บทที่ 2

ความรู้พื้นฐานทางคณิตศาสตร์

2.1 ปริภูมิที่มีค่าประจำ

ค่าประจำ (norm) เป็นเครื่องมือที่ใช้สำหรับบอกขนาดของเวคเตอร์หนึ่งในปริภูมิเวคเตอร์ ซึ่งค่าประจำนั้น มีนิยามดังนี้

บทนิยาม 1. *(ค่าประจำ) ค่าประจำบนปริภูมิเวคเตอร์ V คือฟังก์ชันค่าจริง $||\cdot||$ ซึ่งนิยามบน V โดยที่*

1. $||u|| > 0$ *ถ้า* $u \neq 0$
2. $||\lambda u|| = |\lambda|||u||$ *สำหรับทุกสเกลาร์* λ *และทุกเวคเตอร์* u
3. $||u + v|| \leq ||u|| + ||v||$ *สำหรับทุก* $u, v \in V$

โครงงานวิจัยเรื่องนี้รูปภาพเฉดเทาเป็นฟังก์ชันที่อยู่ในปริภูมิแบบยูคลิด (Euclidean space) นั่นคือค่าประจำทั้งหมดที่พูดถึงในโครงงานวิจัยเรื่องนี้จะเป็นค่าประจำแบบยูคลิด ซึ่งมีนิยามดังนี้

บทนิยาม 2. *(ค่าประจำแบบยูคลิด) ปริภูมิยูคลิด n มิติ สามารถเขียนเวคเตอร์ในปริภูมิยูคลิดได้ว่า* $\boldsymbol{x} = (x_1, x_2, ..., x_n)$

$$||\boldsymbol{x}|| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + ... + x_n^2}$$

2.2 แคลคูลัสของการแปรผันเบื้องต้น

แคลคูลัสของการแปรผัน (Calculus of variations) คือสาขาวิชาในวิชา คณิตศาสตร์วิเคราห์ เพื่อใช้สำหรับแก้ปัญหาค่าเหมาะสม โดยจะสนใจที่จะหาฟังก์ชันที่เหมาะสมแทนที่จะหาค่าของตัวแปรที่เหมาะสม แคลคูลัสของการแปรผันนั้นมักจะเกี่ยวข้องกับปัญหาที่ต้องการปริมาณน้อยสุดหรือมากสุดซึ่งปรากฏอยู่ในรูปของอนุพันธ์หรือปริพันธ์ที่ไม่ทราบค่าฟังก์ชัน

ซึ่งฟังก์ชันหาค่าต่ำสุด มักจะมีรูปทั่วไปดังสมการ 2.2.1

$$\underset{u}{min} \int \mathcal{J}(u) \tag{2.2.1}$$

โดยที่ $\mathcal{J} : \mathcal{U} \to \mathbb{R}$ เป็นฟังก์ชันที่ส่งจากฟังก์ชันไปยังจำนวนจริง เรียกว่า ฟังก์ชันนัล (functional) พร้อมทั้งกำหนด $\mathcal{U}$ เป็นปริภูมิของคำตอบซึ่งประกอบด้วยฟังก์ชันค่าต่ำสุดของ $\mathcal{J}$ และ $\mathcal{V}$ เป็นปริภูมิทดสอบซึ่งบริภูมินี้สามารถเขียนเป็นผลต่างระหว่าง 2 ฟังก์ชันได้ นั่นคือ

$$\mathcal{V} = \{v|v = u - \hat{u} \text{ และ } u, \hat{u} \in \mathcal{U}\} \tag{2.2.2}$$

บทนิยาม 3. *(ย่านใกล้เคียง) ให้ $\mathcal{U}$ เป็นปริภูมิคำตอบ ฟังก์ชัน $\hat{u} \in \mathcal{U}$ และ $\epsilon > 0$ แล้ว $\mathcal{B}_\epsilon$ จะเป็นย่านใกล้เคียงของ $\hat{u}$ เมื่อ*

$$\mathcal{B}_\epsilon = \{u \in \mathcal{U} | ||u - \hat{u}|| < \epsilon\}$$

จาก 2.2.1 โลคอลมินิไมเซอร์ (local minimizer) จะกำหนดโดย

บทนิยาม 4. *(โลคอลมินิไมเซอร์) ให้ $\mathcal{U}$ เป็นปริภูมิคำตอบ และฟังก์ชันนัล $\mathcal{J} : \mathcal{U} \to \mathbb{R}$ จะเรียก $\hat{u} \in \mathcal{U}$ ว่าโลตอลมินิไมเซอร์ของ $\mathcal{J}$ ถ้าทุก $\epsilon > 0$ มี $\delta > 0$ โดยที่ $\mathcal{J}(\hat{u}) \leq \mathcal{J}(u)$ สำหรับทุก $u \in \mathcal{B}_\epsilon(\hat{u})$*

