影像處理

(Image Processing)

Course 6 影像幾何 真理大學 資訊工程系 吳汶涓老師



Outline

- 6.1 數據內插法
- 6.2 影像內插法
- 6.3 一般性內插法
- 6.4 使用空間濾波放大影像
- 6.5 縮小
- 6.6 旋轉
- 6.7 歪像



6.1 數據內插法

■ 若有4個數值要放大成8個數值,該怎麼做?

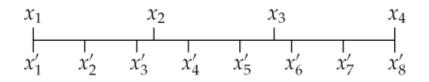
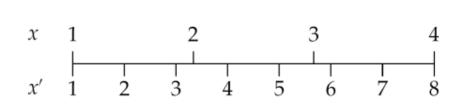


圖 6.1 以 8 個點置換 4 個點

$$\frac{x-1}{4-1} = \frac{x'-1}{8-1}$$

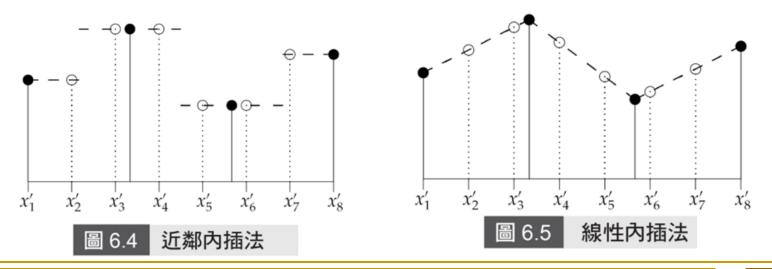


$$x' = \frac{1}{3}(7x - 4)$$
$$x = \frac{1}{7}(3x' + 4)$$

線性關係

圖 6.2 重畫圖 6.1

- 除了第一點與最後一點外,需用已知的鄰近值x_j 來估算函數值x'_i,這種以周圍數值估算函數值的 方法稱為內插法(interpolation)。
 - □ 近鄰內插法(Nearest-neighbor Interpolation)
 - □ 線性內插法(Linear Interpolation)



■ 線性內插法(Linear Interpolation)

$$\frac{F - f(x_1)}{\lambda} = \frac{f(x_2) - f(x_1)}{1}$$

$$F = \lambda f(x_2) + (1 - \lambda)f(x_1)$$

$$f(x_1)$$

$$\lambda$$

$$\lambda$$

$$1 - \lambda$$

$$x_1$$

$$x_2$$

$$x_3$$

$$x_4$$

$$x_4$$

$$x_4$$

$$x_4$$

$$x_5$$

$$x_6$$

$$x_4$$

$$x_5$$

$$x_6$$

$$x_6$$

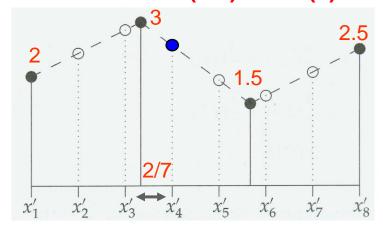
$$x_7$$

> Example:

$$f(x_1) = 2, f(x_2) = 3,$$

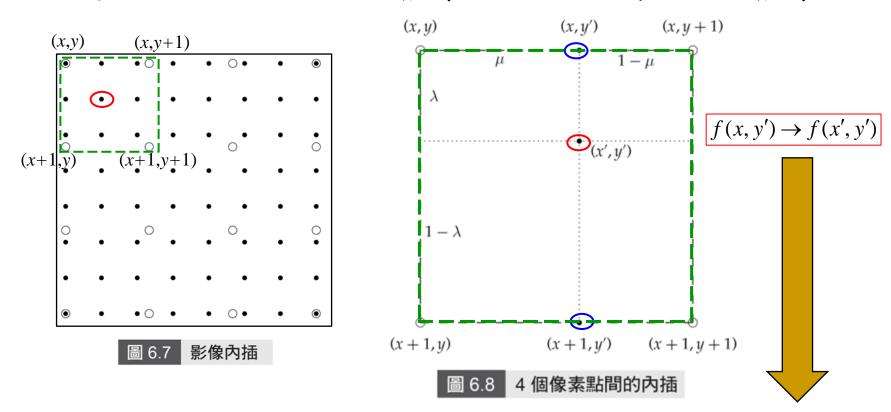
 $f(x_3) = 1.5, f(x_4) = 2.5$
 $\lambda = 2/7 \rightarrow f(x'_4) = ?$

Ans = 2/7*(1.5) + 5/7*(3)



