计算机高级语言课程设计题目

编写一个遥感图像处理<u>控制台程序</u>,要求在控制台上输入字母菜单,执行相应的功能。要求用**类对象**,实现主体功能。其功能菜单如下:

序号	功能菜单	功能	备注
0	X – Exit	退出程序	必做
1	O – Open Image	输入图像文件路径,即可读入文件数据	必做
2	I – Information	输出当前图像的路径,行列值、波段数、数据	必做
		类型、排列方式等信息	
3	C –Close Image	关闭当前图像	必做
4	S – Statistics	输出图像数据统计量,文件未打开,输出提示	必做
5	H – Histogram	输出图像的直方图	必做
6	? – Help	输出本信息	必做
7	A – Save as File	输入保存的文件路径,输出图像为二进制文件	选做
8	R – Rotate Image	图像旋转,输入旋转角度,逆时针旋转图像	选做
9	<mark>Z – Zoom</mark>	图像缩放,输入缩放比例尺,输出缩放图像	选做
10	<mark>F - Filter</mark>	输入滤波核,执行滤波,输出滤波后图像	选做

功能描述

以下功能描述均在程序启动之后的描述。

O – Open Image

功能描述: 在控制台输入字符'O'或'o',程序提示输入图像文件路径,回车后,读取指定图像文件。

返回值:要求返回错误码,0-为读取成功。

程序流程: 1) 读取图像文件头,得到行、列、波段数、排列方式、数据类型等信息; 2) 动态分配图像数据内存,文件 IO 读取二进制流。

I – Information

功能描述:在控制台输入字符'1'或'i',若图像已经打开,输出图像相关统计信息。

返回值:错误则输出错误信息,成功则输出图像信息。

程序流程:1)若图像文件打开,则输出图像路径行、列、波段数、排列方式、数据类型等信息到控制台。输出内容有:

路径: c:\test.img

行: 400 列: 400 ...

C -Close Image

功能描述:在控制台输入字符'C'或'c',关闭当前打开的文件。

返回值:错误则返回错误信息,正确,返回0。

程序流程:释放图像数据存储空间。

X - Exit

功能描述: 在控制台输入字符'X'或'x',程序退出。

返回值:返回0。

程序流程:释放所有对象,程序退出。

? - Help

功能描述: 在控制台输入字符'?',程序输出菜单信息。

返回值: 返回 0。

程序流程:显示菜单信息。

A – Save as File

功能描述: 在控制台输入字符'A'或'a', 提示输入另存文件路径, 写数据文件。

返回值:错误-错误信息;正确-返回 success。

程序流程: 1) 写二进制流文件。

S – Statistics

功能描述: 在控制台输入字符'S'或'S',输出当前图像文件的统计信息;图像文件未打开,则返回提示信息。

返回值:错误-错误信息/正确-返回 success。

程序流程: 1) 遍历图像数据; 2) 统计相关信息(均值、方差、最大值、最小值)

H – Histogram

功能描述:在控制台输入字符'H'或'h',输出当前图像的直方图信息;图像文件未打开,则返回提示信息。

返回值:错误-错误信息/正确-返回 success。

程序流程:1)遍历图像各个波段数据;2)统计直方图

R – Rotate Image

功能描述: 在控制台输入字符'R'或'r',提示输入旋转角度(0-360°),将图像逆时针旋转指定角度。

返回值: 返回 0。

程序流程: 1) 输入旋转角度 (0-360°); 2) 旋转图像。

Z - Zoom

功能描述:在控制台输入字符'Z'或'z',提示输入缩放比例,缩放图像。

返回值: 返回 0。

程序流程:1)输入缩放比例;2)执行图像缩放。

F – Filter

功能描述:在控制台输入字符'F'或'f',提示输入滤波核,执行图像卷积。

返回值: 返回 0。

程序流程: 1) 输入滤波核; 2) 执行图像卷积。

附录

附 1: 遥感数据格式——BSQ、BIP、BIL

遥感图像数据又称栅格数据(Raster),其存储形式如图 1 所示,等同于三维矩阵,三个维度分别是:波段、行、列。

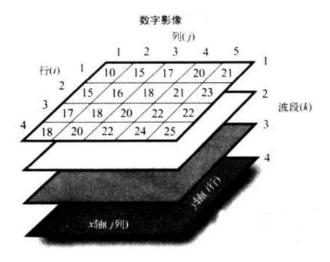


图 1: 数字影像数据存储形式

根据栅格数据的排列顺序不同,通常会分为:按波段次序记录(BSQ)、逐行按波段次序记录(BIL)、逐像元按波段次序记录(BIP)三种。

1) BSQ - Band Sequential Format

按波段次序记录(Band Sequential Format, BSQ)格式是将每个波段全部像元值放在一个单独的文件中。每个波段文件有各自开始的头记录和 EOF 标记。

2) BIL - Band Interleaved by Line

逐行按波段次序记录(Band Interleaved by Line, BIL)格式的文件将每行像元的 n 个波段亮度值按顺序放置在数据集中。例如,如果在数据集中有 3 个波段,首先放置第 1 行第 1 波段所有的像元值,然后放置第 1 行第 2 波段所有的像元值,再放置第 1 行第 3 波段所有的像元值。在数据集的结束处放置一个 EOF 标记。

