

# Final Project

第二組： 葉雨婷 110368404 \ 電子碩二

顏郁芩 110368155 \ 電子碩二

謝瑞榆 110618053 \ 自動碩二

# 目錄



問題分析與解決思路



實現功能



結果展示

# 問題分析與解決思路

# 問題分析

- **目標** 對一組可能存在雜訊、亮度不均和經過濾鏡處理的圖像進行圖像修復與重排序，並展示結果
- **存在挑戰**
  - I. 圖像修復：圖像組圖像可能遭受損壞（雜訊、亮度不均和經過濾鏡處理）
  - II. 圖像排序：找到衡量圖像間的距離的方法

# 解決思路

- ◆ 即時讀取測試圖像目錄
- ◆ 計算SRCC與MSE\_Average
- ◆ 視頻幀調亮度並去雜訊
- ◆ 最終圖像集生成mp4
- ◆ 視頻幀排序，輸出TXT檔
- ◆ 輸出計算程式運行時間

# 實現功能

# 即時讀取測試圖像目錄

目的：獲取數據集目錄和正確排序文件路徑

所用框架：

( 1 ) shlobj頭文件中的SHBrowseForFolder函數

功能：調用Shell，顯示一個對話框，使用戶能選擇Shell文件夾

( 2 ) shlobj頭文件中的SHGetPathFromIDList函數

功能：將選擇的文件夾的項標識符列表轉換為文件系統路徑

參考資料

[https://learn.microsoft.com/zh-cn/windows/win32/api/shlobj\\_core/](https://learn.microsoft.com/zh-cn/windows/win32/api/shlobj_core/)

<https://www.cnblogs.com/qingtian224/p/5566901.html>

# 計算SRCC與MSE\_Average

## SRCC

- Spearman's rank correlation coefficient, 取值範圍為[-1, 1], 值為1則是完全正相關, 為-1則是完全負相關
- 計算公式

$$SRCC = \left| 1 - \frac{6 \sum d_i^2}{n(n^2 - 1)} \right|$$

- $d_i$  的計算方法:
  - (1) Rank距離
  - (2) 索引距離



# 計算SRCC與MSE\_Average

## Rank距離計算方法

- Rank距離

| Xi  | Yi |
|-----|----|
| 106 | 7  |
| 86  | 0  |
| 100 | 27 |
| 101 | 50 |
| 99  | 28 |
| 103 | 29 |
| 97  | 20 |
| 113 | 12 |
| 112 | 6  |
| 110 | 17 |

| Xi  | Yi | xi | yi | di | di^2 |
|-----|----|----|----|----|------|
| 86  | 0  | 1  | 1  | 0  | 0    |
| 97  | 20 | 2  | 6  | -4 | 16   |
| 99  | 28 | 3  | 8  | -5 | 25   |
| 100 | 27 | 4  | 7  | -3 | 9    |
| 101 | 50 | 5  | 10 | -5 | 25   |
| 103 | 29 | 6  | 9  | -3 | 9    |
| 106 | 7  | 7  | 3  | 4  | 16   |
| 110 | 17 | 8  | 5  | 3  | 9    |
| 112 | 6  | 9  | 2  | 7  | 49   |
| 113 | 12 | 10 | 4  | 6  | 36   |

參考資料：<https://zhuanlan.zhihu.com/p/339079547>

# 計算SRCC- 索引距離計算方法

- 索引距離

| ID | RANK1 | RANK2 | D  | D <sup>2</sup> |
|----|-------|-------|----|----------------|
| 1  | 10    | 10    | 0  | 0              |
| 2  | 9     | 7     | 5  | 25             |
| 3  | 8     | 6     | 2  | 4              |
| 4  | 7     | 2     | -2 | 4              |
| 5  | 6     | 8     | -2 | 4              |
| 6  | 5     | 4     | 3  | 9              |
| 7  | 4     | 9     | 1  | 1              |
| 8  | 3     | 3     | 0  | 0              |
| 9  | 2     | 5     | 4  | 16             |
| 10 | 1     | 1     | 0  | 0              |

## 計算MSE\_Average

$$\text{MSE}_{Average} = \frac{1}{N} \sum_{x=1}^{N-1} \frac{1}{mn} \sum_{i=0}^{m-1} \sum_{j=0}^{n-1} [I_x(i, j) - K_x(i, j)]^2$$

