

# 图像频域

实际上是二维的

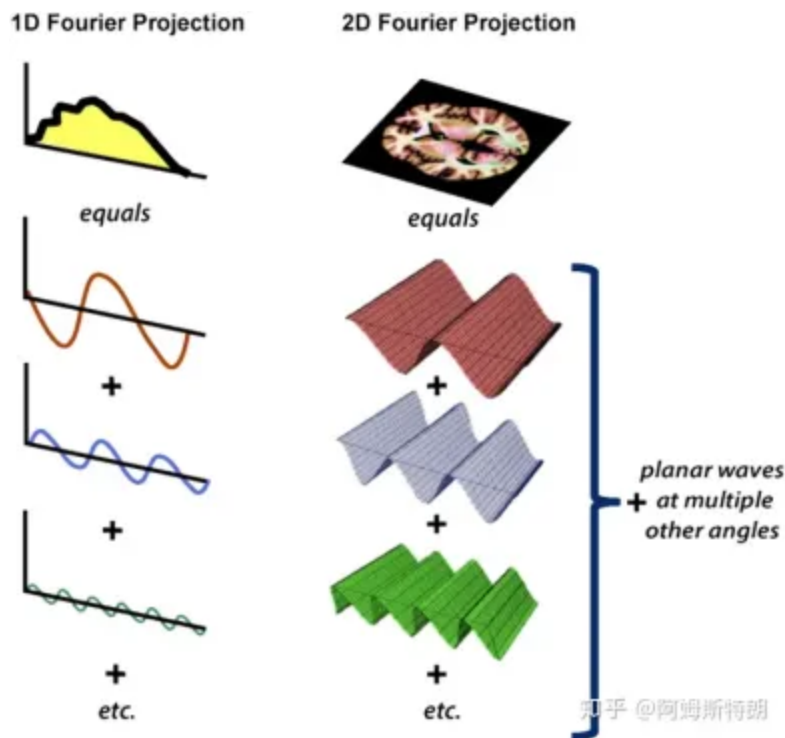
此处为语雀内容卡片，点击链接查看：[https://www.yuque.com/chunfen-njv0x/ncn3vq/qsdh07l8gpttskgm?view=doc\\_embed](https://www.yuque.com/chunfen-njv0x/ncn3vq/qsdh07l8gpttskgm?view=doc_embed)

，转化在

此处为语雀内容卡片，点击链接查看：[https://www.yuque.com/chunfen-njv0x/ncn3vq/zuna6yrrshec8uu0?view=doc\\_embed](https://www.yuque.com/chunfen-njv0x/ncn3vq/zuna6yrrshec8uu0?view=doc_embed)

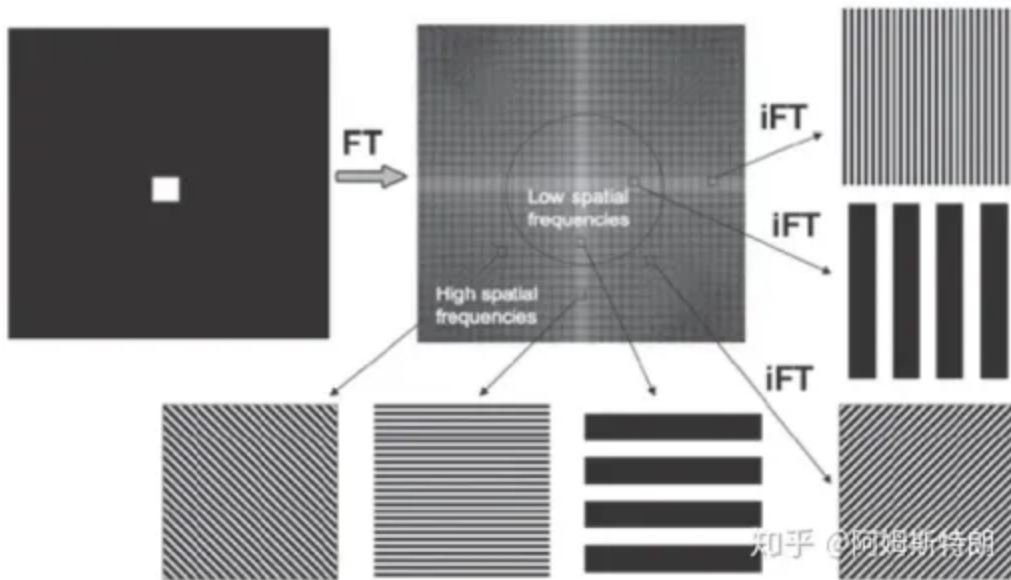
。

和经典的一维傅里叶变换类似，不同的是，被拆分出的不再是一维的复波，而是二维的复平面波，可以理解为是带有方向属性的复波



在得到的频域图中，点的方向代表着平面波的方向，点到中心的距离决定了这个波的频率，点中存储的数据为这个波的频率以及相位。

灰度图中的一个点是怎样存下两个数据的？还是说实际上只保存了一个？



频域图中心部分都是低频信号，代表了图像中像素变化较为缓和的部分。而图像外部则是高频信号，代表了图像中像素变化较大的边界处。

