



پاسخ تمرین چهارم پردازش تصویر

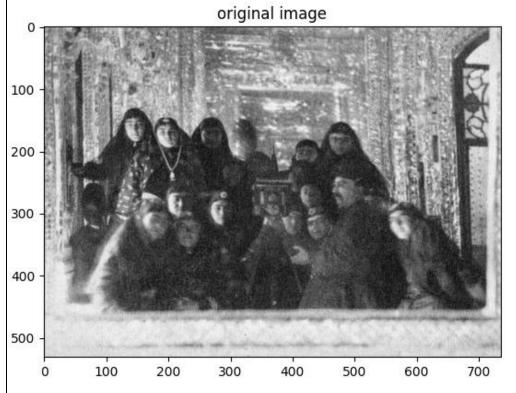
استاد درس:دکتر محمد رحمتی

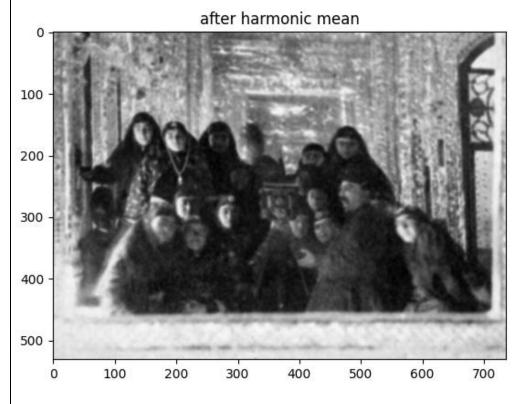
دانشجو: رومینا ذاکریان

سوال ۱) عکس اول:

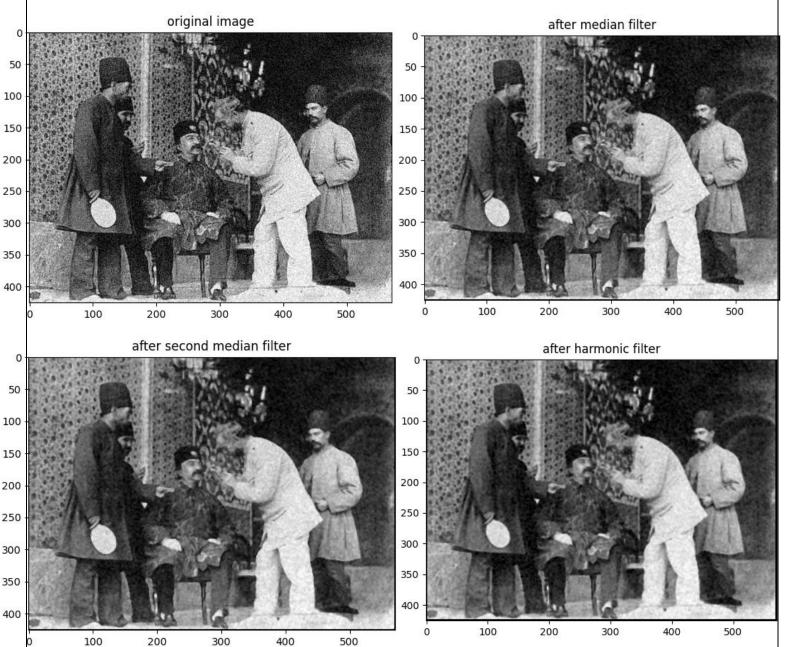
با بررسی هیستوگرام شکل اصلی، به این نتیجه رسیدم که نویز اعمال شده از نوع گوسی می باشد. بنابراین برای از بین بردن نویز موجود، از فیلتر میانگین هارمونیک استفاده کردم که این فیلتر علاوه بر از بین بردن نویز هایی مانند نویز گوسی، سعی در حفظ لبه ها و گوسی، سعی در حفظ لبه ها و شدت کمتری از تاری بعد از اعمال فیلتر را دارد.

فایل کد آن با عنوان q1.py می باشد.



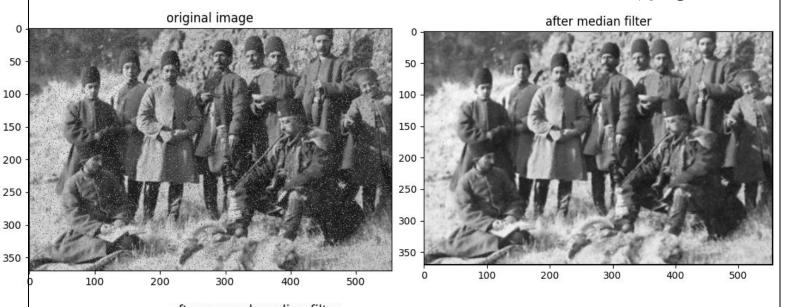


عکس دوم:

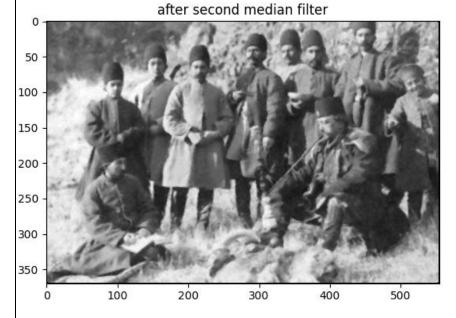


همانطور که از شکل اصلی مشخص است، نویز اعمال شده، نویز فلفل نمکی است. برای از بین بردن نویز، دوبار فیلتر maedian اعمال شد و بعد از بررسی هیستوگرام شکل نتیجه، شکل دارای نویز گوسی بود به همین دلیل از فیلتر میانگین هارمونیک استفاده شد.

عكس سوم:

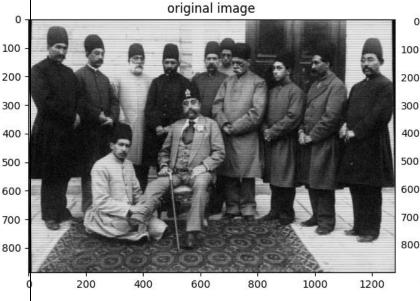


همانطور که از شکل اصلی مشخص است، نویز اعمال شده، نویز فلفل نمکی است. برای از بین بردن نویز، دوبار فیلتر maedian اعمال شد و به خوبی نویز حذف شده است.



عکس چهارم:

after notch filter





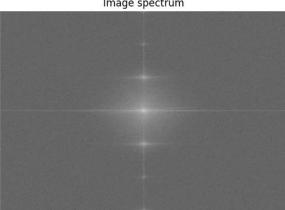
همانطور که از شکل اصلی مشخص است به تصویر

نویزی اعمال شده است که در حوزه ی فرکانس به شکل زیر است:



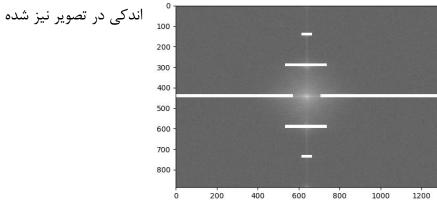




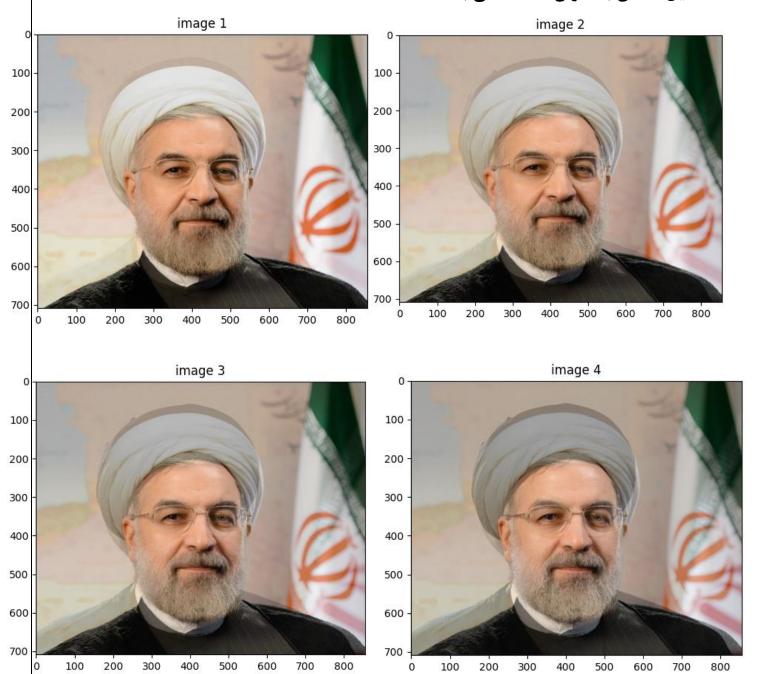


بعد از اعمال notch filter به و صفر کردن محدوده ای از فرکانس ها(برای حذف نویز) شکل بالا بعد از اعمال notch filter را دریافت می کنیم که همانطور که مشخص است نویز به خوبی حذف شده است و البته حذف