## 最終圖像集生成mp4

目的：將重排序的圖片集轉成MP4格式

所用框架：opencv中的VideoWriter

（1）功能：設置參數後，將讀取的圖像寫入視頻文件中

（2）參數設置

fps：2, 表示每秒的幀數

size：與圖像大小保持一致

color：TRUE，彩色幀

編碼：CAP\_OPENCV\_MJPEG

## 輸出計算程式運行時間

目的：記錄程序運行時間

程序運行開始記錄，最後所有功能截止，最後以時分秒形式輸出

# 視頻幀亮度調整和去噪

椒鹽&  
彩色雜訊



亮度不均



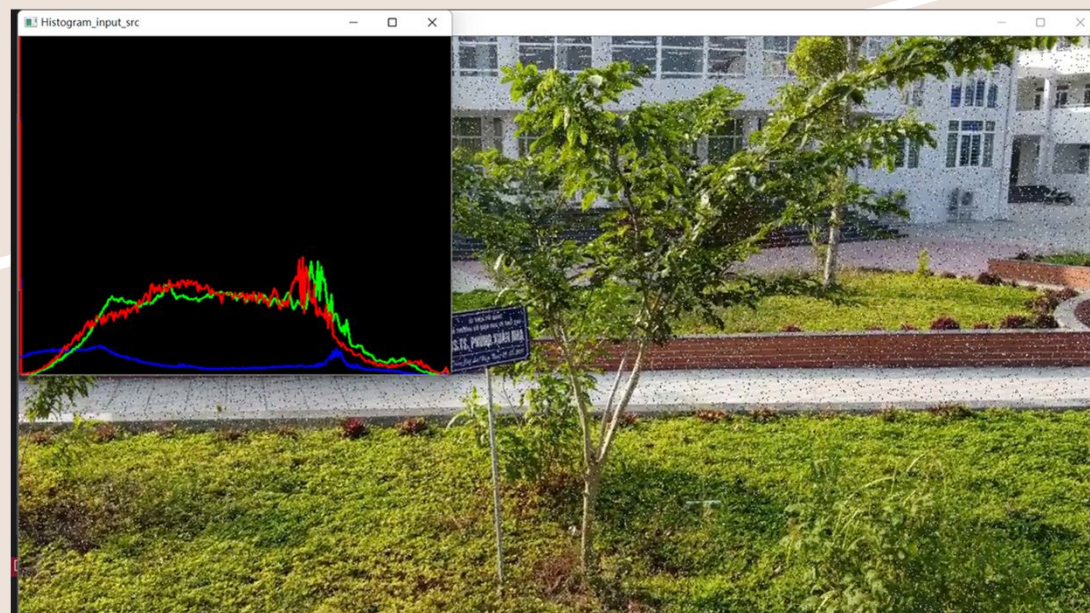
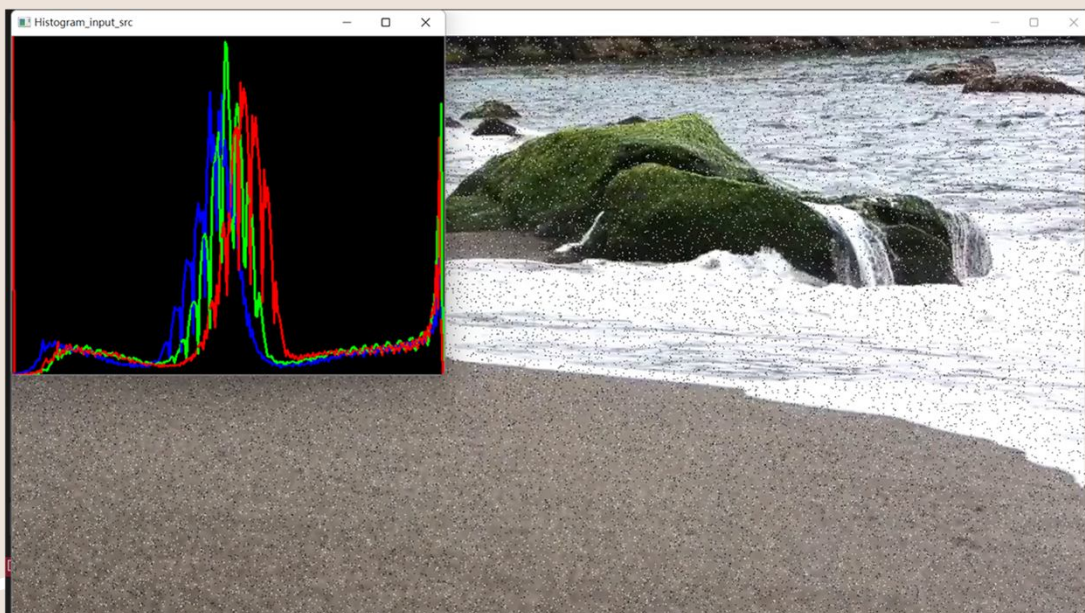
濾鏡





