(0,1), (1,0):

A. Inderka, A. Pollehn, S. Schulz Email: steinhage@cs.uni-bonn.de, {s6alinde,s6aapoll,s6sfschu}@uni-bonn.de

## Übungsblatt 4

Abgabe bis Sonntag, 20.11.2023, 12:00 Uhr in Gruppen von 3 bis 4 Personen

## 1 ImageToolBox: Medianfilter (1P)

Implementieren Sie das Medianfilter. Wenden Sie das Medianfilter auf die Bilder Testbild\_Lena\_512x512.ppm und Testbild\_Rauschen\_640x480.ppm aus dem Verzeichnis image der ImageToolBox an. Fügen Sie die Ergebnisbilder Ihrer Lösung als Anlage bei.

## 2 ITB: Minimum- und Maximumfilter (2P)

Minimum- und Maximumfilter sind Rangordnungsfilter, die zur Klasse der morphologischen Filter gehören. Sie können dazu genutzt werden, Strukturen abzutragen (Erosion) und zu erweitern (Dilatation). Die Filter arbeiten mit Hilfe eines Strukturelements B, das aus dem Ursprungspixel und weiteren beliebig angeordneten Pixeln besteht und durch einen Definitionsbereich  $D_B$  definiert ist. Der Ursprungspixel ist im Normalfall auch der Bezugspunkt, auf den sich die Filterung bezieht. So kann B ein  $3 \times 3$ -Quadrat wie beim  $3 \times 3$ -Medianfilter sein mit  $D_B = \{(-1, -1), (-1, 0), (-1, 1), (0, -1), (0, 0), (0, 1), (1, -1), (1, 0), (1, 1)\}$ . Für diese Aufgabe soll B ein Kreuz sein mit  $D_B = \{(-1, 0), (0, -1), (0, 0), (0$ 



Das Minimumfilter oder die Erosion  $(I \oplus B)(x,y)$  ist definiert als

$$(I \ominus X)(x,y) = \min\{I(x+s,y+t) - B(s,t) | (s,t) \in D_B\}. \tag{1}$$

Für das Maximumfilter oder die Dilatation  $(I \oplus B)(x, y)$  gilt analog:

$$(I \oplus X)(x,y) = \max\{I(x+s,y+t) + B(s,t) | (s,t) \in D_B\}.$$
 (2)

Implementieren Sie Minimum- und Maximumfilter und wenden Sie diese auf die beiliegenden Bilder Allen\_Key.ppm sowie Test\_Allen\_Key.ppm an. Dabei soll vom Nutzer ausgewählt werden können, ob Erosion oder Dilatation angewendet wird. Verwenden Sie für beide Modi das o.g. Strukturelement. Fügen Sie die Ergebnisbilder Ihrer Lösung als Anlage bei.

Email: steinhage@cs.uni-bonn.de, {s6alinde,s6aapoll,s6sfschu}@uni-bonn.de

### 3 ImageToolBox: Diffusionsfilter (5P)

Implementieren Sie ein isotropes inhomogenes Diffusionsfilter, wobei Sie von einem Grauwertbild als Eingabe ausgehen können. Der benötigte Parameter  $\epsilon_0$  sowie die Anzahl der Iterationen sollen vom Benutzer wählbar sein. Gehen Sie dabei in jeder Iteration wie folgt vor:

- A. Schätzen Sie zunächst die Gradienten  $\partial I(x,y)/\partial x$  sowie  $\partial I(x,y)/\partial y$  durch Differenzen in x- bzw. y-Richtung wie auf Folie 24 von Vorlesung 4 vorgeschlagen.
- B. Erstellen Sie daraus den Diffusionstensor laut Folie 29 in Vorlesung 4 und berechnen für jeden Pixel den Fluss  $\vec{j}(x,y)$  laut Folie 20.
- C. Schätzen Sie nun die Gradienten  $\partial j_x(x,y)/\partial x$  und  $\partial j_y(x,y)/\partial y$ , indem Sie die Differenzen des Flusses  $\vec{j}(x,y)$  in x- bzw. y-Richtung betrachten wie auf Folie 24 von Vorlesung 6 vorgeschlagen.
- D. Die Divergenz an den Koordinaten (x, y) ergibt sich nun als

$$div \ \vec{j}(x,y) = \frac{\partial j_x(x,y)}{\partial x} + \frac{\partial j_y(x,y)}{\partial y}$$

E. Die Ergebnisintensität des Pixels (x, y) in Iteration i ergibt sich durch  $I(x, y, t_{i-1}) - div \vec{j}(x, y, t_i)$ .

Testen Sie Ihr Filter auf  $Testbild\_Rauschen\_640x480.ppm$  aus dem Verzeichnis image der ImageToolBox mit  $\epsilon_0=1$  und 500 Iterationen. Fügen Sie das Ergebnisbild Ihrer Lösung als Anlage bei.

 $A.\ Inderka,\ A.\ Pollehn,\ S.\ Schulz\\ Email:\ steinhage@cs.uni-bonn.de,\ \{s6alinde,s6aapoll,s6sfschu\}@uni-bonn.de$ 

# 4 Tensorberechnung für anisotropes inhomogenes Diffusionsfilter (2P)

Gegeben sei der folgende 5 × 5-Grauwertbildausschnitt:

10	10	10	10	20
10	10	10	20	20
10	10	20	20	20
10	20	20	20	20
20	20	20	20	20

Der Diffusionstensor wird durch Eigenwertzerlegung ermittelt (Folien 32 ff.)

- A. Berechnen Sie mit expliziter Herleitung die beiden Eigenvektoren und Eigenwerte für die Anwendung des Diffusionstensors im zentralen Pixel des obigen Ausschnitts. Die Intensitätsgradienten in x- und y-Richtung sind dabei durch Differenzen der Intensitäten zu approximieren: I(x+1,y) I(x-1,y) bzw. I(x,y+1) I(x,y-1). (1,0) P)
- B. Berechnen mit expliziter Herleitung den resultierenden Diffusionstensor für die Anwendung im zentralen Pixel des obigen Ausschnitts. Setzen Sie dabei der Einfachheit halber  $\epsilon_0=1$  und  $\lambda=1.$  (0,5 P)
- C. Begründen Sie, warum der resultierende Diffusionstensor positiv definit ist.(0.5P)