6.2 影像內插法

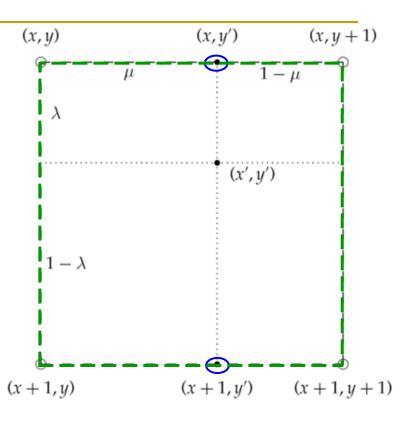
■ 透過內插法,4x4的影像可以放大為8x8的影像



(雙線性內插法)

$$f(x', y') = \lambda f(x + 1, y') + (1 - \lambda)f(x, y')$$

雙線性內插法(Bilinear Interpolation)



$$f(x,y') = \mu f(x,y+1) + (1-\mu)f(x,y)$$
$$f(x+1,y') = \mu f(x+1,y+1) + (1-\mu)f(x+1,y)$$

$$f(x', y') = \lambda f(x + 1, y') + (1 - \lambda)f(x, y')$$

■ Matlab的函數imresize可進行影像縮放的功能

>>imresize(A,k, 'method')

■ A:影像資料

■ k:縮放係數

([m,n]縮放大小,可小於1)

	Value	Description
	{'nearest'}	Nearest-neighbor interpolation
·	'bilinear'	Bilinear interpolation
	'bicubic'	Bicubic interpolation

```
>> c=imread('cameraman.tif');
>> head=c(33:96,90:153);
>> imshow(head)
>> head4n=imresize(head,4,'nearest');imshow(head4n)
>> head4b=imresize(head,4,'bilinear');imshow(head4b)
```

邊緣鋸齒化,有馬賽克效果



近鄰內插法



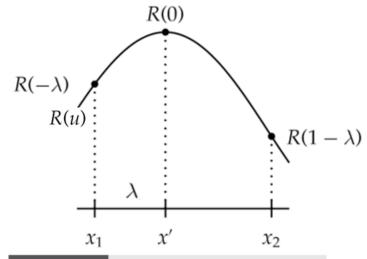
雙線性內插法 (平滑但模糊)

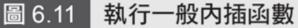
圖 6.10 進行放大

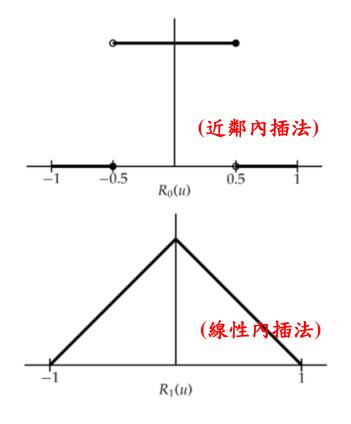
6.3 一般性內插法

- 近鄰與雙線性內插法其實是一般性內插法的特例。
 - □ R(u)為定義的內插法函數
 - □ 以內插法求f(x')之值

$$f(x') = R(-\lambda)f(x_1) + R(1-\lambda)f(x_2)$$







■ 另一類似函數是立方內插法(cubic interpolation)

$$R_3(u) = \begin{cases} 1.5|u|^3 - 2.5|u|^2 + 1 & \text{ if } |u| \le 1 \\ -0.5|u|^3 + 2.5|u|^2 - 4|u| + 2 & \text{ if } 1 < |u| \le 2 \end{cases}$$

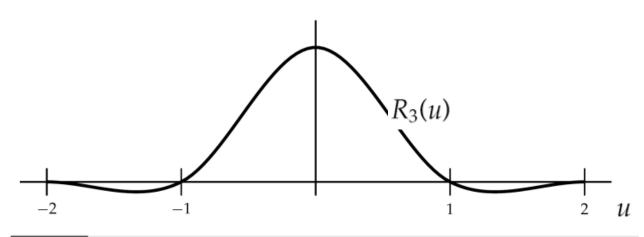
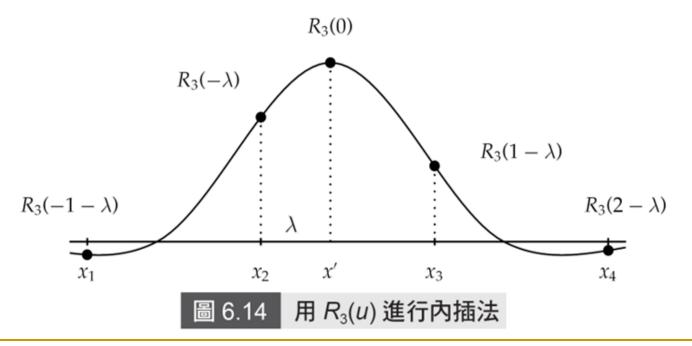