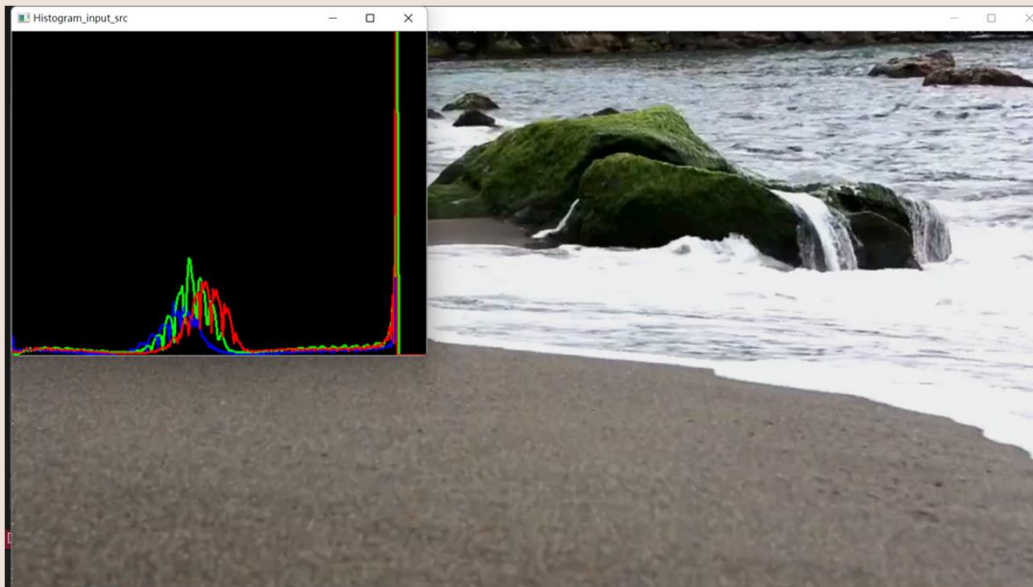
# 去除雜訊

判斷: 判斷B通道的最大最小值，如果pixel在值等於0的時候出現最多次，就執行去噪音處理



# 去除雜訊

處理:中值濾波



# 去除雜訊

## Open source code:

```
Mat b_hist, g_hist, r_hist;  
calcHist( &bgr_planes[0], 1, 0, Mat(), b_hist, 1, &histSize, histRange, uniform, accumulate );  
calcHist( &bgr_planes[1], 1, 0, Mat(), g_hist, 1, &histSize, histRange, uniform, accumulate );  
calcHist( &bgr_planes[2], 1, 0, Mat(), r_hist, 1, &histSize, histRange, uniform, accumulate );
```

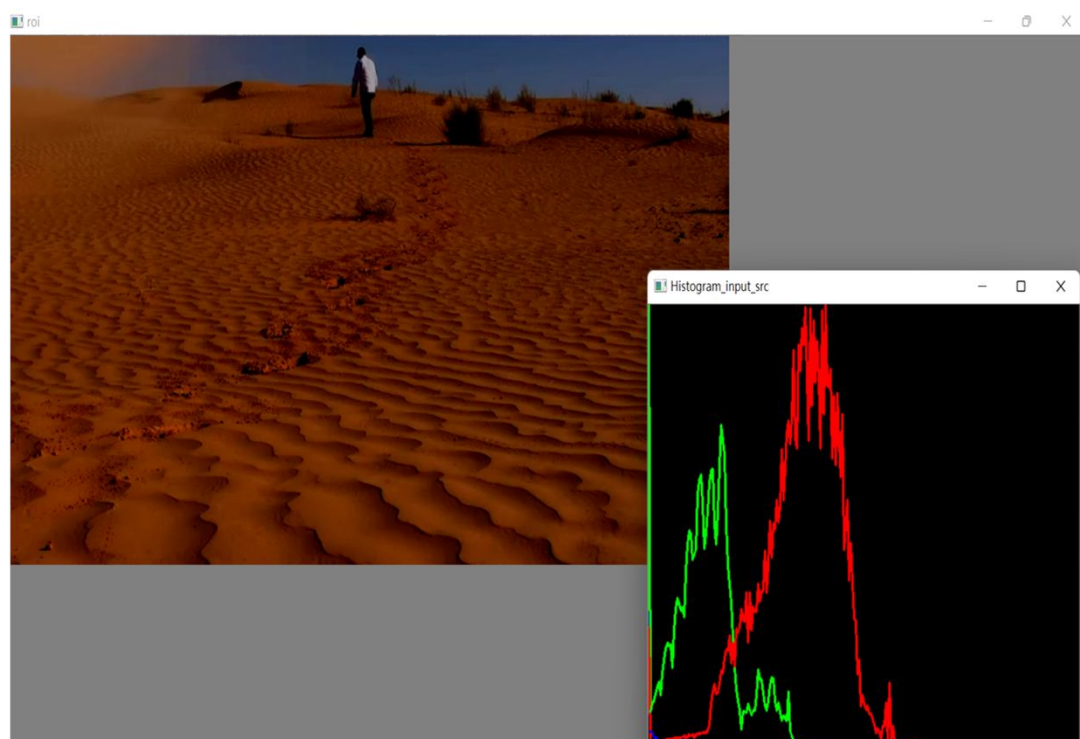
OpenCV Website link : [OpenCV: Histogram Calculation](#)

```
normalize(b_hist, b_hist, 0, histImage.rows, NORM_MINMAX, -1);  
normalize(g_hist, g_hist, 0, histImage.rows, NORM_MINMAX, -1);  
normalize(r_hist, r_hist, 0, histImage.rows, NORM_MINMAX, -1);
```