3) BIP - Band Interleaved by Pixel

逐像元按波段次序记录(Band Interleaved by Pixel, BIP)格式将每个像元的n个波段的亮度值按顺序排列在数据集中。(如:包含3个波段的数据集,矩阵中第1个像元(1,1)的格式是(1,1,1;1,1,2;1,1,3))。然后,再将像元(1,2)的亮度值放在数据集中(如:1,2,1;1,2,2;1,2,3)等等。在数据集的结束处放置一个文件结尾(End-Of-File, EOF)标记。

三种遥感数据格式存储数据的排列方式略有不同,以某块影像为例,BSQ、BIL、BIP的数据格式如图 2 所示。

遥感数据格式

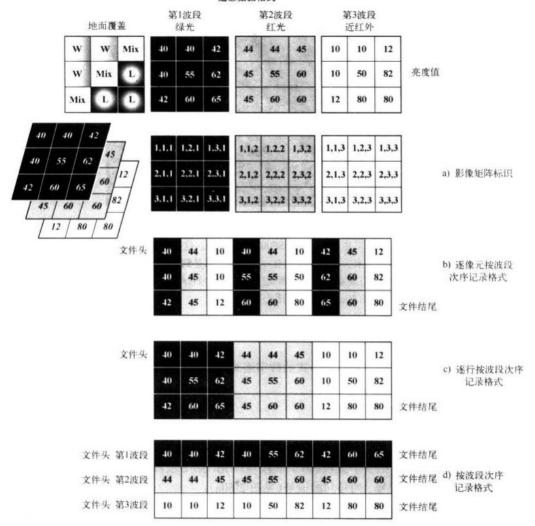


图 2: 数字影像的数据格式

附 2: 图像的一元统计量

1)均值

均值 (μ) 即数学平均值,是所有亮度观测值的总和除以观测值的总个数(Freud 和 Wilson, 2003),常用来度量集中趋势。单波段影像均值 μ_b ,由n个亮度值 BV $_k$ 计算得到,公式如下:

$$\mu_k = \frac{\sum_{i=1}^n \mathrm{BV}_{ik}}{n}$$

2) 方差

样本方差是离差平方和的均值。单波段影像的方差 vark 由以下公式计算:

$$var_k = \frac{\sum_{i=1}^{n} (BV_{ik} - \mu_k)^2}{n}$$

式中, $\sum (BV_{ik} - \mu_k)^2$ 是离差平方和(SS)(Davis, 2002)。如果样本均值(μ_k)就是总体均值,那么这就是精确的方差计算方法。但用公式(4-2)计算的样本方差会低于总体方差,因为样本均值(公式(4-1)中的 μ_k)是在离差平方最小的情况下计算出来的。所以,在计算方差的公式中,分母应该为n-1,使结果稍微偏大一些,从而让样本方差成为总体方差的一个无偏估计(Walpole 等,2002):

$$var_k = \frac{SS}{n-1}$$

标准差是方差的正平方根(Freud 和 Wilson, 2003)。单波段影像像元亮度值的标准差 s_k 通过下式计算:

$$s_k = \sqrt{\operatorname{var}_k}$$

- 3) 最大值 某个波段数据中的最大值 max。
- 4) 最小值 某个波段数据中的最小值 min。
- 5) 直方图

直方图是影像亮度值频率统计信息的图形表达方式(Hair 等, 1998), 横坐标(x)为影像 某波段亮度值的量化等级 quant_k, 纵坐标(y)代表这些亮度值出现的频率。例如, 对于南卡罗来纳州查尔斯顿地区 Landsat TM 第 4 波段原始灰度直方图(见图 4-2), 直方图中的峰对应于主要的地面覆盖类型,包括: a 开阔水体; b 海岸带湿地; c 丘陵地。注意 Landsat TM 第 4 波段亮度值被压缩到 0~255 低值的 1/3 值域内, 这表明影像数据对比度相对较低。如果将这幅原始的 Landsat TM 第 4 波段影像显示在显示器屏幕或者输出到打印纸上, 会显得相对较暗且难以解译。

直方图可以用一维数组描述,数组的下标代表某个灰度值,数组元素的值代表该灰度值出现在某个波段中的次数(频度)。数组元素之和等于图像行值×图像列值(1)。

附录 3: 图像几何变换

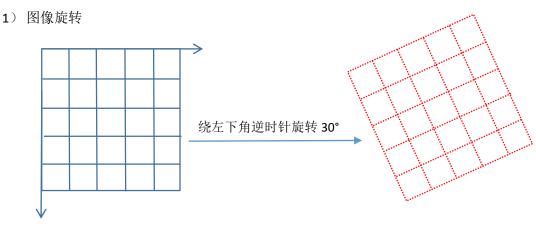


图 3-a: 原始图像

图 4-b: 旋转后图像

待续。。。

2) 缩放

待续。。。

附录 4: 重采样

待续

附录 5: 卷积

待续