第5章 图像复原

(Image Restoration)

5.1 概述和分类

◆ 图像退化

图像退化是指图像在获取、处理和传输过程中,由于成像系统、传输介质和设备的不完善,使图像的质量变坏。

◆ 图像复原

又称为图像恢复,就是要尽可能恢复退化图像的本来面目,它是沿图像退化的逆过程对图像进行处理。

图像复原和图像增强的区别:

- ◆ 相似:
 - 二者的目的都是为了改善图像的视觉质量。
- ◆ 不同之处:

图像增强不考虑图像是如何退化的,而是试图采用各种技术来增强图像的视觉效果。因此,图像增强可以不用考虑增强处理后的图像是否符合原有图像,是否失真,只要看得舒服就行。

而图像复原就完全不同,既然图像复原是将降质了的图像恢复成原来的图像,因此这就要求对图像降质的原因有一定的了解。根据图像降质过程的某些先验知识,建立"降质模型"(退化模型),再针对降质过程,采取相应的逆处理方法,恢复或重建原来的图像。

□ 图像复原过程:

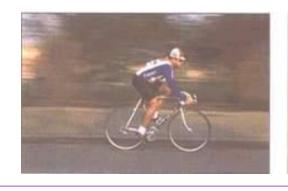
找退化原因→建立退化模型→反向推演→恢复图像

可见,图像复原主要取决于对图像退化过程的先验知识所掌握的精确程度,体现在建立的退化模型是否合适。

✓ 由于图像复原是建立在比较严格的数学推导之上的,存在较复杂的数学运算是本章特点。

图像降质原因

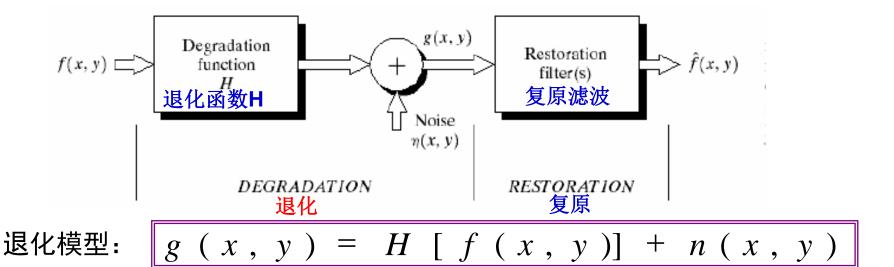
- 拍摄时,相机与景物之间的相对运动产生的运动模糊;
- 携带遥感仪器的飞机或卫星运动不稳定,引起照片的<u>几</u> 何失真;
- 镜头聚焦不准产生的散焦模糊;
- 成像系统中始终存在的噪声干扰。







图像退化/复原过程的模型



- ✓ f(x,y)表示一幅输入图像
- ✓ g(x, y)是f(x, y)产生的一幅退化图像
- ✓ H表示退化函数
- *η(x, y)*表示外加噪声
- ✓ 给定g(x,y), H和 $\eta(x,y)$, 怎样获得关于原始图像的近似估计f(x,y)?

