

hw 5 PB21111733 牛庆源

6.1  $x, y$  方向匀速运动

$$x_0(t) = \frac{at}{T} \quad y_0(t) = \frac{bt}{T}$$

$$H(u, v) = \int_0^T e^{-j2\pi(ux_0(t) + vy_0(t))} dt$$

$$= \int_0^T e^{-j2\pi\left(\frac{(ua+vb)t}{T}\right)} dt$$

$$= -\frac{T}{-j2\pi(ua+vb)} (e^{-j2\pi(ua+vb)} - 1)$$

$$= \frac{T}{\pi(ua+vb)} \sin(\pi(ua+vb)) e^{-j\pi(ua+vb)}$$

6.2  $x_0(t) = \frac{at^2}{2}$

$$H(u, v) = \int_0^T e^{-j2\pi ux_0(t)} dt$$

$$= \int_0^T e^{-j\pi uat^2} dt$$

不同：匀速运动造成的模糊，由  $H(u, v)$  在  $u-v$  平面上可能取零或很小，从而使恢复结果与预期有所差距，匀加速运动不会在  $(u, v)$  取零，则无这样的问题。

6.3

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

$$= \frac{G(u, v)}{e^{-(u^2 + v^2)/2\sigma^2}}$$

$$= e^{(u^2 + v^2)/2\sigma^2} G(u, v)$$