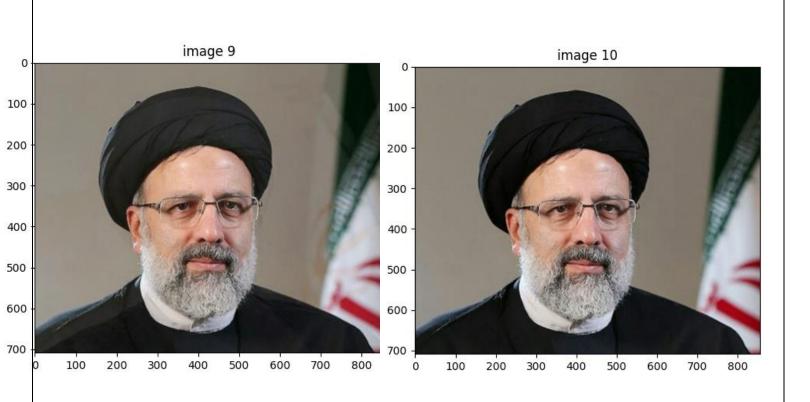
> این فرکانس ها باعث تاری است.



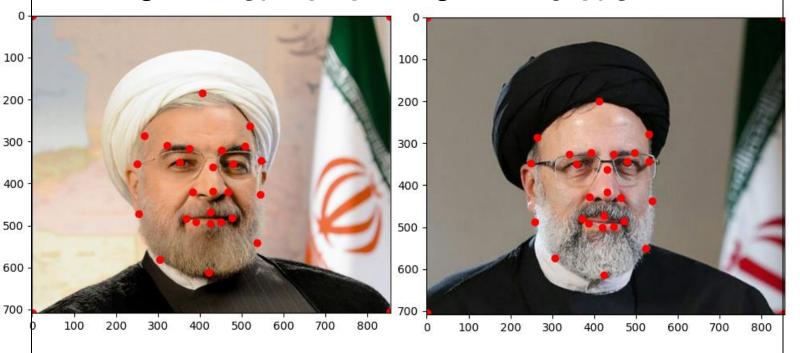
سوال ۲) a)فایل کد آن با عنوان q2.py می باشد.

