

Question 1

依定义我们有：

$$p_z dz = p_r dr \quad \text{or} \quad \int_0^z p_z dz = \int_0^r p_r dr$$

其中 $p_r = 2 - 2r$ 且 $p_z = 4z$ 如果 $z < 0.5$ 否则 $p_z = 4 - 4z$ 。因此

$$\begin{cases} -r^2 + 2r = 2z^2 & \text{if } z < 0.5 \\ (r - 1)^2 = 2(z - 1)^2 & \text{otherwise} \end{cases}$$

于是有

$$\begin{cases} z = \sqrt{\frac{-r^2 + 2r}{2}} & \text{if } r < 1 - \frac{\sqrt{2}}{2} \\ z = \frac{\sqrt{2}}{2}(r - 1) + 1 & \text{if } 1 - \frac{\sqrt{2}}{2} \leq r \leq 1 \end{cases}.$$

Question 2

(a & b)

根据定义，我们可以得到：

$$\begin{aligned} & \sum_x \sum_y \sum_s \sum_t w(s, t) f(x + s, y + t) \\ &= \sum_s \sum_t \sum_x \sum_y w(s, t) f(x + s, y + t) \\ &= \sum_s \sum_t w(s, t) \sum_x \sum_y f(x + s, y + t) \\ &= \sum_s \sum_t w(s, t) \sum_x \sum_y f(x, y) \\ &= \sum_s \sum_t w(s, t) \times \mathcal{I} = 0 \end{aligned}$$

其中第四行等式成立的原因是我们对图片进行了补零操作。同时由于零点对称性，我们可以直接用 \sum_s 或 \sum_t 代替 $\sum_{s=\pm a}^{\mp a}$ 或 $\sum_{t=\pm a}^{\mp a}$ 。故该题两小问结果皆为 0。

Question 3

Proof of $f(x, y) * h(x, y) \iff F(u, v)H(u, v)$:

$$\begin{aligned}
 & \int_{\mathcal{X}} \int_{\mathcal{Y}} \int_{\mathcal{S}} \int_{\mathcal{T}} f(s, t) h(x - s, y - t) \exp[-j2\pi(ux + vy)] dt ds dy dx \\
 &= \int_{\mathcal{S}} \int_{\mathcal{T}} f(s, t) \int_{\mathcal{X}} \int_{\mathcal{Y}} h(x - s, y - t) \exp[-j2\pi(ux + vy)] dy dx dt ds \\
 &= \int_{\mathcal{S}} \int_{\mathcal{T}} f(s, t) H(u, v) \exp[-j2\pi(us + vt)] dt ds \\
 &= F(u, v) H(u, v)
 \end{aligned}$$

其中第三行应用了“时域平移性质”。

Proof of $f(x, y) * h(x, y) \iff F(u, v)H(u, v)$:

$$\begin{aligned}
 & \int_{\mathcal{U}} \int_{\mathcal{V}} \int_{\mathcal{S}} \int_{\mathcal{T}} \frac{1}{4\pi^2} F(s, t) H(u - s, v - t) \exp[j2\pi(ux + vy)] dt ds dv du \\
 &= \int_{\mathcal{S}} \int_{\mathcal{T}} \frac{1}{4\pi^2} F(s, t) \int_{\mathcal{U}} \int_{\mathcal{V}} H(u - s, v - t) \exp[j2\pi(ux + vy)] dv du dt ds \\
 &= \int_{\mathcal{S}} \int_{\mathcal{T}} \frac{1}{2\pi} F(s, t) h(x, y) \exp[j2\pi(xs + yt)] dt ds \\
 &= f(x, y) h(x, y)
 \end{aligned}$$

类似的，我使用了频移性质。

Question 4

(a)

结果为：

0	1/4	0	0	0	0	0
1/4	1/4	1/2	0	0	0	0
1/4	1/2	1/2	1/2	0	0	0
0	1/2	1/2	1/2	1/2	1/4	0
0	0	3/4	3/4	1/2	1/4	1/4
0	1/2	1/2	1/2	1/2	1/4	0
1/4	1/2	1/2	1/2	0	0	0
1/4	1/4	1/2	0	0	0	0
0	1/4	0	0	0	0	0

这里我设置了 padding=2 以保留全部信息。

(b)

容易得到:

$$h = \begin{bmatrix} 0 & 1/4 & 0 \\ 1/4 & 0 & 1/4 \\ 0 & 1/4 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{and} \quad H(u, v) = \frac{1}{2} \cos\left(2\pi \frac{u}{7}\right) + \frac{1}{2} \cos\left(2\pi \frac{v}{9}\right)$$

(c)

显然 H 是一个“低通滤波器”，因为原点处幅值响应为 1；此外，中频、高频部分幅值响应小于一，起抑制效果。