数字图像处理

第一次作业

姓名: 王浩然

班级: 自动化 61

学号: 2160504020

提交时间: 2019/3/4

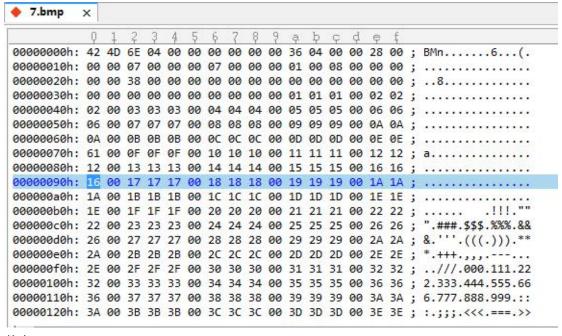
摘要:数字图像处理在生活中使用频率极高,对图像格式的理解和图像的处理是必须的,图像的均值以及方差的计算是基础,近邻、双线性和双三次插值法在图像处理中使用频繁,其图像的旋转也是必不可少的一环。本次试验用 C++和 OpenCV 库进行对图片的各种处理,实现数字图像处理功能。

1、Bmp 图像格式简介,以 7.bmp 为例说明;

BMP 文件由文件头、位图信息头、颜色信息和图形数据四部分组成。

- ~~位图头文件数据结构,它包含 BMP 图像文件的类型、显示内容等信息;
- ~~位图信息数据结构,它包含有 BMP 图像的宽、高、压缩方法,以及定义颜色等信息;
- ~~图片的调色板。
- ~~位图数据,这部分的内容根据 BMP 位图使用的位数不同而不同,在 24 位图中直接使用 RGB,而其他的小于 24 位的使用调色板中颜色索引值。

以 7.bmp 为例, 7.bmp 的进制格式如下:



其中:

~~BMP 文件头数据结构含有 BMP 文件的类型、文件大小和位图起始位置等信息。

00000000h 中 42 4D 表示文件的类型是 BMP, 占两个字节。

00000000h 中 6E 04 00 00 表示文件大小,占四个字节,大小为 1134 个字节。

0000000h 中 abcd 列表示位图数据的起始位置

~~BMP 位图信息头数据用于说明位图的尺寸等信息。

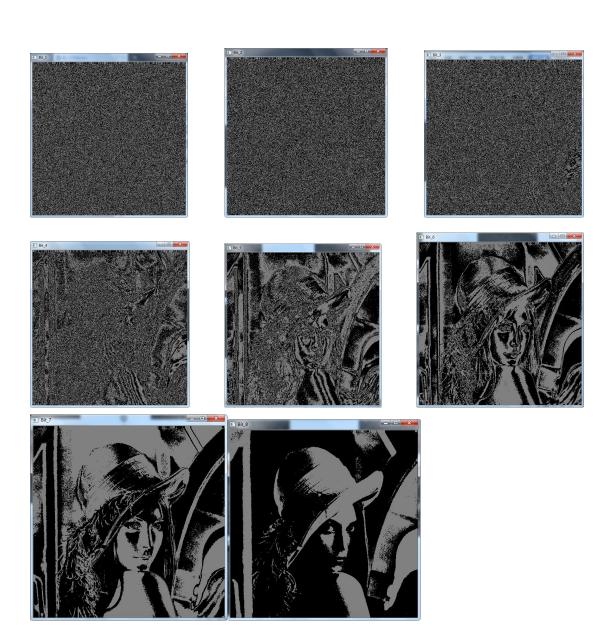
00000010h 中 00 00 00 07 00 00 00 07 表示位图的宽度高度,其中,宽高都为 7 像素。

- ~~颜色表用于说明位图中的颜色
- ~~位图数据记录了位图的每一个像素值
- 2、把 lena 512*512 图像灰度级逐级递减 8-1 显示;

由于灰度图像每个像素是 8BIt, 而每 BIT 的信息不同。

灰度级递减即把每一个 Bit 的信息以单独的一个 Bit 以图片的形式显示出来即可。

实 验 结 果 : 下 图 为 Bit1----Bit8 的 各 Bit 层 信 息



3、计算 lena 图像的均值方差;