ในการนิยามเงื่อนไขที่จำเป็นสำหรับโลคอลมินิไมเซอร์ของ $\mathcal{J}$ จำเป็นต้องมีการกำหนดการหาอนุพันธ์แบบมีทิศทาง

บทนิยาม 5. *(Gâteaus-differentiable) $\mathcal{U}$ เป็นปริภูมิคำตอบม $\mathcal{V}$ เป็นปริภูมิทดสอบ และฟังก์ชันนัล $\mathcal{J} : \mathcal{U} \to \mathbb{R}$ แล้ว $\mathcal{J}$ เป็น Gâteaus-differentiable เมื่อทุก $u \in \mathcal{U}$ อยู่ในทิศทางของ $v \in \mathcal{V}$ ถ้า*

1. *มีจำนวน $\hat{\epsilon} > 0$ ซึ่งทำให้ $u_\epsilon = u + \epsilon v \in \mathcal{U}$ สำหรับทุก $|e| \leq \hat{\epsilon}$*

2. *ฟังก์ชัน* $J(\epsilon) = \mathcal{J}(u_\epsilon)$

โดยอนุพันธ์อันดับแรกของ Gâteaus หรือคการแปรผันอันดับแรก (first variation) ของ $\mathcal{J}$ *สำหรับ* u *ที่อยู่ในทิศทางของ* v *กำหนดโดย*

$$\delta\mathcal{J}(u;v) = J'(0) = \frac{d\mathcal{J}(u+\epsilon v)}{d\epsilon}\Big|_{\epsilon=0} = \lim_{\epsilon=0} \frac{\mathcal{J}(u+\epsilon v)}{\epsilon}$$

และนิยามจุดคงตัว (stationary point) โดย

บทนิยาม 6. *(จุดคงตัว)* $\mathcal{U}$ *เป็นปริภูมิคำตอบม* $\mathcal{V}$ *เป็นปริภูมิทดสอบ และฟังก์ชันนัล* $\mathcal{J} : \mathcal{U} \to \mathbb{R}$ *สมมติให้บาง* $\hat{u} \in \mathcal{U}$ *แล้ว* $\mathcal{J}$ *เป็น Gâteaus-differentiable สำหรับทุกฟังก์ชันทดสอบ* $v \in \mathcal{V}$ *แล้ว* $\hat{u}$ *จะเรียกว่าจุดคงของ* $\mathcal{J}$ *ก็ต่อเมื่อ* $\delta\mathcal{J}(\hat{u};v) = 0$ *สำหรับทุก* $v \in \mathcal{V}$

เงื่อนไขที่จำเป็นสำหรับมินิไมเซอร์นั้นสามารถสร้างได้จากการใช้จุดคงตัว

ทฤษฎีบท 2.1. *(เงื่อนไขที่จำเป็นสำหรับโลคอลมินิไมเซอร์) ให้* $\mathcal{U}$ *เป็นปริภูมิคำตอบ ซึ่ง* $\hat{u} \in \mathcal{U}$, *ฟังก์ชันนัล* $\mathcal{J} : \mathcal{U} \to \mathbb{R}$, $\mathcal{V}$ *เป็นปริภูมิทดสอบโดยที่* v *เป็นฟังก์ชันทดสอบซึ่ง* $v \in \mathcal{V}$ *และ* $\mathcal{J}$ *เป็น Gâteaus-differentiable สำหรับทุก* $\hat{u}$
ถ้า $\hat{u}$ *เป็นโลคอลมินิไมเซอร์ของ* $\mathcal{J}$ *แล้ว* $\hat{u}$ *เป็นจุดคงตัวของ* $\mathcal{J}$
สำหรับบทพิสูจน์จะพบได้ใน [9]

