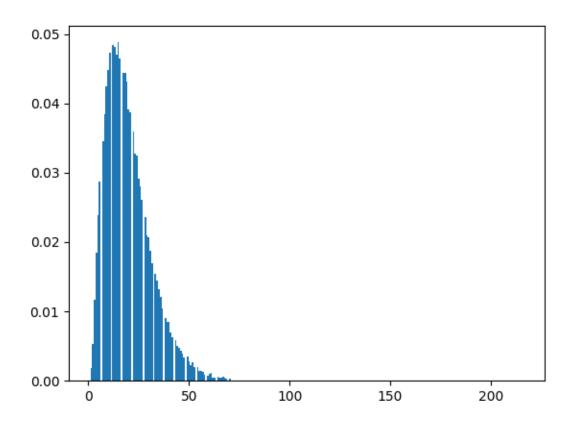
به نام خدا پردازش تصویر آزمون پایانی امین سخایی 9777.79 استاد درس دكتر حامد آذرنوش

سوال شماره ۱:

ورودی برنامه تصویر noisy_skull.png است که به صورت خاکستری ۸ بیتی آنرا فراخوانی می کنیم.

بخش آ) ابتدا یک نوار از تصویر که در آن شدت پیکسل ها ثابت است(بخش پس زمینه تصویر و جایی که در آن آبجکتی وجود ندارد) استخراج می کنیم. به دلیل اینکه شدت پیکسل ها در این نوار ثابت می باشد هر توزیعی که بدست بیاوریم توزیع نویز است. خروجی:



Noise mean = 19.94380744485294 Noise variance = 133.77233642248137

بخش ب) با توجه به نمودار فراوانی نسبی نویز و مقایسه آن با نمودار فراوانی توزیع های مهم آماری، تابع چگالی نویز با توزیع Rayleigh تخمین زده می شود.



بخش ج) ابتدا چهار پیکسل حاشیه ای به دور تصویر اضافه می کنیم.

اصول کار فیلتر تطبیقی محلی کاهش نویز به این شکل می باشد که در هر پنجره به روز می شود و با استفاده از میانگین و واریانس آن پنجره ، نویز را کاهش می دهد. رابطه این فیلتر به صورت زیر می باشد:

$$\hat{f}(x, y) = g(x, y) - \frac{\sigma_{\eta}^2}{\sigma_L^2} [g(x, y) - m_L]$$

که در آن:

g(x, y): Noise image

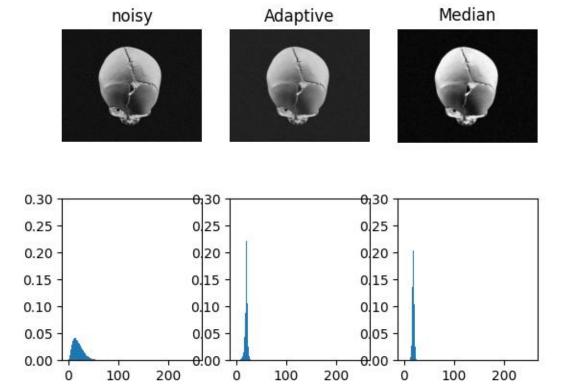
 σ_{η}^2 : Noise variance

 m_L : Local mean of pixels in S_{xy}

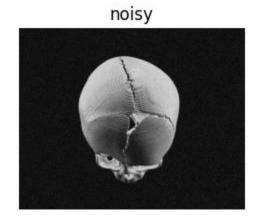
 σ_L^2 : Local variance of pixels in S_{xy}

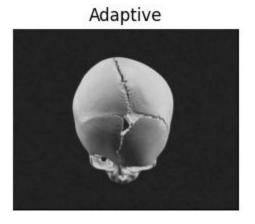
حال بوسیله یک حلقه تکرار در هر مرحله یک پنجره ۹*۹ استخراج کرده مقدار intensity جدید را بدست آوریم.

بخش د) ابتدا سه پیکسل حاشیه به دور تصویر اضافه می کنیم و با استفاده از تابع cv.medianBlur و پنجره ۷*۷ آنرا فیلتر می کنیم.



بخش و)





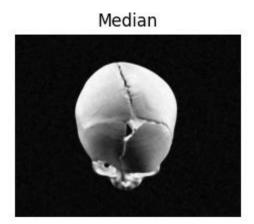
فیلتر تطبیقی در ناحیه آبجکت تا حد زیادی نویز را فیلتر کرده اما در نواحی مرزها واریانس محلی بسیار بیشتر از واریانس نویز می باشدو در نتیجه نویز در آن قسمت ها باقی مانده و کاملا فیلتر نشده است.

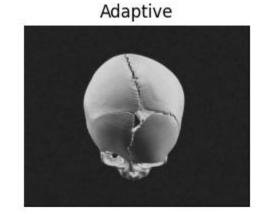
1)
$$\sigma_n^2 = 0 \longrightarrow g(x, y)$$

2)
$$\sigma_L^2 >> \sigma_n^2 \longrightarrow g(x, y)$$

3)
$$\sigma_L^2 = \sigma_n^2 \longrightarrow m_L$$

بخش ز)





خير.

