ディジタルメディア処理

担当: 井尻 敬

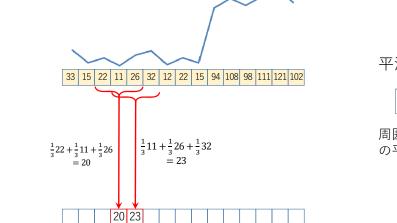
フィルタ処理2:非線形フィルタ,ハーフトーニング

達成目標

- 非線形フィルタ処理(エッジ保存平滑化フィルタ) の計算法と効果を説明できる
- ハーフトーン処理の計算法と効果を説明できる

Contents

- 線形フィルタの復習
- 非線形フィルタ
- ハーフトーニング



線形フィルタの例 1D

復習

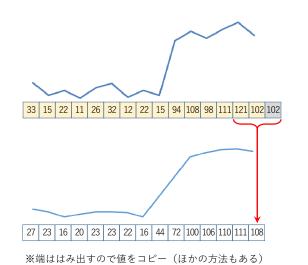
平滑化したい!

1/3 1/3 1/3

周囲3ピクセル の平均を取る

線形フィルタの復習

線形フィルタの例 1D

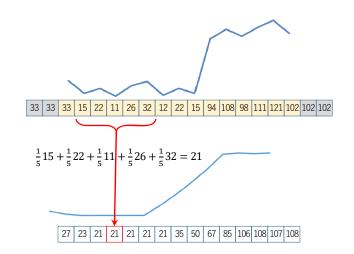


平滑化したい!

1/3 1/3 1/3

周囲3ピクセル の平均を取る

線形フィルタの例 1D

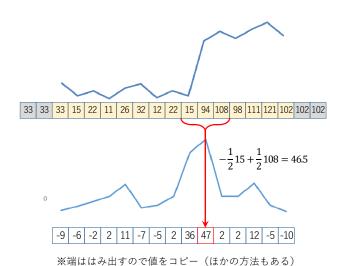


もっと 平滑化したい!

1/5 1/5 1/5 1/5 1/5

周囲5ピクセル の平均を取る

線形フィルタの例 1D



エッジ (変化の大きい部分) を検出したい

> -0.5 0.5 0

右と左のピクセルの 差をとる

Convolution(畳み込み)とは

二つの関数 f(t)g(t) を重ね合わせる演算で以下の通り定義される

連続関数
$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$$

離散関数

$$(f * g)(n) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} f(k)g(n-k)$$

f(t) を固定し、g(t) を平行移動しながらf(t)に掛けあわせ、得られた関数を積分するとみてもよいかも

例題)

2つの関数f gの畳み込みを求めよ $(f*g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x-t)dt$

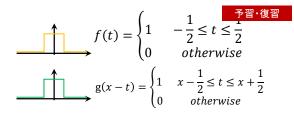
$$f(x) = \begin{cases} 1 & -\frac{1}{2} \le x \le \frac{1}{2} \\ 0 & otherwise \end{cases}$$

$$g(x) = \begin{cases} 1 & -\frac{1}{2} \le x \le \frac{1}{2} \\ 0 & otherwise \end{cases}$$

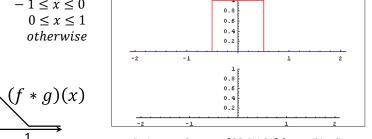
例題)

2つの関数f gの畳み込みを求めよ

$$(f * g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(x - t)dt$$



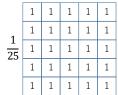
$$(f * g)(x) = \begin{cases} x+1 & -1 \le x \le 0\\ 1-x & 0 \le x \le 1\\ 0 & otherwise \end{cases}$$



By Lautaro Carmona [CC-BY-SA] from wikipedia

線形フィルタ:平滑化

	1	1	1	
$\frac{1}{9}$	1	1	1	
7	1	1	1	









線形フィルタ:エッジ検出(微分)