ด้วยทฤษฎีบทนี้เราจะศึกษาเงื่อนไขของจุดคงตัวเพิ่มเติมโดยเราเลือกฟังก์ชันนัลทั่วไป $\mathcal{J}$ ซึ่งนิยามโดย

$$\mathcal{J}(u) = \int_\Omega F[x, u(x), \nabla u(x)]dx \tag{2.2.3}$$

โดยที่ $\Omega \subset \mathbb{R}^d, d > 1$ เป็นเซ็ตเปิดมีขอบเขตและ F เป็นฟังก์ชันนัลที่ขึ้นอยู่กับ $x = (x_1, x_2, ..., X_d)^\top$ สมมติให้ $\mathcal{J}$ เป็น Gâteaus-differentiable ในทุกทิศทางของปริภูมิทดสอบ ดังนั้นจึงสมมุติได้ว่า F เป็นอนุพันธ์ย่อยที่ต่อเนื่อง
ก่อนที่จะแนะนำเงื่อนไขสำหรับจุดคงตัวของ $\mathcal{J}$ เราแนะนำ

$$\nabla_u F = \partial F/\partial u = F_u \tag{2.2.4}$$

สำหรับเกรเดียนซ์ของ F ซึ่งขึ้นอยู่กับ u จะกำหนดโดย

$$\nabla F = (\partial F/\partial x_1, ...\partial F/\partial x_d,)^\top \tag{2.2.5}$$

ในทำนองเดียวกันเกรเดียนซ์ของ F ซึ่งขึ้นอยู่กับ ∇u กำหนดโดย

$$\nabla_{\nabla u} F = (\partial F/\partial u_{x_1}, ..., \partial F/\partial u_{x_d})^\top \in \mathbb{R}^d \tag{2.2.6}$$

โดยในขั้นนี้เราจะเลือกคำตอบที่เจาะจงโดยการเพิ่มเงื่อนไขค่าขอบเข้าไป ตัวอย่างเช่น

$$\tilde{\mathcal{U}} = \{u \in \mathcal{U} | u = c \text{ บน } \partial\Omega\} \tag{2.2.7}$$

และเช่นเดียวกันปริภูมิทดสอบจะถูกกำหนดโดย

$$\tilde{\mathcal{V}} = \{v \in \mathcal{V} | v = 0 \text{ บน } \partial\Omega\} \tag{2.2.8}$$

อีกทั้งขั้นตอนที่กล่าวมาไม่เพียงครอบคลุมปริภูมิทั่วไป $\mathcal{U}$ และ $\mathcal{V}$ แต่ยังครอบคลุมไปถึงกรณีที่เป็นเวคเตอร์เมื่อ $\boldsymbol{u} = (u_1, u_2, ..., u_d)^\top : \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}^d$

ทฤษฎีบทประกอบ 2.2.1. *(จุดคงตัวของ $\mathcal{J}$) ฟังก์ชัน $u \in \mathcal{U}$ เป็นจุดคงตัวของฟังก์ชันนัลทั่วไป $\mathcal{J}$ 2.2.3 ถ้า*

$$\int_\Omega \left\langle \nabla_u F - \nabla \cdot \nabla_{\nabla u} F, v \right\rangle_{\mathbb{R}^d} dx = 0 \tag{2.2.9}$$

บทพิสูจน์ของทฤษฎีบทประกอบนี้สามารถดูได้จาก [10]

เห็นได้ชัดว่า 2.2.9 เป็นจริงสำหรับฟังก์ชันทดสอบคงตัวที่ค่าไม่เจาะจง เพราะถ้า $\nabla_u F - \nabla \cdot \nabla_{\nabla u}$ การยืนยันทฤษฎีบทนี้ เป็นทฤษฎีบทที่รู้กันดีอยู่แล้ว ดังนั้น $u \in \tilde{U}$ เป็นจุดคงตัวของฟังก์ชันนัล $\mathcal{J}$ ซึ่งเป็น Gâteaus-differentiable ถ้า

