

C/C++:中值滤波和均值滤波

📅 2020-10-16 | 📁 图像处理 | 👁 4 |

一、中值滤波

1.原理

针对椒盐噪声设计。因为椒盐噪声的幅值和原图像差异很大，所以在模板中一半分布在最大或最小值附近，而原图像的灰度分布相对接近，通过取模板中间值，可以滤掉椒盐噪声。

2.文件结构

```
1  main
2  |
3  |-read orig img
4  |
5  |-convert gray img
6  |
7  |-add impulse noise
8  |
9  |-middle filt
10 |
11 |-result output
```

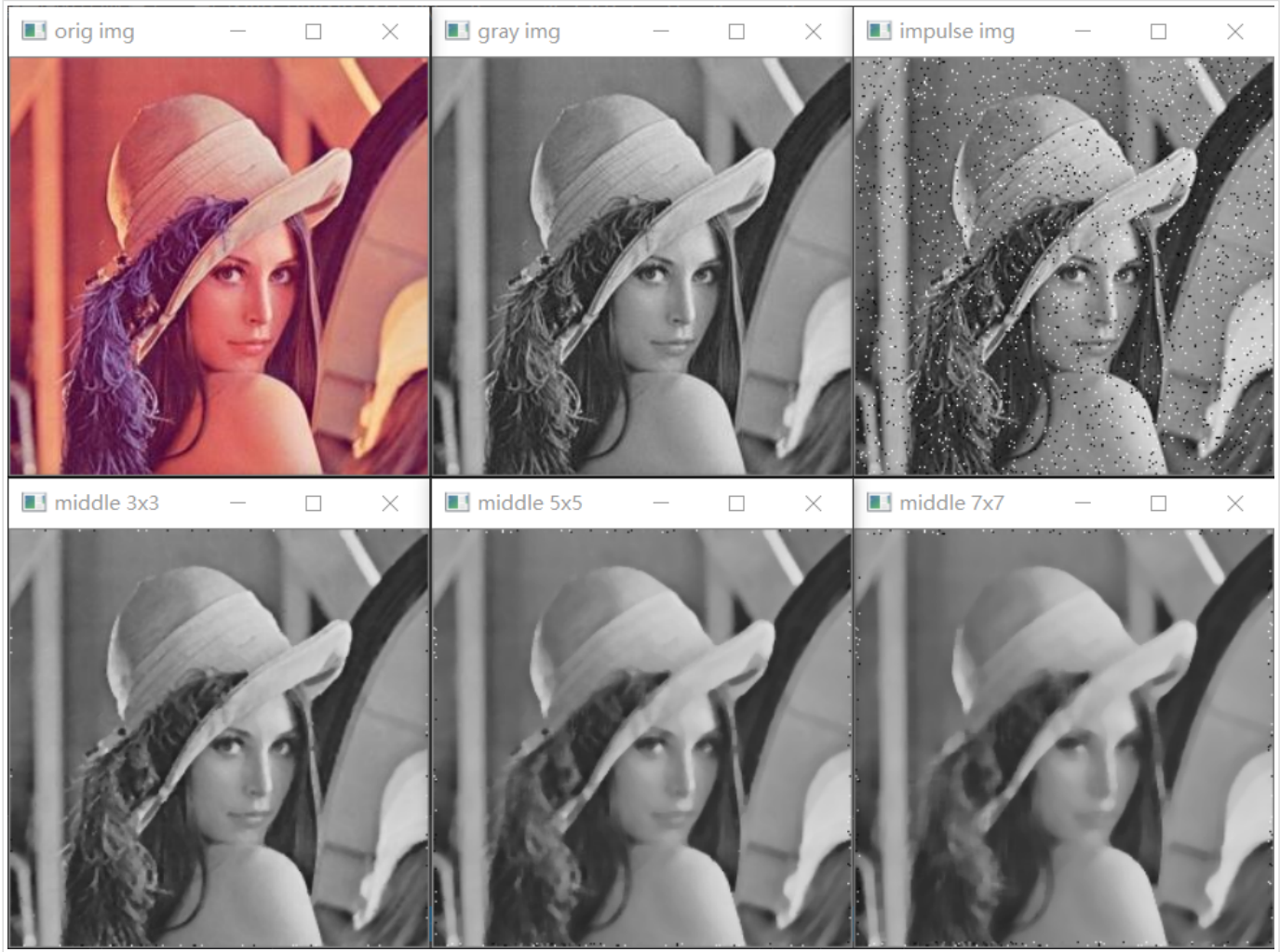
3.代码实现

```
1  //中值滤波
2  cv::Mat middle_filter(cv::Mat &input_img, int size = 3)
3  {
4      cv::Mat output_img = input_img.clone();
5      cv::Mat filter = cv::Mat::zeros(1, size*size, CV_8UC1);
6      cv::Mat sorted_filter = cv::Mat::zeros(1, size*size, CV_8UC1);
7      int M = output_img.rows;
8      int N = output_img.cols;
9      int offset = (size-1)/2;
10     int cnt1, cnt2, cnt3;
11
12     for (cnt1 = offset; cnt1 < M-offset; ++cnt1)
13     {
14         for (cnt2 = offset; cnt2 < N-offset; ++cnt2)
15         {
16             //将模板所在位置的图像灰度取出
17             for (cnt3 = 0; cnt3 < size*size; ++cnt3)
18             {
19                 filter.at<uchar>(0, cnt3)
20                 = input_img.at<uchar>
21                 ( cnt1+(cnt3/size-1), cnt2+(cnt3%size-1) );//位置换算
22             }
23         }
```

```
24         //选择排序
25         sorted_filter = seek_sort(filter);
26
27         //模板中心图像灰度取模板中间值
28         output_img.at<uchar>(cnt1, cnt2)
29             = sorted_filter.at<uchar>(0, (size*size-1)/2);
30     }
31 }
32
33 return output_img;
34 }
```

