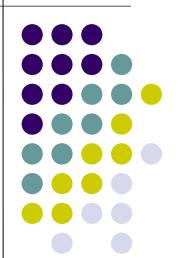
Методы и алгоритмы обработки сигналов и изображений Введение

Корлякова Мария Олеговна 2019 КФ МГТУ, ИУЗ-КФ,

доцент, к.т.н.





темы

№ темы	число	тема
1	2	Введение
2	4	Выделение признаков в сигналах и изображениях
3	2	Методы обработки признаков
4	6	Алгоритмы и методы для решения задач распознавания изображений
5	2	Методы обработки информационных сигналов для улучшения изображений
6	1	Прикладные задачи и алгоритмы обработки изображений .

Оценка

- Практика (50%)
- PK (10%)
- Тесты на лекциях(20%)
- Посещение(20%)





Тема 1

ВВЕДЕНИЕ

План

- Цель курса
- Что будем изучать
- Основные модели
- Основные понятия



Цель курса



 Знакомство с методами и алгоритмами решения интеллектуальных задач обработки информации на примере изображений и сигналов

Пройти интервью с меткой
 Data Science\Machine leaning

План

- Цель курса
- Что будем изучать
- Основные модели
- Основные понятия

Типы Задач

- Большие задачи
 - Анализ качества клиентов
 - Обработка результатов экспериментов
- Повторяющиеся задачи
 - Очистка сигнала от шума
 - Поиск объектов в сигнале
- Задачи с проблемами
 - Пробелы
 - Противоречия
 - Ошибки



Методы Интеллектуальной обработки информации



Искусственный интеллект – Artificial Intelligence – Al

Machine Learning - машинное обучение

Deep Learning – Глубокое Обучение

Где это работает





GeekBrain

Основные интеллектуальные задачи



- Представление знаний
- Решение неформализованных задач
- Создание комплексных ИИ систем



- Моделирование разума
- Интеллектуальный анализ данных
- Естественный язык и ЭВМ
- Обработка временных рядов
- Техническое зрение





- Как Обрабатывать данные
- Как Визуализировать информацию
- Как Решать задачи классификации
- Как Решать задачи регрессии
- Как Кластеризовать данные
- Как Понижать размерность данных
- Как Оценивать качество работы моделей

План

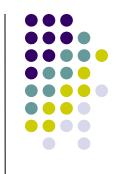
- Цель курса
- Что будем изучать
- Основные понятия
- Основные модели

Построение систем интеллектуальной обработки информации



- Построение признаков
- Селекция признаков
- Подавление помех
- Преобразование признаков
- Отнесение к группе объектов (образу)
- Формирование групп объектов (образов)

Какое ПО нужно поставить



 Matlab – Statistic and Machine Learning Toolbox

- Anaconda
- Python Scikit-Learn Google Colaboratory

• Зарегистрироваться в Kaggle

литература

- Методы современной и классической теории управления. Т5. 2004
- Математические методы распознавания образов. Курс лекций. МГУ, ВМиК, кафедра «Математические методы прогнозирования», Местецкий Л.М., 2002—2004.
- Воронцов К. В. Математические методы обучения по прецедентам (теория обучения машин)

ресурсы



- Wiki-портал http://www.machinelearning.ru
- Воронцов К. В. Машинное обучение (курс лекций) см. http://www.machinelearning.ru
- Coursera:
- https://www.coursera.org/specializations/mac hine-learning-data-analysis
- https://www.coursera.org
 /browse/data-science/machine-learning



Тема 2

Выделение признаков в сигналах и изображениях

План

- Датчик
- Где брать признаки
- Селекция признаков
- Преобразование признаков
- Понижение размерности



ДАТЧИК

Датчик

- Преобразование внешнего мира в цифровое описание доступное компьютерной обработке
- Аналогво-Цифровое Преобразование АЦП – Digitizer

- Квантование
- Дискретизация

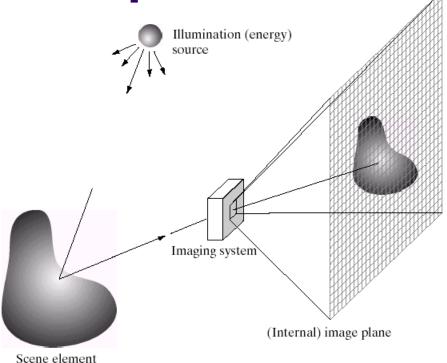


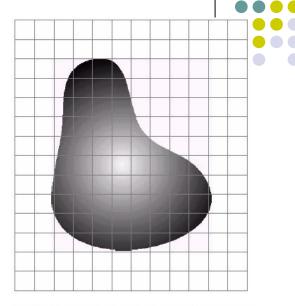
Преобразование оптического сигнала

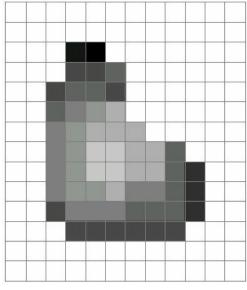


Получение пиксельного









Получение изображения

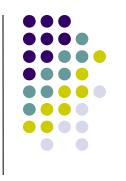




λ=N/Δt - средний поток фотонов

Пуассоновский процесс $M=\lambda\Delta t$ $\sigma^2=\lambda\Delta t$

Шум датчика



- Для высокоуровневого сигнала нормальное распределение
- N(Qe,√Qe)
- Qe число фотонов за время экспозиции

