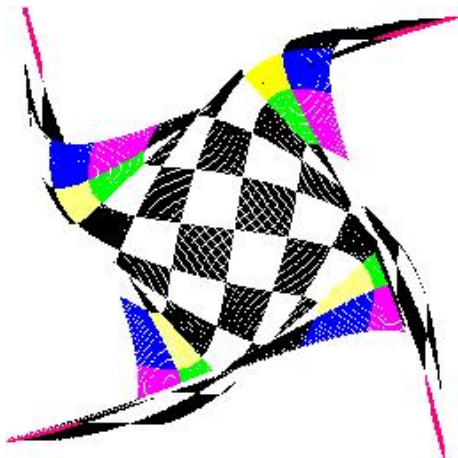


图 7: 修复前



图 8: 修复后

5.3.2 $\mu = -0.5$ 情况

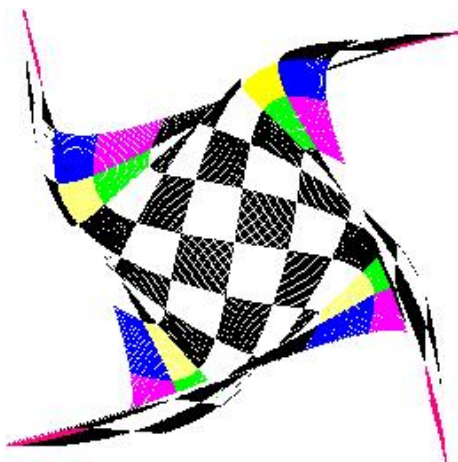


图 9: 修复前



图 10: 修复后

5.4 其他测试

5.4.1 柴犬表情包

原图片:



图 11: 原始图片

处理后:



图 12: Happy



图 13: Emmm...

5.4.2 面带表情的藏狐



图 14: 未处理



图 15: 处理后

6 总结

本例中使用 IDW 和 RBF 两种方法进行图像的拉伸变换，理论上 IDW 和 RBF 的运算复杂度均为 $O(n^2 + nN)$ ，而由于实际运算中，IDW 计算一个像素点的浮点乘法加法次数比 RBF 方法更多，在实验中也可以发现 RBF 处理速度要比 IDW 快 3 到 4 倍

A 附录

实验源码地址：<https://github.com/Chaphlagical/DIP>

项目构建、编译方法于 README.md 中给出

参考文献

- [1] N. Arad and D. Reisfeld. Image warping using few anchor points and radial functions. In *Computer graphics forum*, volume 14, pages 35–46. Wiley Online Library, 1995.
- [2] D. Ruprecht and H. Muller. Image warping with scattered data interpolation. *IEEE Computer Graphics and Applications*, 15(2):37–43, 1995.