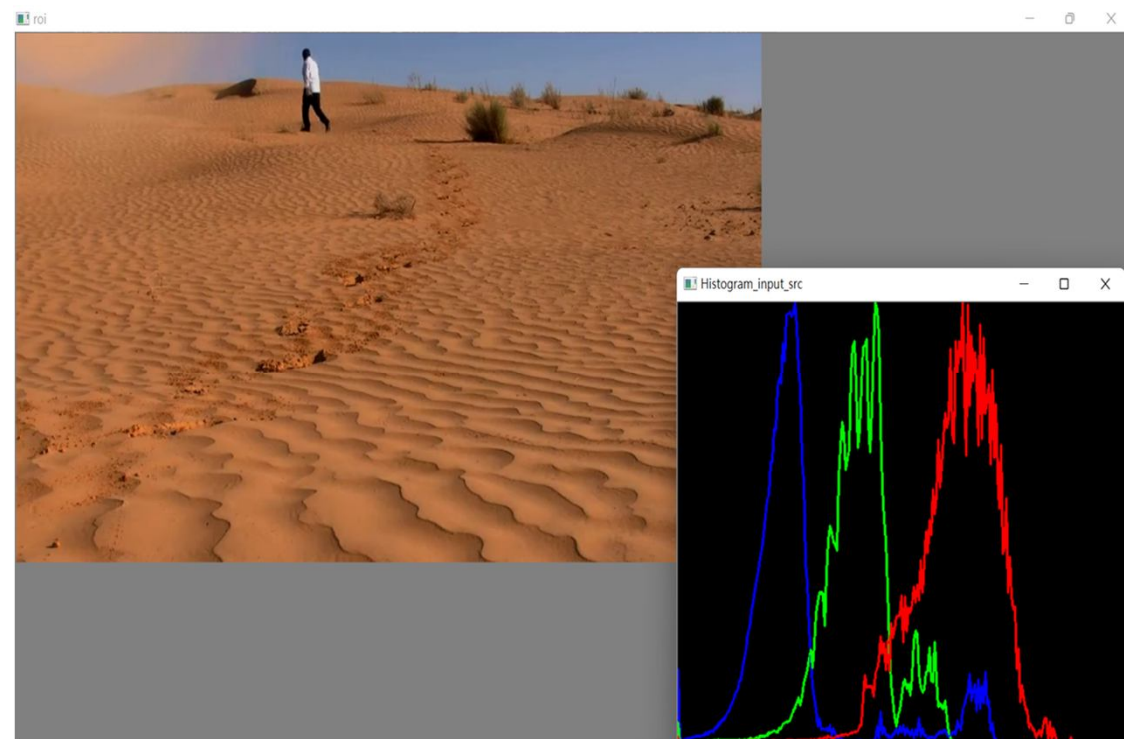
OpenCV Website link : [OpenCV: Operations on arrays](#)



