



## Tratamiento de Señales

Version 2021-2

# Deconvolución

[ Capítulo 6 ]

**Dr. José Ramón Iglesias**

DSP-ASIC BUILDER GROUP  
Director Semillero TRIAC  
Ingeniería Electronica  
Universidad Popular del Cesar

# Degradación en el dominio de Fourier



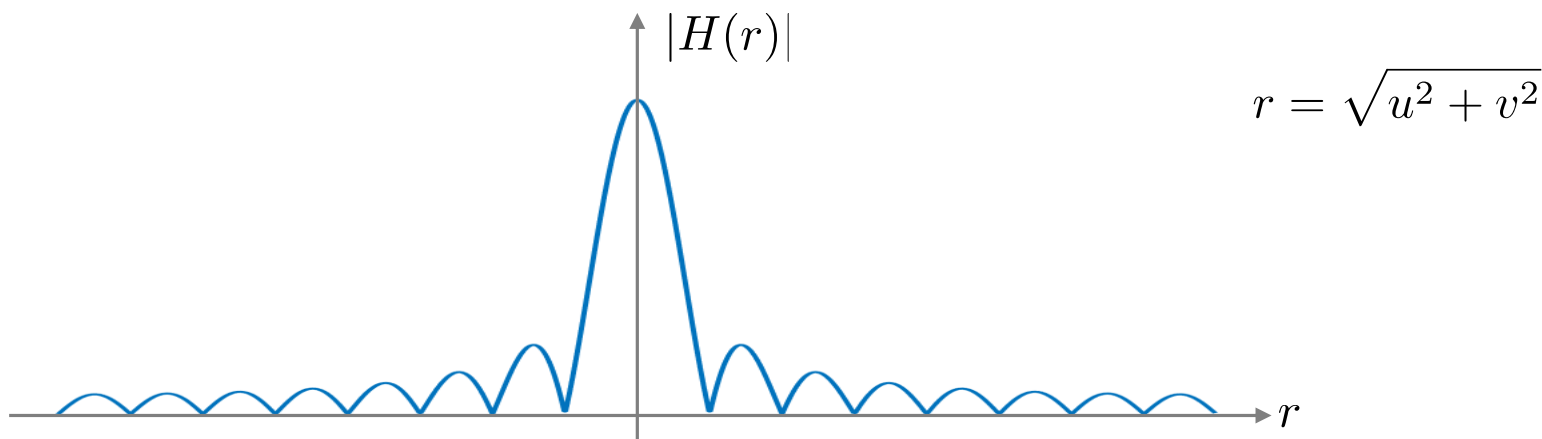
$$G(u, v) = F(u, v)H(u, v)$$

Entonces, podemos pensar que la restauración sería:

~~$$\hat{F}(u, v) = \frac{G(u, v)}{H(u, v)} \quad \rightarrow \quad \hat{\mathbf{f}} = \text{IDFT}(\hat{\mathbf{F}})$$~~

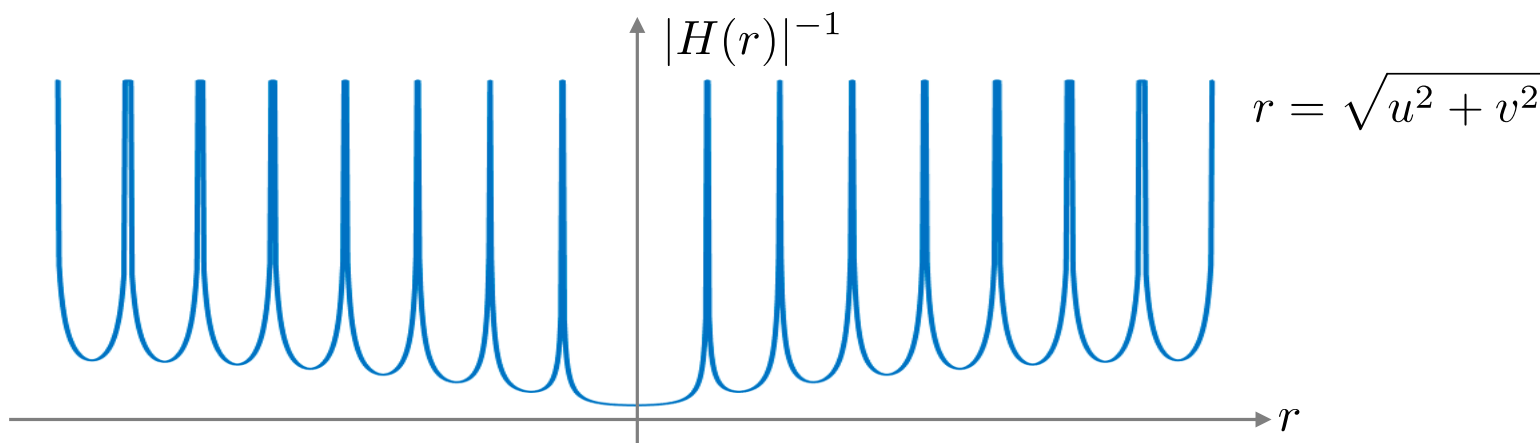
# Por qué no funciona?

$$\hat{F}(u, v) = \frac{G(u, v)}{H(u, v)}$$



# Por qué no funciona?

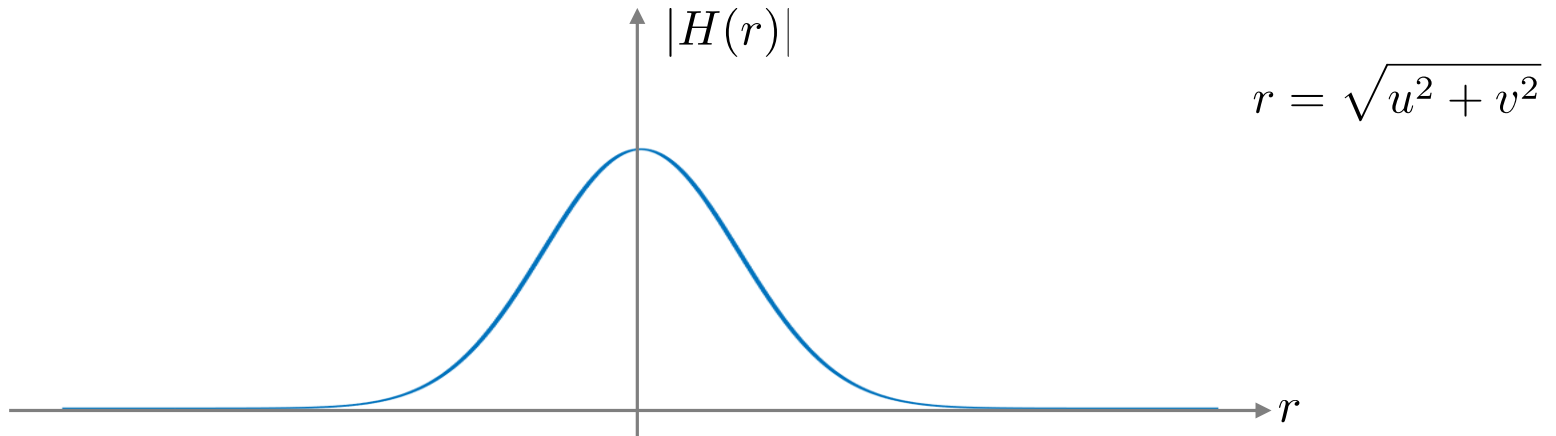
$$\hat{F}(u, v) = \frac{G(u, v)}{H(u, v)}$$



H al ser un filtro pasa bajos tiene ceros y valores cercanos a cero, genera divisiones por cero que ocasionan un serio problema.

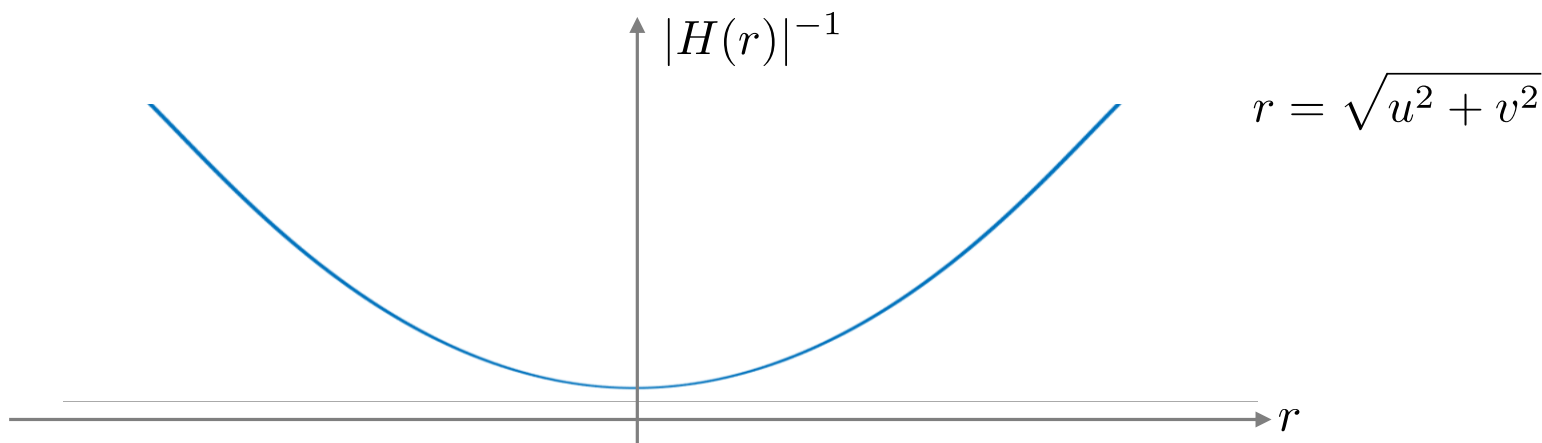
Por qué no funciona?

$$\hat{F}(u, v) = \frac{G(u, v)}{H(u, v)}$$



# Por qué no funciona?

$$\hat{F}(u, v) = \frac{G(u, v)}{H(u, v)}$$

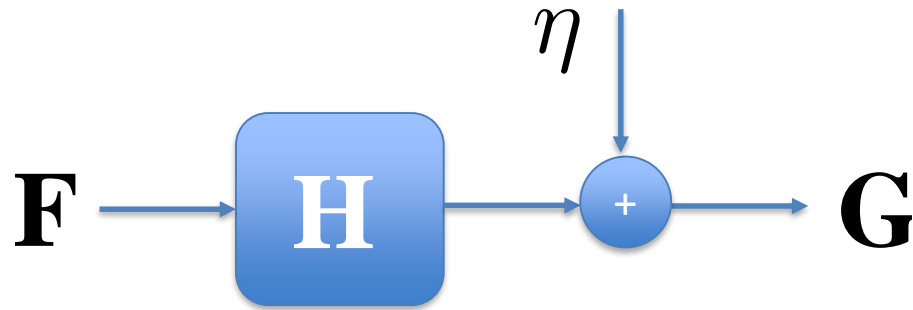


H al ser un filtro pasa bajos tiene ceros y valores cercanos a cero, genera divisiones por cero que ocasionan un serio problema.

Por qué no funciona?

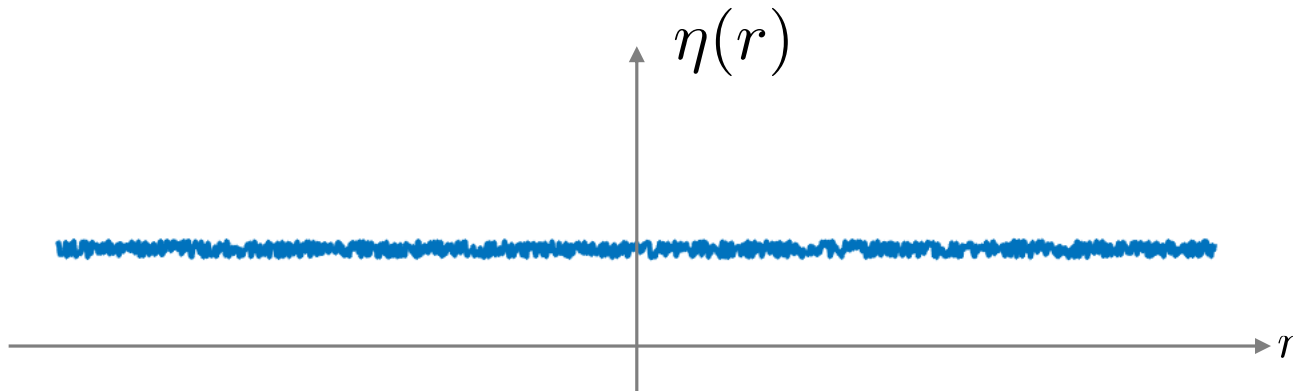
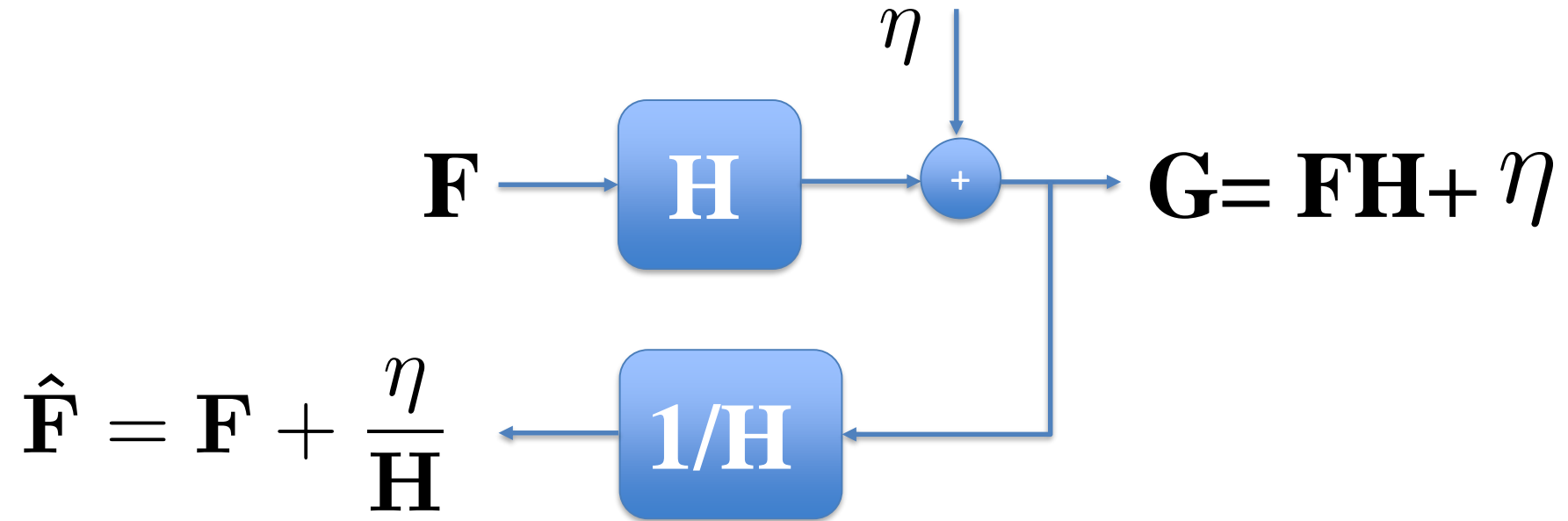


Por qué no funciona?

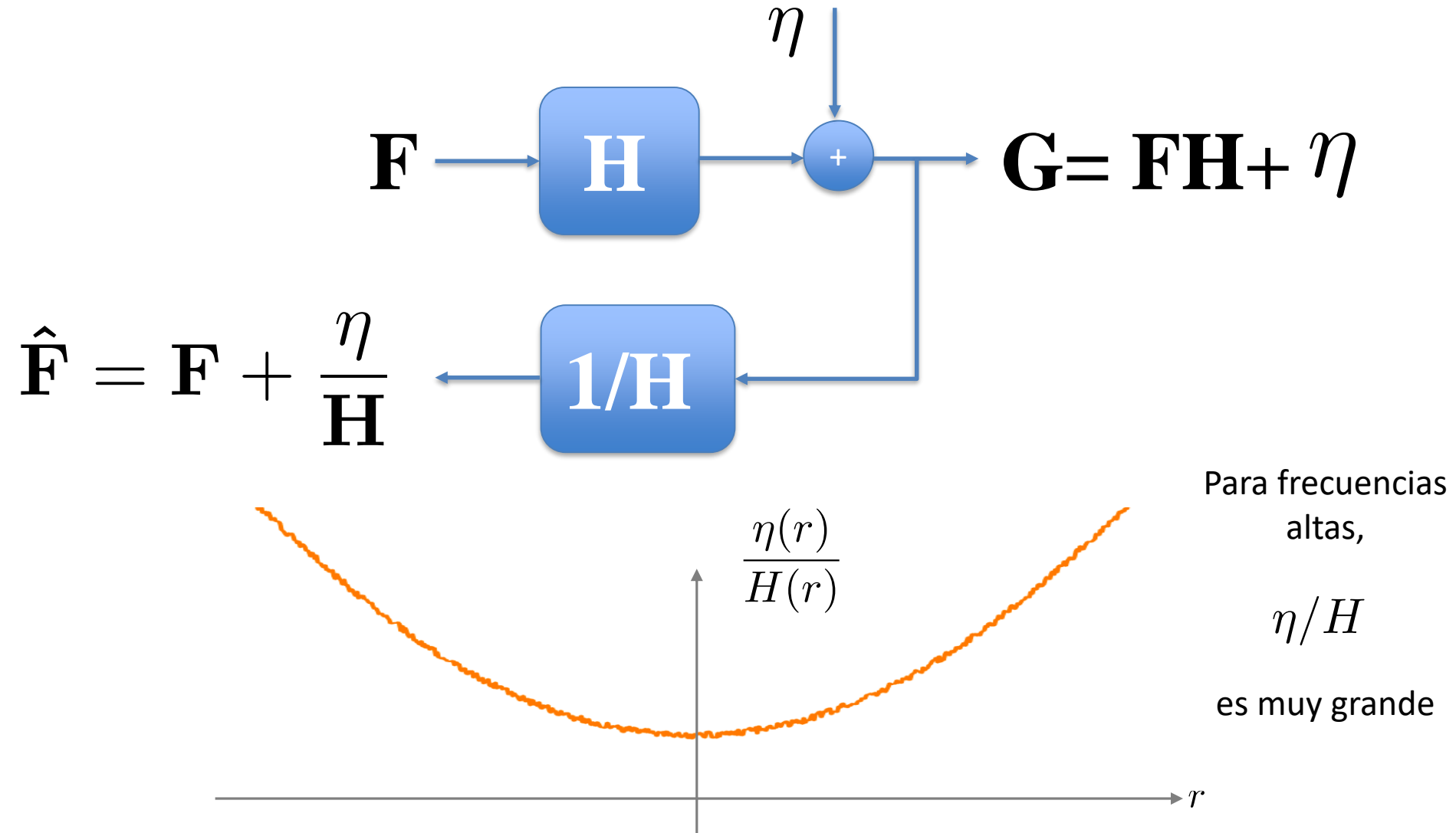




Por qué no funciona?

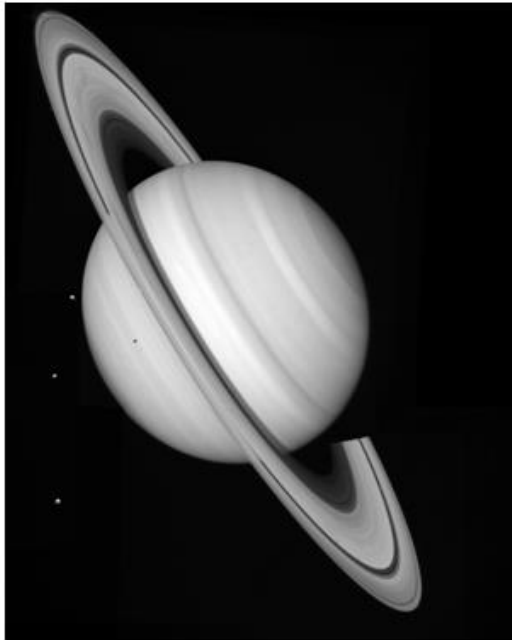


Por qué no funciona?

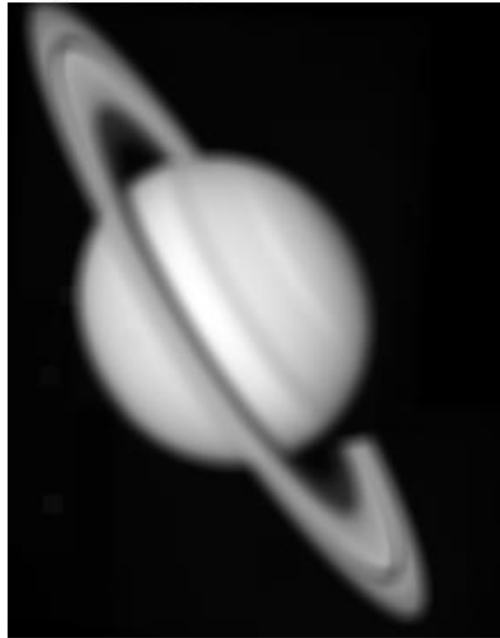


Ejemplo

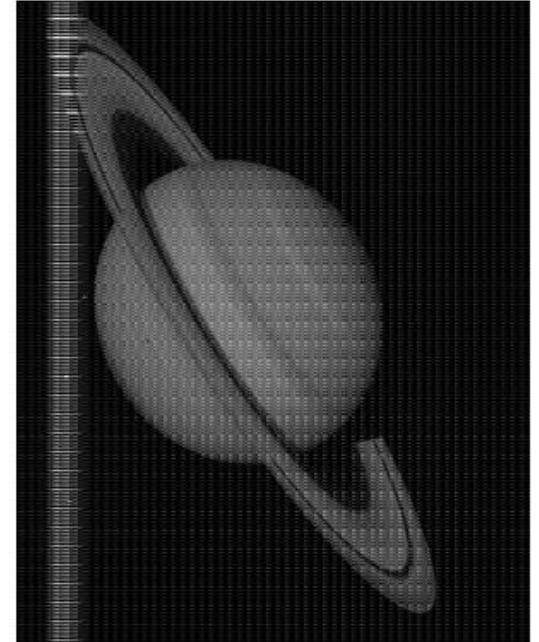
**imagen original F**



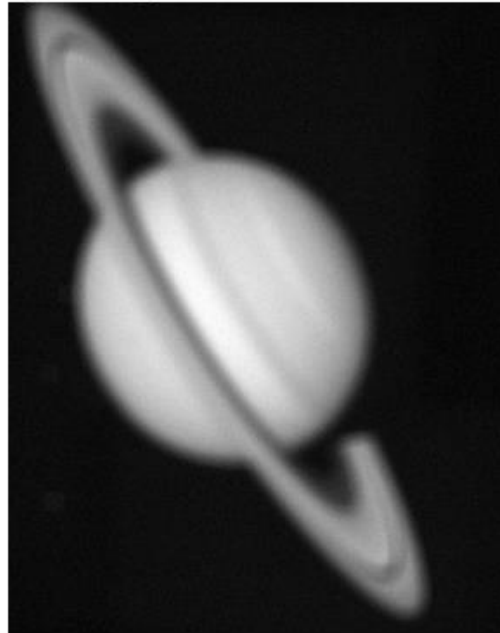
**imagen degradada sin ruido G**



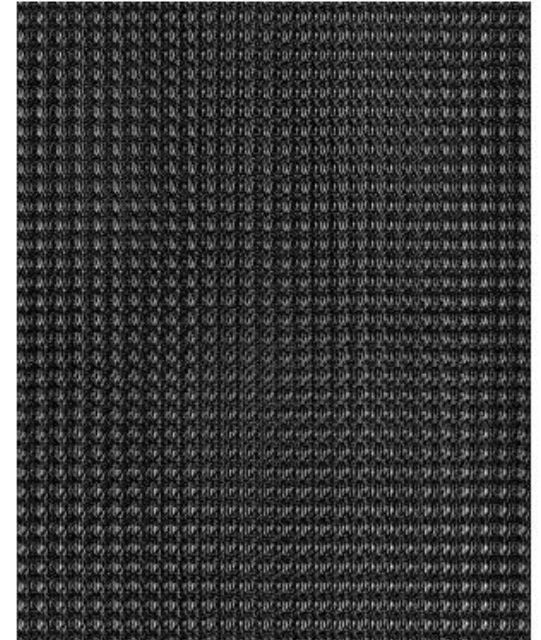
**imagen restaurada  $F_s = G/H$**



**imagen degradada con ruido G+N**



**imagen restaurada  $F_s = (G+N)/H$**



# Degradación en el dominio de Fourier



$$G(u, v) = F(u, v)H(u, v)$$

Entonces, podemos pensar que la restauración sería:

~~$$\hat{F}(u, v) = \frac{G(u, v)}{H(u, v)} \quad \rightarrow \quad \hat{\mathbf{f}} = \text{IDFT}(\hat{\mathbf{F}})$$~~

Solución

# Reformulación



$$W(u, v) = \frac{1}{H(u, v)}$$

# Reformulación



$$W(u, v) = \frac{1}{H(u, v)} = \frac{1}{H(u, v)} \frac{H^*(u, v)}{H^*(u, v)}$$



# Reformulación



$$W(u, v) = \frac{1}{H(u, v)} \approx \frac{1}{H(u, v) + R} \equiv \frac{H^*(u, v)}{|H(u, v)|^2 + R}$$

- R evita división por cero
- R evita amplificación del ruido

# Reformulación

*La idea es escoger  $R$  (no constante) de tal forma que:*

- 1) Para frecuencias altas  $W$  es bajo*
- 2) Para frecuencias bajas  $W = 1/H$*

$$W(u, v) \simeq \frac{H^*(u, v)}{|H(u, v)|^2 + R}$$

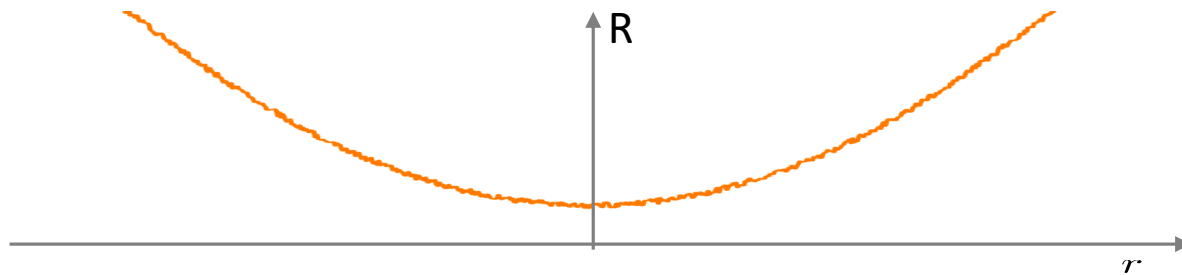
- $R$  evita división por cero
- $R$  evita amplificación del ruido

