

Python 大作业报告

—LowPoly 图像效果

吴克文 倪星宇 张云帆

2017 年 4 月

1 准备工作

安装 Python3, 并安装库 Scipy, Numpy。

2 运行

```
$ python3 LowPoly.py path/to/input.png path/of/output.png
```

注:

input.png: 输入图片

output.png: 输出图片

3 核心算法

本作业参考了 [1][2] 两篇论文, 综合效果和实现难度进行了调整, 根据两位一作在知乎的回答¹, 删去了繁琐的细节调整 and 性能优化部分。

整体算法流程为: 先对图片进行边缘检测, 在边缘处取点, 并在全图随机撒点, 之后对点进行三角剖分, 最后对每个三角形进行颜色计算。

以下为算法的详细介绍。

3.1 边缘检测算法

此部分参考²。采用 *Sobel* 边缘检测算法。

¹<https://www.zhihu.com/question/29856775>

²<http://www.cnblogs.com/lancidie/archive/2011/07/17/2108885.html>

定义 3.1 *Sobel* 算子: 离散性差分算子, 用来运算图像亮度函数的灰度近似值。在图像的任何一点使用此算子, 将会产生对应的灰度矢量或是其法矢量。

该算子包含两组 3×3 的矩阵, 分别为横向及纵向, 将其与图像作平面卷积, 即可分别得出横向及纵向的亮度差分近似值。

如果以 A 代表原始图像, G_x 及 G_y 分别代表经横向及纵向边缘检测的图像灰度值, 其公式如下:

$$G_x = \begin{pmatrix} -1 & 0 & +1 \\ -2 & 0 & +2 \\ -1 & 0 & +1 \end{pmatrix} \times A \quad (1)$$

$$G_y = \begin{pmatrix} +1 & +2 & +1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{pmatrix} \times A \quad (2)$$

$$(3)$$

梯度 G 的计算方法为:

$$G = \sqrt{G_x^2 + G_y^2} \quad (4)$$

通常为了提高效率, 使用不开方的近似值:

$$|G| = |G_x| + |G_y| \quad (5)$$

如果梯度 G 大于某一阈值则认为该点 (x,y) 为边缘点。

然后可用以下公式计算梯度方向:

$$\Theta = \arctan\left(\frac{G_y}{G_x}\right) \quad (6)$$

Algorithm 1: *Sobel* Edge Feature Detection

Input: Source pic, Threshold

Output: List of vertices on edge

```

1 Initialize the vertex list;
2 foreach point in the src pic do
3   Calculate its gradient with Sobel operator;
4   if its gradient greater than threshold then
5     Add it to the vertex list;
6   end
7 end
8 Return the vertex list;
```

3.2 三角剖分

此部分参考³⁴。

定义 3.2 三角剖分：假设 \mathcal{V} 是二维实数域上的有限点集，边 e 是由点集中的点作为端点构成的封闭线段， \mathcal{E} 为 e 的集合。那么该点集 \mathcal{V} 的一个三角剖分 $\mathcal{T} = (\mathcal{V}, \mathcal{E})$ 是一个平面图 \mathcal{G} ，该平面图满足条件：

1. 除了端点，平面图中的边不包含点集中的任何点。
2. 没有相交边。
3. 平面图中所有的面都是三角面，且所有三角面的合集是散点集 \mathcal{V} 的凸包。

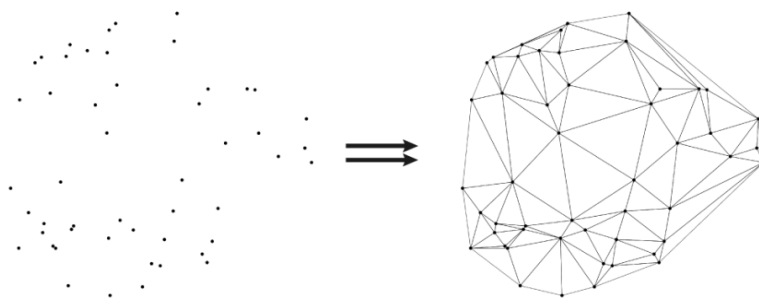
在实际中运用的最多的三角剖分是 *Delaunay* 三角剖分，它是一种特殊的三角剖分。

定义 3.3 *Delaunay* 边：假设 \mathcal{E} 中的一条边 $e = (a, b)$ ， e 若满足下列条件，则称之为 *Delaunay* 边：存在一个圆经过 a, b 两点，圆内不含点集 \mathcal{V} 中任何其他的点。这一特性又称空圆特性。

定义 3.4 *Delaunay* 三角剖分：如果点集 \mathcal{V} 的一个三角剖分 \mathcal{T} 只包含 *Delaunay* 边，那么该三角剖分称为 *Delaunay* 三角剖分。

定义 3.5 假设 \mathcal{T} 为 \mathcal{V} 的任一三角剖分，则 \mathcal{T} 是 \mathcal{V} 的一个 *Delaunay* 三角剖分，当前仅当 \mathcal{T} 中的每个三角形的外接圆的内部不包含 \mathcal{V} 中任何的点。

定义 3.6 超级三角形：该三角形包含了点集中所有的点。



³<http://paulbourke.net/papers/triangulate/>

⁴<http://www.cnblogs.com/zhiyishou/p/4430017.html>

Algorithm 2: *Delaunay* Triangulation

Input: Vertex list

Output: Triangle list

```
1 Initialize the triangle list;
2 Determine supertriangle;
3 Add supertriangle vertices to the end of the vertex list;
4 Add supertriangle to the triangle list;
5 foreach sample point in vertex list do
6     Initialize edge buffer;
7     foreach triangle currently in the triangle list do
8         calculate the triangle circumcircle center and radius;
9         if the point lies in the triangle circumcircle then
10             Add triangle edges to edge buffer;
11             remove triangle from the triangle list;
12         end
13         Delete all doubly specified edges from edge buffer, this leaves the
            edges of the enclosing polygon only;
14         Add to the triangle list all triangles formed between the point and
            the edges of the enclosing polygon;
15     end
16 Remove any triangles from triangle list that use supertriangle vertices;
17 Remove the supertriangle vertices from the vertex list;
18 end
```

3.3 颜色计算

根据论文 [1], 将每个三角形内部的所有点颜色按 L 值排序, 选取其中 40% ~ 60% 的点计算颜色均值。

定义 3.7 Lab 模式: Lab 模式是由国际照明委员会 (CIE) 于 1976 年公布的一种色彩模式, 是 CIE 组织确定的一个理论上包括了人眼可见的所有色彩的色彩模式。

定义 3.8 L 值: Lab 模式下的第一个通道, 即, 明度通道。

4 核心代码

5 效果展示

参考文献

- [1] Meng Gai and Guoping Wang. Artistic low poly rendering for images. *The visual computer*, 32(4):491–500, 2016.
- [2] Wenli Zhang, Shuangjiu Xiao, and Xin Shi. Low-poly style image and video processing. In *Systems, Signals and Image Processing (IWSSIP), 2015 International Conference on*, pages 97–100. IEEE, 2015.