$$\nabla u F - \nabla\ \nabla_{\nabla u} F = 0 \text{ บน } \Omega \tag{2.2.10}$$

โดยการใช้ทฤษฎีบท 2.1 กับ 2.2.10 จะได้เงื่อนไขที่จำเป็นสำหรับโลคอลมินิไมเซอร์ของ 2.2.1 จาก $d > 1$ และ 2.2.10 จะนำไปสู่สมการเชิงอนุพันธ์ย่อย ซึ่งรู้จักกันในชื่อของสมการออยเลอร์-ลากรางซ์ ที่มีเงื่อนไขค่าขอบ โดยจะเรียก 2.2.1 ที่มีเงื่อนไขค่าขอบว่า รูปแบบการแปรผัน (variational formulation) และถ้าเงื่อนไขค่าขอบนั้นถูกกำหนดไว้ชัดเจนตามทฤษฎีบทประกอบที่ 2.2.1 จะเรียกเงื่อนไขนี้ว่า เงื่อนไขจำเป็น (essential condition) และในทางกลับกันหากค่าขอบไม่ถูกกำหนดไว้ชัดเจนจะเรียกว่า เงื่อนไขธรรมชาติ (natural condition) โดยสรุปแล้วทุกคำตอบ $u* \in \mathcal{U}$ ในปัญหาค่าเหมาะสมทั่วไปดังเช่น 2.2.1 ที่มีฟังก์ชันนัล $\mathcal{J}$ ซึ่งเป็น Gâteaus-differentiable ที่ถูกกำหนดโดย 2.2.3 จะเป็นคำตอบของปัญหาค่าขอบซึ่งเป็นส่วนประกอบของสมการออยเลอร์-ลากรางซ์

$$\nabla_u F - \nabla \cdot \nabla_{\nabla u} F = 0 \text{ บน } \Omega$$

ส่วนเงื่อนไขค่าขอบนั้นสามารถเป็นแบบเงื่อนไขจำเป็น หรือเงื่อนไขธรรมชาติก็ได้

$$\langle \nabla_{\nabla u} F, n \rangle_{\mathbb{R}^d} = 0 \text{ บน } \partial\Omega$$

เมื่อ $n = (n_1, ..., n_d)^\top$ หมายถึงเวคเตอร์หนึ่งหน่วยปกติภายนอก (outer normal vector unit) ของ $\partial\Omega$

ตัวอย่าง 2.2.1. *ให้ $d = 2, \Omega = [0,1]^2, F = |\nabla u|^2$เมื่อ$u = u(x)$ และรูปแบบแปรผันเป็น*

$$\underset{min}{u} \int_\Omega |\nabla u|^2 dx$$

จะเทียบเท่ากับปัญหาค่าขอบ

$$-\triangle u = 0 \textit{ บน } \Omega$$
$$\frac{\partial u}{\partial \boldsymbol{n}} = 0 \textit{ บน } \partial\Omega$$

2.3 ฟังก์ชันของการแปรผันที่มีขอบเขต

ยังไม่ได้แก้ไข

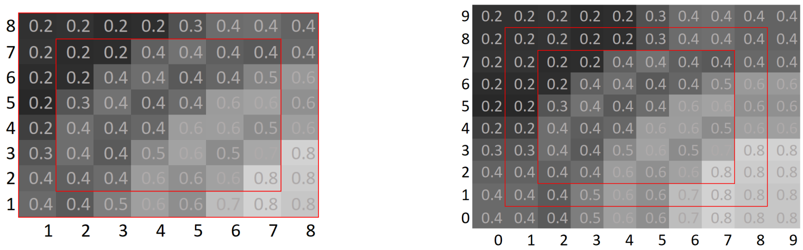
เมื่อใช้วิธีการแปรผันจนได้สมการอนุพันธ์ย่อยแล้ว จะพบว่าสมการอนุพันธ์ย่อยนั้น เป็นปัญหาค่าขอบ (boundary value problem) ซึ่งจะมีเงื่อนไขเพิ่มเติมเป็น ค่าขอบ (boundary value) ตัวอย่างเช่นเมื่อ $\Omega = [0,1]^2$ และ $u = u(x)$ และสูตรการแปรผัน (varational fomular) เป็น

$$\underset{u}{min} \int_{\Omega} |\nabla u|^2 dx$$

เมื่อใช้วิธีการแปรผันแล้วจะได้ปัญหาค่าขอบ

$$\begin{cases} -\triangle u = 0, & x \in \Omega \\ \dfrac{\partial u}{\partial n} = 0, & x \in \partial\Omega \end{cases}$$

