

## 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

$N(u,v)$ -аддитивный шум

\*-операция свертки

### Некоторые модели шумов

#### 1) Гауссов шум

Функция плотности распределения гауссовой случайной величины  $z$  задается выражением

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

Где:  $z$  – значение яркости

$\mu$  - среднее значение случайно величины  $z$

$\sigma$  -ее среднеквадратичное отклонение

#### 2) Шум Релея

функция плотности распределения вероятностей шума Релея задается выражением

$$p(z) = \begin{cases} \frac{2}{b} \left( z - a \right) e^{-(z-a)^2/b} & \text{при } z \geq a \\ 0 & \text{при } z < a \end{cases}$$

где среднее и дисперсия имеют вид

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

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

#### 3) Шум Эрланга

$$p(z) = \begin{cases} \frac{a^b z^{(b-1)}}{(b-1)!} & \text{при } z \geq 0 \\ 0 & \text{при } z < 0 \end{cases}$$

где  $a > 0$ ,  $b$  - положительное целое число

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

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

#### 4) Экспоненциальный шум

$$p(z) = \begin{cases} a * e^{-az} & \text{при } z \geq 0 \\ 0 & \text{при } z < 0 \end{cases}$$

где  $a > 0$

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

$$p(z) = \begin{cases} \frac{1}{b-a} & \text{при } a \leq z \leq b \\ 0, & \text{в остальных случаях} \end{cases}$$

среднее значение и дисперсия равны

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

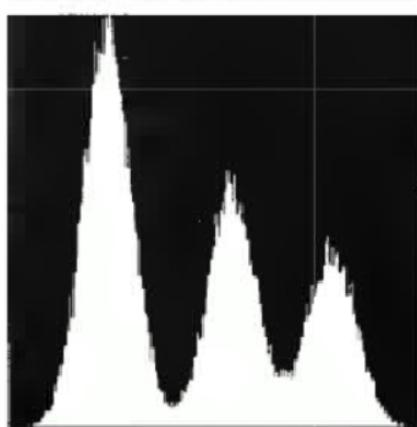
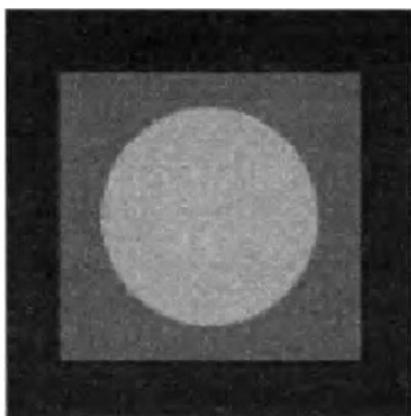
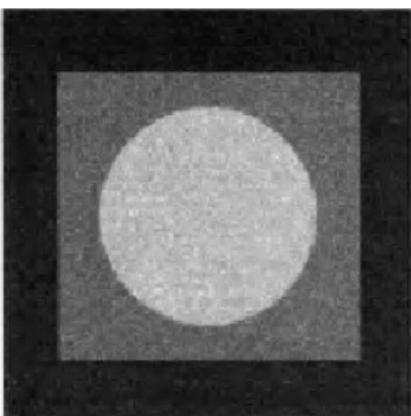
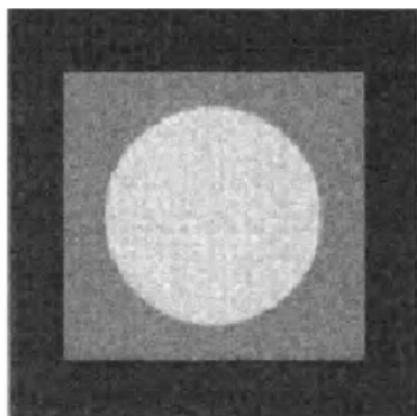
$$\sigma^2 = \frac{(b-a)^2}{12}$$

### 6) Импульсный шум

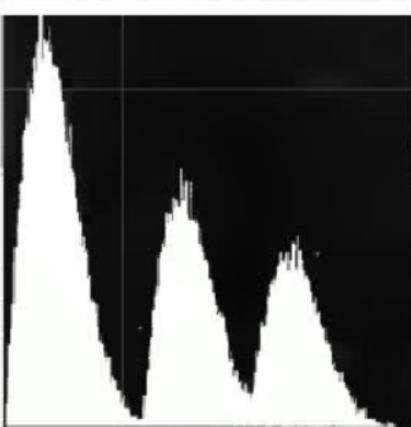
$$p(z) = \begin{cases} P_a, & z=a \\ P_b, & z=b \\ 0, & \text{иначе} \end{cases}$$

Эти распределения представляют собой средства для моделирования искажений

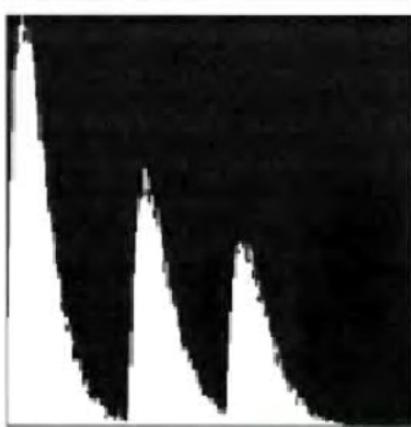
Исходное изображение:



Гауссов шум



Релеевский шум



Гамма шум

Если изображение искажалось только шумами, то его вид следующий

$$g(x)=f(x,y)+n(x,y)$$
$$G(u,v)=F(u,v)+N(u,v)$$

Для подавления шумов существуют разные фильтры, основанные на порядковых статистиках, т. е. В этих фильтрах считаются среднее, дисперсия, медиана и еще необходимые данные , и в зависимости от них изменяются значения согласно тому или иному фильтру.

## Модели искажения и их попытки реализации

### 1. Гауссиан:

мы предполагаем, что наше искажение происходит по нормальному закону и имеет место формула для нахождения элементов матрицы:

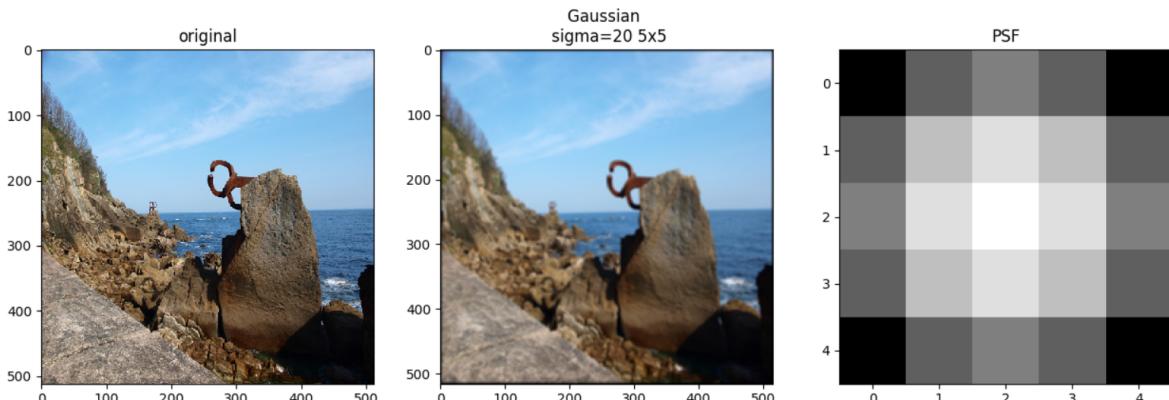
$$Gaussian(x, y) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{(x^2+y^2)}{2\sigma^2}}$$

