



estimator
MAP

$$\hat{x} = \operatorname{argmax}_x P(x|y)$$

$$\hat{x} = \operatorname{argmax}_x P(y|x) \cdot P(x)$$

$$\hat{x} = \operatorname{argmin}_x \left\{ \underbrace{-\log(P(y|x))}_{\text{chcemy się dopasować do obrazu zaburzonego}} - \underbrace{\log(P(x))}_{\text{chcemy się dopasować do naszego wyobrażenia o priory}} \right\}$$

chcemy się dopasować do obrazu zaburzonego
chcemy się dopasować do naszego wyobrażenia o priory

$$\left\{ -\log \mathbb{P}(X=x) = c + \sum_{(i,j),(k,l):(i,j) \sim (k,l)} \max\{\lambda^2(x_{i,j} - x_{k,l})^2, \alpha\} \right\}$$

model
zachowujący kontrast

minimizacja
funkcji
energii

symulowane
wyzienanie

rozkład
gibbsa

$\pi^B \rightarrow$ rozkład
nie minimalizacji

pod spodem
próbniła
gibbsa

Merkowski

pole losowe

rozkłady warunkowe
zależne tylko od sąsiadów