• 前述の単純なフィルタはノイズにも鋭敏に反応する

• ノイズを押さえつつエッジを検出するフィルタが必要

横方向微分 : 横方向微分 し 縦方向平滑化 する 縦方向微分 : 縦方向微分 し 横方向平滑化 する

Prewitt filter

I TOWITE IIITOI						
-1	0	1		-1	-1	-1
-1	0	1		0	0	0
-1	0	1		1	1	1

Sobel filter

0	1		-1	-2	-1
0	2		0	0	0
0	1		1	2	1
	0	0 2	0 2	0 2 0	0 2 0 0

元画像



微分フィルタの正値を可視化 Sobelフィルタではノイズが 削減されているのが分かる





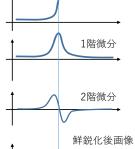






復習

入力画像



線形フィルタ: 鮮鋭化フィルタ

2回微分に関するラプラシアンフィルタを改良すると 画像のエッジを強調する鮮鋭化フィルタが設計できる







空間フィルタとは

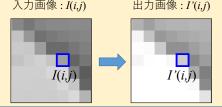
- 空間フィルタとは周囲の情報を利用して画素値を決めるフィルタ
- •空間フィルタは、線形フィルタと非線形フィルタに分けられる

トーンカーブ:

出力画素 *I'(i,j)* を求めるのに 入力画素 I(i.j)のみを利用

入力画像: I(i,j)

出力画像: I'(i,j)

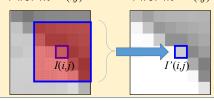


空間フィルタ:

出力画素 I'(i,j) を求めるのに 入力画素 I(i.j)の周囲画素も利用

入力画像: I(i,j)

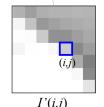
出力画像: I'(i,j)



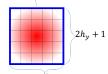
線形フィルタとは

出力画素値を, 入力画像の周囲画素の重み付和で計算する

$$I'(i,j) = \sum_{m=-h_y}^{h_y} \sum_{n=-h_x}^{h_x} h(m,n) \ I(i+m,j+n)$$

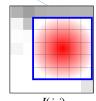


I'(i,j)出力画像



 $2h_{r} + 1$

h(i,j)フィルタ 各画素に重みが入っている



I(i,j)入力画像

非線形フィルタ

準備:平均と分散

実数値の集合 $\{x_i|i=1,...,N\}$ が与えられたとき、 その平均は $\mu = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N x_i$,分散は $\sigma^2 = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (x_i - \mu)^2$ で与えられる

- 1. 以下の集合の平均と分散を求めよ {3,0,3,5,4,3,5,1}
- 2. 以下の集合AとBどちらが分散が大きい A: {3,4,3,4,3,2,2}, B: {3,5,3,5,3,1,1}

エッジ保存平滑化フィルタ



平滑化フィルタでは, 画素(i,j)を計算するため周囲の画素の平均を計算した

1/25 1/25

入力画像



出力画像

エッジ保存平滑化フィルタでは、以下9種の領域を考え、 一番分散の小さな領域の平均値を、その画素の値とする







平滑化フィルタ



エッジ保存平滑化フィルタ



中央値フィルタ(Median filter)

• 中央値 (median)とは… 数値の集合の代表値 数値の小さい順に並べ、ちょうど中央に位置する値

入力: 6, 2, 1, 5, 3, 12, 1000

平均: 1/7 x (6+2+1+5+3+12+1000) = 147

中央値: 1, 2, 3, 5, 6, 12, 1000 → 5

中央値と平均値は、用途によって使い分ける

→ 年収など、外れ値の影響が大きい対象には中央値を

中央値フィルタ(Median filter)

Process>Filters>Gaussian Blur Process>Filters>median







Salt &pepper noise image

Gaussian filter

Median filter

Plug in>Process > Bilateral Filters

- + 画素(i,j)を中心とする 幅hの窓内の中央値を新しい画素値とする
- + 外れ値(スパイクノイズ)を除去出来る
- +特徴(エッジ)をある程度保存する

Original image

バイラテラルフィルタ

画像中の領域境界(強いエッジ)をまたがずに平滑化

単純な平滑化



特徴保存平滑化



(Gaussian filter)