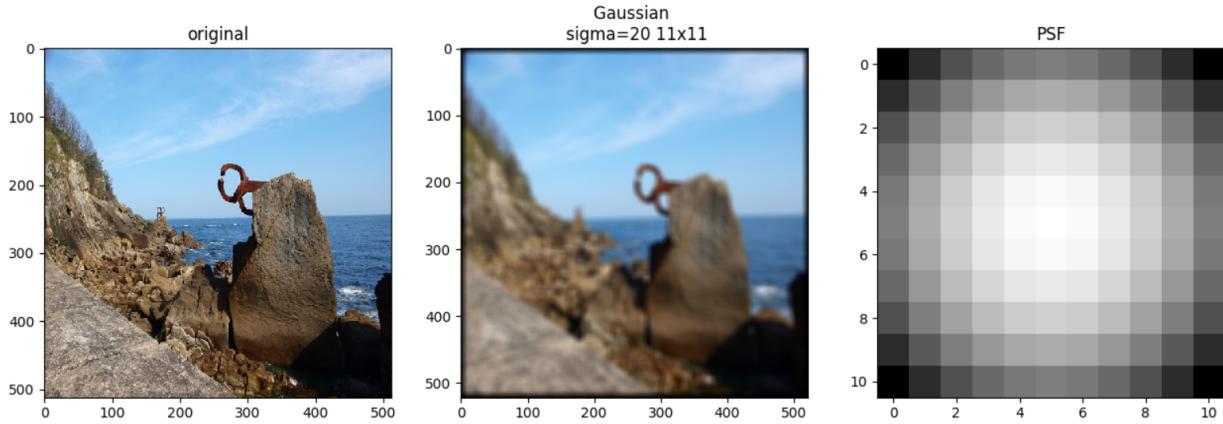
Реализация на языке Python:

```
def gauss(x, y, sigma):
    twoPi = math.pi * 2
    return (1 / (twoPi * sigma * sigma)) * math.exp(
        -(x*x + y*y) / float(2 * sigma * sigma))

def gaussian(sigma, n, m):
    f = np.array([[gauss(i, j, sigma) for j in range(-(m-1)//2,
        (m+1)//2)] for i in range(-(n-1)//2, (n+1)//2)])
    f = f / np.sum(f)
    return f
```

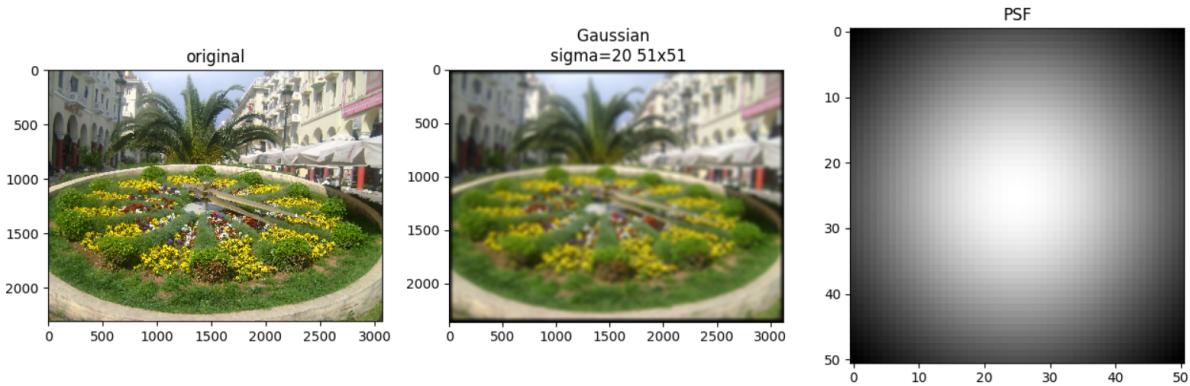
Примеры что получилось:





## Адаптивные фильтры

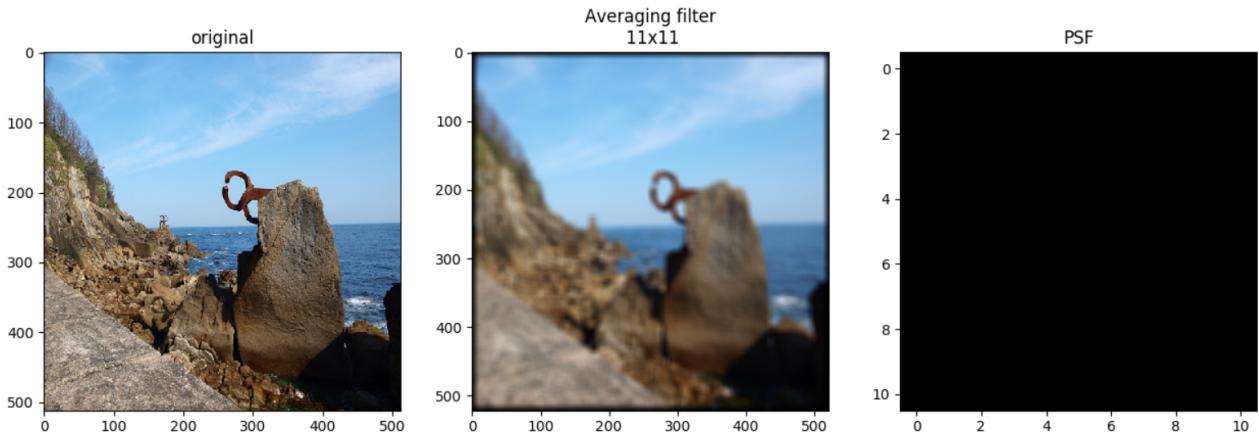
Существуют так же адаптивные фильтры, они так называются, т. к. их поведение меняется в зависимости от статистических свойств изображения внутри прямоугольной области  $m \times n$  в окрестности  $S_{xy}$ .



## 2. Усредняющее размытие.

Тут все просто просто матрица у которой элементы равны  $1/\text{size}$

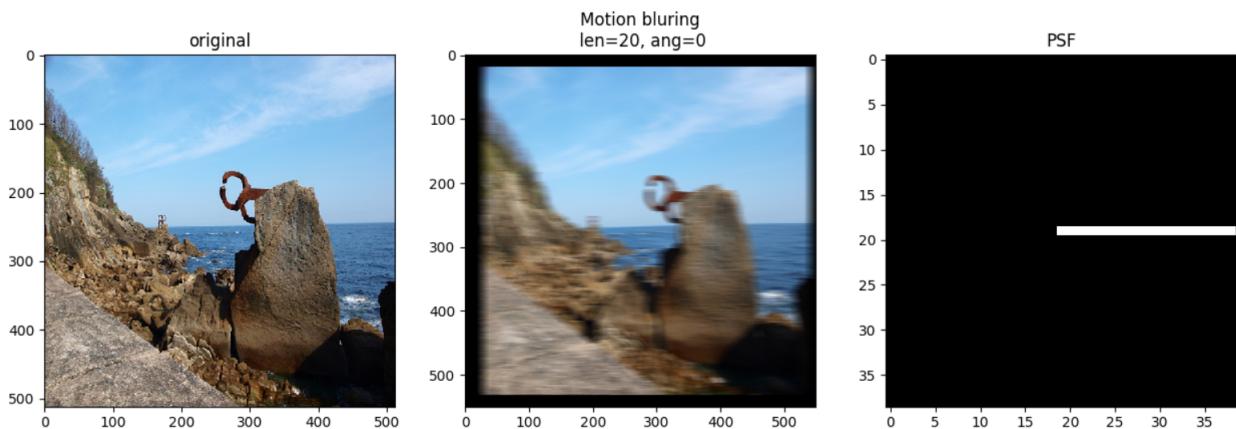
```
def averaging_filter(n,m):
    result=np.ones((n,m), dtype=float)
    result/= (n*m)
    return result
```

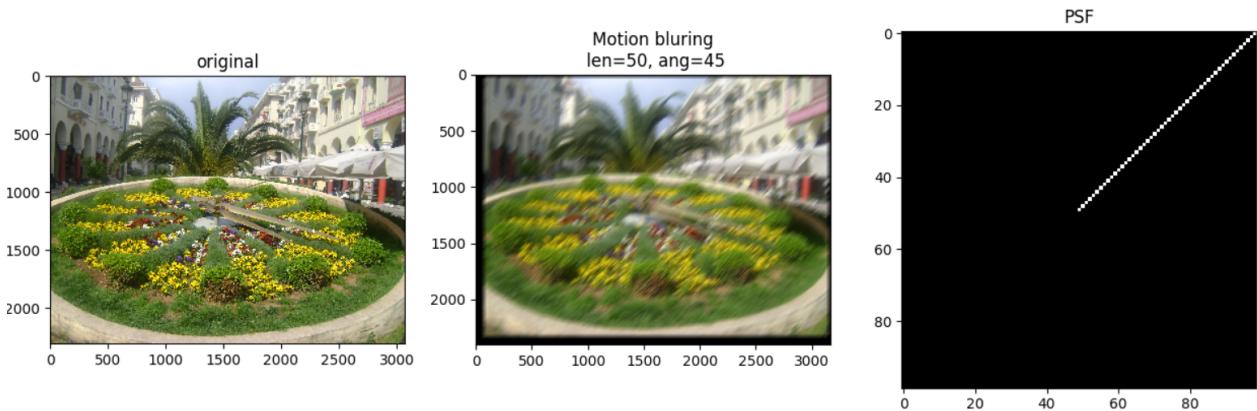


### 3. Motion blur

Размытие, которое происходит когда у нас камера движется. Моя попытка реализовать. Правда могу только на 0, 45 и 90 градусов

```
def motion_blur(len, ang):
    result=np.zeros((len+len-1, len+len-1), dtype=float)
    if(ang==0):
        for i in range(len-1, len+len-1):
            result[len-1, i]=1.0
    elif (ang==45):
        for i in range(len-1, len+len-1):
            result[len+len-2-i, i]=1.0
    elif (ang==90):
        for i in range(0, len):
            result[i, len-1]=1.0
    result/=np.sum(result)
    return result
```





## Адаптивные фильтры

Существуют так же адаптивные фильтры, они так называются, т. к. их поведение меняется в зависимости от статистических свойств изображения внутри прямоугольной области  $m \times n$  в окрестности  $S_{xy}$ .