圖 6.13 立方內插函數 R₃(u)

□除了使用x'兩邊的x₂與x₃外,需考慮更遠的x來進行內插計算。對影像執行此種內插,必須使用點(x,y)周圍的16個已知數值。

$$f(x') = R_3(-1 - \lambda)f(x_1) + R_3(-\lambda)f(x_2) + R_3(1 - \lambda)f(x_3) + R_4(2 - \lambda)f(x_4)$$



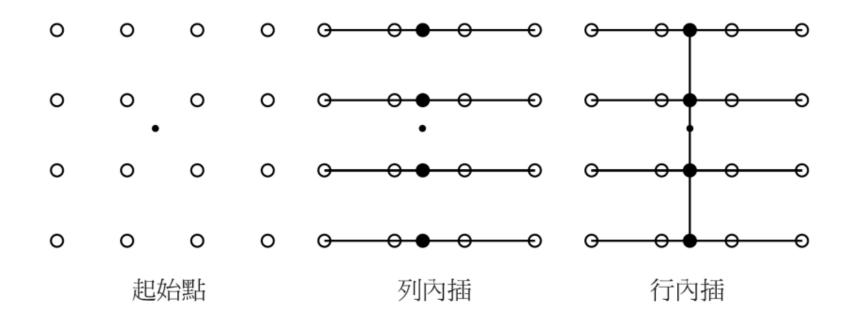


圖 6.15 如何執行立方內插法

注意:雙立方內插法是指從行與列兩個方向對影像執行立方內插法。

>> head4c=imresize(head,4,'bicubic');imshow(head4c)

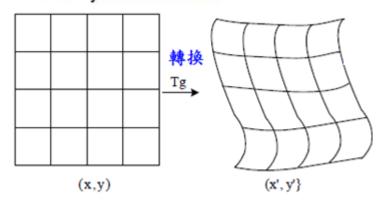


圖 6.16 使用雙立方內插法放大

▶ 應用: 魚眼特效



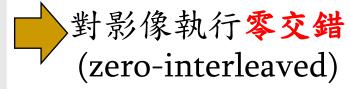
Fish-eye lens distortion



6.4 使用空間濾波放大影像

若只是想將影像放大為2的次方倍,可以使用線性濾波器。

> 例如:



接著,執行空間濾波器

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

「知行至间源液态

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
 $\frac{1}{4}$
 $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$
 $\frac{1}{64}$
 $\begin{bmatrix} 1 & 4 & 6 & 4 & 1 \\ 4 & 16 & 24 & 16 & 4 \\ 6 & 24 & 36 & 24 & 6 \\ 4 & 16 & 24 & 16 & 4 \\ 1 & 4 & 6 & 4 & 1 \end{bmatrix}$

近鄰內插法 雙線性內插法

雙立方內插法

- >> c=imread('cameraman.tif');
- >> head=c(33:96, 90:153);
- >> hz =zeroint(head);
- >> f1=filter2([1 1 0; 1 1 0; 0 0 0], hz);
- >> f2=filter2([1 2 1; 2 4 2; 1 2 1]/4, hz);
- >> imshow(hz), figure,imshow(f1/256), figure, imshow(f2/256)



零交錯



近鄰內插



雙線性內插



雙立方內插

6.5 縮小

將影像變小也稱為影像最小化 (minimization), 其中一個方法就是取走間格的像素,此舉稱為 次取樣(subsampling)。

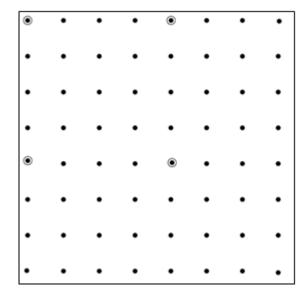
□ 例如:縮小影像為原先的1/16,像素座標i與j必須為4的

倍數

>> c=imread('cameraman.tif');

>> c1=imresize(c,0.25);

>> imshow(c1);