4.实验结果

实验结果如下，可以看到椒盐噪声被很好的滤除了（图像边沿保留了原值）。但同时图像也变得模糊，随着模板的增大这一现象更加明显。



二、均值滤波

1.原理

针对高斯噪声设计。滤波器取均值。由于高斯噪声满足高斯分布，所以噪声在每个灰度级上都会存在，但是平均值是一个定值，因此采用平均值滤波可以有效滤除高斯噪声。

2.文件结构

```
1  main
2  |
3  |-read orig img
4  |
```

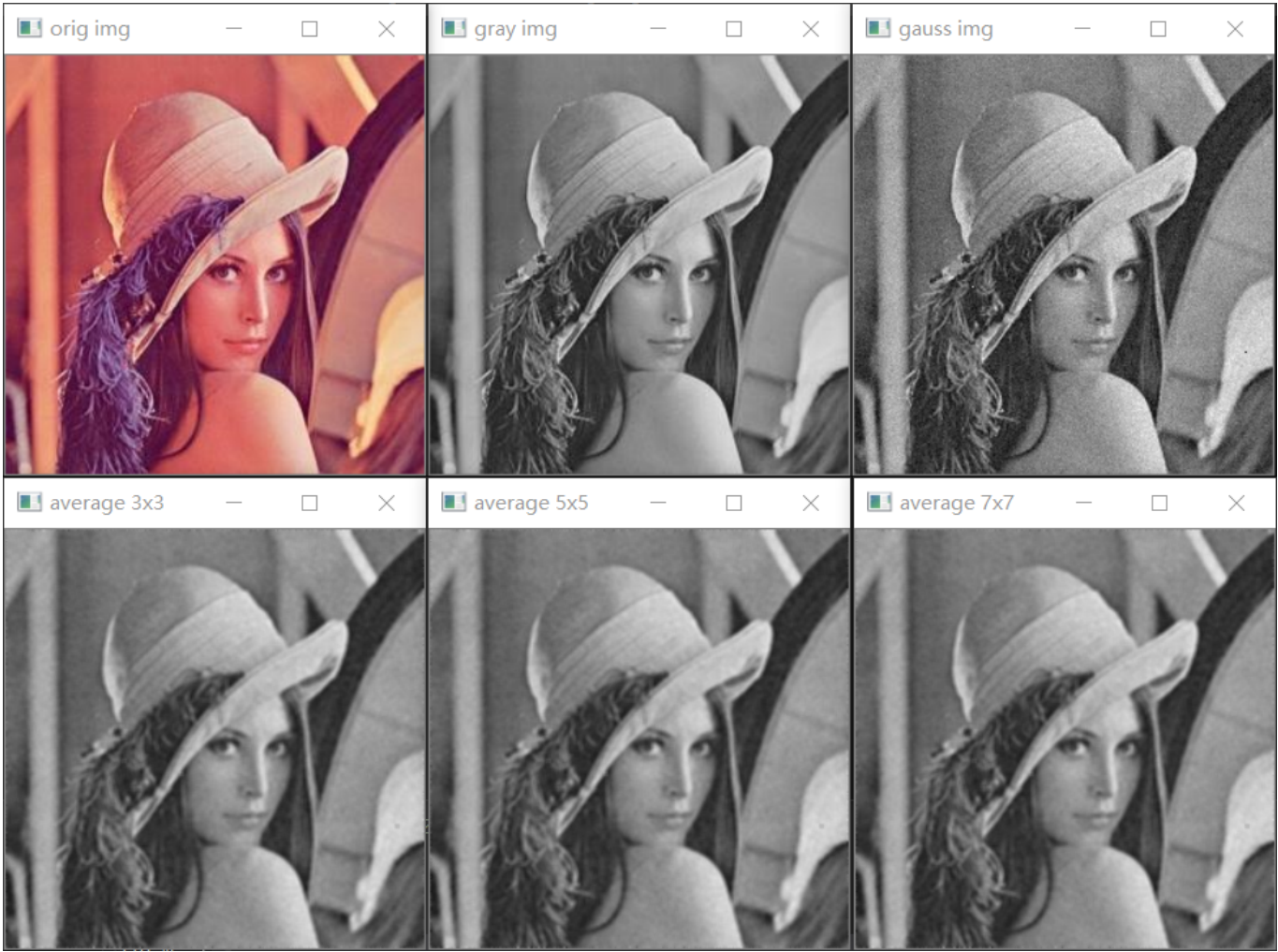
```
5  |-convert gray img
6  |
7  |-add gauss noise
8  |
9  |-average filt
10 |
11 |-result output
```

3.代码实现

```
1  //均值滤波
2  cv::Mat avg_filter(cv::Mat &input_img, int size = 3)
3  {
4      cv::Mat output_img = input_img.clone();
5      cv::Mat filter = cv::Mat::zeros(1, size*size, CV_8UC1);
6      cv::Mat sorted_filter = cv::Mat::zeros(1, size*size, CV_8UC1);
7      int M = output_img.rows;
8      int N = output_img.cols;
9      int offset = (size - 1) / 2;
10     int cnt1, cnt2, cnt3;
11     double avg;
12
13     for (cnt1 = offset; cnt1 < M - offset; ++cnt1)
14     {
15         for (cnt2 = offset; cnt2 < N - offset; ++cnt2)
16         {
17             avg = 0;
18             //将模板所在位置的图像灰度取出
19             for (cnt3 = 0; cnt3 < size*size; ++cnt3)
20             {
21                 avg += input_img.at<uchar>
22                 (cnt1 + (cnt3 / size - offset),
23                  cnt2 + (cnt3%size - offset));
24             }
25             avg /= size * size;
26             output_img.at<uchar>(cnt1, cnt2) = (uchar)avg;
27         }
28     }
29
30     return output_img;
31 }
```