# 亮度不均

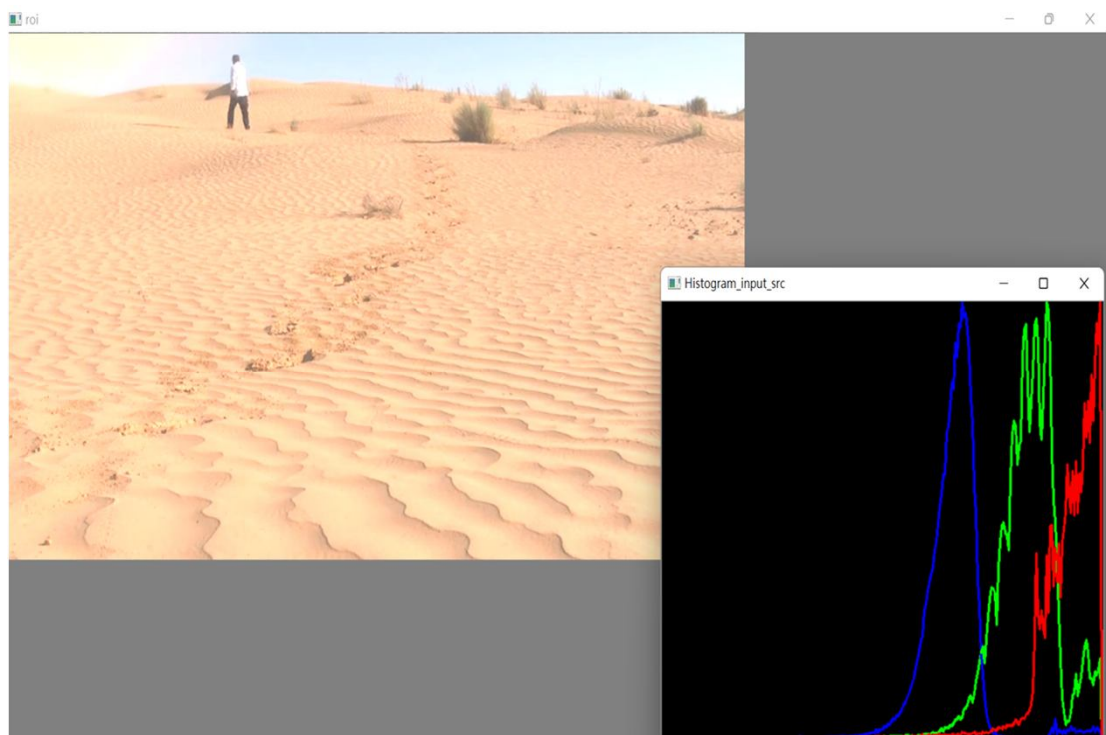


過暗

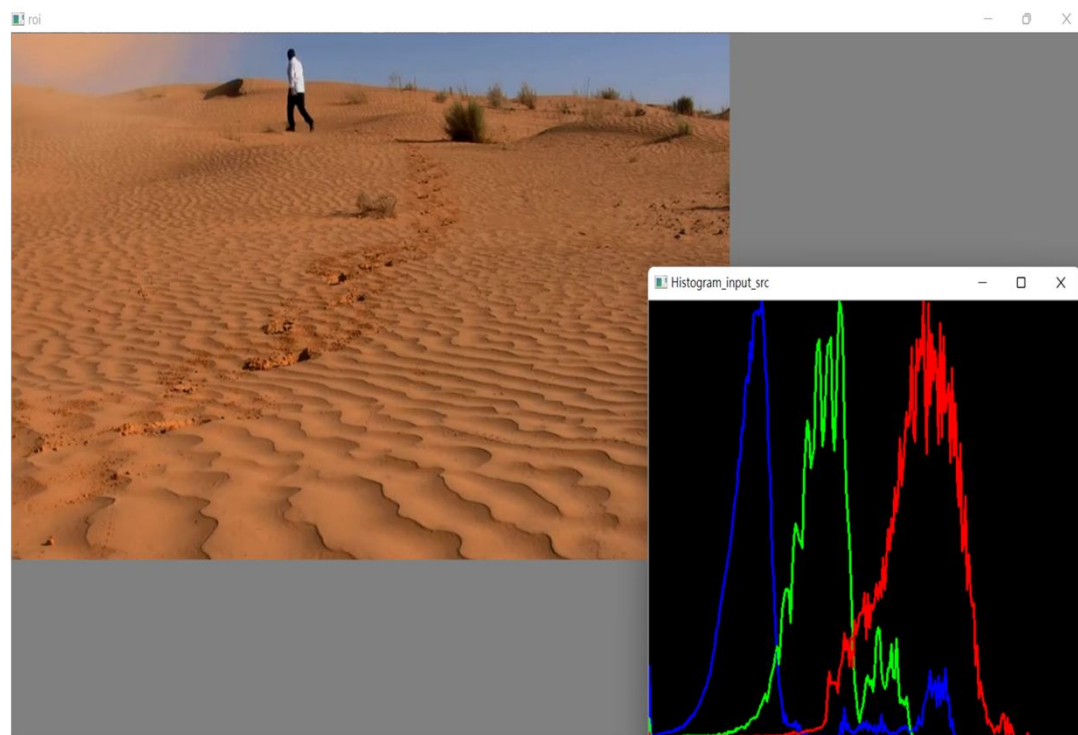


正常

# 亮度不均



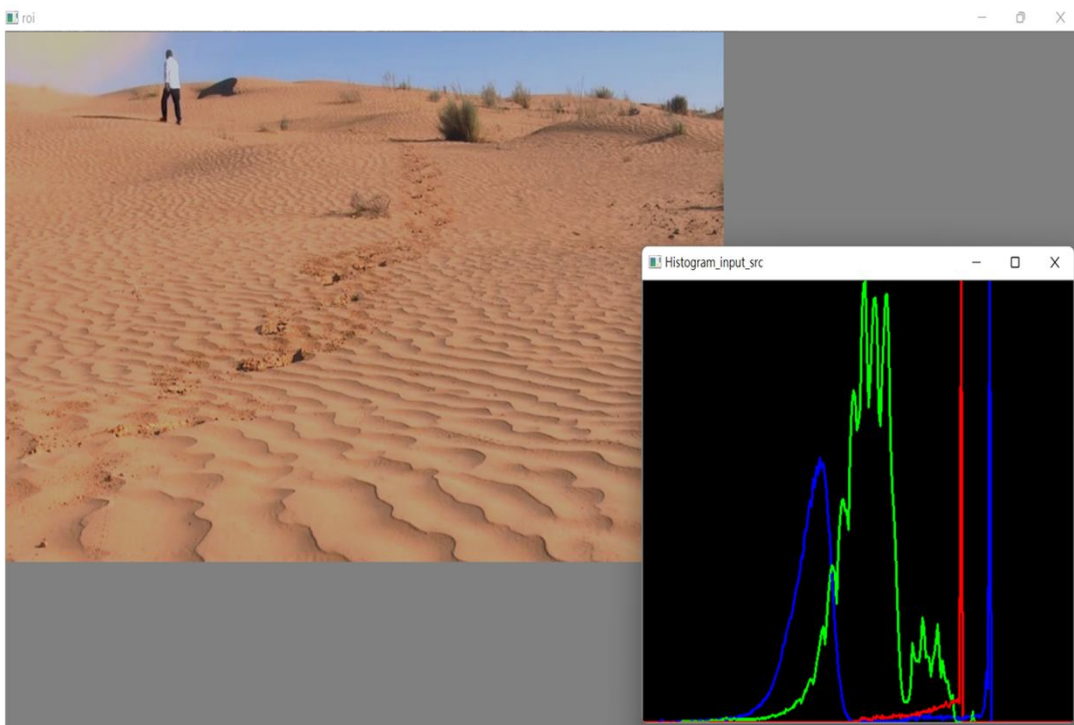
過亮



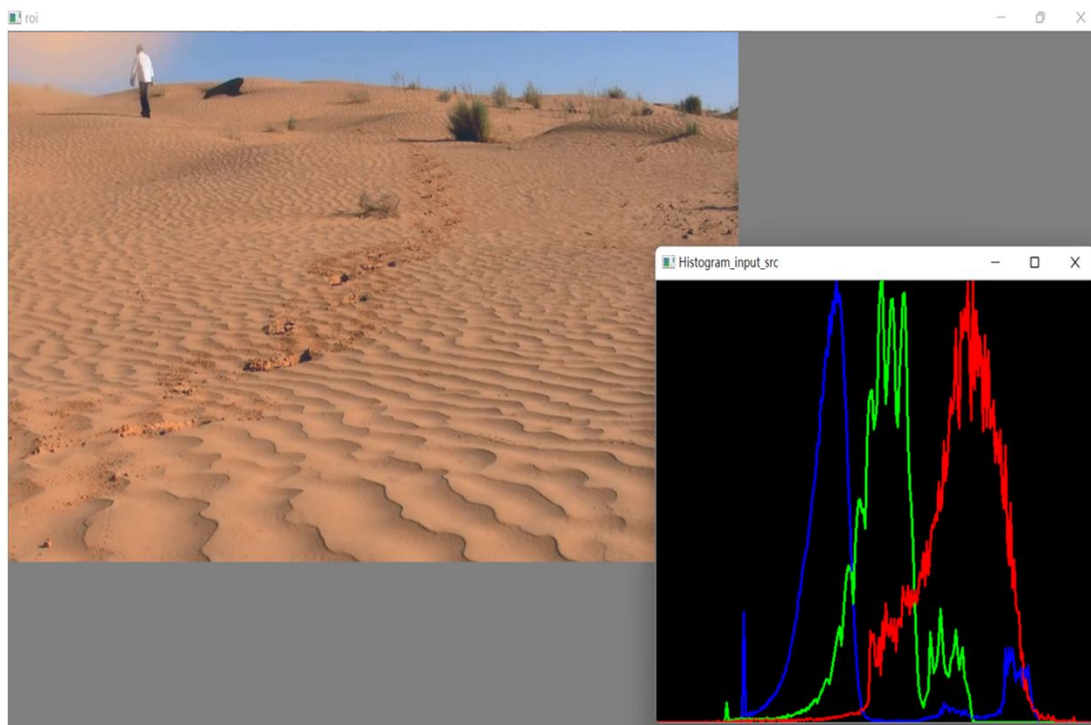
正常