$$\eta = \frac{Qe}{Qp}$$

• Qp – число возбуждаемых электронов

Шум датчика



- общее число порождаемых зарядов
- Q=Q₀+Qe
- $\sigma^2_{Q} = \sigma^2_{Q0} + \sigma^2_{Qe}$

- Цифровые схемы линейны
- g=KQ цифровой сигнал
- $\sigma_{g}^{2} = K^{2} \sigma_{Q0}^{2} + K^{2} \sigma_{Qe}^{2}$
- Qe = σ^2_{Qe}
- $\sigma_g^2 = \sigma_o^2 + Kg$ линейный рост дисперсии от g

Формирование сигналаизображение



- МИР освещенные объекты сцены
- Датчик фотосенсор
- АЦП
- Формат хранения

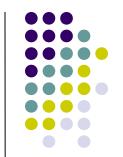
Изображение =Сигнал



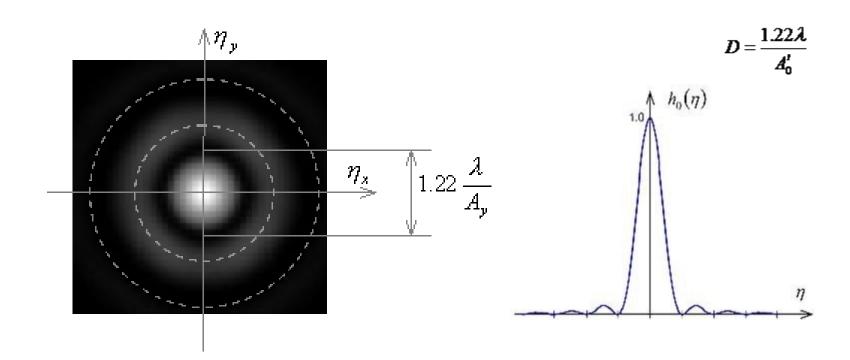
• Интенсивность от координаты I(x,y)

- ФРТ функция рассеивания точки
- ОПФ оптическая передаточная функция

ФРТ - point spread function, PSF



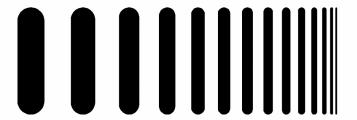
- оптическая система никогда не изображает точку в виде точки
- h(x,y) зависимость распределения освещенности от координат в плоскости изображения, если предмет - это светящаяся точка в центре изопланатической зоны.



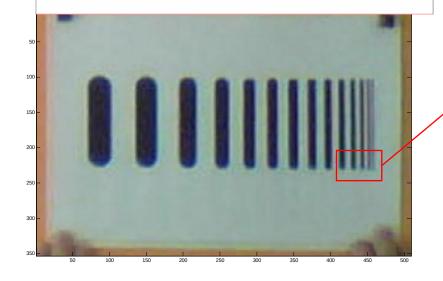
Функция рассеяния точки

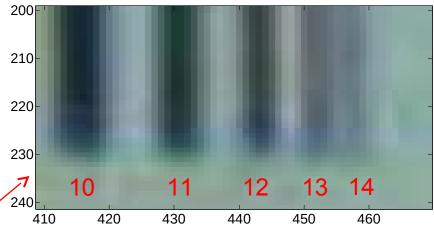


Исходное изображение



Полученное изображение





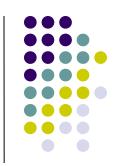
ФРТ - point spread function, PSF



$$I(x') = \int_{-\infty}^{+\infty} I(x)h(x'-x)dx,$$

$$I'=I\otimes h$$
.

ОПФ



$$I(x)$$
 \xrightarrow{F} $\stackrel{\sim}{I}(v)$ или $\stackrel{\sim}{I}(v) = \int_{-\infty}^{+\infty} I(x)e^{2\pi i(v^Tx)}dx$;

$$I'(x')$$
 — F $\widetilde{I'}(v')$ или $\widetilde{I'}(v') = \int_{-\infty}^{+\infty} I'(x')e^{2\pi i(v'^T x')}dx'$

$$I'(v) = I(v) \cdot D(v)$$

$$D(v) = F[h(x')]$$

Литература

- Девятков В.В. Системы искусственного интеллекта: Учебное пособие для вузов М: из-во МГТУ, 2001 352.
- Математические методы распознавания образов. Курс лекций. МГУ, ВМиК, кафедра «Математические методы прогнозирования», Местецкий Л.М., 2002— 2004.