图片的均值与方差即灰度的均值与方差,灰度的范围为 0--255 对一个图片的所有灰度进行统计后求均值与方差即可实验中用到了 OpenCV 库中的 meanStdDev 函数直接求得了输入图像 Input 的均值和方差实验结果:

```
E:\VS_C++\Course\x64\Debug\Course.exe

G:\图像视频处理\第一次作业\第二次作业\lena.bmp的灰度均值是: 99.0512
G:\图像视频处理\第一次作业\第二次作业\lena.bmp的标准差是: 52.8775

—
```

4、把 lena 图像用近邻、双线性和双三次插值法 zoom 到 2048*2048;

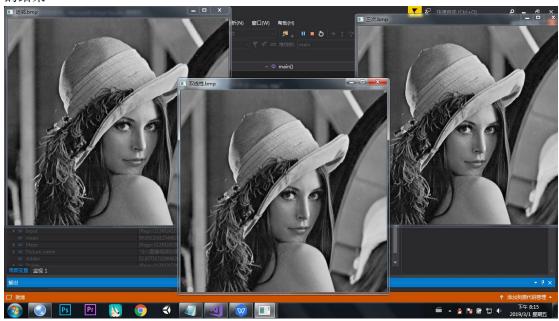
插值方法在图像处理中十分常用,近邻插值法是最简单的插值方法,把变换后的矩阵中缺少的像素值用 srcX=dstX* (srcWidth/dstWidth), srcY = dstY* (srcHeight/dstHeight)求出即可,单一般近邻插值法效果不是很好;

双线性插值法是根据于待求点 P 最近 4 个点的像素值, 计算出 P 点的像素值, 相较于近邻插值法其对像素的相关性好了许多, 故图片看起来更自然。

双三次插值法是利用原图像距离像素(x,y)最近的 16 个像素点作为计算目标图像(x,y)处像素值的参数。

具体实现中用到了 OpenCV 中的 resize 函数,resize 函数定义了要输入的处理图像以及处理后的图像,根据所需最终图片大小选择插值方式: CV_INTER_NN 近邻插值,CV_INTER_LINEAR 双线性插值, CV_INTER_CUBIC 双三次插值,来对图像进行 resize。

实验结果:下图从左到右依次为 lena 图像用近邻、双线性和双三次插值法 zoom 到 2048*2048 的结果



5、把 lena 和 elain 图像分别进行水平 shear(参数可设置为 1.5,或者自行选择)和旋转 30 度,并采用用近邻、双线性和双三次插值法 zoom 到 2048*2048;

这一步与上一题很像,只要是多了一步水平 shear 和旋转

水平 shear 其实就和第二次作很像了,把变换钱和变换后的点 Point2f 定以后,用getAffineTransform 和 warpAffine 进行变换就可得到水平 shear 后的图片。

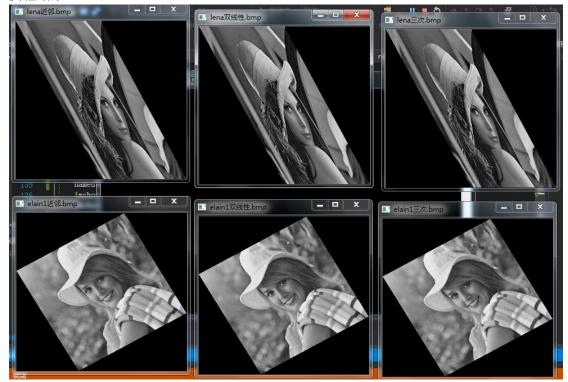
旋转 30 度即对图像进行仿射变换,图像绕原点逆时针旋转 a 角,其变换矩阵及逆矩阵(顺时针选择)为

$$M = \begin{bmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 \\ -\sin \alpha & \cos \alpha & 0 \end{bmatrix} \quad M^{-1} = \begin{bmatrix} \cos(-\alpha) & \sin(-\alpha) & 0 \\ -\sin(-\alpha) & \cos(-\alpha) & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \end{bmatrix}$$

实现过程中用 RotatedRect 输入旋转图片和角度,以及旋转中心,然后用得到的参数进行 warpAffine 即可达到相应的图片;

得到旋转和水平 shear 后得图片后在井陉第四题中的操作即可

实验结果:



参考文献

1.Adrian Kaehler and Gary Bradski, Learning OpenCV 3, 1005 Gravenstein Highway North, Sebastopol, CA 95472, 2017

2.阮秋琦 等, 数字图像处理(第三版), 电子工业出版社, ISBN: 9787121313837, 2017