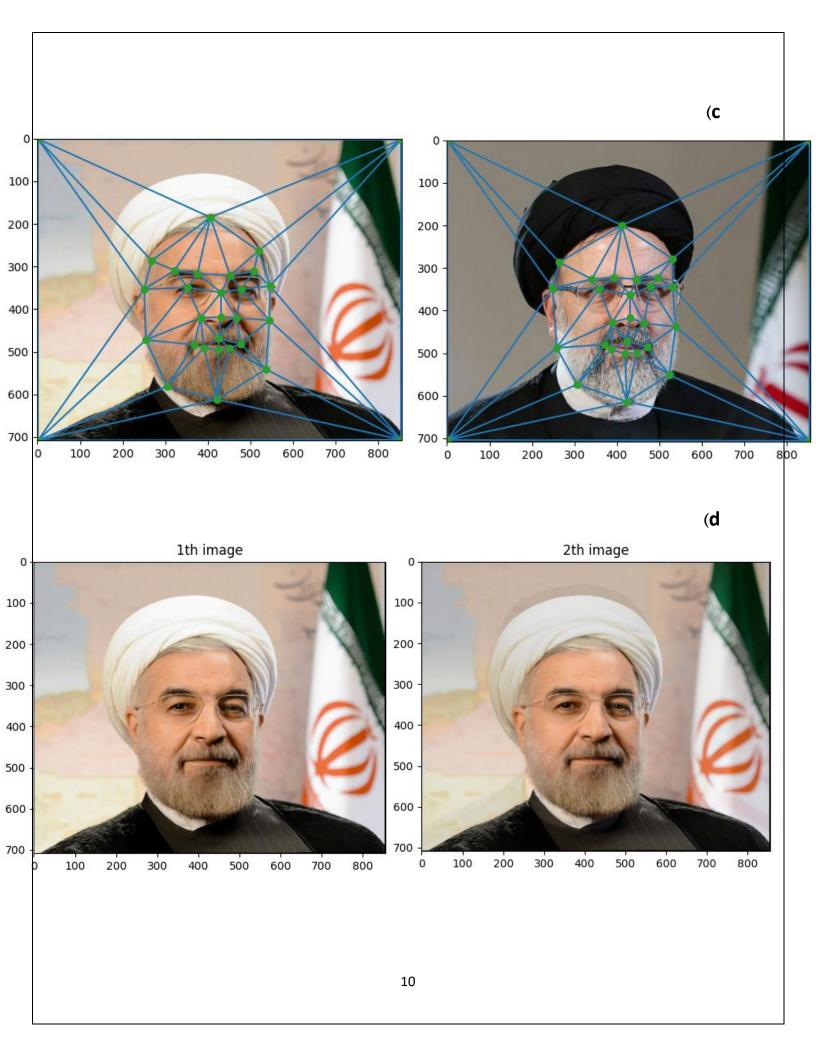


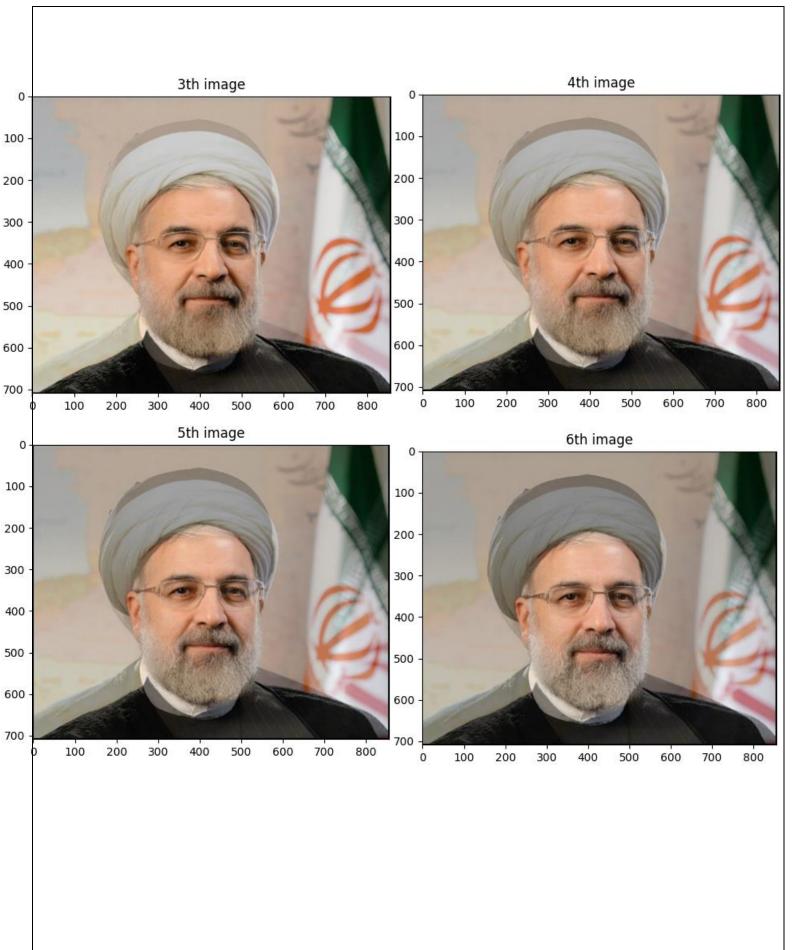


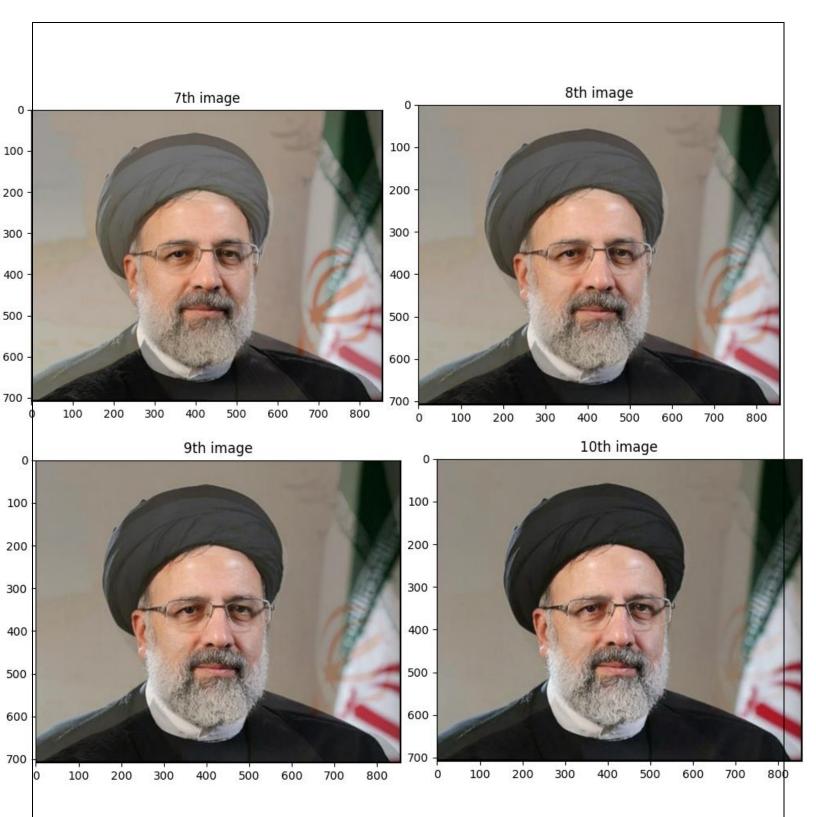


b) فایل کد آن برای این قسمت و تمامی قسمت های بعدی با عنوان q2_b.py می باشد.









e) ویدئوی این قسمت در فولدر آپلود شده با عنوان animation.mp4 موجود است.

