

## بررسی خواص تجزیه SVD با استفاده از پردازش تصویر

### ۱ تعاریف

**تعریف ۱.۱.**  $Mn$  را یک فضای ماتریس مختلط  $n \times n$  در نظر می‌گیریم، بعضی از نویسندگان از نماد  $\mathbb{C}^{n \times n}$  استفاده می‌کنند. اکنون فرض کنید که  $A \in Mn$  و بردار غیر صفر  $x \in \mathbb{C}^n$  بردار ویژه  $A$  باشد آنگاه  $\lambda$  را مقدار ویژه  $A$  می‌نامیم چنانچه

$$Ax = \lambda x$$

**تعریف ۲.۱.** فرض کنید  $1 \leq p < \infty$  و  $x$  یک بردار باشد، آنگاه  $p$ -نرم به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\|x\|_p = \left( \sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{\frac{1}{p}}$$

**تعریف ۳.۱.** فضای برداری  $\mathbb{R}^{m \times n}$  به دست آمده از  $R \in \mathbb{R}^{m \times n}$  و  $S \in \mathbb{R}^{m \times n}$  را می‌توانیم با ضرب داخلی به صورت زیر تعریف کنیم (نرم فروبنیوس)

$$\langle R, S \rangle = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n r_{ij} s_{ij}$$

برای فضای برداری  $\mathbb{R}^{m \times n}$  فرم نرم به دست آمده از ضرب داخلی را نرم فروبنیوس<sup>۱</sup> می‌نامیم و به صورت  $\|F\|$  نمایش می‌دهیم. بنابراین اگر  $G \in \mathbb{R}^{m \times n}$  باشد آنگاه

$$\|G\|_F = (\langle G, G \rangle)^{\frac{1}{2}} = \sqrt{\sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n g_{ij}^2}.$$

## SVD .2

تجزیه مقدار تکین مبنی بر دنباله ای از خواص قطری سازی معمولی است که می تواند برای ماتریس مستطیلی به کار برده شود. مقادیر تکین  $A$  مجذور ریشه های مقادیر ویژه  $ATA$  هستند و با  $\sigma_1, \dots, \sigma_n$  نشان داده می شوند و به صورت نزولی مرتب می شوند این بدان معناست که مقادیر تکین  $A$ ،  $\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}$  برای  $1 \leq i \leq n$  می باشد. تجزیه  $A$  به صورت  $U \Sigma V^T$  تجزیه مقدار تکین می باشد که در آن  $U$  یک ماتریس متعامد  $m \times m$  و  $V$  نیز یک ماتریس متعامد  $n \times n$  و  $\Sigma$  یک ماتریس  $m \times n$  است که عناصر خارج از قطر آن همگی صفر می باشد و عناصر روی قطر اصلی آن  $\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}$  برای  $1 \leq i \leq n$  می باشد.

روش محاسبه:

$$V^T = \text{eigenvectors}(A^T A)^T = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix}$$

$$U = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sigma_1} A v_1 & \frac{1}{\sigma_2} A v_2 & \frac{NS(A^T)}{|NS(A^T)|} \end{bmatrix}, \quad \Sigma = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 \\ 0 & \sigma_2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \sigma_n = \sqrt{\lambda_n}$$

$$\therefore A = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sigma_1} A v_1 & \frac{1}{\sigma_2} A v_2 & \frac{NS(A^T)}{|NS(A^T)|} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 \\ 0 & \sigma_2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 & v_2 \end{bmatrix}^T$$

مثال: پیدا کردن مقدار تکین (Singular value decomposition) ماتریس A

$$A = U\Sigma V^T, \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow A^T A = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \Rightarrow \{\lambda_1, \lambda_2\} = \{3, 2\} \wedge \{v_1, v_2\} = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\therefore V^T = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$U = \left[ \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \frac{NS(A^T)}{|NS(A^T)|} \right]$$

$$NS(A^T) \Rightarrow A^T x = 0 \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow x = x_3 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, x_3 = free = 1 \therefore u_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$|u_3| = \sqrt{1+4+1} = \sqrt{6}$$

$$\Rightarrow U = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{bmatrix}, \quad \therefore A = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sqrt{3} & 0 \\ 0 & \sqrt{2} \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$$

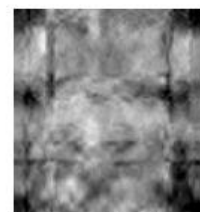
### ۳ ترکیب مقادیر تکین

مقادیر تکین  $\sigma_i$  ها منحصر به فرد هستند، اما ماتریس های  $U$  و  $V$  منحصر به فرد نیستند منحصر به فرد بودن مقادیر تکین به طور طبیعی به این مهم معطوف می شود که  $SVD$  دارای خواص مهمی از ماتریس تصویر می باشد و می تواند برای شناخت تصویر استفاده شود. با این حال با آزمایش بر روی مبادله  $D$  از  $SV$  تصویر به نتیجه قابل توجهی دست می یابیم و نشان می دهد که بردار تکین (چپ و راست) برای بازسازی تصویر از تصویر اصلی بسیار مهم است. در آزمایش اول از تصویر دو فرد استفاده می کنیم و  $SV$  ماتریس متناظر با دو تصویر را محاسبه می کنیم.

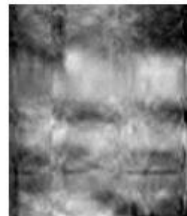
#### یک مثال اولیه:



a.) Combination of  $U1 * \Sigma_1 * V1$



b.) Combination of  $U1 * \Sigma_1 * V2$



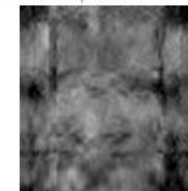
c.) Combination of  $U2 * \Sigma_1 * V1$



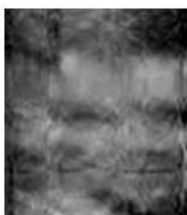
d.) Combination of  $U2 * \Sigma_1 * V2$



e.) Combination of  $U1 * \Sigma_2 * V1$



f.) Combination of  $U1 * \Sigma_2 * V2$



g.) Combination of  $U2 * \Sigma_2 * V1$



h.) Combination of  $U2 * \Sigma_2 * V2$

### برای مثال تصویر

تصویر اول از ( $A_1$ ) و تصویر دوم از ( $A_2$ ) را به  $U$ ،  $V$  و  $\Sigma$  تجزیه می‌کنیم لذا خواهیم داشت:

$$A_1 = U_1 \Sigma_1 V_1$$

$$A_2 = U_2 \Sigma_2 V_2$$

ترکیب تصویر 1 و 2 در شکل 1 نشان داده شده است



شکل ۱.  $U_1 \times \Sigma_1 \times V_1$



شکل ۲.  $U_2 \times \Sigma_2 \times V_2$



شکل ۳.  $U_1 \times \Sigma_2 \times V_1$



شکل ۴.  $U_1 \times \Sigma_1 \times V_2$



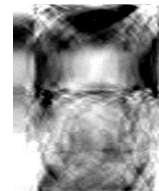
شکل ۵.  $U_2 \times \Sigma_2 \times V_1$



شکل ۶.  $U_2 \times \Sigma_1 \times V_1$



شکل ۷.  $U_1 \times \Sigma_2 \times V_2$



شکل ۸.  $U_1 \times \Sigma_1 \times V_2$

با بررسی تصاویر بازسازی شده از ترکیب تصویر مجتبی و امیر در شکل ۱ مشاهده می‌شود که ماتریس  $U$  و  $V$  از تجزیه مقادیر تکین حاوی اطلاعات اصلی تصویر می‌باشد به گونه‌ای که اگر  $U$  و  $V$  در ترکیب مربوط به یک تصویر باشد آن تصویر در تصویر بازسازی شده از ترکیب مقادیر تکین ظاهر می‌شود و بسته به تیره یا روشن تر بودن تصویر متناظر با  $\Sigma$  به دست آمده از تجزیه مقدار تکین که در آن ترکیب حضور دارد کمی تیره یا روشن می‌شود به قسمت ۲ و شکل ۴ نگاه کنید و وقتی که  $U$  و  $V$  از مقادیر تکین در ترکیب هر کدام مربوط تصویر ای متفاوت باشد تصویر نامفهومی شبیه یک شبه ظاهر می‌شود به قسمت ۵، ۶، ۷ و ۸ شکل ۱ توجه کنید. اکنون تصویر ( $A_1$ ) را با یک تصویر طبیعت ( $A_2$ ) ترکیب می‌کنیم



شکل ۱.  $U_1 \times \Sigma_1 \times V_1$



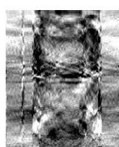
شکل ۲.  $U_2 \times \Sigma_2 \times V_2$



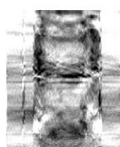
شکل ۳.  $U_1 \times \Sigma_2 \times V_1$



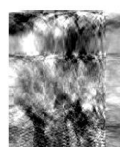
شکل ۴.  $U_1 \times \Sigma_1 \times V_2$



شکل ۵.  $U_2 \times \Sigma_2 \times V_1$



شکل ۶.  $U_2 \times \Sigma_1 \times V_1$

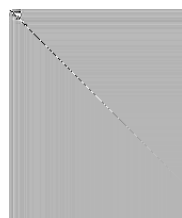


شکل ۷.  $U_1 \times \Sigma_2 \times V_2$



شکل ۸.  $U_1 \times \Sigma_1 \times V_2$

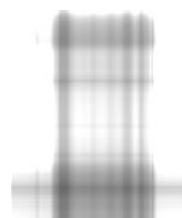
نتایج به دست آمده از شکل ۲ مشابه نتایج شکل ۱ می باشد. در ادامه تصویر 1 را با استفاده از تجزیه مقدار تکین با یک تصویر سفید ترکیب می کنیم و تصاویر بازسازی شده از این ترکیب را در شکل ۳ نشان داده ایم.



شکل ۴.  $U^2 \times \Sigma^1 \times V^2$



شکل ۳.  $U^2 \times \Sigma^2 \times V^2$



شکل ۲.  $U^1 \times \Sigma^2 \times V^1$



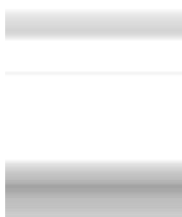
شکل ۱.  $U^1 \times \Sigma^1 \times V^1$



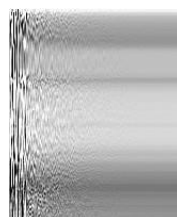
شکل ۸.  $U^2 \times \Sigma^2 \times V^1$



شکل ۷.  $U^2 \times \Sigma^1 \times V^1$



شکل ۶.  $U^1 \times \Sigma^2 \times V^2$



شکل ۵.  $U^1 \times \Sigma^1 \times V^2$

نتایج مشاهده شده در شکل ۳ در نگاه اول متفاوت از شکل ۱ و ۲ می باشد ولی در واقع این گونه نیست و چون با یک تصویر سفید ترکیب شده است و طبق قبل اگر  $\Sigma^i$  از یک تصویر روشن تر به جای  $\Sigma^i$  یک تصویر تیره تر قرار می گرفت موجب روشن تر شدن تصویر تیره می شد و همین طور بر عکس. در شکل ۳ نیز چون مقادیر تکین تصویر اول با مقادیر تکین یک تصویر کاملاً سفید ترکیب شده است در نتیجه تصویر را تا حد زیادی روشن کرده (در قسمت ۲ شکل ۳) که فقط قسمت هایی که خیلی تیره هستند هنوز مشخص است و در قسمت ۴ شکل ۳ تصویر به صورت قطری تیره تر شده است پس اگر در پردازش تصویر، مقادیر تکین به دست آمده از تجزیه ماتریس متناظر با یک تصویر را تغییر دهیم می توانیم تصویر را به صورت یکنواخت روشن یا تیره تر کنیم.

## ۴ نتایج اصلی

با بررسی نتایج به دست آمده از ترکیب مقادیر تکین به دست آمده از ماتریس متناظر ۲ تصویر نتیجه گرفتیم که:

1- بردارهای تکین چپ و راست به دست آمده از تجزیه مقدار تکین حاوی اطلاعات اصلی یک

ماتریس است.

2- مقادیر تکین هر ماتریس در پردازش تصویر مانند وزن هستند که با تغییر آن ها کیفیت تصویر تغییر می کند

اما شکل کلی تصویر ثابت است.