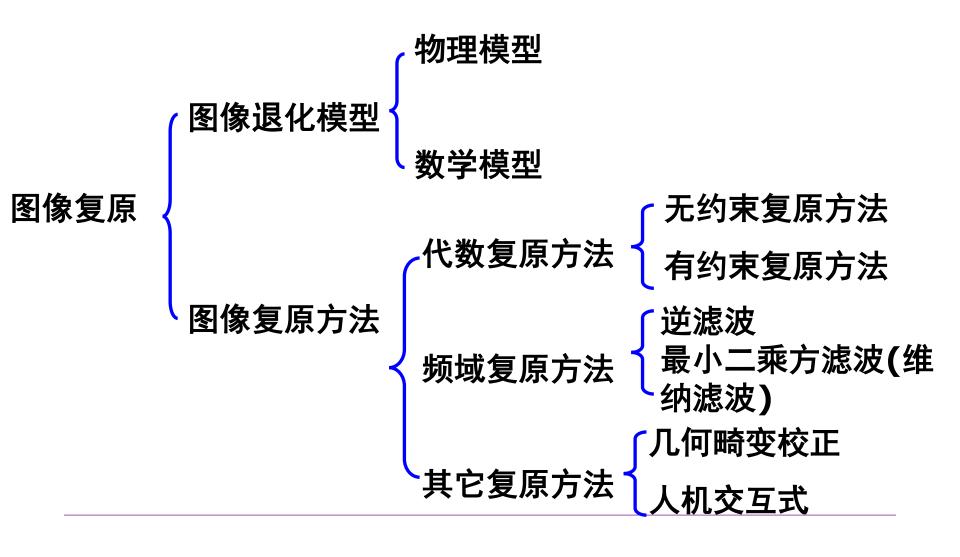
• 如果系统H是一个线性、位置不变性的过程,退化图像可以表示为

$$g(x,y)=h(x,y)*f(x,y)+\eta(x,y)$$

① 空间域上的卷积等同于频率域上的乘积
 $G(u,v)=H(u,v)F(u,v)+N(u,v)$

h(x,y)表示退化函数的空间描述

图像复原的内容



在实际中,经常会遇到运动模糊图像的复原问题。如在飞机、汽车等运动物体上所拍摄的照片,摄取镜头在曝光瞬间的偏移会产生匀速直线运动的模糊。一般采用维纳滤波复原方法来解决。

维纳滤波,也就是最小二乘滤波,它是使原始图像 f(x, y) 及其恢复图像 $\hat{f}(x, y)$ 之间的均方误差最小的复原方法,即:

$$E\left\{ \left[f(x,y) - \hat{f(x,y)} \right]^2 \right\} = \min$$

下面通过用MATLAB程序实例来完成由于运动造成的图像 模糊和去除模糊的实现。

在下面的MATLAB程序中用到了以下3个函数。

1. 预先定义的空间滤波函数

PSF=fspecial (type, parameters)

type:表示滤波器的类型。fspecial返回指定滤波器的单位冲激响应。当type为motion, fspecial返回运动滤波器的单位冲激响应(PSF点扩散函数)。

当type为'motion' PSF = fspecial('motion',len,theta)

为运动模糊算子,有两个参数,表示摄像物体逆时针方向以theta角度运动了len个像素,len的默认值为9,theta的默认值为0;

2. 图像滤波函数

g=Imfilter(I, H, 'circular', 'conv')

选项circular用来减少边界效应;选项conv表示使用H对原始图像I进行卷积获得退化图像g。

3. 具有维纳滤波的deconvwnr函数

J=deconvwnr (g, PSF, NSR)

或 J=deconvwnr(g, PSF, NCORR, ICORR)

g是退化的原图像,J是去模糊复原图像。NSR是噪声信号功率比,默认值为0,表示无噪声的情况。NCORR和ICORR表示噪声和原始图像的自相关函数。

具体用MATLAB程序设计的思路是:

- 1. 首先使用fspecial函数创建一个运动模糊的H;
- 2. 然后调用imfilter函数,并使用H对原始图像进行卷积操作,由此得到一幅模糊的图像;
- 3. 再用Wiener滤波消除运动模糊, 使图像得到复原。

%用matlab程序实现由于运动造成的图像模糊和去模糊的实例

```
l=imread('a.bmp');
LEN=30;
              %设置运动位移为30个像素
THETA=75;
               %设置运动角度为75度
PSF=fspecial('motion',LEN,THETA);
     %建立二维仿真线性运动滤波器PSF
MF=imfilter(double(I),PSF,'circular','conv');
      %用PSF产生退化图像
figure(1);imshow(uint8(MF));
wnr1=deconvwnr(MF,PSF);
   %用Wiener滤波消除运动模糊的图像
```

figure(2);imshow(uint8(wnr1));