به شخصه از انجام این تمرین و دیدن نتایج آن بسیار لذت بردم.!!!بسیار ممنون و سپاسگزارم.

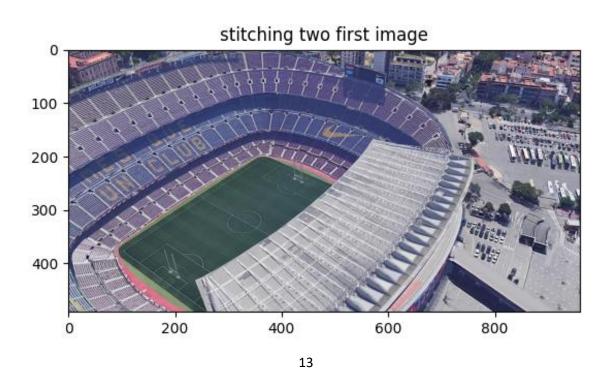
سوال ۳)

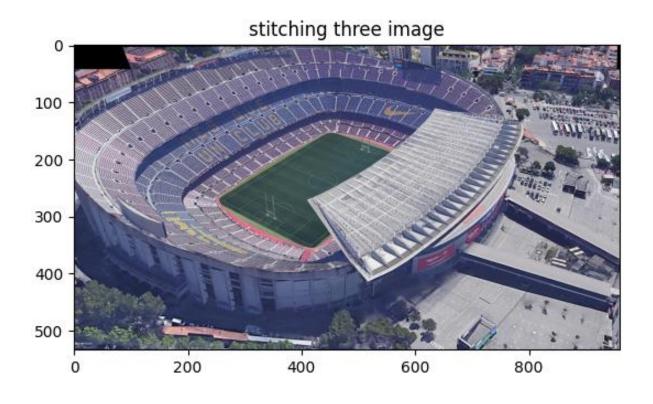
(a

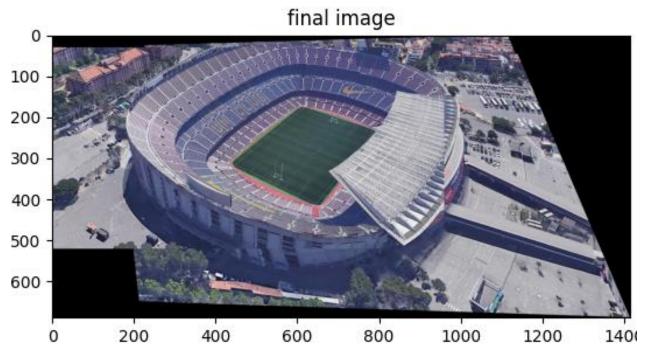
فایل کد آن با عنوان q3.py می باشد.

final image

b) فایل کد آن با عنوان q3_b.py می باشد.









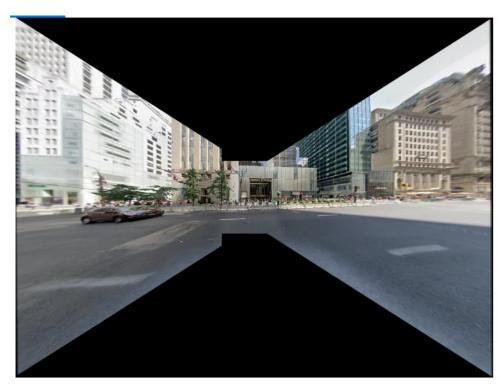
وان با عــــــنـــوان q3_c.ipynb مى باشد.

