# Студент гр. РИМ-181226 Бабикова Евгения Витальевна

# 4. Фильтрация изображений

## Импорт необходимых библиотек и модулей

```
In [1]:
```

```
import numpy as np
from skimage.io import imread, imshow
from skimage.color import rgb2gray
from skimage import img_as_ubyte
from scipy.signal import convolve2d
import matplotlib.pyplot as plt
%matplotlib inline
```

## 4.1. Операция свертки. Линейные фильтры

## Свертка изображения

```
In [2]:
```

```
[[ 7 -88]
[ 94 -7]]
```

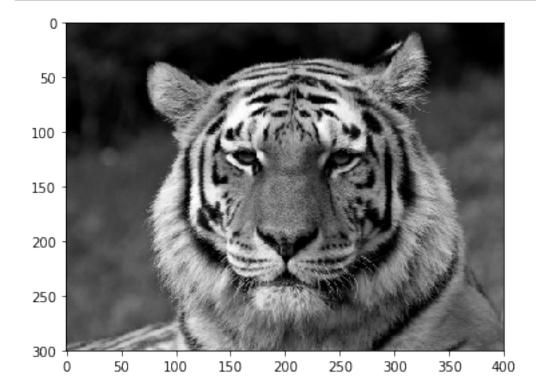
## Вох-фильтр

Вох-фильтр при применении к изображению дает размытое изображение.

Считывание и просмотр изображения.

#### In [93]:

```
img = imread('tiger-gray-small.png')
imshow(img);
```



Вох-фильтрация изображения. Применение свертки с ядром 5\*5:

1	1	1	1	1	
1 1 1 1 1	1	1	1 1 1 1	1   1   1   1   1   1	
1	1	1	1	1	•
1	1	1	1	1	
1	1	1	1	1	

Необходимо поделить получившиеся значения на 25, чтобы не изменить яркость изображения.

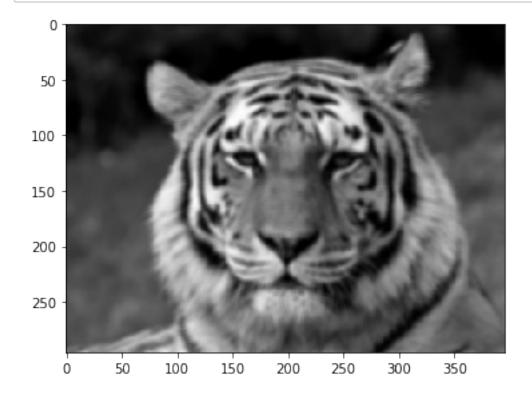
#### In [97]:

```
kernel_size = 5
img_out = (convolve2d(img, np.ones((kernel_size, kernel_size)), mode = "valid"
) / 25).astype('uint8')
```

Просмотр полученного box-фильтрацией изображения.

#### In [98]:

imshow(img\_out, cmap=plt.cm.gray);



Сравнение полученного изображения и образца.

#### In [99]:

```
img_sample=imread('box-tiger.png')
np.array_equal(img_out, img_sample)
```

#### Out[99]:

True

## Подсчет функции Гаусса

Вох-фильтрация производит артефакты (вертикальные линии). Более качественный результат дает гауссовский фильтр.

Функция Гаусса:

$$G_{\sigma}(x, y) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{\frac{-x^2-y^2}{2\sigma^2}}.$$

Функция принимает максимальное значение в точке (0,0) (центральный пиксель), отдалясь от него значения уменьшаются, но всегда положительны.

Параметр  $\sigma$  - разброс гауссианы. Чем меньше  $\sigma$ , тем более резкий и высокий пик у функции Гаусса. При малом  $\sigma$  просматривается только небольшая область изображения, сглаживание небольшое.

Реализация подсчета функции Гаусса и проверка ее работы.

```
In [7]:

def gauss_function(sigma, x, y):
    return 1/((2*np.pi)*sigma**2)*np.e**((-x**2 - y**2)/(2*sigma**2))
gauss_function(1, 1, 1)
```

#### Out[7]:

0.05854983152431917

## Ядро Гауссовского фильтра

Вычисление элементов ядра Гауссоовского фильтра и проверка работы функции.

```
In [65]:
```

```
def gauss_kernel(sigma):
    k = round(3*sigma) # радиус фильтра (размер ядра)
    # Заполняем ядро значениями функции Гаусса
    kernel = np.array([[gauss_function(sigma, x, y) for x in range(-k, k+1)] f
    or y in range(-k, k+1)])
        # Нормируем ядро, чтобы удостовериться, что сумма элементов = 1 и яркость
    изображения не изменится
        norm_kernel = kernel / np.sum(kernel, axis=(0,1))
        return norm_kernel
    gauss_kernel(0.33)
```

#### Out[65]:

```
array([[9.87532107e-05, 9.73995858e-03, 9.87532107e-05], [9.73995858e-03, 9.60645153e-01, 9.73995858e-03], [9.87532107e-05, 9.73995858e-03, 9.87532107e-05]])
```

## Гауссовская фильтрация

Реализация фильтрации изображения с помощью Гауссовского фильтра с  $\sigma = 0.66$ .

