请完成以下练习,并给出文字回答或运行结果截图。在下一次课之前,将带有你的结果的文档上传到 elearning(文档命名规则为:姓名-学号-2022xxxx.docx)。

1. 下面练习使用 SPM 生成一个新的 NIFTI 文件:使用以下句子将 3 Exercise 中的"T1W.nii" 加载到 Matlab 中,并生成一个新的 NIFTI 文件(仅命名与原文件不一样,数据完全一致)

```
img_vol = spm_vol('T1W.nii');
img = spm_read_vols(img_vol);
img_vol2 = img_vol;
img_vol2.fname = 'new_T1W.nii';
img2 = img;
spm_write_vol(img_vol2, img2);
```



2. 对 img 进行裁减操作,例如取出部分区域 img_crop = img(50:150, 100:250, 30:120),并创建相应的 NIFTI 文件头,使用 spm_write_vol 生成一个新的 NIFTI 文件(假设命名为 "cropped_T1W.nii")。使用 spm_reslice 函数,将"cropped_T1W.nii"插值到"T1W.nii",并显示,以验证所创建的 NIFTI 文件头是否正确。另外,请也生成将图像左右翻转后的 NIFTI 文件,即 img_flip = img(:, end:-1:1,:)? (提示: 创建文件头时,只需修改原文件 头中的 dim 和 mat 域。在创建文件头的 mat 域时,由于已知原图像和裁减后的图像的像素对应关系,可以基于以下公式推导计算出新仿射变换矩阵(即 mat)各元素的数值)

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ J_1 \\ K_1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & b_{13} & b_{14} \\ b_{21} & b_{22} & b_{23} & b_{24} \\ b_{31} & b_{32} & b_{33} & b_{34} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_2 \\ J_2 \\ K_2 \\ 1 \end{bmatrix} = \text{World coordinate}$$

(1) 裁剪图像,保存为 cropped_T1W.nii, 旋转图像保存为 invert_cropped_T1W.nii

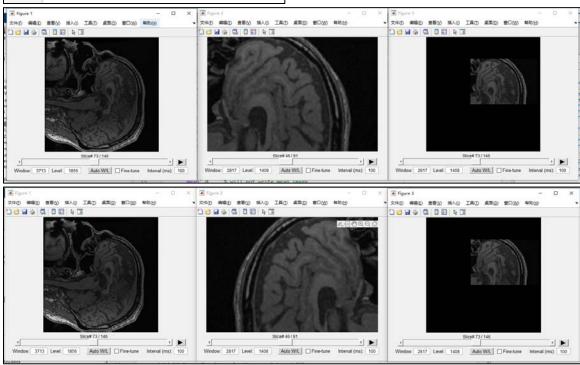
```
1 %使用img_vol和img分别读取文件头和像素矩阵
2 img_vol = spm_vol('TIM.nii');
3 img_data = spm_read_vols(img_vol);
4 % 裁剪图像
6 img_data_crop = img_data(50:150, 100:250, 30:120);
7 % 檢改新的文件的文件头
9 img_vol_crop_fame = 'cropped_TIM.nii';
10 img_vol_crop.fame = 'cropped_TIM.nii';
11 img_vol_crop.dim = size(img_data_crop);
12 % 计算新的mat矩阵, 己知图像没有旋转和缩胶, 不考虑裁剪, 相当于x y z方向移动-49,-99,-29
14 trans_mat = [1,0,0,-49;
0,1,0,-99;
0,0,1,1;
16 0,0,1,-29;
0,0,0,1];
17 0,0,0,1];
18 img_vol_crop.mat = img_vol.mat * inv(trans_mat);
18 img_vol_crop.mat = img_vol.mat * inv(trans_mat);
19 img_vol_crop.mat
20 %存文件
22 spm_write_vol(img_vol_crop, img_data_crop);
```

```
img_data_crop_invert = img_data_crop(:, end:-1:1, :);
           % 修改新的文件的文件头
            img_vol_crop_invert = img_vol_crop;
28
            img_vol_crop_invert = img_vol_crop;
img_vol_crop_invert.fname = 'invert_cropped_T1W.nii';
img_vol_crop_invert.dim = size(img_data_crop_invert);
29
31
           % 计算新的mat矩阵,相当于沿着y轴缩放-1倍,然后向y正方向平移152个单位
% 至于为啥是152不是151,我暂时也没弄明白。但确实这里写152比151好
34
           trans_mat = [1,0,0,0;
35
                            0,-1,0,152;
36
37
                           0,0,1,0;
                           0,0,0,1];
            img_vol_crop_invert.mat = img_vol_crop.mat * inv(trans_mat);
39
40
            img_vol_crop_invert.mat
41
            spm_write_vol(img_vol_crop_invert, img_data_crop_invert);
```

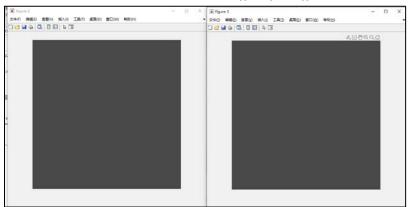
至于为什么是 152, 猜想可能是 1 变-1, 需要移动 2 个单位。151 变-151, -151 需要移动 152 才能到 1 的位置。

