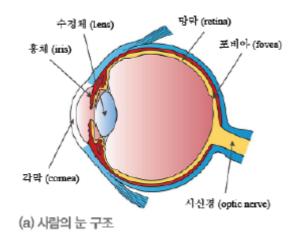
영상처리

디지털 영상이란?

획득과 표현

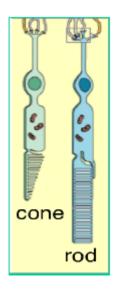
• 사람의 눈과 카메라





(b) 카메라의 구조

- 수정체가 렌즈, 망막이 CCD 센서(필름)에 해당함
- 눈



Cones

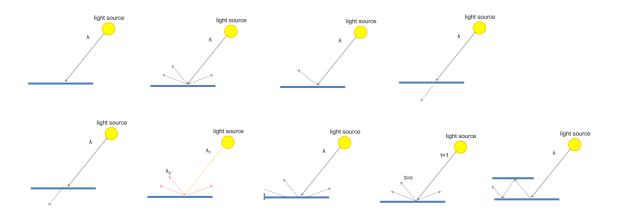
cone-shaped less sensitive operate in high light color vision

Rods

rod-shaped highly sensitive operate at night gray-scale vision

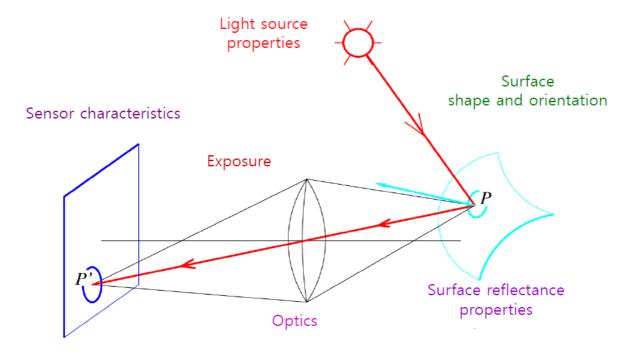
- o Cones: High Light color vision에서 작동
 - 덜예민함
 - 3가지 종류이 Cone이 있음 : Red Green Blue
 - 특정 종류의 Cone이 없거나 적은사람이 색맹
- o Rods: night gray-scale vision에서 작동
 - 많이 예민함
- ㅇ 눈으로 모든 빛을 다 볼 수는 없음
 - **가시광선**만 볼 수 있음
 - Human Luminance Sensitivity Function

Photon's life cycle

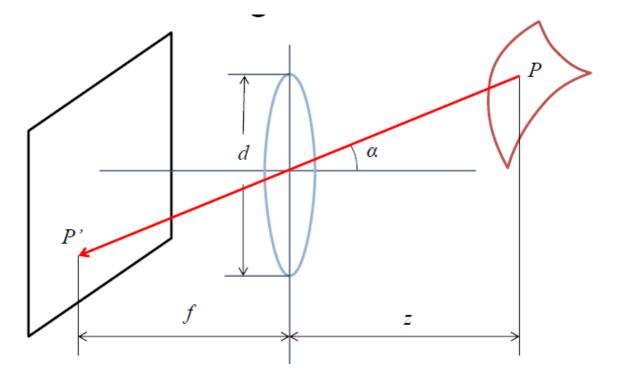


- Absorption(흡수)
- Diffuse Reflection(확산)
- Specular Reflection(**받은만큼** 돌려줌, 카메라)
- Transparency(투명해서 **투과**함, 유리)
- Refraction(투과해서 나가지만, **굴절**이 됨)
- Fluorescence(빛이 여러 방향으로 반사되어 나감, 반사 전/후의 빛의 양이 다름)
- Subsurface Scattering(여러 방향으로 **흩뿌려짐**)
- Phosphorescence(일정 시간이 지난 후 빛이 나옴)
- Interreflection(두 개의 물질이 평행하게 있는 경우 계속 상호 반사, 광통신에서 사용)

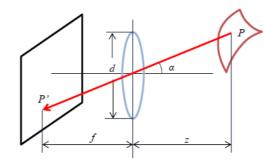
Image Formation



Fundamental Radiometic Relation

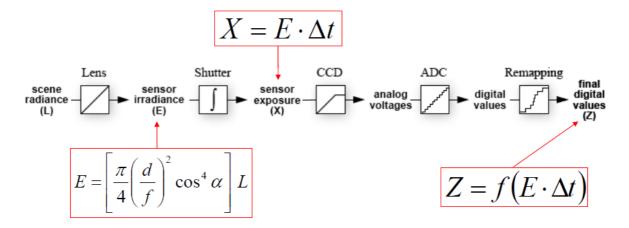


- f: 초점거리, focal length
 - o **멀면 멀수록** 원하는 데이터를 잘 표현할 수 있음
 - 카메라를 만드는 업체에서 **정할 수 있음**
 - 전문가 카메라가 큰 이유 : f값이 크기 때문에 **사물을 더욱 정확하게 표현할 수 있음**
- d: 렌즈의 **길이**
 - o 카메라를 만드는 업체에서 **정할 수 있음**
- z:카메라 렌즈로부터 물체까지의 거리
- L: P에서 P'로 발사되는 **빛의 양**
- E: 렌즈에서 P'로 떨어지는 방사 조도(Irradiance)
 - image irradinace is **linearly related to scene radiance**
 - proportional to the area of the lens and inversely proportional to the squared distance between the lens and the image plane
 - o falls off as the **angle between the viewing ray and the optical axis increases**(각도에 반비례)