شکل ۱: ترکیب دو عکس اول

نْىكل ٢: تركىب سە عكس اول



سُكل ٣: تركيب چهار عكس اول



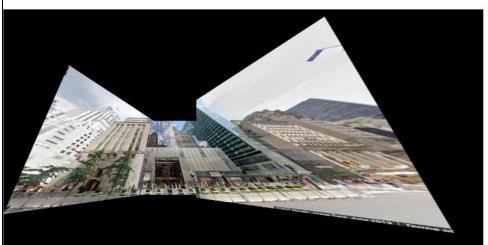
نْسَكُلْ كَ :تركيب عكس ٢و٣و٤



TRUMB TOWER

سكل ٩: تركيب عكس ٧ و ٨

نىكل ٨: تركىب عكس ۶ و ٧



. ن*نگل ۷: ترکیب عکس ۳و ۷و ۸*

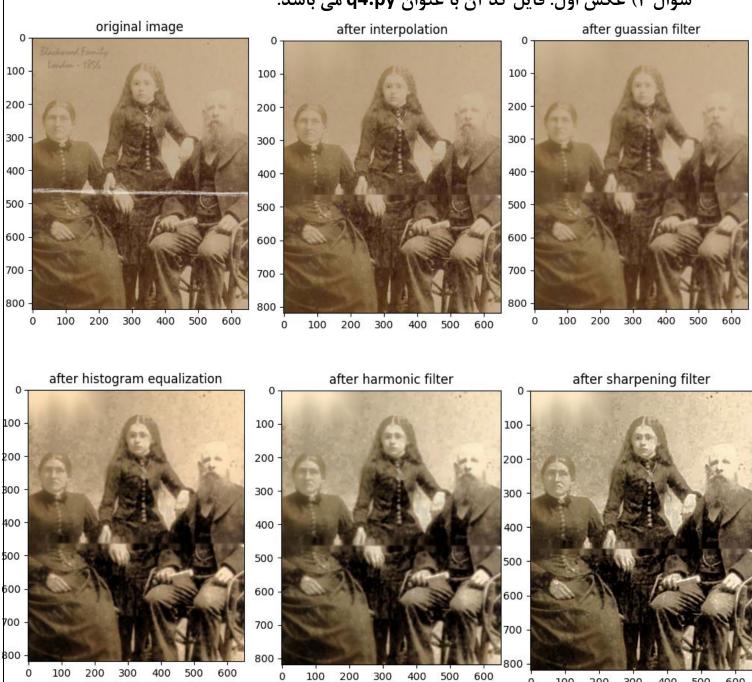


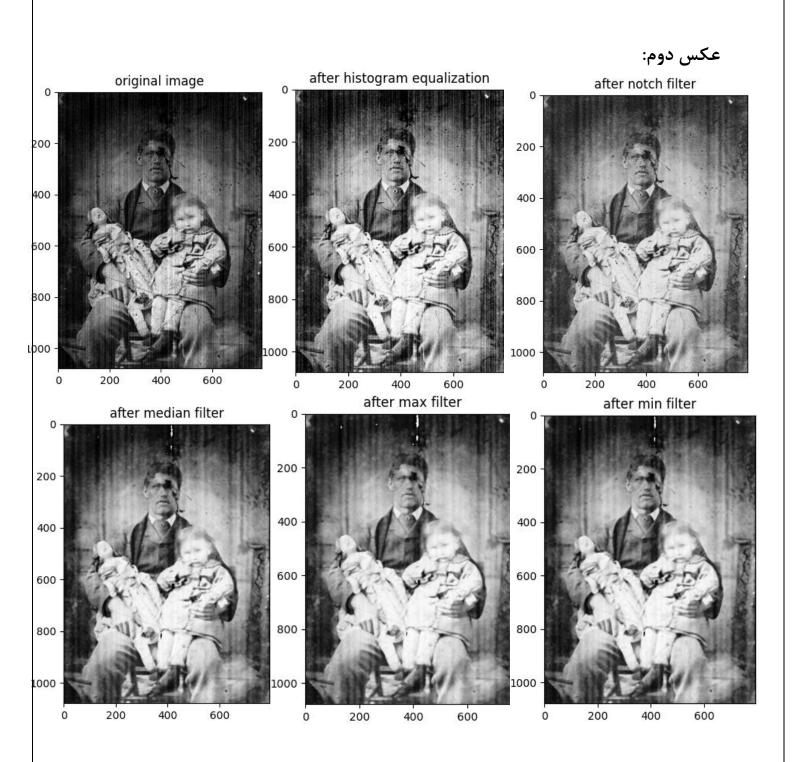
سکل 7: ترکیب عکس ٤ و ٥

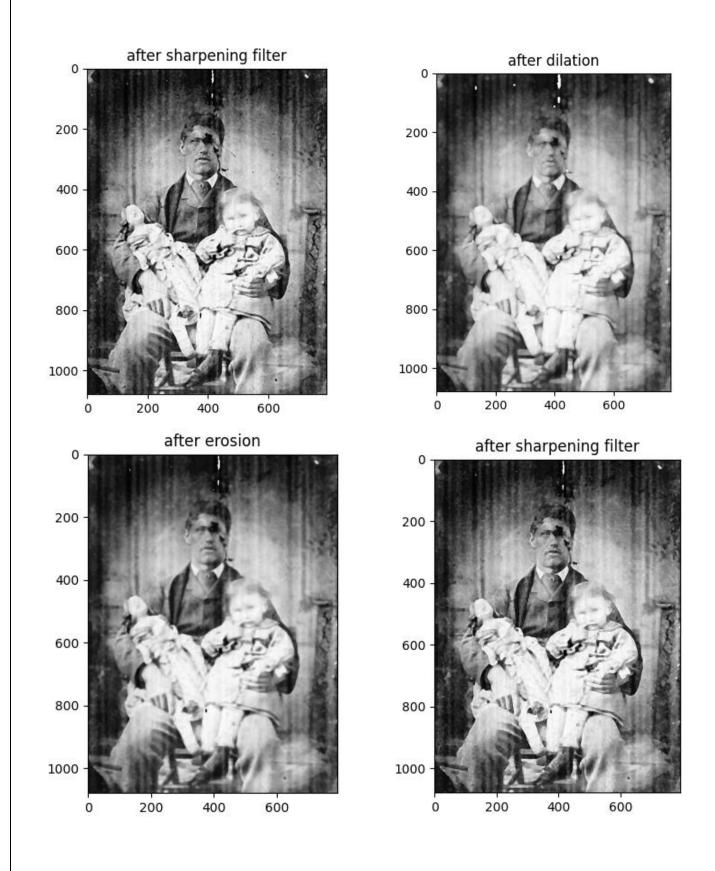


لمنكل ٥: تركيب عكس ٦و٧و٨و٩

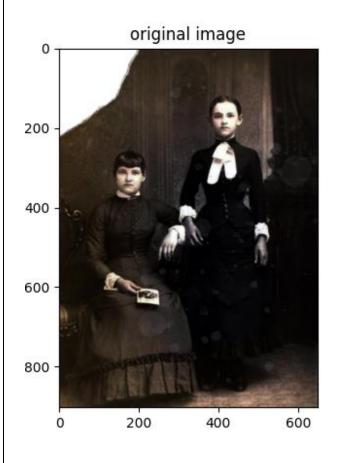