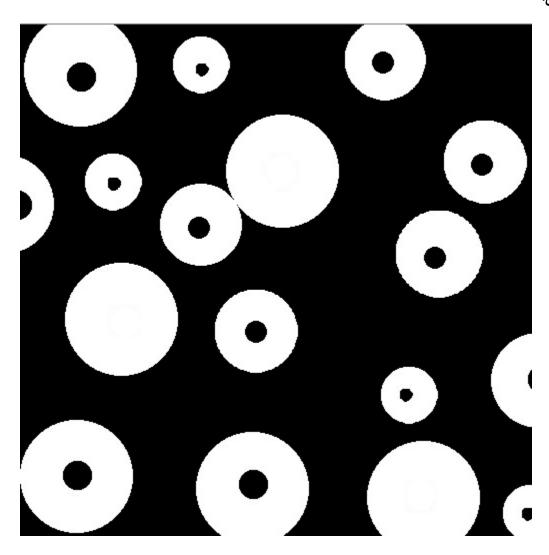
به این دلیل که فیلتر محلی در هر پنجره به روز می شود و در محل هایی که جزئیات وجود دارد کمتر تصویر را دستکاری می کند. اما فیلتر میانه تمام تصویر را به صورت یکسان فیلتر می کند و در نتیجه جزئیات موجود در تصویر را نیز فیلتر می کند.

سوال شماره ۲:

ورودی برنامه تصویر reflections.jpg است که به صورت خاکستری ۸ بیتی آنرا فراخوانی می کنیم.

برای انجام این عملیات در ابتدای تابع متغییر jimg را از نوع global تعریف می کنیم. حال تصویر را با آستانه ۲۰۰ قرار می دهیم و می کنیم. یک دانه توسط کاربر در حفره تصویر اصلی انتخاب می شود. مقدار این پیکسل را در img_r برابر با ۲۵۵ قرار می دهیم و در مراحل متعدد آنرا با کرنل ۳ در ۳ به شکل+ دایلیت کرده و اشتراکش با نقیض تصویر اصلی را بدست می آوریم تا از مرز بیرون نزند. این عمل را تا زمانی که حتی یک پیکسل متفاوت وجود داشته باشد ادامه می دهیم. در انتها از img_r با تصویر اصلی اجتماع گرفته تا حفره ی پر شده در تصویر اصلی ایجاد شود.

خروجی:

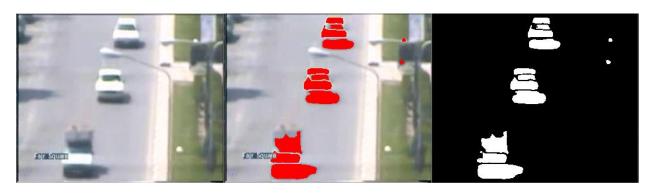


سوال شماره ۳:

ورودى برنامه فيلم Q_three.avi است كه آنرا فراخواني مي كنيم.

ابتدا فریم های تصویر را استخراج کرده و فریم های اصلی در یک لیست و فریم های خاکستری شده را در لیست دیگری ذخیره می کنیم. با استفاده از لیست فریم های خاکستری میانگین فریم ها را بدست می آوریم تا تخمینی از پس زمینه بدست آید. حال در یک حلقه ی تکرار اختلاف هر فریم خاکستری با میانگین را بدست آورده و آنرا با آستانه threshold،۴۰ میکنیم و سپس در یک حلقه ی دیگر و یک دستور شرطی در هر محلی که شدت برابر با ۲۵۵ شده مقدار آنرا در تصویر اصلی (۲۵۵ و ۰ و ۰) قرار می دهیم تا طبق خواسته سوال اشیا متحرک به رنگ قرمز در آیند.

نمونه خروجي:



سوال شماره ۴:

روش Region growing با انتخاب یک یا چند seed در تصویر شروع میشود و به تعداد Region growing با انتخاب یک یا چند میشود.

حال با توجه به الگوریتم زیر تشابه پیکسل ها را در همسایگی seed بررسی می کنیم:

$$Q = \begin{cases} TRUE & \text{if the absolute difference of the intensities} \\ & \text{between the seed and the pixel at } (x, y) \text{ is } \leq T \end{cases}$$

$$FALSE & \text{otherwise}$$

دو پیکسل مشابه هستند اگر اختلاف بین شدت آن پیسکل و seed کوچک تر یا مساوی threshold باشد. پیکسل های متشابه باید در همسایگی یکدیگر تعریف شده باشند تا ناحیه به شکل درست استخراج شود.

به طور مثال برای تصویر مشابه با سوال و کلیک بر روی ناحیه دیانسفال، خروجی به شکل تصویر زیر می باشد:

