# Обзор статей про восстановление размытых изображений

Процесс искажения изображений можно представить в виде формулы

$$G(u,v)=H(u,v)*F(u,v)+N(u,v)$$

Где:

G(u,v)- искаженное изображение

H(u,v)-искажающая функция

F(u,v) -искажаемое изображение

N(u,v)-адаптивный шум

\*-операция свертки

## Некоторые модели шумов (размытий)

### 1) Гауссов шум

Функция плотности распределения гуассовой случайной величины z задается выражением

$$p(z) = \frac{1}{\sigma \sqrt[n]{2\pi}} e^{-(z-\mu)^2/2\sigma^2}$$

Где: z – значение яркости

μ - среднее значение случайно величины z

σ -ее среднеквадратичное отклонение

#### 2) Шум Релея

функция плотности распределения вероятностей шума Релея задается выражением

$$p(z) = \begin{cases} \frac{2}{b} (z-a) e^{-(z-a)^2/b} npu z \ge a \\ 0 npu z < a \end{cases}$$

где среднее и дисперсия имеют вид

$$\mu = a + \sqrt{(\pi b/4)}$$

$$\sigma^2 = \frac{b(4 - \pi)}{4}$$

#### 3) Шум Эрланга

$$p(z) = \begin{cases} \frac{a^{b} z^{(b-1)}}{(b-1)!} npu \ z \ge 0 \\ \frac{(b-1)!}{0 \ npu \ z < 0} \end{cases}$$

где a>0, b -положительное целое число

$$\mu = \frac{b}{a}$$

$$\sigma^2 = \frac{b}{a^2}$$

#### 4)Экспоненциальный шум

$$p(z) = \begin{cases} \frac{a \cdot e^{-az} npu \ z \ge 0}{0 \ npu \ z < 0} \end{cases}$$

где а>0

и среднее и дисперсия имеют вид

$$\mu = \frac{1}{a}$$

$$\sigma^2 = \frac{1}{a^2}$$

По сути, это распределение Эрланга с b=1

# 5)Равномерный шум

$$p(z) = \begin{cases} \frac{1}{b-a} npu \, a \le z \le b \\ 0, s_{\iota} ocmaльны x_{\iota} cлучая x \end{cases}$$

среднее значение и дисперсия равны

$$\mu = \frac{a+b}{2}$$

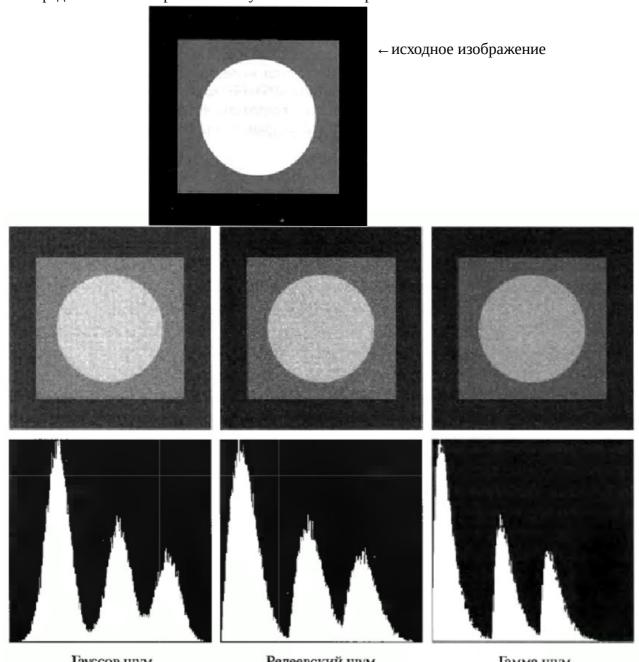
$$\sigma^2 = \frac{(b-a)^2}{12}$$

### 6)Импульсный шум

$$p(z) = \begin{cases} \frac{P_a npu z = a}{P_b npu z = b} \\ 0, uhaчe \end{cases}$$

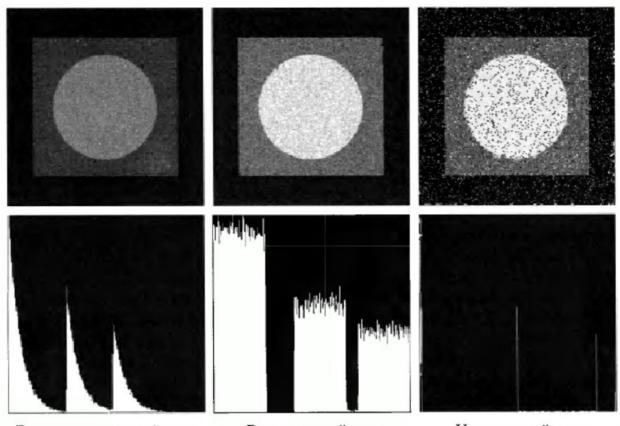
Эти распределения представляют собой набор средств для моделирования искажений.

Ниже представлены изображения с шумом и их гистограммы



Гауссов шум Релеевский шум

Гамма шум



Экспоненциальный шум

Равномерный шум

Импульсный шум