Лабораторна робота Снеговського Влада ІПС-31

Код:

```
import numpy
from PIL import Image
   # Temp array
temp = []
# Index
    result = []
result = numpy.zeros((len(data),len(data[0])))
        temp.append(0)
                else:
                       temp.append(0)
                       for k in range(f size):
                           temp.append(\overline{data}[i + z - ind][j + k - ind])
            temp.sort()
            result[i][j] = temp[len(temp) // 2]
            temp = []
    return result
    img = Image.open("Saturn2.gif").convert("L")
    arr = numpy.array(img)
    removed noise = MedianFilter(arr, 3)
    img = Image.fromarray(removed noise)
    img.show()
main()
```

Середня фільтрація є нелінійним процесом, який використовується для зменшення імпульсивного шуму та збереження властивостей краю при одночасному зменшенні шуму.

Збереження краю:

Для усунення шуму використовуються Медіанний фільтр. Єдина відмінність між середнім фільтром і Гауссовим фільтром полягає в тому, що медіанний фільтр зберігає властивість краю, тоді як Гаусів фільтр - ні. Збереження країв є важливою властивістю, оскільки краї важливі для зовнішнього вигляду. Для властивості збереження країв середній фільтр широко використовується в цифровій обробці зображень.

В алгоритмі:

Зберігаємо значення пікселів вхідного зображення в масиві.

Для кожного значення пікселя зберігають усі сусідні значення пікселів, включаючи цю клітинку, у новому масиві. Сортуємо цей масив data[]. Медіана цього масиву використовується для зберігання інтенсивності пікселів вихідного зображення.