سوال ۴) عكس اول: فايل كد آن با عنوان q4.py مي باشد.





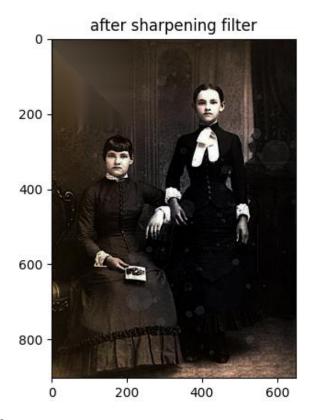


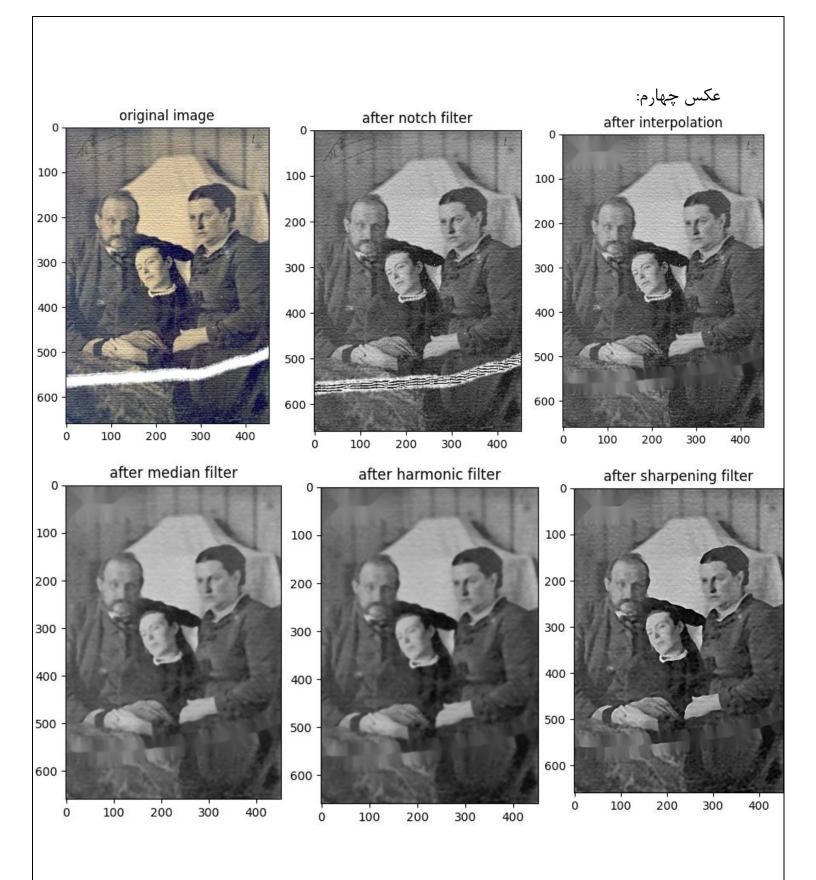
عکس سوم:











سوال ۵)

additive و نویز multiplicative فقط مدل هایی از چگونگی ایجاد خرابی در داده های ما هستند. یک مدل بسیار متداول ، مدل نویز additive است که در آن ما بردار داده "واقعی" [n] خود را داریم که در تلاشیم آن را تشخیص دهیم) ، که توسط یک بردار نویز ، [n] v خراب می شود. آنچه به ما داده می شود [n] است، به طوری که:

x[n]=s[n]+v[n]