# 亮度不均-調整

計算該張圖該通道與全部平均的差值，並進行加減。讓每個通道維持在平均值



原本過亮的圖



原本過暗的圖

## 亮度不均 – Open source code

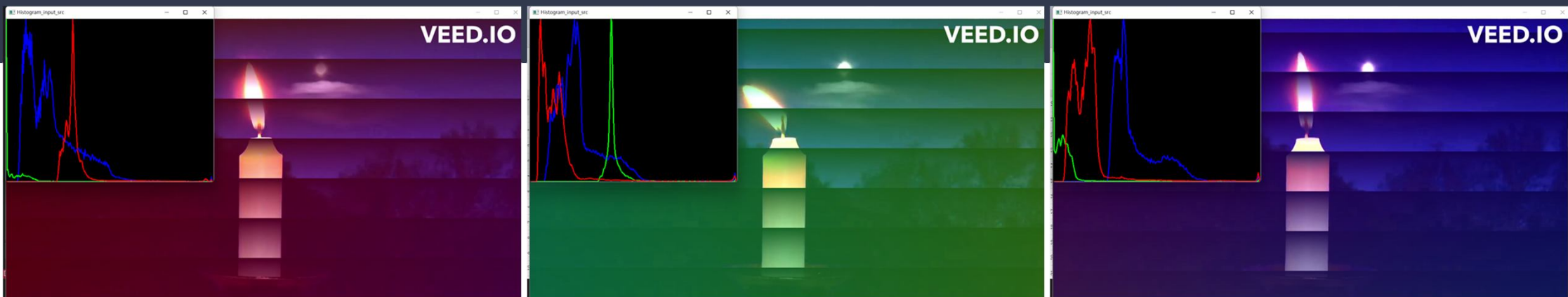
```
cv.add(src1, src2, dst, mask, dtype);
```

```
cv.subtract(src1, src2, dst, mask, dtype);
```

