Image Fusion

计 64 翁家翌 2016011446

2018.6

Contents

1	实现方式															2								
2																2								
3	算法	细节																						2
	3.1	MVC .																						2
	3.2	Poisson																						3
	3.3	实验结果																						3
	3.3.1 Test1																							3
		3.3.2 T	est2																					4
		3.3.3 T	est3																					5

1 运行说明

首先安装依赖的第三方库:

```
sudo apt install cmake libcgal-dev libcgal-qt5-dev sudo pip2 install opencv-python
```

然后编译 C++ 文件:

```
1 cmake .
2 make
```

在当前目录下生成可执行文件 <u>main</u>。 使用命令

```
1 ./main <args>
```

即可运行或查看帮助,如图1所示:

```
n+e:-/hw/cg2018/hw3/MVC ./main
Poisson & MVC image editing -- powered by n+e

Usage:
no argument show this message and exit
-a algorithm which algorithm (Poisson, MVC) to use, default: MVC
-s SRC sr c filename
-m MASK mask filename
-t TARCET target filename
-0 OUTPUT output filename (only support .png)
-h HEIGHT where to put src into target, specify HEIGHT
-w WIDTH which to put src into target, specify WIDTH
-i ITERATION how many ITERATION would you perfer, more is better
-b NUMBER output less than NUMBER iterate result
-p NUMBER output result every NUMBER iteration
-r ITER resume iteration from ITERth png file

Example:
./main -a Poisson -s img/src0.jpg -t img/target0.jpg -m img/mask0.png -o result_poisson.png -p 100 -b 10 -i 5000 -h 350 -w 400
./main -s img/src0.jpg -t img/target0.jpg -m img/mask0.png -o result_MVC.png
```

图 1: 查看帮助

2 实现方式

考虑到实现效率,我采用 C++ 编写代码,其中图片的读入和输出采用 github 上的开源仓库"stb"字现,图片边缘的提取采用 OpenCV 2 。

3 算法细节

3.1 MVC

MVC[3, 2] 算法可分为如下步骤:

- 1. 找出所有的边缘像素点的位置;
- 2. 使用 CGAL 将这些点进行带约束的三角剖分;
- 3. 对于三角剖分结果中的非边缘像素点,依据论文中给出的权重计算方式算出这个点所要垫高的权值:

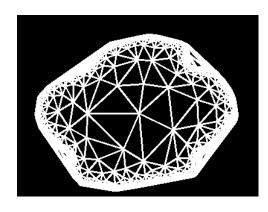
 $^{^{1} \}verb|https://github.com/nothings/stb|$

²https://opencv.org/

4. 对于每个三角面片,已经求出了三个顶点的垫高的权值,并且由于假设函数在该范围内平滑,因此直接用一个平面去拟合三角形内的所有像素点的权值大小即可。

图2展示了 MVC 算法的中间结果,图2(a)显示的是从 mask 中找到边缘之后的可视化效果,图2(b)显示的是从这些边界上的点生成三角剖分的网格之后的效果。请注意,原图并不是一个凸多边形,因此在三角剖分之后要手动去掉那些不在轮廓内的三角形,具体可以采用射线法判断某个点是否在多边形内的算法即可。





(a) 边界分割

(b) 三角剖分结果

图 2: MVC 可视化中间步骤

3.2 Poisson

此外我还实现了泊松图像融合算法 [4,5] 进行对比,其梯度计算方式为

$$\nabla(x,y) = 4I(x,y) - I(x-1,y) - I(x,y-1) - I(x+1,y) - I(x,y+1)$$

将原图求完梯度之后,将该梯度匹配到目标图上的某一区域,本质上是一个解线性方程组的问题。形式化地,设有 N 个像素点需要匹配到目标图片中,则需要求解线性方程组

$$A\vec{x} = \vec{b}$$

其中 \vec{x} 代表融合后的图片中像素点的值,矩阵 A 的大小 $\sim N \times N$, 列向量 \vec{x} 和 \vec{b} 的大小 $\sim N$, 并且 A 的每一行至多只有 5 个非零元素,并且对角线上的元素均为 4。

A 是一个巨大的稀疏矩阵。考虑到矩阵求逆的复杂度为 $O(N^3)$ 太高,并且某些情况下连 A 都无法直接以矩阵形式存储,因此无法直接从公式

$$\vec{x} = A^{-1}\vec{b}$$

求得 \vec{x} 。此处采用 Jacobi Method 迭代求解出 \vec{x} 的值,详见 [1]。

3.3 实验结果

3.3.1 Test1

使用命令

time ./main -s img/src3.jpg -t img/target1.jpg -m img/mask3.jpg -o
result_MVC.png -h -135 -w -30 -a MVC

