LBP 推导

Soul Walker

2020年7月22日

0.1 原始 LBP

对于原始 LBP 算子定义在 3×3 的窗口内,窗口中心元素作为阈值,与其相邻的 8 个像素的灰度值进行比较,若周围的像素值大于中心的像素值,则该位置标记为 1,否则标记为 0(这里有体现 LBP 特征提取的一个优点,即 LBP 记录的是中心像素点与其周围像素点的差值标记,所以光照引起的所有像素灰度值同增同减,并不会导致 LBP 产生很大的变换)。那么这样的话,以左上角元素为其实位置,顺时针旋转记录这 8 个位置的被标记的值,可以得到 8 位的二进制数,那么这个 8 位二进制数有 2⁸ 种,这个数值就是 LBP 码(一般会转换为十进制),这个数值作为这个 3×3 窗口的中心像素点的 LBP 值。我们通过使用直方图对这 256 种 LBP 码可以做出统计。那么就可以形成一个有 256 个块的直方图,也就是说 256 维的直方图可以直接作为特征向量。

0.1.1 公式

$$LBP(x_c, y_c) = \sum_{p=1}^{P-1} sign(I(p) - I(c)) * 2^p$$
(0.1)

$$s(x) = \begin{cases} 1, x \ge 0\\ 0, otherwise \end{cases}$$
 (0.2)

其中,p 表示 3×3 窗口中除了中心像素点外的第 p 个像素点,I(c) 表示中心像素点的灰度值,I(p) 表示领域内第 p 个像素点的灰度值。

0.2 圆形 LBP 算子

对于上述原始 LBP 算子的扩展与补充(主要是适应不同尺度,以及旋转不变性要求),那么改进之后的 LBP 算法可以允许在半径为 R 的圆形区域内有任意多的像素点,那么我们就可以得到以半径为 R 的圆形区域内有 P 个采样点的 LBP 算子

0.2.1 公式

$$LBP_{P,R}(x_c, y_c) = \sum_{p=1}^{P} sign(I(p) - I(c)) * 2^{P}$$
(0.3)

$$\begin{cases} x_p = x_c + R * cos(\frac{2\pi p}{P}) \\ y_p = y_c - R * sin(\frac{2\pi p}{P}) \end{cases}$$

$$(0.4)$$

$$sign(x) = \begin{cases} 1, x \ge 0\\ 0, otherwise \end{cases}$$
 (0.5)

$$sign(x) = \begin{cases} 1, x \ge 0\\ 0, otherwise \end{cases}$$
 (0.6)

其中,p 表示圆形区域中总计 P 个采样点中的第 p 个采样点,I(c) 表示中心像素的灰度值,I(p) 表示圆形边界像素点中第 p 个点的灰度值。

在实现中还有一点需要解释的是圆形 LBP 特征中非整数位置灰度值计算的 双线性插值方法。双线性插值其实就是非整数点的像素等于周围像素点的加 权平均,而我们的目的就是求出权值及周围像素点的位置 以 P=8, R=1 为例有如下步骤:

首先, 假设中心点位置为 (i,j), 那么, 左上角位置:

$$x = i + R \times \cos(\frac{2\pi p}{P})$$

$$y = j - R \times \sin(\frac{2\pi p}{P})$$
(0.7)

然后,我们计算需要进行加权平均的四个点的位置 $(x_1,y_1),(x_2,y_2),(x_1,y_2),(x_2,y_1)$

$$x_1 = floor(x)$$

$$y_1 = floor(y)$$

$$x_2 = ceil(x)$$

$$y_2 = ceil(y)$$

$$(0.8)$$

其中, floor 为向下取整, ceil 为向上取整。

接下来, 我们将坐标映射到 0 1 之间:

$$cx = x - x_1$$

$$cy = y - y_1$$

$$(0.9)$$

然后, 计算权重:

$$w_1 = (1 - cx) \times (1 - cy)$$

$$w_2 = cx \times (1 - cy)$$

$$w_3 = (1 - cx) \times cy$$

$$w_4 = cx \times cy$$

$$(0.10)$$

最后, 求非整数位置的灰度值:

$$res = img(x_1, y_1) \times w_1 + img(x_1, y_2) \times w_2 + img(x_2, y_1) \times w_3 + img(x_2, y_2) \times w_4$$
(0.11)

0.3 代码实现

```
import numpy as np
import math
def CircularLocalBinaryPattern(img, P, R):
   This is a implement of Curcular Local Binary Pattern
   Args:
       img: The image we want to process
       P: The number of sample points
       R: The radius of the sampled circular area
   Returns:
       The image after being processed.
   height, width = img.shape
   img.astype(dtype=np.float32)
   res = img.copy()
   # To contain the nearest point of the center point
   neighbours = np.zeros((1, P), dtype=np.uint8)
   # To contain the value of LBP formula
   LBPValue = np.zeros((1, P), dtype=np.uint8)
   for x in range(R, width - R - 1):
       for y in range(R, height - R - 1):
          LBP = 0.
          # First calculate the pixel values corresponding to a
              total of P points, using bilinear interpolation
          for n in range(P):
              theta = float(2 * np.pi * n) / P
              xn = x + R * np.cos(theta)
              yn = y - R * np.sin(theta)
              # Round down
```

```
x1 = int(math.floor(xn))
   y1 = int(math.floor(yn))
   # Round up
   x2 = int(math.ceil(xn))
   y2 = int(math.ceil(yn))
   # Map coordinates between 0 and 1
   cx = np.abs(x - x1)
   cy = np.abs(y - y1)
   # The weights of Bilinear interpolation
   w1 = (1 - cx) * (1 - cy)
   w2 = cx * (1 - cy)
   w3 = (1 - cx) * cy
   w4 = cx * cy
   # Calculate the gray value of the n-th sampling point
       according to the bilinear interpolation formula
   neighbour = img[y1, x1] * w1 + img[y2, x1] * w2 +
       img[y1, x2] * w3 + img[y2, x2] * w4
   neighbours[0, n] = neighbour
center = img[y, x]
for n in range(P):
   if neighbours[0, n] > center:
       LBPValue[0, n] = 1
   else:
       LBPValue[0, n] = 0
for n in range(P):
   LBP += LBPValue[0, n] * 2 ** n
```

```
# Map gray space to 0-255
res[y, x] = int(LBP / (2 ** P - 1) * 255)
```

return res