Рассмотрим следующий фильтр:

$$\hat{f} = g(x, y) - \frac{\sigma_n^2}{\sigma_L^2} [g(x, y) - m_L]$$

где

$\hat{f}$  - восстановленное изображение

$g(x, y)$  - искаженное изображение

$\sigma_n^2$  - дисперсия по всему изображению

$\sigma_L^2$  - дисперсия по окрестности  $S_{xy}$

$m_L$  - среднее по окрестности  $S_{xy}$

если дисперсия по окрестности больше дисперсии по всему изображению, то это отношение равно 1

Попытка реализовать этот фильтр на Python

```
def addapt_loc_filter():
    im=plb.imread("olen.jpg")
    bwi=make_black_white_im(im)
    n=7
    h=len(im[:])
    w=len(im[0,:])
    bw=np.zeros((h,w,3))
    bw[:, :, 0]=bwi
    bw[:, :, 1]=bwi
    bw[:, :, 2]=bwi
    plb.imsave("olen_wb.jpg", bw)
    d_gl=np.var(bwi)
    for i in range(n/2,h-n/2):
        for j in range(n/2,w-n/2):
            m=np.mean(bwi[i-n//2:i+n//2+1,j-n//2:j+n//2+1])
            d=np.var(bwi[i-n//2:i+n//2+1,j-n//2:j+n//2+1])
            k=0
            if (d_gl>d):
                k = 1
            else:
                k = float(d_gl)/d
            bw[i, j, 0]=bwi[i, j]-k*(bwi[i, j]-m)
            bw[i, j, 1] = bwi[i, j] - k * (bwi[i, j] - m)
```

```

bw[i, j, 2] = bwi[i, j] - k * (bwi[i, j] - m)
bw = np.uint8(bw)
plt.imsave("adapt_loc_filter/res9.jpg", bw)

```

## Оценка искажающей функции

Существует 3 основных методов оценки искажающей функции(ядра искажающего оператора)

1) визуальный анализ

2) эксперимент

3) математическое моделирование

### 1) Рассмотрим оценку на основе визуального анализа изображения

Предположим, что есть искаженное изображение, но информация об искажающей функции  $H$  отсутствует. Идея в том, чтобы оценить эту функцию непосредственно из изображения. Мы можем (наверное) рассмотреть ту область изображения, которая содержит полезный сигнал большой амплитуды. Используя яркости объекта и фона, мы приблизительно можем построить неразмытое изображение (наверное, но я такого не делал)

обозначим рассматриваемую область  $g_{(x,y)}$  а построенное изображение как  $\hat{f}_s(x, y)$

Тогда, предположив, что влияние шума пренебрежительно мало, с большим полезным сигналом, имеем

$$H_s(u, v) = \frac{G_s(u, v)}{\hat{F}_s(u, v)}$$

исходя из свойств функции  $H_s(u, v)$  мы можем сделать вывод о полной искажающей функции  $H(u, v)$ , если использовать тот факт, что искажения предполагаются трансляционно-инвариантными

### 2) оценка на основе эксперимента

Если доступно такое же оборудование, которое использовалось при получении изображения, то, в принципе, можно получить точную оценку искажающей функции

Для начала надо подобрать параметры системы, чтобы искажения на получаемых с ее помощью изображениях как можно лучше соответствовали искажениям на изображении. Далее идя в том, чтобы сформировать импульсный отклик (ядро искажающего оператора), для чего надо получить изображение импульса, используя систему с подобранными операторами. Импульс симулируется яркой световой точкой. Чтобы уменьшить влияние шума, яркость должна как можно больше. Затем, учитывая, что фурье-преобразование импульса есть константа, получаем

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

Где  $G(u, v)$  - фурье=преобразование полученного изображения

$A$ - константа, описывающая величину яркости импульса

### 3) Оценка на основе моделирования

Модель искажения, возникающей при из-за турбулентности атмосферы

$$H(u, v) = \exp(-k(u^2 + v^2)^{5/6})$$

Где  $k$ - константа, описывающая турбулентное свойства атмосферы

Это выражение с точностью до коэффициента 5/6 совпадает по форме с выражением гауссова низкочастотного фильтра

Модель размытия, возникающей в результате равномерного поступательного движения изображения фотоаппарата или другого устройства.

Предположим, что  $f(x,y)$  участвует в плоском движении и что функции  $x_0(t), y_0(t)$  определяют закон движения в направлениях  $x$  и  $y$  соответственно. Полная экспозиция в любой точке записывающего устройства- это интеграл по времени от величины мгновенной экспозиции

$$g(x,y) = \int_0^T f(x-x_0(t), y-y_0(t)) dt$$

где  $g(x,y)$  – смазанное изображение

Фурье преобразование имеет вид

$$G(u,v) = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} g(x,y) e^{-i2\pi(ux+vy)} dx dy = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} \left[ \int_0^T f(x-x_0(t), y-y_0(t)) dt \right] e^{-i2\pi(ux+vy)} dx dy$$

Изменив порядок интегрирования

$$G(u,v) = \int_0^T \left[ \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} f(x-x_0(t), y-y_0(t)) e^{-i2\pi(ux_0(t)+vy_0(t))} dx dy \right] dt = \int_0^T F(u,v) e^{-i2\pi(ux_0(t)+vy_0(t))} dt$$

$$G(u,v) = F(u,v) \int_0^T e^{-i2\pi(ux_0(t)+vy_0(t))} dt$$

Используя ранее известную формулу  $G(u,v)=F(u,v)H(u,v)$

Получим

$$H(u,v) = \int_0^T e^{-i2\pi(ux_0(t)+vy_0(t))} dt$$

Если нам известны функции  $x_0(t), y_0(t)$ , то мы можем легко вычислить искажающую функцию

### Инверсная фильтрация

Самый простой способ восстановления. Предполагает получение оценки  $\hat{F}(u,v)$  - фурье-преобразования исходного изображения делением фурье-преобразования искаженного изображения на частотное представление искажающей функции

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

Деление поэлементное. Попытка реализации на языке Python

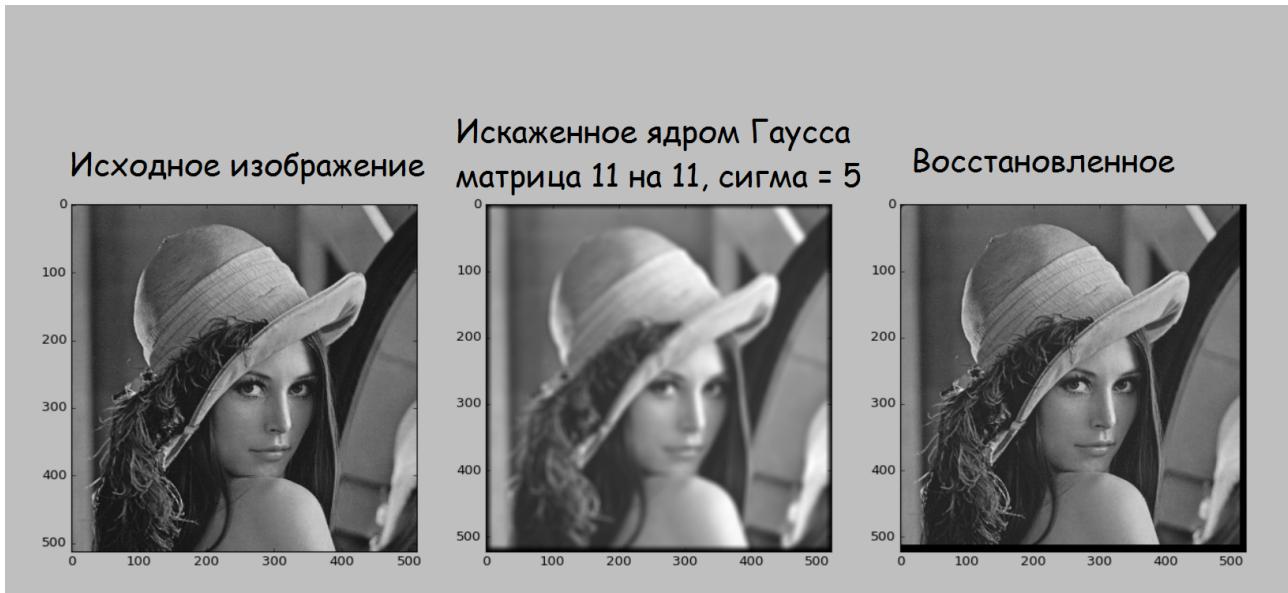
```
def inverse_filter(g,h):
    width_g=g.shape[0]
    height_g=g.shape[1]
    width_h=h.shape[0]
    height_h=h.shape[1]
    g1=np.zeros((2*width_g,2*height_g))
    h1=np.zeros((2*width_g, 2*height_g))
    g1[0:width_g,0:height_g]=g
    h1[0:width_h, 0:height_h] = h
    G=np.fft.fft2(g1)
    H=np.fft.fft2(h1)
    F=G/H
    f=np.fft.ifft2(F)
    f=np.real(f)
    f=f[0:width_g,0:height_g]
    return f
```

Для случая изображения имеющее модель RGB:

```

def inverse_filter_rgb(g,h):
    g_r=g[:, :, 0]
    g_g=g[:, :, 1]
    g_b=g[:, :, 2]
    result=np.zeros(g.shape)
    result[:, :, 0] = inverse_filter(g_r, h)
    result[:, :, 1] = inverse_filter(g_g, h)
    result[:, :, 2] = inverse_filter(g_b, h)
    return result

```



### **Фильтрация методом минимизация среднеквадратического отклонения (винеровская фильтрация)**

Фильтр Винера является методом, соединяющий в себе учет свойств искажающей функции и статистических свойств шума в процессе восстановления. Метод основан на рассмотрении изображений и шума как случайных процессов, и задача ставится следующим образом: найти такую оценку  $\hat{f}$  для неискаженного изображения  $f$  чтобы среднеквадратичное отклонение этих величин было минимальным. Стандартное отклонение задается следующей формулой:

$$e^2 = E\{(f - \hat{f})^2\}$$

Предполагается, что выполнены условия:

- 1) шум и неискаженное изображение некоррелированы между собой
- 2) либо шум, либо неискаженное изображение имеют нулевое среднее значение
- 3) оценка линейно зависит от искаженного изображения. При выполнении этих условий минимум среднеквадратичного отклонения достигается на функции, которая задается в частотной области выражением

$$\hat{F}(u,v) = \left( \frac{H'(u,v)S_f(u,v)}{S_f(u,v)|H(u,v)|^2 + S_n(u,v)} \right) G(u,v) = \left( \frac{1}{H(u,v)} \frac{|H(u,v)|^2}{|H(u,v)|^2 + S_n(u,v)/S_f(u,v)} \right) G(u,v)$$

Где:

$H(u,v)$  - искажающая функция (ее частотное представление)

$H'(u,v)$  - комплексное сопряженное искажающей функции

$|H(u,v)|^2 = H'(u,v)H(u,v)$

$S_n = |N(u,v)|^2$  - энергетический спектр шума

$S_f(u,v) = |F(u,v)|^2$  - энергетический спектр неискаженного изображения

$G(u,v)$  - фурье-преобразование искаженного изображения

Последнее равенство имеет место, из-за того, что произведение комплексного числа на комплексно-сопряженное равно квадрату модуля

Этот результат был получен Винером, и этот результат известен как оптимальная фильтрация по Винеру. Фильтр внутри скобок часто называют фильтром среднеквадратического отклонения или винеровским фильтром.

Когда спектр шума и неискаженного изображения неизвестно и не могут быть оценены, часто пользуются подходом, состоящий в предыдущего выражения следующим

$$\hat{F}(u,v) = \left( \frac{1}{H(u,v)} \frac{|H(u,v)|^2}{|H(u,v)|^2 + K} \right) G(u,v)$$

где К- определенная константа.

Попытка реализации фильтра на языке Python

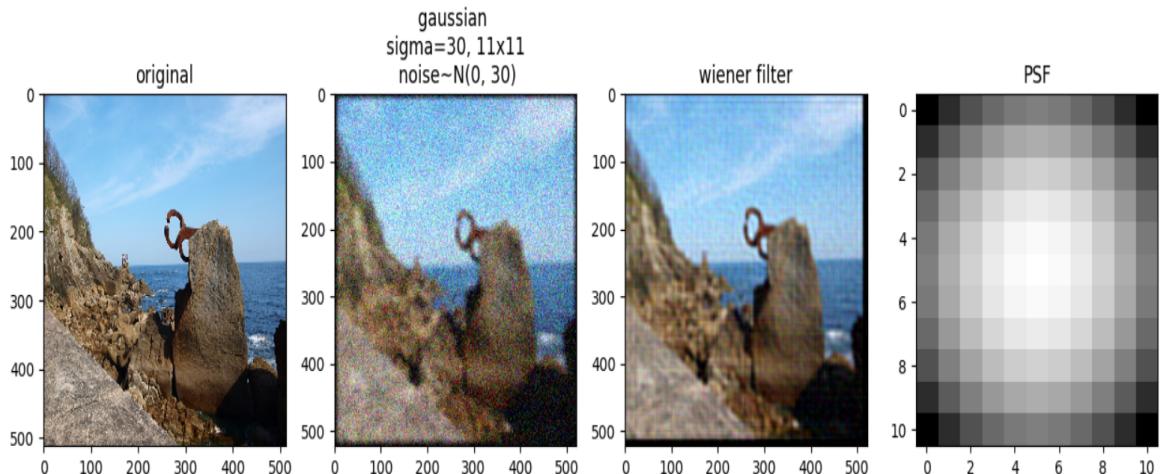
```
def wiener_filter(g, h, n, original):
    width_g=g.shape[0]
    height_g=g.shape[1]
    width_h=h.shape[0]
    height_h=h.shape[1]
    g1=np.zeros((2*width_g,2*height_g))
    h1=np.zeros((2*width_g, 2*height_g))
    n1=np.zeros((2*width_g, 2*height_g))
    original1=np.zeros((2*width_g, 2*height_g))
    g1[0:width_g,0:height_g]=g
    h1[0:width_h, 0:height_h] = h
    n1[0:n.shape[0],0:n.shape[1]] = n
    original1[0:original.shape[0], 0:original.shape[1]] = original
    N=np.fft.fft2(n1)
    ORIGINAL=np.fft.fft2(original1)
    K=(np.abs(N)**2)/(np.abs(ORIGINAL)**2)
    G=np.fft.fft2(g1)
    H=np.fft.fft2(h1)
    F = (np.abs(H) ** 2 / (H * ((np.abs(H) ** 2) + K))) * G
    f=np.fft.ifft2(F)
    f=np.real(f)
    f=f[0:width_g,0:height_g]
    return f
```

RGB:

```

def wiener_filter_rgb(g,h,n,original):
    g_r=g[:, :, 0]
    g_g=g[:, :, 1]
    g_b=g[:, :, 2]
    n_r=n[:, :, 0]
    n_g=n[:, :, 1]
    n_b=n[:, :, 2]
    original_r=original[:, :, 0]
    original_g=original[:, :, 1]
    original_b=original[:, :, 2]
    result=np.zeros(g.shape)
    result[:, :, 0] = wiener_filter(g_r, h,n_r, original_r)
    result[:, :, 1] = wiener_filter(g_g, h,n_g, original_g)
    result[:, :, 2] = wiener_filter(g_b, h,n_b, original_b)
    return result

```



## Регуляризация по Тихонову

Для этого метода надо знать среднее и дисперсию шума. Так же этот метод обладает тем свойством, что позволяет получить оптимальный результат для каждого конкретного изображения, к которому применяется.

$$\hat{F}(u,v) = \left( \frac{H'(u,v)}{|H(u,v)|^2 + \gamma |P(u,v)|^2} \right) G(u,v)$$

// Кода еще нет, т. к. я не очень понял как все-таки получить оценку искажающей функции. А локальный адаптивный алгоритм работает мягко говоря, не очень





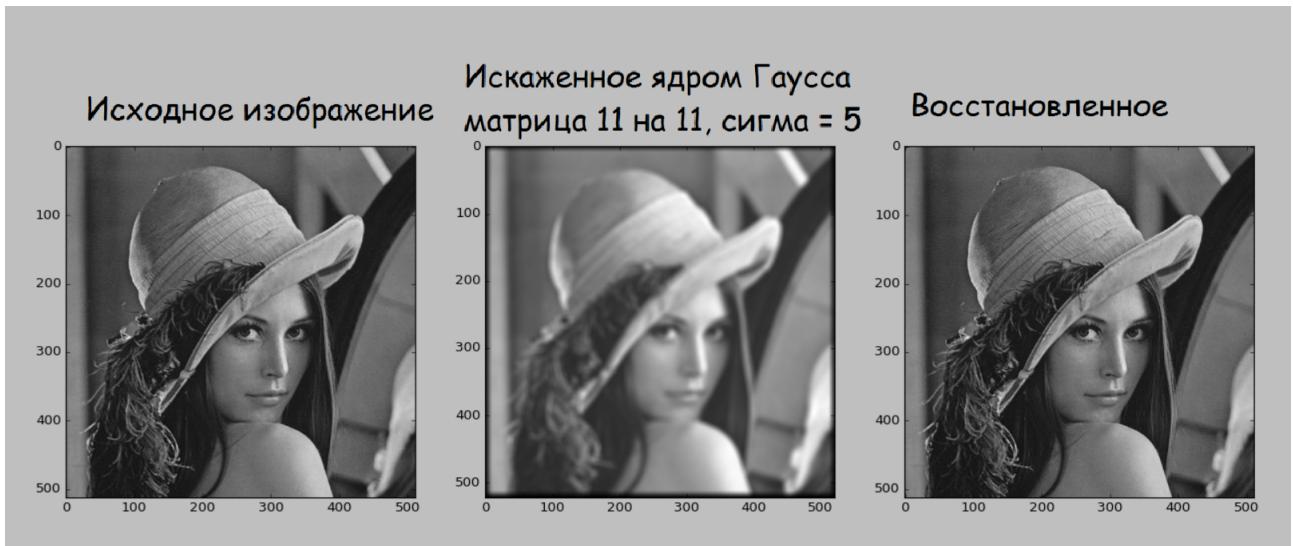
слева исходные изображения, справа «восстановленные»

попытка с новыми знаниями реализовать это дело на питончике

```
def tickhonov_regularization(g,h):
    p=np.array([
        [0,-1,0],
        [-1, 4, -1],
        [0,-1,0.0]
    ])
    width_g = g.shape[0]
    height_g = g.shape[1]
    width_h = h.shape[0]
    height_h = h.shape[1]
    g1 = np.zeros((2 * width_g, 2 * height_g))
    h1 = np.zeros((2 * width_g, 2 * height_g))
    g1[0:width_g, 0:height_g] = g
    h1[0:width_h, 0:height_h] = h
    G = np.fft.fft2(g1)
    H = np.fft.fft2(h1)
    p1=np.zeros((2 * width_g, 2 * height_g))
    p1[0:3,0:3]=p
    P=np.fft.fft2(p1)
    gamma=0.
    F = (np.conjugate(H) / (np.abs(H)**2+gamma*np.abs(P)**2)) *G
    f = np.fft.ifft2(F)
    f = np.real(f)
    f = f[0:width_g, 0:height_g]
    return f
```

RGB:

```
def tickhonov_regularization_rgb(g,h):
    g_r=g[:, :, 0]
    g_g=g[:, :, 1]
    g_b=g[:, :, 2]
    result=np.zeros(g.shape)
    result[:, :, 0] = tickhonov_regularization(g_r, h)
    result[:, :, 1] = tickhonov_regularization(g_g, h)
    result[:, :, 2] = tickhonov_regularization(g_b, h)
    return result
```



### Метрика сравнения изображений.

Пока реализовал функцию в 1 строчку, которая вычисляет сумму квадратов разностей между 2 изображениями. В Интернетах говорят, что это нормально <https://habrahabr.ru/post/122372/>, по крайней мере для изображений одинакового размера. Для разных там возникают сложности

+ ко всему этому код

```
def comp_image(a,b):
    return np.sum((a-b)**2)
```

### Частотные методы улучшения

Хоть, по логике, эта тема должна была быть до обзора фильтра Винера, регуляризации по Тихонову, но так получилось, это не в моих силах. И чтобы лучше попробовать понять преобразования Фурье, на эту тему я так же решил попробовать написать, обзор, чтобы пропустить всю информацию сначала через мозг, а потом через руки.

После этого лирического отступления, хотелось бы сказать пару слов, формул о преобразованиях Фурье.

1) Прямое фурье-преобразование (фурье-образ)  $F(u)$  непрерывной функции одной переменной  $f(x)$  определяется равенством

$$F(u) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x) e^{-i2\pi ux} dx$$

где  $i$  - мнимая единица,  $(i^2 = -1)$

Также по заданному фурье-преобразованию  $F(u)$  можно получить исходную функцию  $f(x)$  при помощи обратного преобразования Фурье:

$$f(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} F(u) e^{i2\pi ux} du$$

Эти преобразования составляют **пару преобразований Фурье**, а входящие в них функции образуют **фурье-пару**.

Эти преобразования можно распространить и на функции от двух переменных

$$F(u, v) = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} f(x, y) e^{-i2\pi(ux+vy)} dx dy$$

и аналогично для обратного преобразования

$$f(x, y) = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} F(u, v) e^{i2\pi(ux+vy)} du dv$$

Но т. к. изображения — это все-таки дискретные функции, нас интересуют именно они  
Фурье-преобразование дискретной функции одной переменной

$f(x), x=0,1,2,\dots M-1$  задаются равенством

$$F(u,v) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x) e^{-i2\pi ux/M}, u=0,1,2,\dots,M-1$$

Это (**прямое**) **дискретное преобразование Фурье (ДПФ)**

Также можно восстановить исходную функцию по заданному фурье-преобразованию при помощи **обратного ДПФ**

$$f(x) = \sum_{u=0}^{M-1} F(u) e^{i2\pi ux/M}, x=0,1,\dots,M-1$$

Множитель  $\frac{1}{M}$  часто ставится в формуле, определяющей обратное, а не прямое

преобразование Фурье. Реже оба равенства содержат  $\frac{1}{\sqrt{M}}$

Местоположение множителя не имеет значение. Единственное требование при использовании двух множителей состоит в том, чтобы их произведение было равно  $\frac{1}{M}$

Эти формулы, хоть и просты, но очень важны

Понятие частотной области следует прямо из формулы Эйлера

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$$

подставляя эту формулу в формулу дискретного Фурье-преобразования, получим

$$F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x) [\cos 2\pi ux/M - i \sin 2\pi ux/M] \quad u=0,1,\dots,(M-1)$$

Таким образом, мы видим, что каждый элемент Фурье-преобразования состоит из суммы по всем значениям функции  $f(x)$ , а значения функции  $f(x)$ , в свою очередь, умножаются на синусы и косинусы разных частот. Область значений переменной  $u$ , на которой принимает свои значения функция  $F(u)$  называется **частотной областью**.

Каждый из  $M$  элементов функции  $F(u)$  называется **частотной компонентой** преобразования. Использование терминов **частотная область** и **частотные компоненты** по существу не отличается от использования терминов **временная область** и **временные компоненты**, которыми будут обозначаться область определения и значения функции  $f(x)$  в случае, когда  $x$  — временная переменная (или не будут, если не войдут в обзор)

Как и в случае комплексных чисел, значения  $F(u)$  иногда удобно выражать в полярных координатах

$$F(u) = |F(u)| e^{-i\phi(u)},$$

где величины

называются **модулем** или **спектром** фурье-преобразования, а величины

$$\phi(u) = \operatorname{arctg} \left[ \frac{I(u)}{R(u)} \right]$$

называются **фазой** или **фазовым спектром** преобразования Фурье.

и  $I(u)$  обозначают действительную и мнимую части величины  $F(u)$

Другая величина, так же используемая в этой главе книги ЦОИ является **энергетический спектр**, который определяется как квадрат фурье-спектра

$$P(u) = |F(u)|^2 = R^2(u) + I^2(u)$$

Наряду с термином **энергетический спектр** используется также термин **спектральная плотность**

Для двумерных дискретных фурье-преобразований фурье-спектр, фаза и энергетический спектр определяются таким же образом как и для одномерных

Обычно так же умножают исходную функцию на  $(-1)^{x+y}$ , используя свойства экспонент, говорят, что нетрудно доказать

$\text{Фурье преобразование}(f(x,y)(-1)^{x+y})=F(u-M/2, v-N/2)$   
я просто букву не нашел

Если функция  $f(x,y)$  - вещественная, то ее фурье-преобразование обладает симметрией по отношению к операциям комплексного сопряжения

$$F(u,v)=F^*(u,v)$$

\* означает обычное комплексное сопряженное  
отсюда следует

$$|F(u,v)|=|F(-u,-v)|$$

которое говорит о том, что спектр фурье-преобразования симметричен

### Процедура фильтрации в частотной области

процедура состоит из следующих шагов:

1. Исходное изображение умножается на  $(-1)^{x+y}$ , чтобы его фурье-преобразование оказалось центрированным //обычно не делают
2. Вычисляется прямое ДПФ изображения, полученное после шага 1

3. Функция  $F(u,v)$  умножается на функцию фильтра

4. Вычисляется обратное ДПФ от результата предыдущего шага

5. Выделяется вещественная часть

6. Результат умножается на  $(-1)^{x+y}$

Причина по которой множитель  $H(u,v)$  называется фильтром состоит в том, что он подавляет некоторые частотные преобразования, оставляя другие при этом без изменения.

### Слепая деконволюция (blind deconvolution)

Попробуем про слепую деконволюцию

Методы Винера, регуляризация по Тихонову предполагают, что  $h(x,y)$  у нас известно до проведения деконволюции, но на практике в большинстве случаев это не так, к сожалению. И для того, чтобы пробовать восстанавливать искаженные изображения, не зная при этом ядро искажающего фильтра, был разработан метод слепой деконволюции

Есть несколько важных составляющих проблемы слепой деконволюции изображений:

1. Для проведения деконволюции изображение и функция импульсного отклика должны обладать свойством нескоратимости. **Несократимый сигнал** — это сигнал, который не может быть точно выражен с помощью конволюции двух или более компонентов сигнала, при учете, что двумерная дельта-функция не является компонентой сигнала. Это важное свойство системы, т. к. если изображение или функция импульсного отклика будут скратимыми, тогда полученное решение будет приближенным.

2. В классическом подходе к восстановлению линейными методами целью является получение точного приближения к реальному изображению. В идеале  $\hat{f}(x,y)=f(x,y)$ , где  $\hat{f}(x,y)$  - приближенное изображение (оценка) полученная с помощью процедуры восстановления. Цель методов слепого восстановления — получить масштабированную и сдвинутую копию оригинального изображения. После проведения слепой деконволюции,

если это возможно, масштабирование и сдвиг могут быть восстановлены с помощью дополнительных действий.

3. На практике изображение представляют в виде свертки, я 100 раз писал эту формулу, мне лень повторять

### **Существующие методы восстановления изображений**

существует 2 основных подхода к задаче слепой деконволюции:

1. Определение функции импульсного отклика  $h(x, y)$  отдельно от восстанавливаемого изображения, чтобы использовать полученную информацию позже, применив один из классических методов восстановления. Оценка импульсного отклика и восстановление изображения — это отдельные процедуры в данном подходе. Алгоритмы, используемые для данного метода являются вычислительно простыми

2. Включение процедуры определения функции импульсного отклика в восстанавливающий алгоритм. Этот подход подразумевает одновременную оценку функции импульсного отклика и восстанавливаемого изображения, что приводит к более сложным алгоритмам

Слепая деконволюция одиночного объекта — некорректная задача, т. е. Неизвестных слишком много. И раньше на ядро смаза накладывали ограничения и использовались параметризованное формы для ядра. Недавно были предложены методы для обработки более общих случаев смаза, которые используют изображение одиночного объекта.

Большинство методов работают итеративно, т. е. Попеременно оптимизируют ядро смаза и скрытое изображение.

В последнее время многие авторы добились успехов в решении задачи слепой деконволюции, используя поочередную оптимизацию  $f$  и  $h$  в итеративном процессе восстановления. Для того, чтобы ускорить вычисление изображения  $f$  был введен «предсказывающий» шаг. Резкие (сильно выделяющиеся) края предсказываются по вычисленному искомому изображению  $f$  на шаге предсказываний и потом самостоательно используются для получения ядра.

На шагах вычисления скрытого изображения и определения ядра в указанном порядке решаются уравнения вида:

$$\begin{aligned} f' &= \arg \min_f \|g - h * f\| + p_f(f) \\ h' &= \arg \min_h \|g - h * f\| + p_h(h) \end{aligned}$$

в этих уравнениях компонента  $\|g - h * f\|$  отвечает за подгонку данных, для которых использовалась форма  $L_2$ , а компоненты  $p_f, p_h$  - компоненты регуляризации.

### **Попытка написать алгоритм быстрой слепой деконволюции**

3 основных шага в каждой итерации:

- предсказание
- нахождение ядра
- деконволюция

#### **1) Предсказание**

Входные данные: смазанное изображение  $g$

Вычисление карты градиентов  $\{P_x, P_y\}$  (фильтром Собеля, на сколько я помню) от  $f$  по направлениям  $x$  и  $y$ , для предсказания области с резкими краями  $L$  с подавлением шума в гладких областях

$f$  находится на предыдущей итерации, т. е. Это  $f_i$  на  $i$ -том шаге итерации (а что тогда использовать на первом шаге, полагаю  $g$  – вопрос!!!)

## 2) Нахождение ядра

минимизировать функцию

$$\text{fun } c_h(h) = \sum_{\delta} \omega \|h * P - g\| + \beta \|h\|^2$$

там все кроме  $h$  со звездочкой

омега со звездочкой показывают вес для каждой частной производной и там веселуха с  $P$  и  $g$

каждый член  $(h * P - g)$  формирует карту

определяем  $\|I\|^2 = \sum_{x,y} I(x,y)^2$  для карты  $I$ ,  $(x,y)$  – координаты пикселей в  $I$ . Бетта- вес для

регуляризации Тихонова

## 3) Деконволюция

при помощи известных  $h$  и  $g$  вычисляем  $f$ , которое будет использоваться в следующей итерации (Деконволюция происходит любым известным способом??? фильтр Винера и т. п., или раз упоминают о регуляризации по Тихонову, надо его использовать????)

## Метод Люси-Ричардсона

относится к итерационным методам восстановления, как и БСД

как я понял, этот метод используется для восстановления изображений, искаженных линейным смазом (вроде так, камера или объект движутся)

что такое кепстр???

Его особенность в том, что он нелинейный, в отличии от инверсного, винеровского и тихоновского методов.

$$\hat{f}_{k+1}(x, y) = \hat{f}_k(x, y) \left[ h(-x, -y) * \frac{g(x, y)}{h(x, y) * \hat{f}_k(x, y)} \right]$$

можно ли тут попробовать воспользоваться теоремой о свертке и работать с фурье образами?  
Как в той презентации

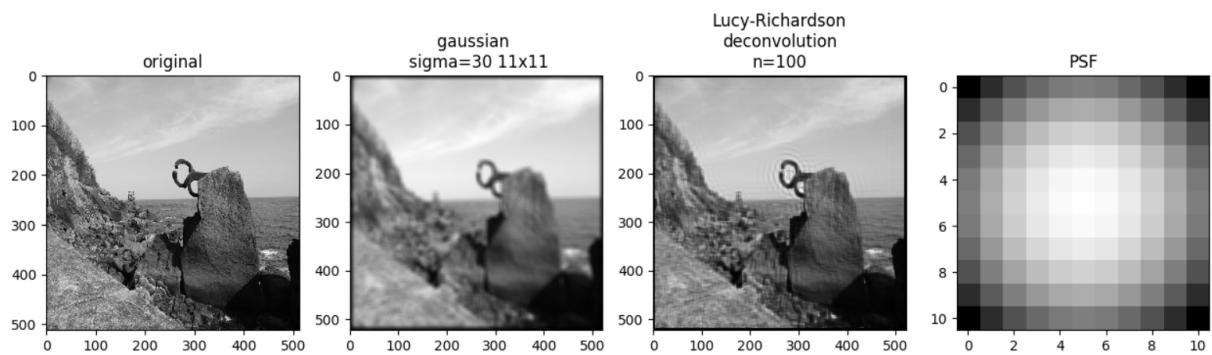
$$f^{(n+1)} = f^n H * \frac{g}{H f^n}$$

а  $f_0$  что?  $g$ ?