2 time ./main -s img/src3.jpg -t img/target1.jpg -m img/mask3.jpg -o
 result_Poisson.png -i 5000 -h 50 -w 100 -a Poisson

可得到如下结果

```
Done with 262 vertices and 466 triangles.
1
  real
           0m0.243s
           0m0.287s
3
  user
           0m0.233s
  sys
  iter 5001 err 0.001767 0.001913 0.003486
7
 real
           0m0.361s
8
  user
           0m0.345s
           0m0.016s
  sys
```

可以看到, MVC 总共只用了 262 个三角顶点, 耗时 0.243s; Poisson 由于使用迭代方法 求解矩阵, 迭代次数越多解的越精确, 5000 轮之后误差几乎为 0, 并且运行速度为 0.36s, 二者均十分快。合成效果如图3所示。由于该样本太容易合成, 二者在效果上看不出有什么明显差别。



图 3: 第一组数据合成效果

3.3.2 Test2

使用命令

```
time ./main -s img/src4.png -t img/target2.png -m img/mask4.png -o
    result_MVC.png -h 142 -w 132 -a MVC
time ./main -s img/src4.png -t img/target2.png -m img/mask4.png -o
```

result_Poisson.png -i 10000 -h 150 -w 150 -a Poisson

可得到如下结果

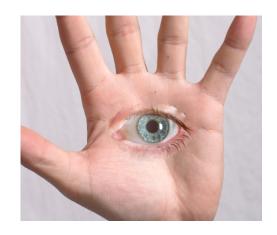
```
Done with 836 vertices and 1580 triangles.

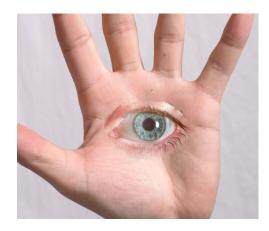
2 real 0m0.233s

3 user 0m0.228s
```

```
4 sys 0m0.305s
5 -----
6 iter 10001 err 82.519269 49.665685 58.341544
7 real 0m5.356s
8 user 0m5.351s
9 sys 0m0.004s
```

可以看到 MVC 总共只用了 836 个三角顶点, 耗时 0.228s; Poisson 在 10000 轮之后总误差不到 100, 平均每个像素点误差不到 0.01, 并且运行速度为 5s 左右。合成效果如图4所示, 对比可以发现 MVC 的边缘比 Poisson 更加平滑。





(a) MVC

(b) Poisson

图 4: 第二组数据合成效果

3.3.3 Test3

使用命令

```
time ./main -s img/src0.jpg -t img/target0.jpg -m img/mask0.png -h
318 -w 370 -o result_MVC.png

time ./main -a Poisson -s img/src0.jpg -t img/target0.jpg -m img/
mask0.png -o result_poisson.png -i 10000 -h 350 -w 400
```

可得到如下结果

```
1
  Done with 1702 vertices and 3346 triangles.
2
          0m0.420s
  real
3
          0m0.458s
  user
          0m0.253s
4
  sys
6
  iter 10001 err 2238.275301 1683.477450 1885.838338
  real
          0m43.901s
8
  user
          0m43.816s
          0m0.040s
  sys
```

这是 MVC 论文中的图,可以看到 MVC 总共只用了 1702 个三角顶点,耗时 0.458s; Poisson 在 10000 轮之后总误差大约 2000,平均每个像素点误差不到 0.03,但是运行速度 达到了 43s 左右。合成效果如图5所示。从效果上看而言还是 MVC 更胜一筹。





(a) MVC (b) Poisson

图 5: 第三组数据合成效果

References

- [1] Jacobi method. https://en.wikipedia.org/wiki/Jacobi_method. Accessed: 2018-04-12.
- [2] Kewei Chen and Chenen Wu. Mvc. https://www.csie.ntu.edu.tw/~r00944002/CPHW2/MVC.htm. Accessed: 2018-06-12.
- [3] Zeev Farbman, Gil Hoffer, Yaron Lipman, Daniel Cohen-Or, and Dani Lischinski. Coordinates for instant image cloning. *ACM Transactions on Graphics (TOG)*, 28(3):67, 2009.
- [4] Patrick Pérez, Michel Gangnet, and Andrew Blake. Poisson image editing. ACM Transactions on graphics (TOG), 22(3):313--318, 2003.
- [5] Christopher J. Tralie. Poisson image editing. http://www.ctralie.com/ Teaching/PoissonImageEditing/. Accessed: 2018-04-12.