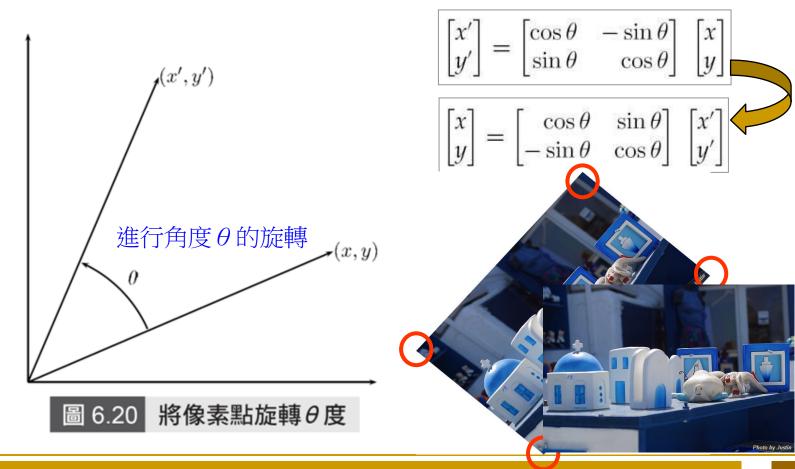
□ 但,對於影像高頻部分,效果不太好。

```
>> t=zeros(1024,1024);
>> for i=1:1024
     for j=1:1024
         t(i,j)=((255.5)^2<(i-512).^2+(j-512).^2)&((i-512)...
         ^2+(j-512).^2<(256.5)^2);
     end
   end
                                                                    (a) 近鄰縮小
>> t=~t;
>> tr=<u>imresize(t,0.25);</u>
>> trc=imresize(t,0.25,'bicubic');
```

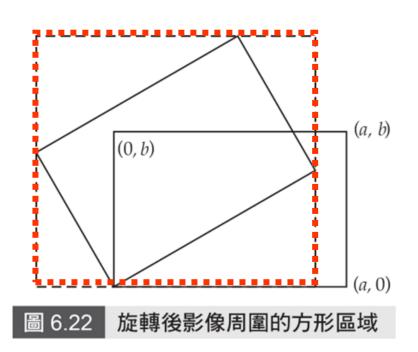
(b)雙立方內插法縮小

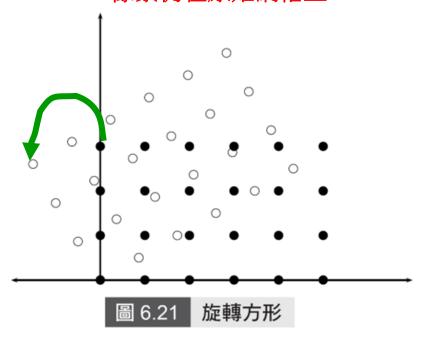
6.6 旋轉

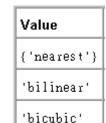
■ 影像旋轉(Rotation)



重點在於如何保證旋轉之後, 像素仍在原始網格上







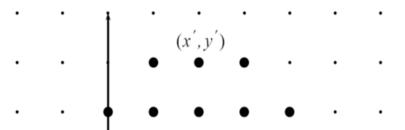




圖 6.23 旋轉後仍在座標上的像素點

(x',y')的灰階值可透過周圍的 灰階值,以內插法找出來

flipud(c); → 90度

fliplr(c); → 左右倒轉

imrotate(image,angle, 'method')

```
>> cr=imrotate(c,60);
>> imshow(cr)
>> crc=imrotate(c,60,'bicubic');
>> imshow(crc)
```





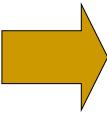


(b) 雙立方內插法

6.7 歪像

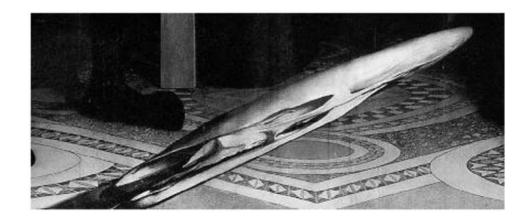
- 歪像:指延展或扭曲物體形狀
 - □為了藝術或戲劇效果
 - □ 霍爾班的<使節>1533年







```
>> a=imread('AMBASSADORS.JPG');
>> a=rgb2gray(a);
>> skull=a(566:743,157:586);
```



>> skull2=imresize(imrotate(skull,-22,'bicubic'),[500,150],'bicubic');

>> imshow(skull2(200:350,:))



圖 6.28 校正後的骷顱頭

練習

取出影像的頭部地方,放至4倍大,使用各種參數執行imresize,同時執行零交錯後使用三種濾波器。請比較濾波後結果與imresize的輸出結果,有任

何差異嗎?

- >> p=imread('pout.tif');
- >> ph=histeq(p);
- >> head=ph(10:129, 60:179);

若影像放大k倍,再縮小k倍。 結果會和原始影像相同嗎? 若否,理由是?