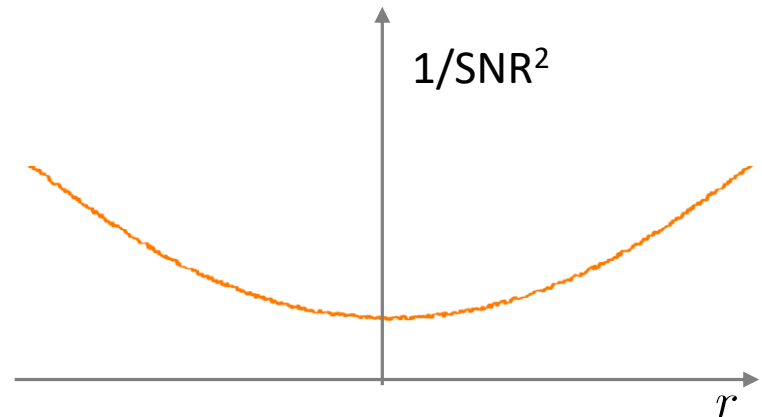
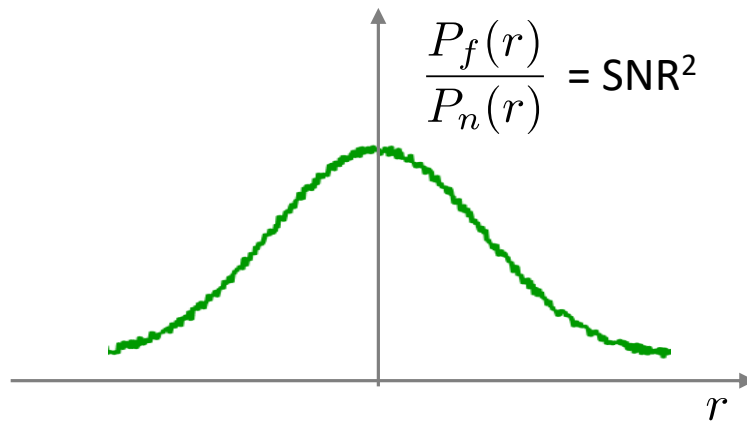
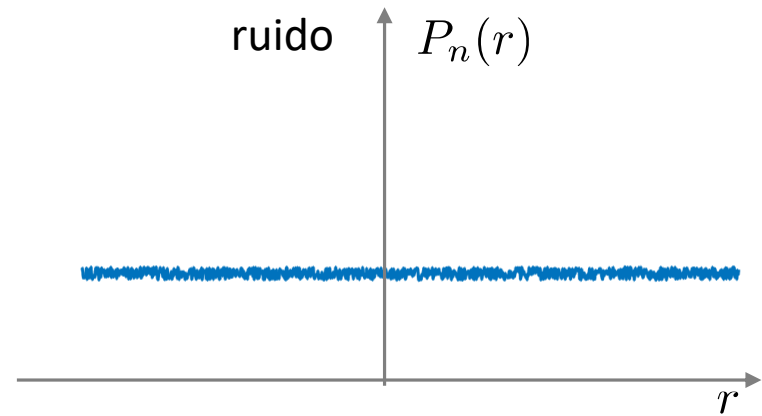
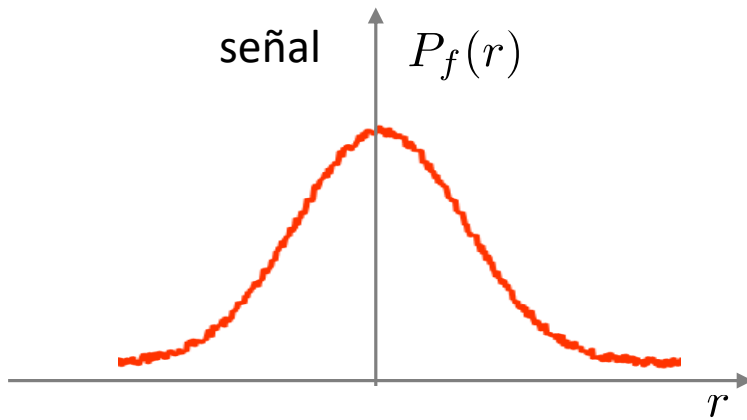
# Reformulación

*La idea es escoger  $R$  (no constante) de tal forma que:*

- 1) Para frecuencias altas  $W$  es bajo*
- 2) Para frecuencias bajas  $W = 1/H$*

$$W(u, v) \simeq \frac{H^*(u, v)}{|H(u, v)|^2 + R}$$





$$W(r) \simeq \frac{H^*(r)}{|H(r)|^2 + \underbrace{C/\text{SNR}^2}_{R}}$$

$$R = Cr^\rho$$

1) Para frecuencias altas,  $R$  es alto  $\Rightarrow$   $W$  es bajo

2) Para frecuencias bajas,  $R$  es bajo  $\Rightarrow$   $W = 1/H$

# Deconvolución General

$$W(r) = \left[ \frac{H^*(r)}{|H(r)|^2} \right]^a \left[ \frac{H^*(r)}{|H(r)|^2 + C/\text{SNR}^2} \right]^{1-a}$$

$a = 1$  Filtro inverso total

$a = 0$  Filtro inverso *corregido* total