## 第3讲 图像的清洗

## 3.1 图像的清洗

对于从网络下载的图片,有图像无法打开、有图像文件无效的情况.——需要清洗,删除这类文件。

去除无效文件、分离彩色图与灰度图、分离尺寸太小的文件、统一图像文件格式

## 3.1.1 图像基本知识

## 1.图像基础

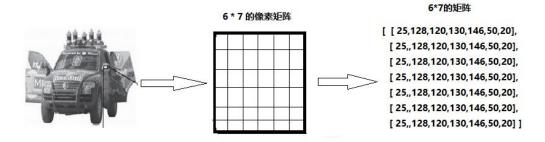
(1) 图像种类

二值图像(黑白):每个像素只用1位来表示,取值为0和1。



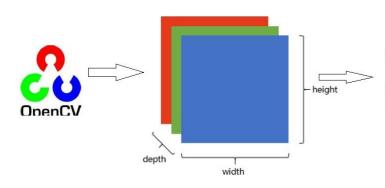
1	1	0	0	1	1
1	1	1	0	1	0
1	0	1	1	1	0
1	0	1	1	0	1

**灰度图像:** 256 个灰度值, 0~255, 8 位的二进制值, 每个像素用 8 位(1 个字节)表示。



**彩色图像:** RGB(R红色通道,G绿色通道,B蓝色通道)每个像素有3个分量,需要有3个字节表示。

24\*24\*3byte



#### 5\*4\*3 的三维矩阵

[[[25,150,60],[40,60,80],[36,150,180],[120,130,150]], [[25,150,60],[40,60,80],[36,150,180],[120,130,150]], [[25,150,60],[40,60,80],[36,150,180],[120,130,150]], [[25,150,60],[40,60,80],[36,150,180],[120,130,150]], [[25,150,60],[40,60,80],[36,150,180],[120,130,150]]]

## (2) 图像的大小

图像的主要参数:分辨率、图像大小、图像的颜色

分辨率: 图像的行列数目

图像的大小是指在磁盘上存储整幅图像所占用的字节数。可按下面的公式计算:

图像文件的字节数= 图像分辨率 × 量化位数 /8

#### 例如:

- 一幅分辨率为 640 ×480 的黑白图像,文件的大小为:
- $(640 \times 480) / 8 = 38400 (B) = 37.5(KB)$
- 一幅同样分辨率的图像,图像深度为8位。则图像文件的大小为:
- $(640 \times 480) \times 8/8 = 307200 (B) /1024 = 300 (KB)$
- 一幅同样大小的真彩色图像,则图像文件的大小为:
- $(640 \times 480) \times 24/8 = 921600 (B) = 900(KB)$

## 2.图像基本操作 opencv

## pip install opency-python

## (1) 读取图像

### image=cv2.imread(img\_path,flag) 读取图片,返回图片对象

img\_path: 图片的路径,即使路径错误也不会报错,但打印返回的图片对象为 None flag: cv2.IMREAD\_COLOR, 读取彩色图片,图片透明性会被忽略,为默认参数,也可以传入 1

cv2.IMREAD\_GRAYSCALE,按灰度模式读取图像,也可以传入 0 cv2.IMREAD\_UNCHANGED,读取图像,保持原格式不变,也可以传入-1

import cv2

lena=cv2.imread('./testImages/lena.jpg',-1)

print(lena)

### (2) 显示图像

### cv2.imshow(window name,img):显示图片,窗口自适应图片大小

window\_name: 指定窗口的名字

img: 显示的图片对象

可以指定多个窗口名称,显示多个图片

cv2.imshow('demo',lena)

cv2.waitKey()

### cv2.waitKey(millseconds) 等待按键,用户键盘按键,语句执行,获得返回

millseconds: 传入时间毫秒数, <0 或等于 0 时, 会一直等待键盘事件

cv2.destroyAllWindows(window name)

window name: 需要关闭的窗口名字,不传入时关闭所有窗口

cv2.destroyAllWindows()

cv2.imwrite('./testImages/lena1.jpg',lena)

### (3) 查看图像属性

shape: 获取图像的形状,返回行数、列数、通道数的元组(行,列,通道)

size: 返回图像的像素点个数 dtype: 返回图像的数据类型

ndim:3

(H,W,C)=img.shpe()

### (4) 图像保存

cv2.imwrite(file, img, num)

file:要保存的文件名 img:要保存的图像

num:不同格式文件,可选

### 边学边练:

工作路径的 data 目录下有一系列图片,通过编程实现文件清理。

先去除无法正常打开的文件,包括动图、不完整图片,

去除灰度图像,

去除尺寸小于 200\*200 像素的图像,

把保留的图片转换成 jpg 格式,按顺序 001,,003 命名。

## 3.2 numpy 库

## 3.2.1 数组

### (1) 一维数组

一维数据由对等关系的有序或无序数据构成, 采用线性方式组织

3.1413, 3.1398, 3.1404, 3.1401, 3.1349, 3.1376

列表和数组的区别:

列表: 数据类型可以不同 3.1413, 'pi', 3.1404, [3.1401, 3.1349], '3.1302'

数组:数据类型相同 【3.1413, 3.1398, 3.1404,】

### (2) 二维数组

二维数据由多个一维数据构成,是一维数据的组合形式 表格是典型的二维数组。

#### (3) 多维数组维度

多维数据由一维或二维数据在新维度上扩展形成

## 3.2.2 numpy 创建数组

(1) ndarray 对象用于存放同类型元素的多维数组,通过 np.array 对象来创建。

arr1 = np.array([1, 2, 3, 4]) #创建一维数组

arr2 = np.array([[1, 2, 3, 4],[4, 5, 6, 7], [7, 8, 9, 10]]) #创建二维数组 3\*4

arr3=

np.array([[[1,2,3,4],[4,5,6,7],[7,8,9,10]],[[11,12,13,14],[14,15,16,17],[17,18,19,20]],[[21,22,23,24], [24,25,26,27],[27,28,29,30]]])#创建三维数组 3\*3\*4

[1,2,3,4] [4,5,6,7] [7,8,9,10]

3\*4

[[1, 2, 3, 4],[4, 5, 6, 7], [7, 8, 9, 10]] [[11, 12, 13, 14],[14, 15, 16, 17], [17, 18, 19, 20]] [[21,2 2, 23,2 4],[24, 25,2 6, 27], [27,2 8, 29,30]]

(2) numpy 包含的数据类型

bool: 布尔类型,True 或者 False

inti: 长度取决于平台的数据类型,一般是 int32 或者 int64

int8: 字节长度的整数

int16、int32、int64: 16 位、32 位、64 位长度的整数

unit8、unit16、unit32、unit64: 8位...无符号整数

float16、float32、float64:16 位(1 位符号位、5 位指数位、10 位尾数)半精度浮点数 complex64、complex128: 复数,实部和虚部都是 32/64 位浮点数。

(3) ndarray 对象常用属性

属性	说明		
ndim	返回 int。表示数组的维数		
shape	返回 tuple。表示数组的尺寸,对于 n 行 m 列的矩阵,形状为(n,m)		
size	返回 int。表示数组的元素总数,等于数组形状的乘积		
itemsize	返回 int。表示数组的每个元素的大小(以字节为单位)		
dtype	返回 data-type。描述数组中元素的类型		
T	返回转置数组		
flat	数组的以为迭代器		

# 3.2.3 numpy 文件常用操作

### (1) np 的保存

NumPy 可以用专有的二进制类型保存数据,文件后缀为 npy。通过 np.load 和 np.save

这两个函数可以方便的读写数组文件,自动处理元素类型和 shape 等信息。

### np.save()

- >>> import numpy as np
- >>> a =np.array([[ 1, 2, 3, 4], [ 5, 6, 7, 8], [ 9, 10, 11,12]],dtype=np.float32)
- >>> np.save("a.npy",a)
- >>> new\_a = np.load("a.npy")
- >>> new\_aarray([[1.,2.,3.,4.], [5., 6., 7., 8.],[9., 10., 11., 12.]], dtype=float32)
- (2) 一维序列数组

np.arange(start, end, step): 等差数列的一数组

(3) 等差数列

np.linspace(strat, end, count)

(4) 等比数列

np.logspace(start, end, count)

(5) 全0或1或全X数组

### np.zeros(shape, dtype)

np.ones(shape, dtype)

np.full(shape, X)

- (6) 数组维度的变换
- a.reshape(newshape):改变数组的维度,新数组元素数量与原数组一样,返回新数组 a.resize(newsize): 改变数组维度,直接修改原始数组

## 3.2.4 图像文件 numpy 存取

读取一幅图片,显示图像的形状、像素数目及数据类型。示例代码如下:

- >>> import cv2
- >>> img = cv2.imread("lena.jpg")
- >>>print(img)
- >>> print("图像形状:",img.shape)
- >>> print("像素数目:",img.size)
- >>> print("数据类型:",img.dtype)
- >>>np.save("a.npy",img) #将图像存到 numpy 文件中
- >>>a=np.load('lena.npy')#读入 numpy 文件
- >>>cv2.imwrite('./testImages/lena2.jpg',a)#将 numpy 文件还原为图像