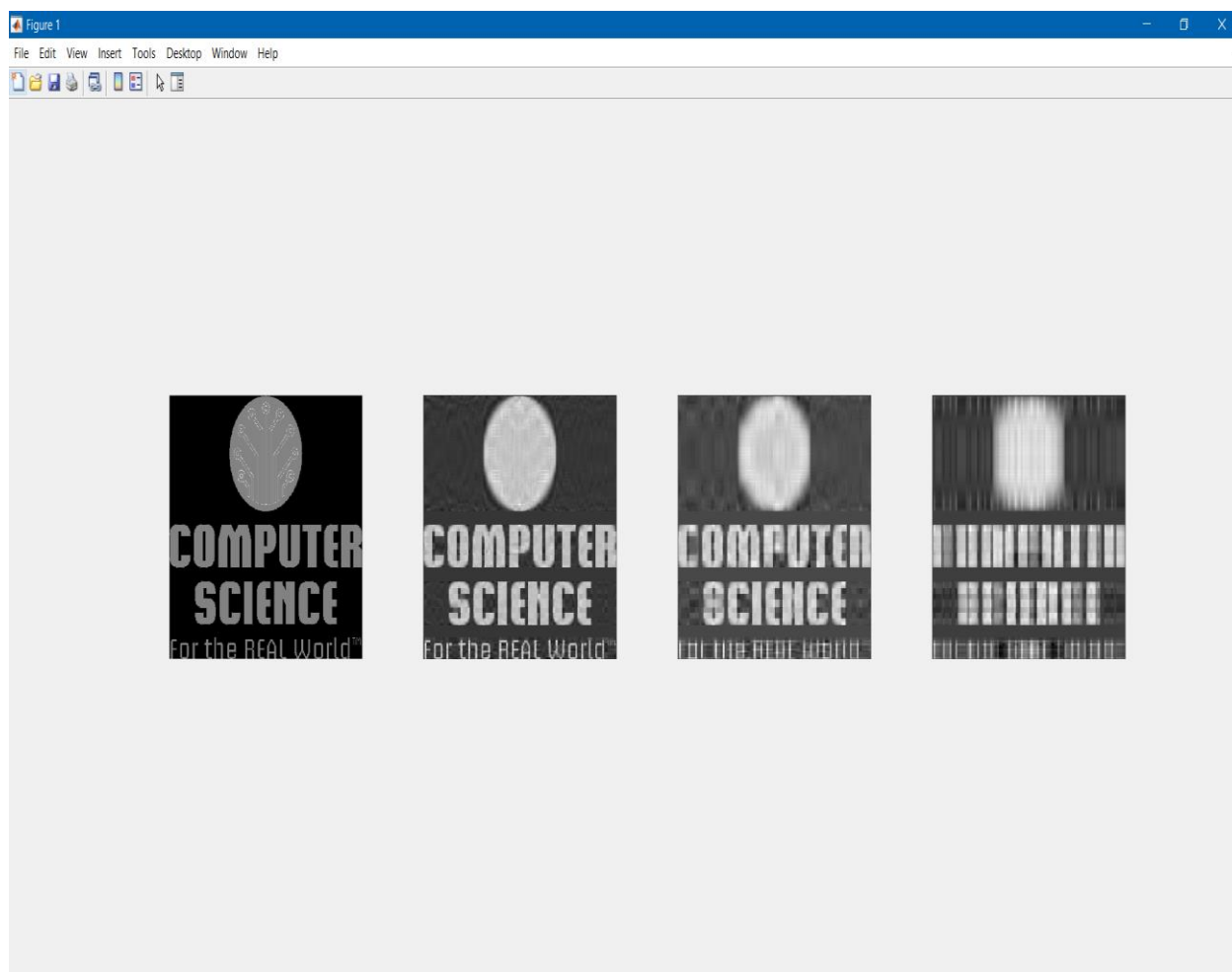
3- با تغییر مقادیر تکین یک ماتریس متناظر با یک تصویر می توان به صورت یکنواخت آن تصویر را

روشن یا تیره کرد همچنین در تصویرهای رنگی شدت رنگ خاصی را زیاد یا کم کرد.

## کد تجزیه SVD در متلب:

```
1 -   clc; clear;
2 -   rice = imread('cs.png');
3
4   %convert to double
5 -   I1 = im2double(rice);
6   %do SVD
7 -   [u,s,v]=svd(I1);
8 -   s2 = s;
9
10
11   %sefr kardan magadir vije
12 -   s2(20:end, :) = 0; %row
13 -   s2(:, 20:end) = 0; %column
14   %print image
15 -   D1=u*s2*v';
16
17   %sefr kardan magadir vije
18 -   s2(10:end, :) = 0; %row
19 -   s2(:, 10:end) = 0; %column
20   %print image
21 -   D2=u*s2*v';
22
23   %sefr kardan magadir vije
24 -   s2(5:end, :) = 0; %row
25 -   s2(:, 5:end) = 0; %column
26   %print image
27 -   D3=u*s2*v';
28
29 -   figure;
30 -   subplot(1,4,1);imshow(rice, []);
31 -   subplot(1,4,2);imshow(D1, []);
32 -   subplot(1,4,3);imshow(D2, []);
33 -   subplot(1,4,4);imshow(D3, []);
34
```

## نتیجه تولید شده:





فرزاد ایمانیپور

دانشجوی کارشناسی علوم کامپیوتر