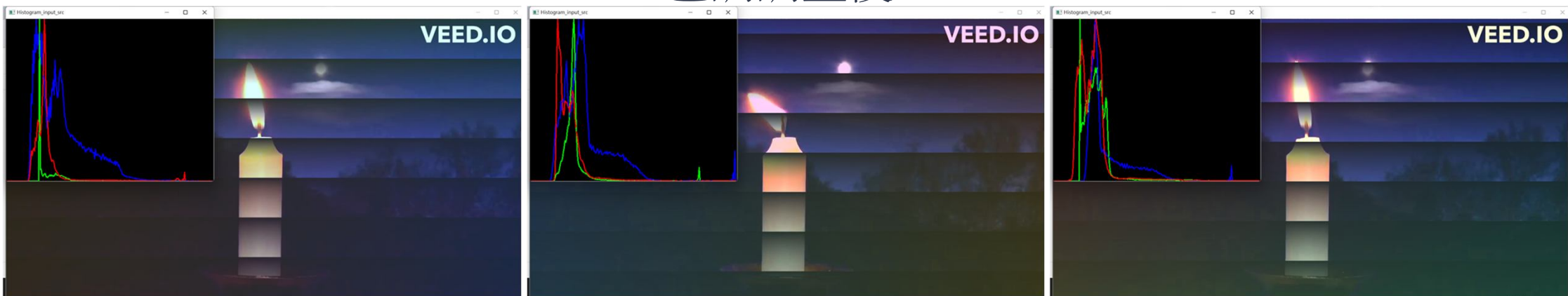
OpenCV Website link : [OpenCV: Arithmetic Operations on Images](#)



# 濾鏡



色調調整後：



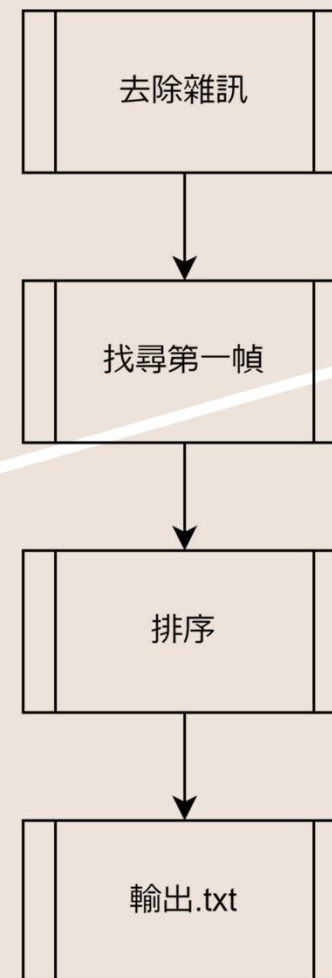
# 排列

輸入：已經去除雜訊的資料

處理1：利用相似度尋找第一幀

處理2：利用特徵點移動距離來排序

輸出：排列好的.txt檔案



# 尋找第一幀-PSNR與相似度比較

利用PSNR判斷圖片間的相似程度

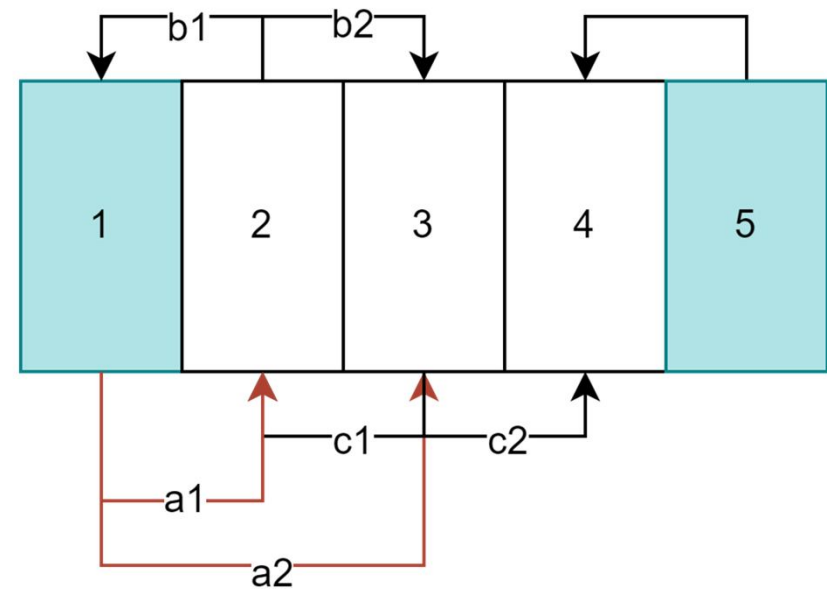
除了第一幀和最後一幀之外，其他幀理論上都會有兩幀與自己相似度高，而第一幀和最後一幀只會有一張與自己相似。

b1-b2和c1-c2的數值應該會比a1-a2小。

對資料集中每一幀的組合都做相同計算找第一幀或最後一幀。

參考資料：

[C++ opencv 計算兩張圖像的PSNR相似度](#)



# 其餘排序(1)-特徵點尋找SIFT

利用SIFT特徵點偵測方式找尋圖片特徵

問題：特徵點太多使比對時間消耗多

參考資料：

[cv::SiftFeatureDetector Class Reference](#)

[圖像特徵比對\(二\)-特徵點描述及比對](#)