این مدل نویز additive نامیده می شود ، زیرا همانطور که از فرمول بالا مشخص است، نویز به سیگنال واقعی ما اضافه می شود و x [n] را به ما می دهد. روش های زیادی وجود دارد که ما می توانیم این نویز را حذف کنیم مانند فیلتر کردن (که نوعی میانگین گیری است). این یک نوع بسیار معمول مدل نویز است. از طرف دیگر نویز های داده واقعی ما در نمونه های نویز ضرب نویز ویز است ، اما در این مدل نمونه های داده واقعی ما در نمونه های نویز ضرب می شوند، به صورت زیر:

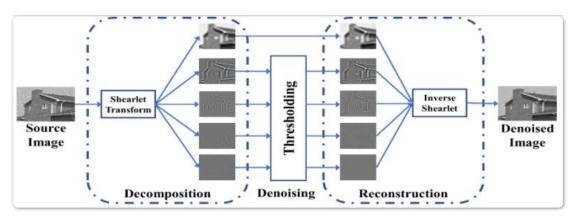
x[n]=s[n]v[n]

یکی از روشهای معمول برای حذف نویز multiplicative، تبدیل آن به یک مدل additive و سپس استفاده از همه مواردی است که از قسمت کاهش نویز additive می دانیم. ما می توانیم این کار را به راحتی از طریق گرفتن لگاریتم سیگنال ، فیلتر کردن ، سپس تبدیل معکوس log انجام دهیم. در حالت نویز additive، می توانیم سطح سیگنال را افزایش دهیم و نسبت سیگنال به نویز (SNR) را بهبود بدهیم.

نویز فلفل نمکی از نوع نویز additive می باشد. به عنوان نویز ضربه ای نیز شناخته می شود. تنها نویزی که نباید از قاب به قاب دیگر تغییر کند نویز ضربه ای است، زیرا این نویز بر اساس برخی پیکسل های مرده (نمک و فلفل) یا نقص سخت افزاری دیگر است.

(b) معمولاً نویزهای تناوبی و نیمه تناوبی در دامنه فرکانسی تصویر باعث به وجود اومدن peak هایی می شوند. با توجه به این ، پردازش در دامنه فرکانس یک راه حل بسیار بهتر از عملیات در دامنه مکانی است (به عنوان مثال تاری، که می تواند الگوهای تناوبی را با هزینه کاهش وضوح لبه از بین ببرد). بنابراین بدون اجازه ی دسترسی به فیلتر های در حوزه ی فرکانس، انتخاب بعدی ما، فیلتر های در حوزه ی مکان (مانند فیلتر گوسی، فیلتر میانگین گیر، فیلتر میانه و ...) می باشد. هر چه فرکانس نویز بیشتر باشد، سایز کرنل برای فیلتر کردن و از بین بردن نویز کوچکتر و هرچه فرکانس کمتر باشد، سایز کرنل را هم بزرگتر می توان گرفت و نیز ها را از بین برد.

c) نویز گوسی فرکانس های بالاتر را تحت تأثیر قرار می دهد. اعمال یک عملیات thresholding در زیر باند فرکانس بالا (جزئیات) باعث از بین رفتن نویز می شود. همانطور که تبدیل تصویر، آن را به حوزه دیگری تبدیل می کند، ضرایب به عنوان نتیجه بدست می آیند. برای بازیابی شدت پیکسل های اصلی، تبدیل معکوس برای این ضرایب اصلاح شده اعمال می شود، فرایندی که به دلیل استراتژی جداسازی اطلاعات ، تصویر کاملی از رفع نویز را به طور جامع تر ارائه می دهد . شکل زیر نمایشی از نحوه ی اعمال این روش است:



- Warping (d دیجیتالی تصویر، با تکنیک تبدیل هندسی سر و کار دارد و به طور کلی یک عمل معکوس پذیر نیست زیر نگاشت چند به یک در آن اجرا شده است.
 - e) بعد از اعمال 45 rotate به نتیجه زیر می رسیم:

after scaling 1.5x
$$\Rightarrow$$
 $\begin{pmatrix} 1.5 & 0 \\ 0 & 1.5 \end{pmatrix}$ \Rightarrow after rotation 45 \Rightarrow $\begin{pmatrix} 1.06 & -1.06 \\ 1.06 & 1.06 \end{pmatrix}$ \Rightarrow After translation \Rightarrow $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1.06 & -1.06 \\ 1.06 & 1.06 \end{pmatrix}$ $\begin{pmatrix} x+30 \\ y+30 \end{pmatrix}$