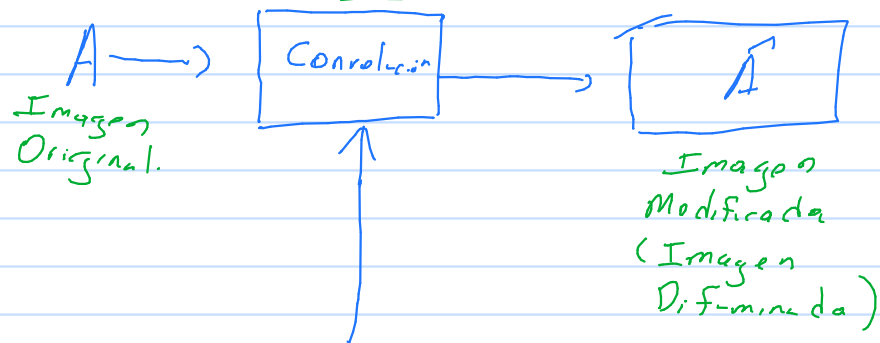


Procesamiento de Imágenes

Fecha: 19 de junio
Inicio: 1:05 pm

Técnicas para eliminar difuminación de imágenes.

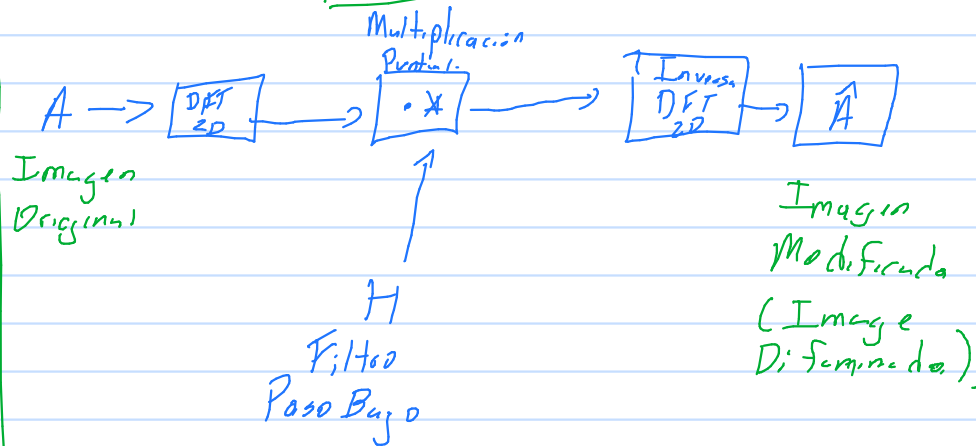
Forma 1



h
Filtro Paso Bajo

- Ideal
- Gaussiano
- Butterworth.

Forma 2



Ver ejemplo de Programación

Usando el dominio de espacial, además de asumir que la imagen no tiene ruido aditivo, entonces:

$$g = f * h$$

donde
 f : Imagen Original
 h : Mascara que representa un filtro paso bajo
 g : Imagen Difuminada

Usando el dominio de la frecuencia:

$$G = F \odot H$$

G, F, H son los DFT-2D de g, f, h y \odot es la multiplicación puntal de matrices

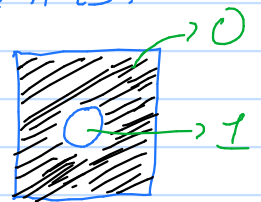
Para una entrada en específico, tenemos

$$G(u, v) = F(u, v) \cdot H(u, v)$$

Si $H(u, v) \neq 0$, entonces:

$$F(u, v) = \frac{G(u, v)}{H(u, v)}$$

Usando el filtro paso bajo, obtenemos que H es:



Una manera de eliminar la difuminación de una imagen es usando la siguiente fórmula: Sea g la imagen difuminada y sea h la máscara a utilizar. Sean G y H la DFT-2D de g y h . Entonces.

$$\textcircled{1} \quad \hat{F}(u, v) = \begin{cases} \frac{G(u, v)}{H(u, v)} & \text{si } |H(u, v)| \geq \text{tol} \\ G(u, v) & \text{si } |H(u, v)| < \text{tol} \end{cases}$$

Nota: No utilizar un filtro Paso bajo ideal para reconstruir una imagen difuminada. Usar mejor Gaussiano o Butterworth.

Filtro de Wiener: Sea G y H la DFT-2D de g (imagen difuminada) y h (filtro P.B).

Entonces:

$$\textcircled{2} \quad \hat{F}(u,v) = \left[\frac{1}{H(u,v)} \cdot \frac{|H(u,v)|^2}{|H(u,v)|^2 + K} \right] \cdot 16(u,v)^2$$

donde K es una constante que aproxima la cantidad de ruido.

Tarea 1: Dada la imagen del Camarógrafo Difuminado, tratar de eliminar la difuminación usando los filtros paso-bajo Gaussiano y Butterworth usando la fórmula $\textcircled{1}$

Tarea 2: Repetir el experimento de la Tarea 1, usando la fórmula $\textcircled{2}$