(2) 验证仿射变换矩阵是否正确

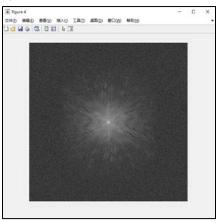
```
ref_vol = spm_vol('T1W.nii');
            ref vol.mat
            ref_vol_data = spm_read_vols(ref_vol);
            figure, imshow3D(ref_vol_data);
            to_reslice_file = 'cropped_T1W.nii';
to_reslice_vol = spm_vol(to_reslice_file);
            to_reslice_vol.mat
            to_reslice_vol_data = spm_read_vols(to_reslice_vol);
10
            figure, imshow3D(to_reslice_vol_data);
11
            prefix = 'resliced_';
            resflags = struct(...
'mask',0,... % will not mask anything
'mean',0,... % will not write mean image
13
14
15
                  'which',1,... % write only the coregistered file
            'interp',1,...
'prefix', prefix);
spm_reslice([ref_vol; to_reslice_vol], resflags);
17
18
20
            reslice_vol = spm_vol(['resliced_',to_reslice_file]);
21
            reslice_vol.mat
reslice_vol_data = spm_read_vols(reslice_vol);
22
23
24
            figure, imshow3D(reslice_vol_data);
```



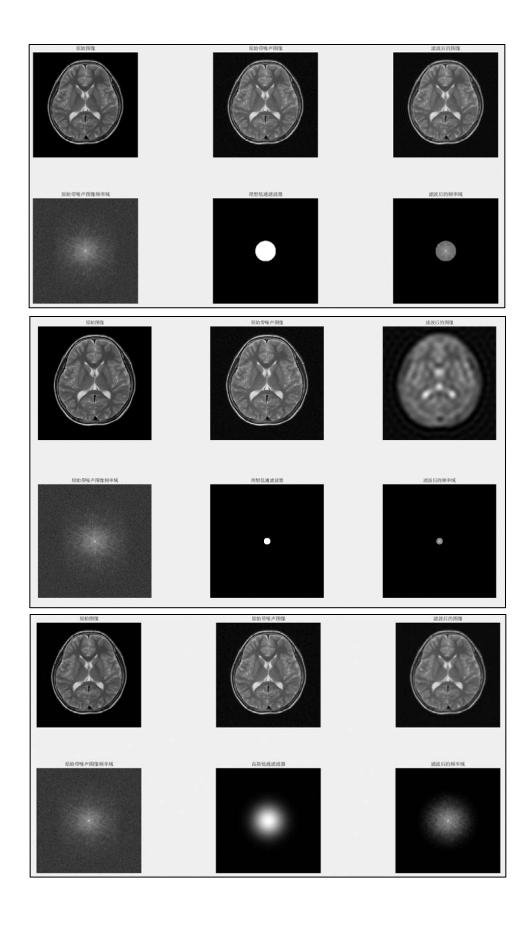
- 3. 读取"T2W_Head.dcm"(假设变量为 img),将图像数值归一化到[0, 1]。使用语句 img_noise = img + 0.1*rand(size(img))添加图像噪声。
 - a. 使用 fft2 函数计算 img_noise 的傅立叶变换,并显示(注:为了让图像的频 谱图的低频处于图像中心,需要使用 fftshift 对 fft2 的结果进行位置调整)



b. 假设 fft2 和 fftshift 后的结果为 Fc,对 Fc 做对数变换(即 log(1+abs(Fc))),并显示



c. 选取一定频率域半径值,设计一个频率域理想低通滤波器,用于对 img_noise 平滑去噪;设计一个频率域高斯低通滤波器,用于对 img_noise 平滑去噪。将 img_ img_ noise 和平滑后的图像并排显示。



可以观察到, 滤波器半径越小, 高频信息丢失越多, 图像越模糊。使用理想低通滤波器, 会出现振铃效应。使用高斯低通滤波器可以避免这个现象。

4. 通过阅读论文"Multiscale vessel enhancement filtering",了解 Frangi vesselness 滤波器,并简述其数学原理。Matlab 自带函数 fibermetric 实现了 Frangi 滤波器,请使用该函数对"2 Exercise.docx"中的 TOF 图像的最大强度投影图(沿第三维)进行血管增强,请深度使用不用的 thickness(见 fibermetric 函数的说明)(注:在使用 fibermetric 之前,建议将图像的数值归一化到[0, 1],否则需要自己指定"StructureSensitivity"参数的数值。Frangi 滤波器的另一个实现:

 $https://ww2.mathworks.cn/matlabcentral/file exchange/24409-hessian-based-frangivesselness-filter) \ \ _{\circ}$

基本原理:通过计算空间中任一点的二阶偏导数, Hessian 矩阵是由二阶偏导数组成。

$$H = \begin{bmatrix} I_{xx} & I_{xy} \\ I_{yx} & I_{yy} \end{bmatrix}$$

根据数学上极最值点的判定规则和 hessian 矩阵三个特征值的正负性和大小关系, 判断当前空间点是球、管状、平面、噪声的可能性。通过设置滤波器的半径,可以 选择增强更粗的血管还是更细的血管。

-							
	2	2D		3D		orientation pattern	
	λ_1	λ_2	λ_1	λ_2	λ_3		
	N	N	N	N	N	noisy, no preferred direction	
			L	L	H-	plate-like structure (bright)	
			L	L	H+	plate-like structure (dark)	
	L	H-	L	H-	H-	tubular structure (bright)	
	L	H+	L	H+	H+	tubular structure (dark)	
	H-	H-	H-	H-	H-	blob-like structure (bright)	
	H+	H+	H+	H+	H+	blob-like structure (dark)	

Table 1. Possible patterns in 2D and 3D, depending on the value of the eigenvalues λ_k (H=high, L=low, N=noisy, usually small, +/- indicate the sign of the eigenvalue). The eigenvalues are ordered: $|\lambda_1| \leq |\lambda_2| \leq |\lambda_3|$.

特征值大小与正负性对应可能的形状、亮血、黑血信号。 实验结果在下一页

