影像處理 Image Processing

Homework 3 Image Processing in the Frequency Domain

指導教授: 張元翔

I. Introduction

作業的目標是學習和實現頻率域中的影像處理

II. Method

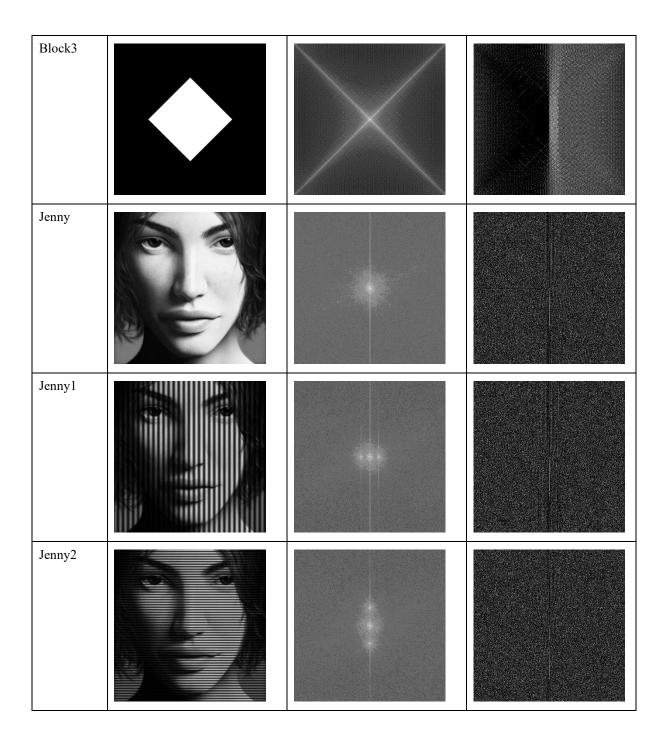
利用傅立葉轉換將時間域影像轉成頻率域的複數平面 透過改變複數平面加入週期性噪聲

III. Results

Part I

- (1) Block1 和 Block2 影像只有白色區域大小的差別,頻譜相差不大
- (2) Block3 的白色區域和 Block1 相比多了旋轉角度,頻譜的角度也會跟著改變
- (3) Jennyl 的影像是將 Jenny 和正弦波疊加的結果,因此 Jennyl 的頻譜是由 Jenny 的頻譜和正弦波的頻譜疊加而成

	Original	Log Fourier Spectrum	Phase Spectrum
Block1			
Block2			



Part II

- (1) 右上角和左下角正弦波影像的角度不同,因此產生的噪點不同
- (2) 左下角的影像和右下角相比頻率較高,因此產生的噪點較密集



IV. Discussion

Part1

從表格中的結果可以發現:

- (1) 影像的大小不會改變頻率空間
- (2) 影像旋轉的角度會等於頻率空間的旋轉角度
- (3) 影像經過疊加後,疊加後的頻譜會由各影像的頻譜疊加而成

Part2

從表格中的結果可以發現:

- (1) 每個影像都是由正弦函數組成,越靠近中心位置頻率越低,因此半徑(D0)越大頻率越大
- (2) 頻率越高半徑越大,噪點越密集

VI. Appendix

```
Python 程式
# 影像處理
# Homework 2 - part1
# 學號: ___10820109_____
# 姓名: ____陳詩云_____
import numpy as np
import cv2
import math
from numpy.fft import fft2, ifft2
import matplotlib.pyplot as plt
img = cv2.imread( "../Resource/Jenny.bmp", -1 )
nr, nc = img.shape[:2]
F = fft2(img) #離散傅立葉轉換(複數陣列)
F = np.fft.fftshift(F)
G = F.copy()
for x in range( nr ):
    for y in range( nc ):
         G[x,y] = \text{math.log}(1+\text{abs}(F[x,y]),10)
g = np.zeros([nr,nc])
g = np.uint8(np.clip(G,0,255))
G2 = F.copy()
for x in range( nr ):
    for y in range( nc ):
         G2[x,y] = \text{math.atan2}(F[x,y].imag, F[x,y].real)
g2 = np.zeros([nr,nc])
g2 = np.uint8(np.clip(G2,0,255))
plt.subplot(131), plt.imshow(img, 'gray'), plt.title('Original image')
```

```
plt.axis('off')
plt.subplot(132), plt.imshow(g, 'gray'), plt.title('log Fourier spectrum')
plt.axis('off')
plt.subplot(133),plt.imshow(g2, 'gray'), plt.title('phase spectrum')
plt.axis('off')
plt.show()
cv2.destroyAllWindows()
```

```
Python 程式
# 影像處理
# Homework 2 - part2
# 學號: ___10820109_____
# 姓名: ___陳詩云_____
import cv2
import numpy as np
import math
def SinWaveImg( img, alpha, D0, sita):
    nr, nc = img.shape[:2]
    m = int(nr/2)
    n = int(nc/2)
    mag = alpha * np.real(img[m,n])
    for i in range (int(360/sita)):
         x = np.int(D0 * math.sin(sita*i/180*np.pi))
         y = np.int(D0 * math.cos(sita*i/180*np.pi))
         img[x+m,y+n] = mag
    return img
img = cv2.imread("../Resource/FutureWorld.bmp", 0)
nr, nc = img.shape[:2]
f = np.fft.fft2(img)
fshift = np.fft.fftshift( f )
\sin = \text{SinWaveImg}(\text{ fshift}, 0.1, 100, 90)
noise = np.fft.ifft2( sin )
out = np.zeros( noise.shape )
out = np.uint8( np.clip(np.real(noise), 0, 255) )
```

cv2.imshow("output",out)			
cv2.imwrite("Future2.bmp",out)			
cv2.waitKey(0)			
ev2.destroyAllWindows()			