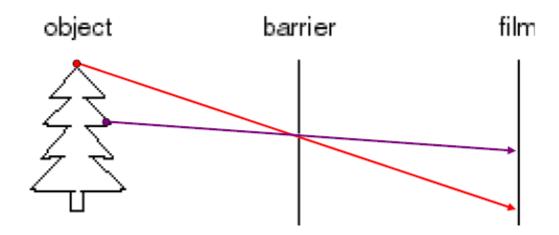
$$E = \left[\frac{\pi}{4} \left(\frac{d}{f} \right)^2 \cos^4 \alpha \right] L$$

From light rays to pixel values



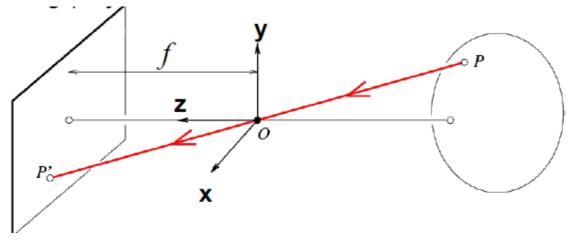
- Camera's response function (irradiance -> pixel values)
 - o material properties를 추측할 때 유용
 - o high dynamic range 이미지를 만들 수 있게 해줌
- 하나의 CMOS 센서 : 1바이트 값(0~255)을 표현할 수 있도록 돼 있음
 - 원래는 1바이트지만 JPEG / JPG 등의 **압축이 많이 된 형태는 더욱 용량이 작게 저장**

Perspective Projection



- 3차원에서 2차원으로 옮기는 작업 : **거리감각이 없어지기 때문에 힘듬**
 - ㅇ 카메라의 단점
 - 평행한 것이 평행하지 않아 보임
- Matrix

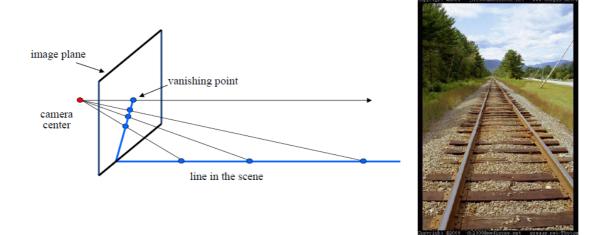
Modeling Projection



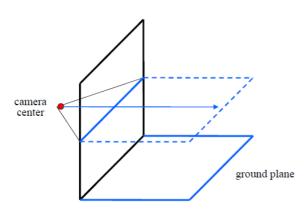
- 3차원 공간에서의 **P** -> 2차원 영상 평명(image plane)에서의 **P'**
- P와 P'의 상관관계
 - O가 3차원 공간상의 원점(**카메라 렌즈의 중심**)
 - Projection Equations

$$(x, y, z) \rightarrow (f\frac{x}{z}, f\frac{y}{z})$$

- 사물이 **가까워야 잘 보인다**
- f에 비례하고, z에 반비례 한다
- Projection of a line

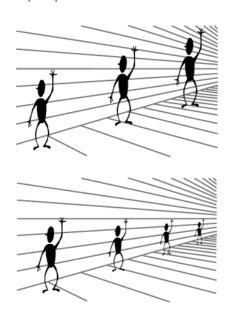


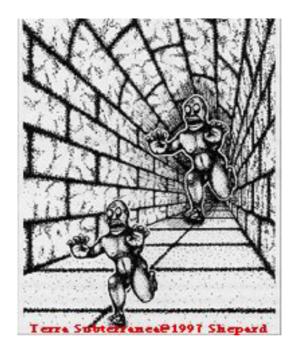
- 영상 평면을 기준으로 사선으로 맺히기 때문에(Vanishing Point), 실제로는 평행하지만 평 행하지 않게 보이는 것
- The horizon





- 실제의 수직선과 똑같이 평행하게 찍으면 Vanishing Point가 없다
- The perspective cues

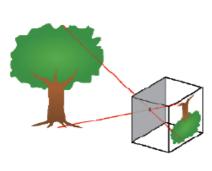


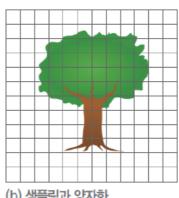


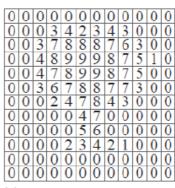
o Perspective에 대한 정보 때문에, 실제로는 크기가 같지만 뒤의 그림이 더 커보인다(원근감 때문)

샘플링과 양자화

- 2차원 영상 공간을 M(width)*N(height)으로 샘플링 (**M*N이 '해상도**')
- 명암을 **L 단계**로 양자화 (L이 **명암 단계**, 0~L-1 사이 분포)







(a) 핀홀 카메라 모델

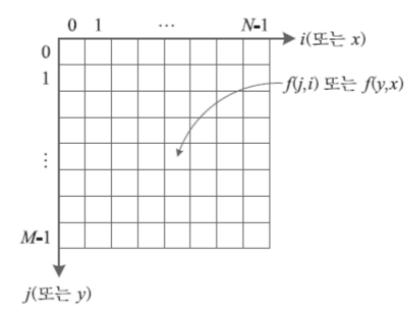
(b) 샘플링과 양자화

(c) 디지털 영상

• M = 12, N = 12, L = 10

영상 좌표계

- 화소 **위치는 x = (j,i)** 또는 x = (y,x)로 표기
- 영상은 f(x) 또는 f(j,i), 0<=j<=M-1, 0<=j<=N-1로 표기



- 컬러 영상은 fr(x), fg(x), fb(x)의 세 채널로 구성
- 왼쪽 맨위가 원점인 이유 : 2차원 배열로 표현했을 때를 생각

영상 표시 방법