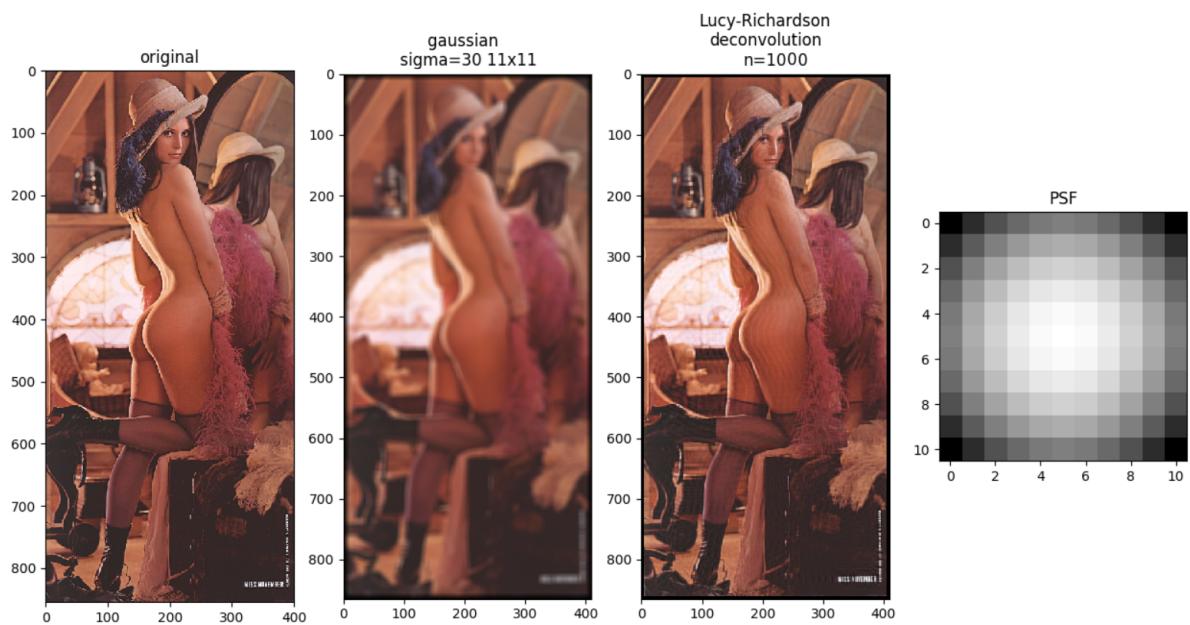
где операция «\*» - это свертка

## моя отстойная попытка реализовать это на Python

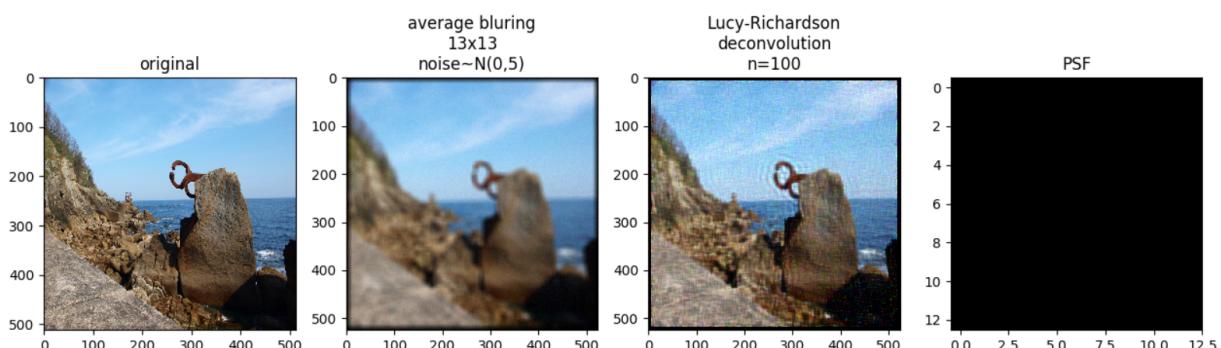
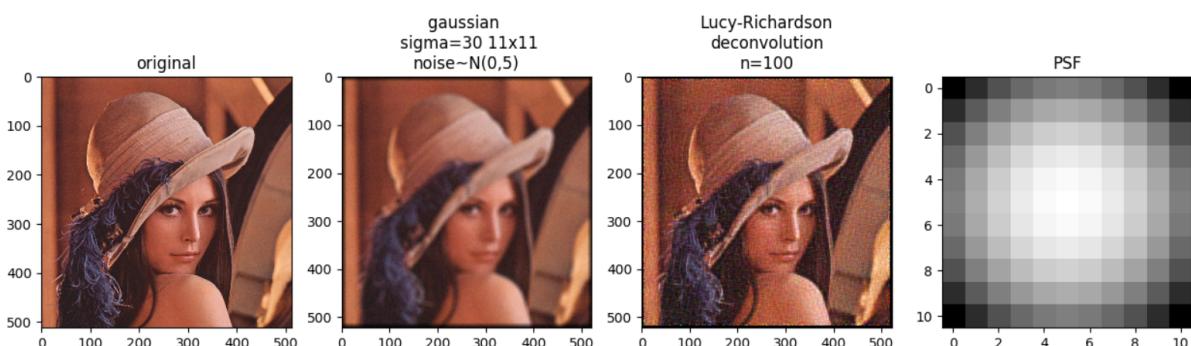
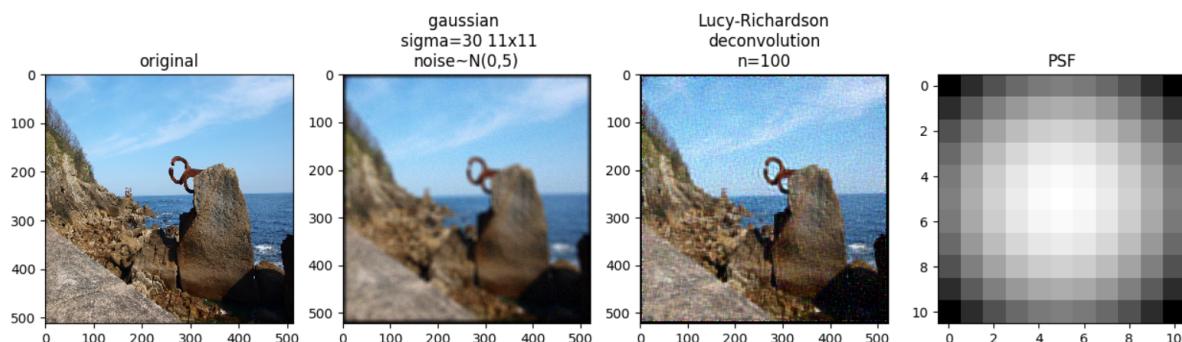
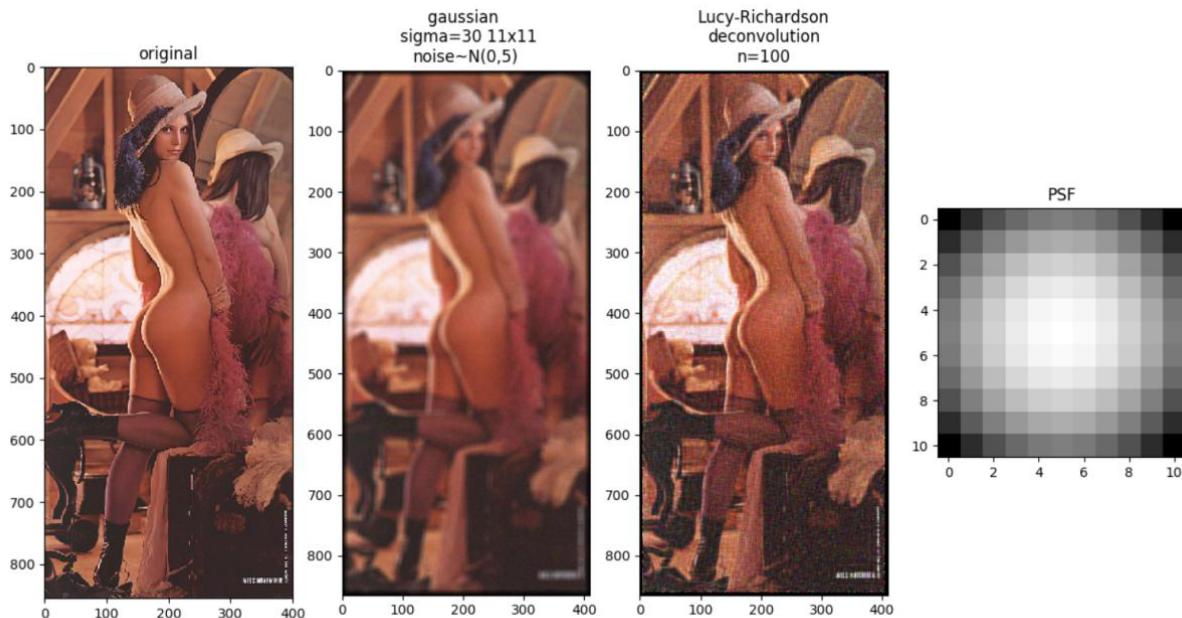
```
def lucy_richardson_deconvolution(g, h, n=1): #n - iterations count
    f=g
    for i in range(n):
        k1=conv.convolution(f,h)
        k1=k1[h.shape[0]//2:f.shape[0]+h.shape[0]//2,
h.shape[1]//2:f.shape[1]+h.shape[1]//2]
        k2=g/k1
        k3=conv.convolution(k2,h)
        k3 = k3[h.shape[0] // 2:f.shape[0] + h.shape[0] // 2,
h.shape[1] // 2:f.shape[1] + h.shape[1] // 2]
        f=f*k3
    return f
```

