图像处理课程项目

**第二部分：PixMix中视频填补算法及其实现**

小组成员：张先耀、张宇、童羽强

一、算法目的及应用

二、算法原理

1.物体选择（童羽强实现）

2.物体追踪（张宇实现）

1）算法流程

在物体追踪这一部分，输入视频在第1帧中由物体选择部分求出的边缘以及视频流，输出从第2帧开始，物体在每一帧之间位置的变换H，以及物体在每一帧的边缘。这一部分的算法主要分为4步：特征检测、特征追踪、求解变换、边界修正。

2）算法细节

a.特征检测

论文中选择用Harris角点作为待检测和追踪的特征。

Harris角点的思想是，当一个滑窗处在没有角点也没有边界的地方时，沿任意方向滑动时，滑窗内的灰度不会出现较大的变化；当一个划窗处在边界时，只有沿一个方向滑动时，滑窗内的灰度值会出现较大的变化；当一个划窗处在角点是，沿两个方向滑动时，滑窗内的灰度值都会出现比较大的变换。由此就能对角点进行判定。

具体度量时，先求，其中是图像在x方向的差分，是图像在y方向的差分。然后计算响应函数R = det(M) – k\*，其中k是需要调节的参数。

由此，给定了一帧图像以后，我们可以检测物体边缘上的特征。实现中，我们先计算图像各点处的响应R(x,y)。然后使用一个8×8的全1模板对上一帧得到的图像边缘进行膨胀，得到一组candidate点。物体的边缘上的角点都会在这组candidate中。然后我们对这组candidate点进行排序，越符合角点定义的排名越高。排序准则是，首先希望这个角点比其8邻域内尽量多的点的响应更大，其次希望这个点的响应的数值越大越好。我们选取排名中前n个作为检测出来待追踪的特征点，其中n是需要调节的参数。

b.特征追踪

检测完n个待追踪的特征点以后，需要对特征点进行追踪。论文中没有明确指出追踪使用的方法，我们选择使用LK光流法对特征点进行追踪。

LK光流法的思想是，对于一帧图像中的一组像素点，将这组点的灰度矩阵在这一帧图像对应位置的一定范围内进行移动，检查能够对应位置灰度的均方误差，误差最小的地方即为匹配的位置。两个匹配位置之差即为该点的光流向量。光流向量可以认为是对一个像素的运动进行了估计。但是实验中发现直接使用原始的LK光流法，跑10帧左右，轮廓就会开始出现偏差。主要原因可能在于LK光流法中搜索范围这一参数的选取与图像的分辨率有较大关系，参数不好调，追踪结果也不够健壮。搜索范围过小，无法追踪高速运动的物体，搜索范围过大，匹配错误的可能性会增加，并且时间开销会增大。

因此最终我们选用了LK金字塔进行特征追踪。LK金字塔对图像金字塔的每一层进行光流计算，上一层计算出来的残差交由下一层计算，这样每一层的搜索范围都不需要很大，也能达到追踪高速物体的效果，并且追踪的准确率较高。

c.求解变换

获得了前一帧中物体的n个特征点的坐标，以及这一帧中物体的n个特征点的坐标，就可以用来估计物体在两帧之间的变换。n越大，能够估计的变换的自由度越大。当n大于等于4时，可以去估计自由度最多的投影变换。由于求解变换时除了满足n的底线要求，还要求估计出的变换H的inlier不太少，因此实验中n一般取8或更大。

d.边界修正

估计出变换H以后，就已经能通过上一帧物体的轮廓点，获得这一帧物体的轮廓点。但是由于inpainting时对于轮廓点的准确度有较高的要求，至少要求物体的实际轮廓完全落在求得的轮廓内，否则没有落在求得的轮廓内的那部分物体最终就无法删去，会带来明显的瑕疵。因此，为了得到更加精确的边界，还要对轮廓进行修正。

边界修正的思路是对获得的原始边界进行扩展以后再收缩，具体有两种做法。

一种是沿原始轮廓上个点的法线向外、向内各延伸一定距离，沿法线从外到内，根据物体选择步骤中的聚类结果，依次检查每个像素属于背景类还是属于物体类，如果属于物体类，则重新划定这一点处的边界位置。

另一种是对原始轮廓直接进行膨胀，求膨胀以后的凸包，实现中使用8×8的全1矩阵进行膨胀。对这个凸包调用物体选择部分的整个算法，从而获得这个凸包内物体的轮廓。

3.图像填补（张先耀实现）

三、实验结果及分析

四、结论

参考文献：

J. Herling and W. Broll, "High-Quality Real-Time Video Inpaintingwith PixMix," in IEEE Transactions on Visualization and Computer Graphics, vol. 20, no. 6, pp. 866-879, June 2014.

提交文件包括： 课程设计报告； 算法源代码和原图像； 阅读的论文； 所有文件压缩后使用“DIP+学号.zip"命名上载。