写真は Shin Yoshizawa

バイラテラルフィルタ





Bi-Lateral Filer Spatial radi:3 Range radi:50



Bi-Lateral Filer Spatial radi:5 Range radi:80

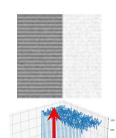
ブラー効果により顔の"あら"が消える 輪郭が保持されるのでフィルターをかけたことに気づきにくい あまり強くかけすぎると不自然な画像になる

バイラテラルフィルタ

画像は [CG-Arts協会 ディジタル画像処理 図5.37]を 参考に井尻が再作成したもの

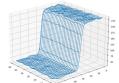
最も有名な特徴保存フィルタの1つ

空間的距離だけでなく、画素値の差を利用して重み計算



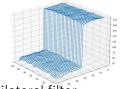
Bilateral空間 入力画像 + 位置空間 + 値空間





Gaussian filter 位置空間の距離で重み付け (遠いほど重みを小さく)





Bilateral filter
Bilateral空間の距離で重み付け
(遠いほど重みを小さく)

バイラテラルフィルタ

$$I_{new}(\mathbf{x}) = \frac{\sum_{\mathbf{y} \in W_{\mathbf{x}}} h(\mathbf{x}, \mathbf{y}) I(\mathbf{y})}{\sum_{\mathbf{y} \in W_{\mathbf{x}}} h(\mathbf{x}, \mathbf{y})}$$

 y 加算する画素.

 x:注目画素 (i,j)

 y 加算する画素.

※『カーネル/別 は窓内の 画素値に依存するので 線形フィルタではない x:注目画素位置

y:局所窓内の画素位置

. W_x: xが中心の局所窓

Gaussian filter:

$$h(\mathbf{x},\mathbf{y})=G_{S}(|\mathbf{x}-\mathbf{y}|)$$

Bilateral filter:

$$h(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = G_{s}(|\mathbf{x} - \mathbf{y}|) \cdot G_{h}(|I(\mathbf{x}) - I(\mathbf{y})|)$$

Spatial Kernel

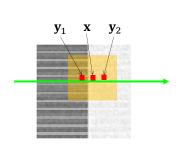
Intensity Kernel

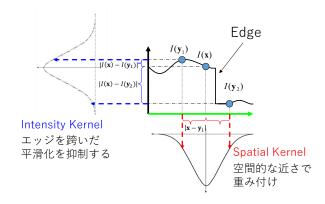
 G_{σ} は標準偏差 σ のガウス関数

バイラテラルフィルタ

注目画素位置 $\mathbf{x} = (i,j)$ 窓内の画素位置 $\mathbf{y} = (i+m,j+n)$

$$h(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = G_{S}(|\mathbf{x} - \mathbf{y}|) \cdot G_{h}(|I(\mathbf{x}) - I(\mathbf{y})|)$$





バイラテラルフィルタ (パラメタ)

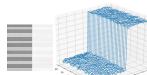
 $h(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = G_{s}(|\mathbf{x} - \mathbf{y}|) \cdot G_{h}(|I(\mathbf{x}) - I(\mathbf{y})|)$

パラメータh: 平滑化したい領域の輝度値の標準偏差の 0.5-2.0倍程度をよく用いる 複数回適用すると良い結果が出やすい

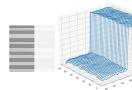
カラー画像はチャンネル毎でなく、以下を用いて同じ重みを利用するとよい

$$|I(\mathbf{x}) - I(\mathbf{y})| = \begin{pmatrix} R(\mathbf{x}) - R(\mathbf{y}) \\ G(\mathbf{x}) - G(\mathbf{y}) \\ B(\mathbf{x}) - B(\mathbf{y}) \end{pmatrix}$$

入力データ



Bilateral filter 1回



Bilateral filter 2回

まとめ:空間フィルタ (非線形)