4.实验结果

实验结果如下，也存在随着模板的增大图像变模糊的现象。

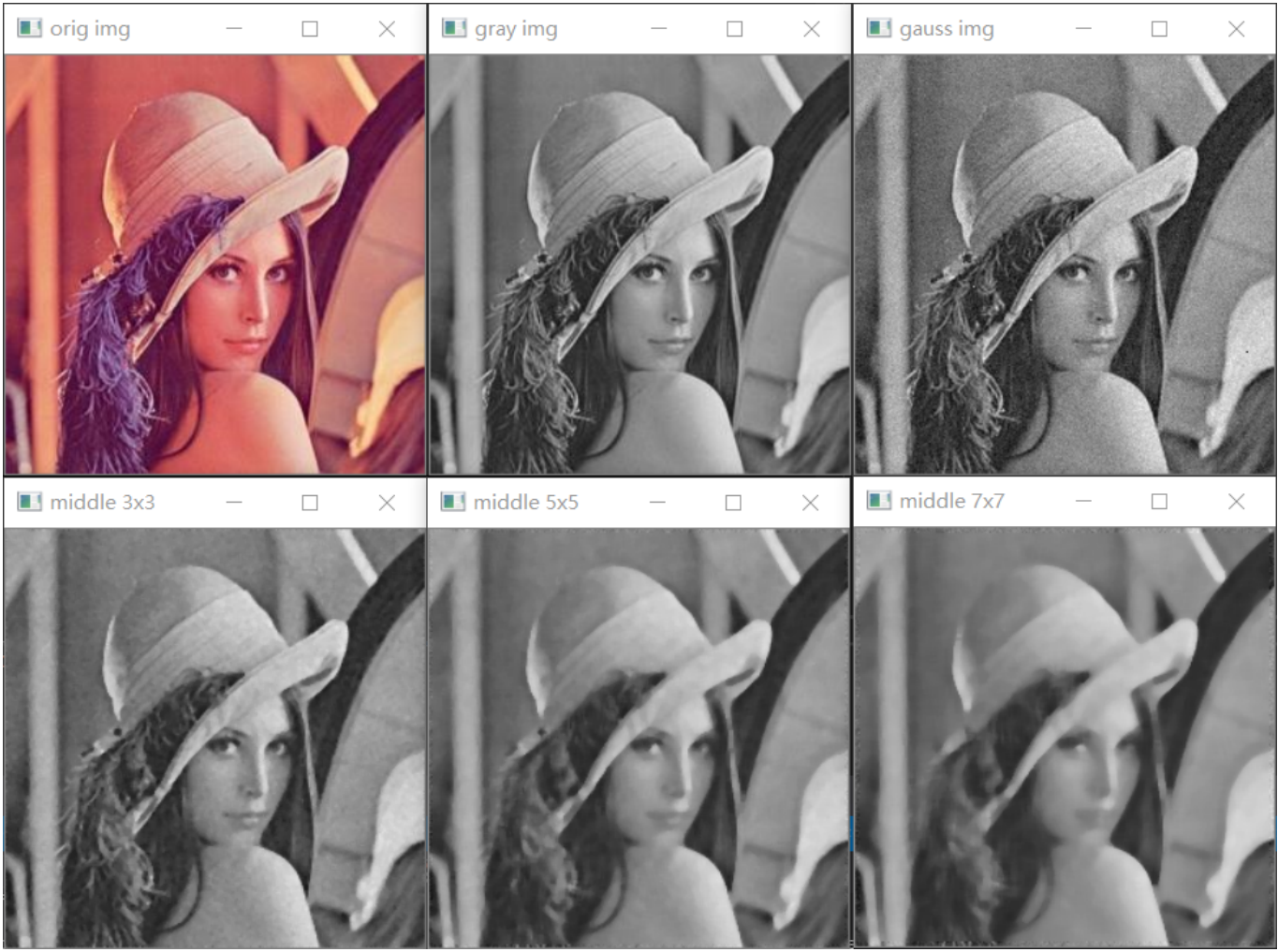


三、滤波效果对比

1.中值滤波对高斯噪声

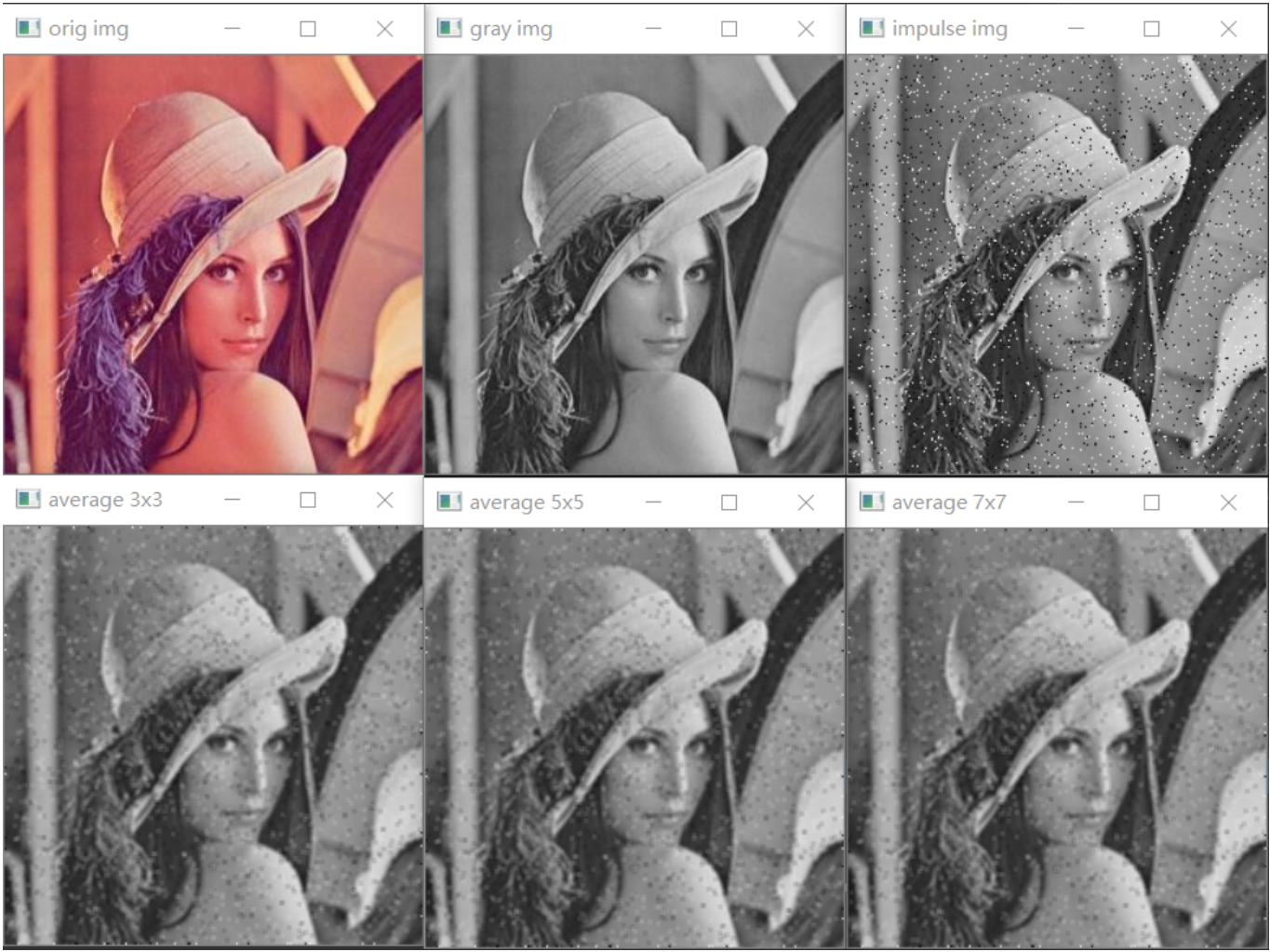