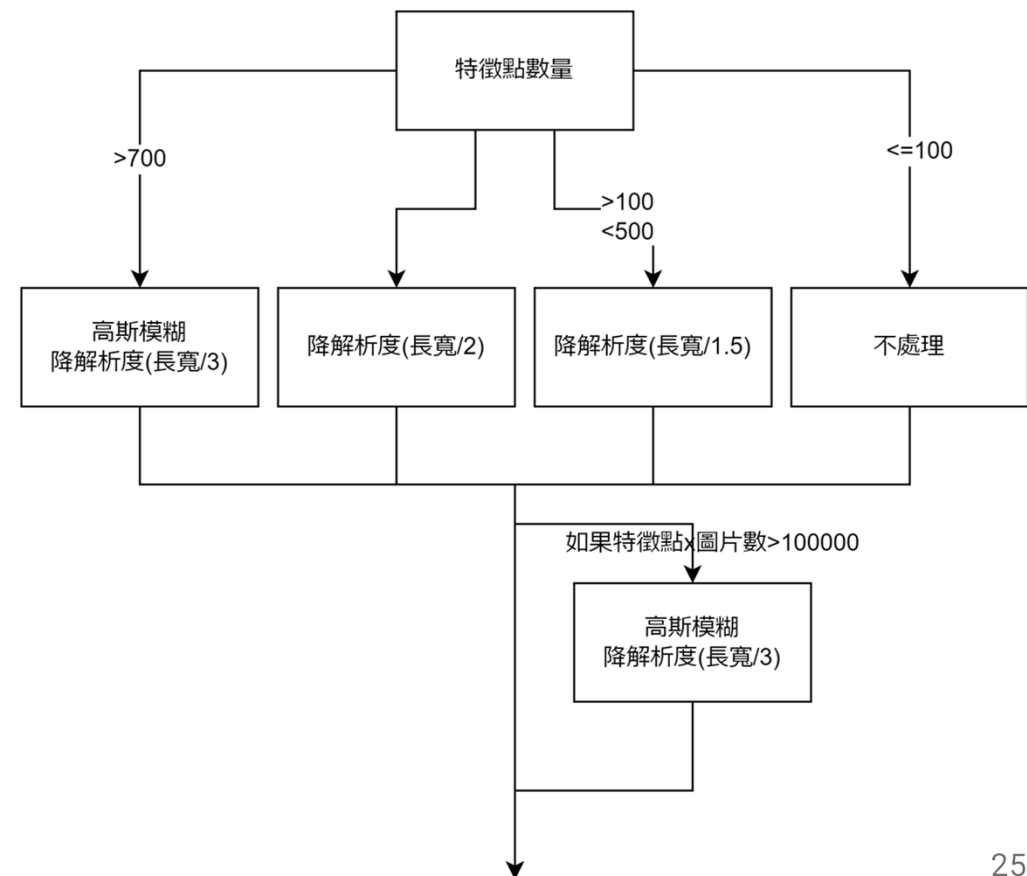
## 其餘排序 (2) - 高斯模糊、線性resize

降低特徵點數量避免運行時間過長  
(模糊或縮小之後再做特徵點偵測)

問題：正確率與速度間取捨  
(特徵點越多SRCC越接近1，但時間會很長)

參考資料：

[Gaussian Blur OpenCV Tutorial C++](#)  
[Image Resizing with OpenCV](#)



## 其餘排序 (3) - 特徵點配對

用opencv的matcher配對特徵點，找特徵點在兩張圖之間的座標距離

特徵點的移動距離平均最低者為下一幀



參考資料：

[Feature Matching with FLANN](#)

# 結果展示

## 數據集結果展示

|              | SRCC Rank  | SRCC 索引    | 執行時間(s) | MSE_average |
|--------------|------------|------------|---------|-------------|
| beach        | 0.398104   | 0.398104   | 298     | 3194.29     |
| boat_style   | 0.551328   | 0.551328   | 1074    | 1664.39     |
| candle_style | 0.0700356  | 0.0700356  | 631     | 794.981     |
| cctv         | 0.220956   | 0.220956   | 327     | 454.64      |
| costline     | 0.747092   | 0.747092   | 247     | 3983.49     |
| desert       | 0.368421   | 0.368421   | 204     | 3747.55     |
| DMC          | 0.282018   | 0.282018   | 720     | 1074.4      |
| flyout       | 0.874382   | 0.874382   | 337     | 1261.69     |
| helltaker    | 0.258766   | 0.258766   | 272     | 735.767     |
| PUBG         | 0.44473    | 0.44473    | 83      | 6428.86     |
| RushPixar    | 0.00449294 | 0.00449294 | 427     | 5189.52     |

## 數據集結果展示

|              | SRCC Rank | SRCC 索引  | 執行時間(s) | MSE_average |
|--------------|-----------|----------|---------|-------------|
| school       | 0.521515  | 0.521515 | 260     | 4105.34     |
| soccer_style | 0.194727  | 0.194727 | 152     | 1540.7      |
| TKUC         | 0.462024  | 0.462024 | 260     | 4443.74     |
| typing       | 0.370771  | 0.370771 | 684     | 670.437     |
| Average      | 0.3846    | 0.3846   | 395.2   | 2622.02     |

# 小組貢獻度

| 成員  | 貢獻度 |
|-----|-----|
| 葉雨婷 | 30% |
| 謝瑞榆 | 30% |
| 顏郁芩 | 40% |

Thank you for your listening

A dark blue, solid-colored shape that starts as a thin line on the left and expands into a large, upward-sloping triangle that fills the bottom right portion of the slide.