- エッジ保存効果のあるフィルタを紹介した
 - ・エッジ保存平滑化
 - メディアンフィルタ
 - バイラテラルフィルタ
- 線形フィルタと比べ計算量は大きいが、特殊な効果が得られる

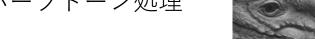




写真は Shin Yoshizawa氏により提供されたもの

ハーフトーン処理

ハーフトーン処理



- グレースケール画像を白黒2値画像に変換する
 - 白黒画素の密度により濃淡を表現する
 - 画素が十分細かければ人の目に濃淡として認識される





濃度パターン法





ディザ法





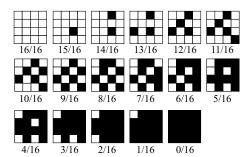


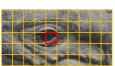
智美抗数

濃度パターン法

- 1. 元画像を4 x 4のブロックに分割
- 2. 各ブロックの平均輝度値を計算
- 3. 各ブロックについて似た平均輝度値をもつパターンを選択し、置き換える

※ブロックのサイズは変更可(今回は4x4)

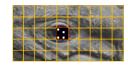






4x4のブロック

平均画素値:73.0 [0,1]に正規化:0.286 4/17~5/17の範囲なのでパ ターン4を採用する







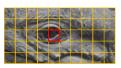
欠点:繰り返しパターンが目立つ

ディザ法

- 1. 元画像を4x4のブロックに分割
- 2. 4x4のディザパターンを用意
- 3. 各ブロックの画素においてディザ パターンと比較

ディザパターンの値以上 ->白 ディザパターンの値より小さい ->黒

※比較する際,画像の画素値を[0,255]から [0,16]に変更しておく



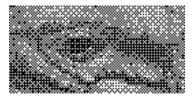
0	8	2	10
12	4	14	6
3	11	1	9
15	7	13	5





ディザパターン 4x4

4x4のブロック 出力パタ [0,16]に変換済み



欠点:繰り返しパターンが目立つ

誤差拡散法

- 左上からラスタスキャンし一画素ずつ 以下の通り2値化する
- ・ 注目画素の画素値がIのとき

1. 二值化処理

I>127 →注目画素を白に I≤127 →注目画素を黒に

2. 誤差拡散

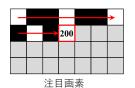
上の二値化で以下の誤差eが発生した

 $I > 127 \rightarrow e = I - 255$

 $I \leq 127 \rightarrow e = I - 0$

この誤差を隣接画素 I_1 , I_2 , I_3 , I_4 分配 (画素値を変化させる)

 $I_1 \leftarrow I_1 + \frac{5}{16}e, \ I_2 \leftarrow I_2 + \frac{3}{16}e,$ $I_3 \leftarrow I_3 + \frac{5}{16}e, \ I_4 \leftarrow I_4 + \frac{3}{16}e$





-17

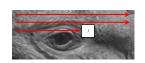
誤差拡散する隣接画素

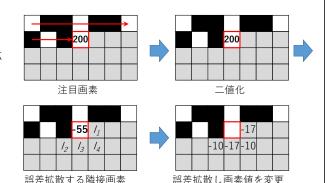
誤差拡散し画素値を変更

誤差拡散法

- 実装時の問題:右端や下端では誤差を 拡散させる画素がない
- 解決策:右端や下端の計算時,誤差を 拡散させる画素がない場合には誤差拡 散を行わない

※ 小テストにて、誤差拡散法の欠点を 問う課題を出しています。この右端・ 左端にておきる問題は、回避可能なの でこれ以外の欠点を回答してください。





まとめ:ハーフトーン処理

• グレースケール画像を白黒2値画像で表現する手法

濃度パターン法:ブロックの輝度値を利用し濃度パターンで置き換える

ディザ法:ディザパターンと画素値を比較し二値化

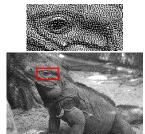
誤差拡散法 : ラスタスキャン順に二値化し、発生した誤差を隣接画素に拡散する

• プログラミング演習で実装します









誤差拡散

濃度パターン法

ディザ法