高斯分布均值：0

高斯分布方差：10



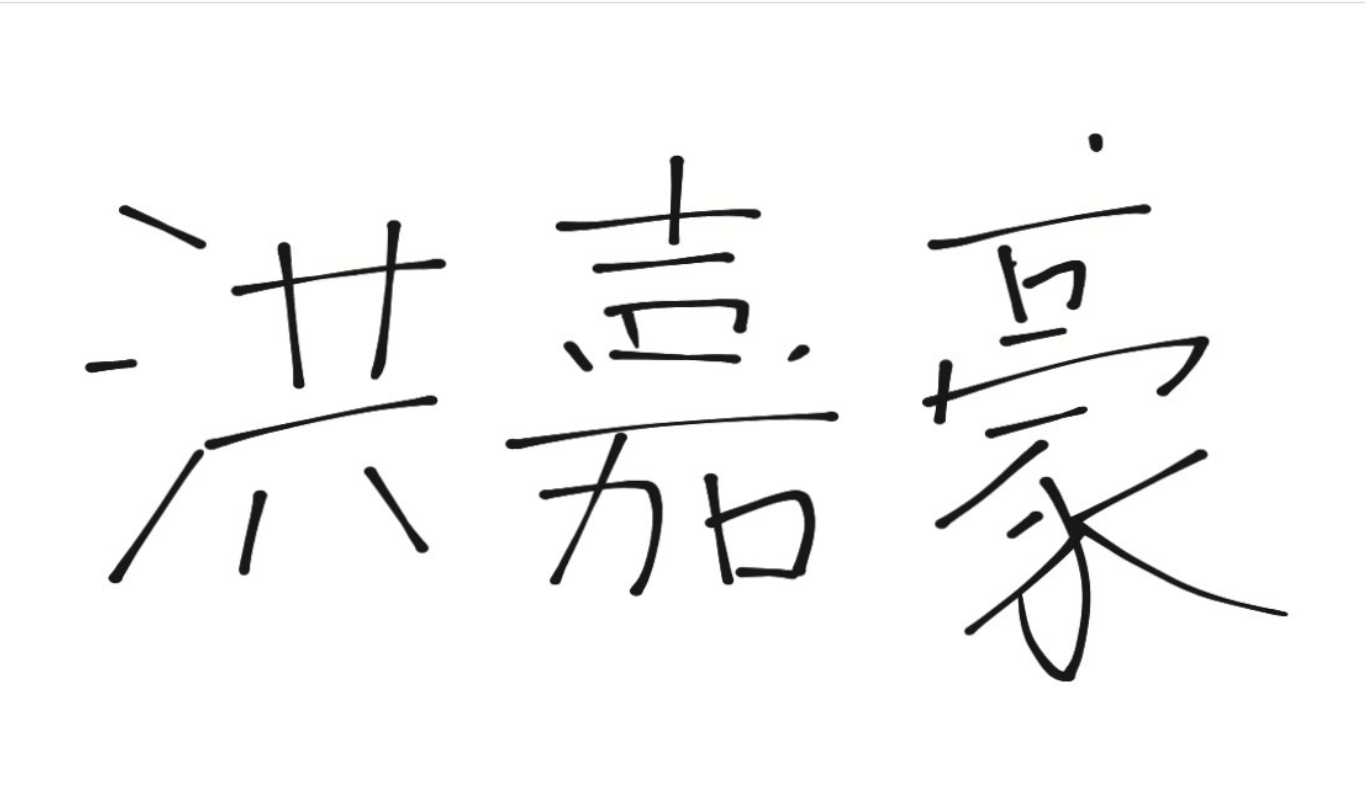
2.均值滤波对椒盐噪声

椒盐噪声信噪比：0.95



小结

由上实验结果可知，中值滤波和均值滤波都有自己的特殊作用，都不是两全其美的滤波方法。



图像处理

C/C++

◀ Opencv:在VisualStudio里配置Opencv

© 2020  Darcy

Powered by [Hexo](#) | Theme — [NexT.Mist](#) v5.1.4