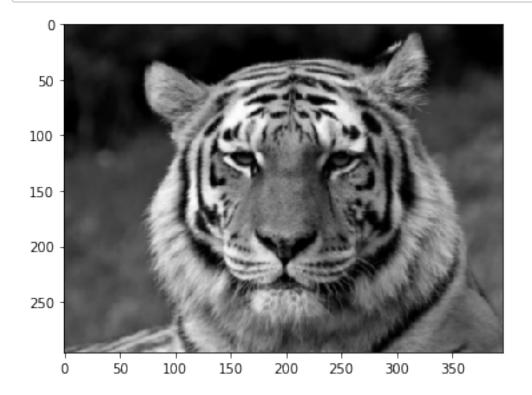
```
In [11]:
```

```
kernel = gauss_kernel(0.66)
img_out = convolve2d(img, kernel, mode='valid').astype('uint8')
```

Просмотр полученного гауссовской фильтрацией изображения.

#### In [12]:

imshow(img\_out);



Сравнение полученного изображения и образца.

#### In [13]:

```
img_sample=imread('gaussian-tiger.png')
np.array_equal(img_out, img_sample)
```

#### Out[13]:

True

## Повышение резкости изображения

Реализация повышения четкости изображения путём фильтрации изображения с ядром

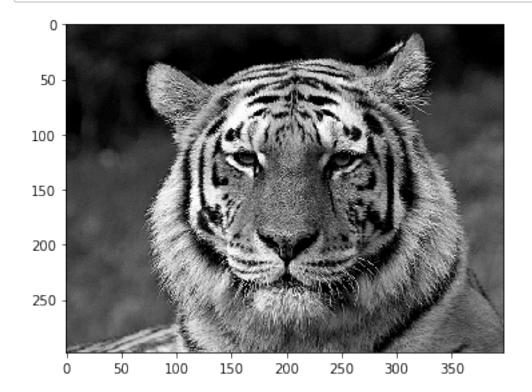
$$\frac{1}{10} \begin{bmatrix}
-1 & -2 & -1 \\
-2 & 22 & -2 \\
-1 & -2 & -1
\end{bmatrix}.$$

#### In [47]:

Просмотр изображения с повышенной резкостью.

#### In [48]:

imshow(img\_out);



## 4.2. Медианный фильтр

**Медианный фильтр** позволяет бороться с шумом типа соль и перец (в случайном порядке пиксели изображения становятся белыми или черными). Данный фильтр похож на box-фильтр (тоже рассматривает окрестность изображения), только не имеет собственного ядра. Медианный фильтр берет окрестность вокруг выброса, вытягивает ее в один список, отсортированный по возрастанию, вычисляет медиану и записывает ее в значение центрального пикселя.

Реализация медианного фильтра с окном 7\*7.

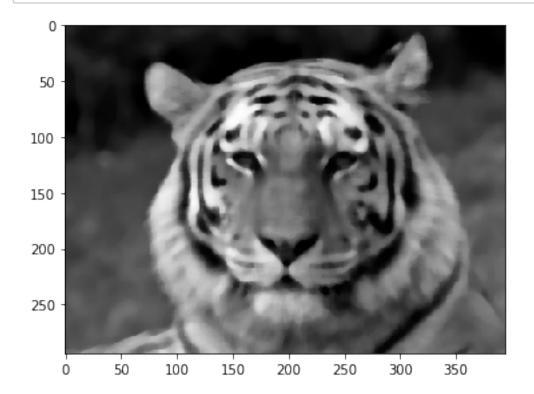
#### In [100]:

```
img_out = img.copy() # Заготовка результата
rows, cols = img.shape
for i in range(3,rows-3):
    for j in range(3,cols-3):
        a = img[i-3:i+3+1, j-3:j+3+1] # выбор окрестности изображения
        m = np.median(a) # определение медианы
        img_out[i][j] = m # записываем медиану
img_out = img_out[3:rows-3, 3:cols-3] # обрезка результата
```

Просмотр отфильтрованного изображения.

## In [101]:

imshow(img\_out);



Сравнение полученного изображения с образцом.

## In [102]:

```
img_sample=imread('median-tiger.png')
np.array_equal(img_out, img_sample)
```

## Out[102]:

True