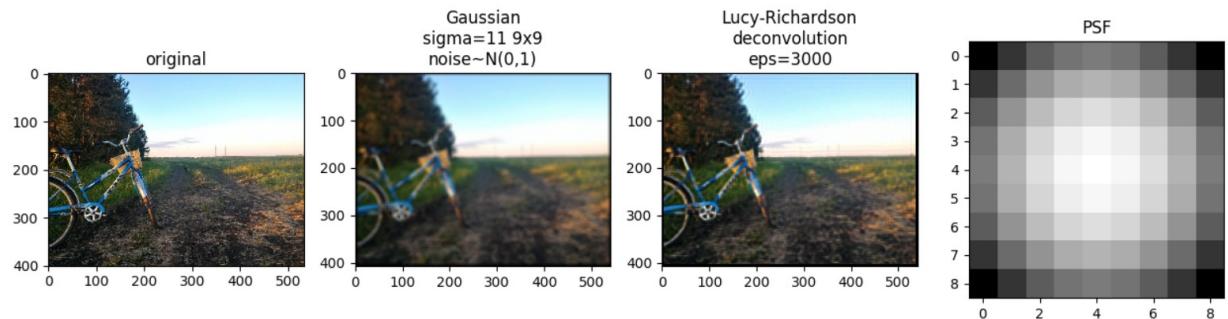
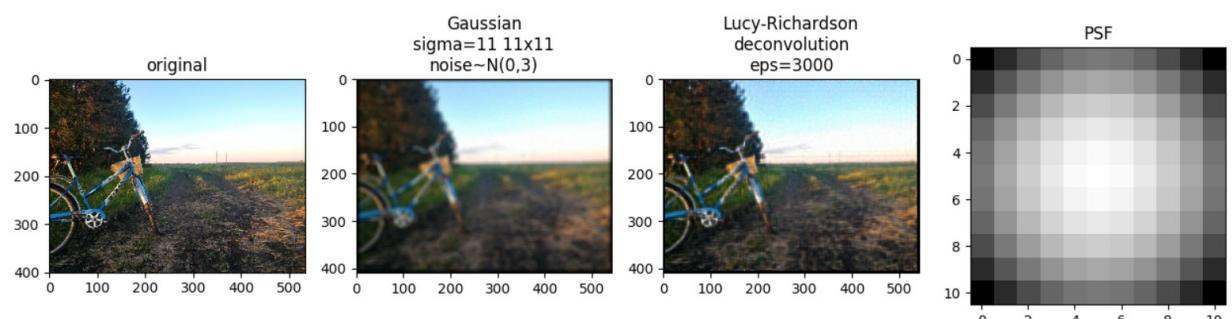
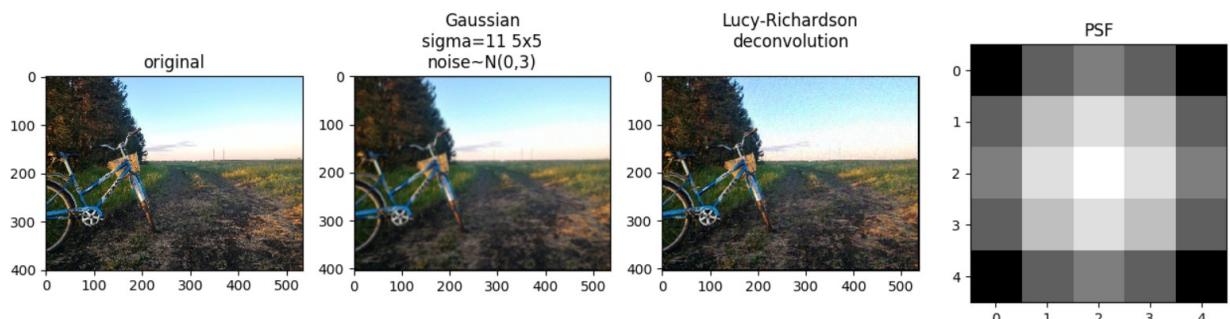
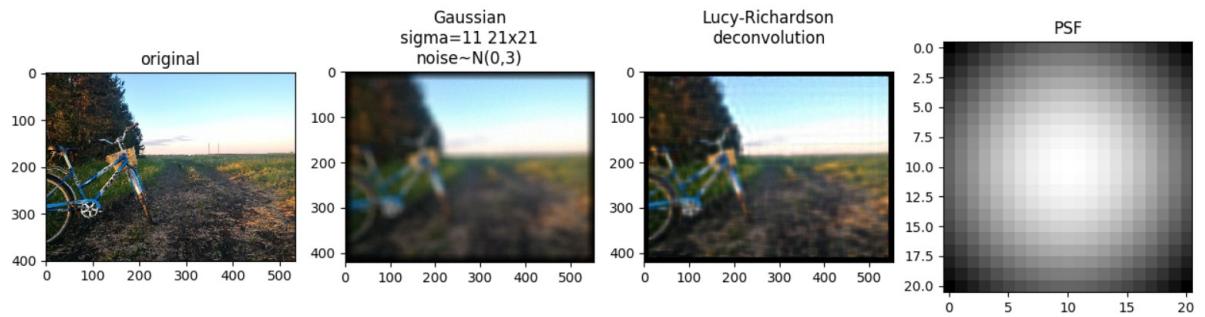


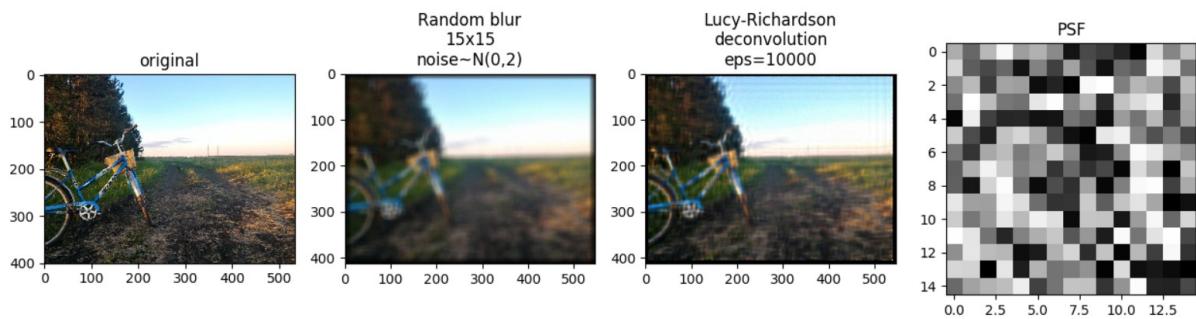
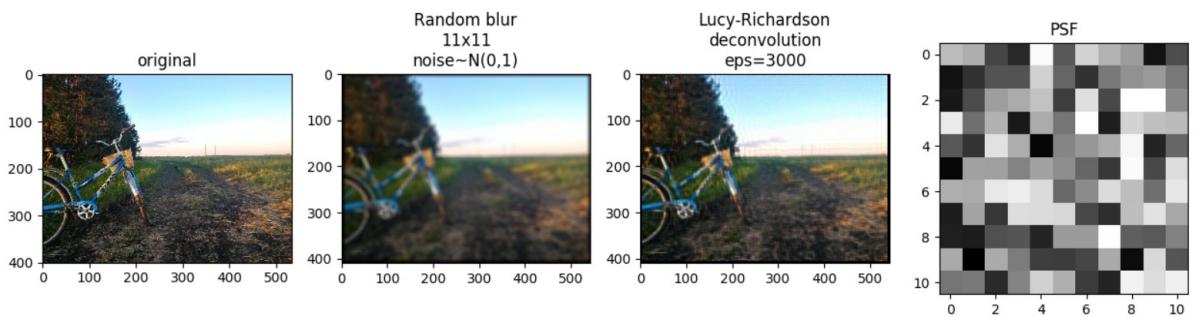
первый опыт с черно белой картинкой  
**без шума:**



## С шумом







## Используемая литература

Вудс Р., Гонсалес Р. -**Цифровая обработка изображений**

<https://habrahabr.ru/post/136853/>

<https://habrahabr.ru/post/147828/>

<https://habrahabr.ru/post/152885/>

<https://habrahabr.ru/post/175717/>

[http://courses.graphicon.ru/files/courses/vision/2010/cv\\_2010\\_02.pdf](http://courses.graphicon.ru/files/courses/vision/2010/cv_2010_02.pdf)

Переславцева Е.Е., Филиппов М. В. Метод ускоренного восстановления изображений

К.В. Панфилова Компенсация линейного смаза цифровых изображений с помощью метода Люси-Ричардсона