ซึ่งปัญหาค่าขอบที่ดังที่ได้ยกตัวอย่างให้เห็นนี้เป็นปัญหาค่าขอบแบบนิวแมน (neuman) เนื่องจาก $\dfrac{\partial u}{\partial n} = 0$ ซึ่งค่าขอบแบบนิวแมนนี้เอง จะเป็นสิ่งที่ใช้ในโครงงานวิจัยเรื่องนี้ โดยจะสามารถสร้างค่าขอบนิวแมนได้โดยการขยายโดเมนออก จากนั้นให้ค่าของฟังก์ชันในโดเมนที่ถูกขยายมีค่าเท่ากับค่าที่ใกล้ที่สุดเมื่อวัดระยะทางด้วยระยะทางแบบยูคลิด ดังภาพ **??** โดยภาพซ้ายจะมีโดเมนอยู่ในช่วง $[1,8]^2$ ซึ่งการคำนวณบางอย่างเช่น การหาแกรเดียนจำเป็นต้องใช้ค่าขอบเพื่อคำนวณ จึงทำการขยายโดเมนเป็น $[0,9]^2$ โดยจะขยายบริเวณสีแดงที่เป็นขอบในภาพออกไป โดยใช้ค่าที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในขอบสีแดง



รูปที่ 2.3.1: ตัวอย่างภาพขอบเขตแบบนิวแมน

2.4 วิธีการเร็กกิวลาร์ไลซ์เซชัน

ในโครงงานวิจัยเรื่องนี้ จะพบปัญหา Ill-posed ซึ่งทำให้การแก้ปัญหานั้นเกิดความยากลำบากขึ้น จึงจำเป็นต้องหาวิธีแก้ปัญหา Ill-posed ให้เป็นปัญหา Well-posed ก่อนนำไปแก้ปัญหาถัดไป

2.4.1 ปัญหา Well-posed และปัญหา Ill-posed

บทนิยาม 7. *(ปัญหา Well-posed) จะเรียกปัญหาต่อไปนี้ว่าเป็นปัญหา Well-posed เมื่อปัญหามีคุณสมบัติดังนี้*

1. *มีคำตอบ*
2. *มีเพียงคำตอบเดียว*
3. *คำตอบขึ้นอยู่กับความต่อเนื่อง*

หากปัญหาไม่ตรงคุณสมบัติใดจากทั้ง 3 ข้อ จะเรียกปัญหาดังกล่าวว่า ปัญหา Ill-posed

2.4.2 ปัญหาย้อนกลับ

ปัญหาย้อนกลับ (Inverse problem) คือปัญหาสำหรับการกู้คืนข้อมูลพารามิเตอร์จากตัวแบบทางคณิตศาสตร์โดยใช้ข้อมูลบางพารามิเตอร์ที่ทราบค่าอยู่ ซึ่งโดยทั่วไปแล้วปัญหาย้อนกลับนี้มักจะเป็นปัญหา Ill-posed

สำหรับการต่อเติมภาพที่เสียหายนั้นเป็นปัญหาย้อนกลับและเป็นปัญหา Ill-posed ด้วยเนื่องจากคำตอบในบริเวณที่จะต่อเติมไม่ได้มีเพียงคำตอบเดียว ตัวอย่างเช่น ภาพที่ 2.4.1 ภาพช้างที่เสียหาย[1] ในบริเวณภาพสีแดงซึ่งภาพเกิดความเสียหายขึ้น อาจจะมีคำตอบเป็นขาของช้าง หรือมีคำตอบเป็นสิงโตดังในภาพก็ได้

รูปที่ 2.4.1: ตัวอย่างการต่อเติมภาพที่ไม่มีคำตอบเฉพาะเจาะจง

[1] ภาพจาก https://9gag.com/gag/aer4VwB สืบค้นเมื่อ 10 มีนาคม 2562

ตัวอย่าง 2.4.1. *ตัวอย่างปัญหาย้อนกลับ เมื่อ z เป็นภาพซึ่ง นิยามอยู่ใน $\Omega \in \mathbb{R}^2$ η คือสัญญาณรบกวนแบบเกาส์เซียนที่มีส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานเป็น σ^2 และ u คือภาพที่มีสัญญาณรบกวน โดยที่ $u = z + \eta$ เราสามารถนำสัญญาณรบกวนออกได้โดยหา u ที่เหมาะสมจาก*

$$\underset{min}{u}\left\{\left|\int_{\Omega} |u-z|^2 d\Omega - \sigma^2\right|\right\} \tag{2.4.1}$$

ซึ่ง u ที่เหมาะสมมีหลายคำตอบจึงได้ว่า u นี่เป็นปัญหา Ill-posed

2.4.3 เร็กกิวลาไลซ์เซชัน

วิธีเร็กกิวลาไลซ์เซชัน (Regularization) เป็นวิธีการทำให้ปัญหาย้อนกลับกลายเป็นปัญหา Well-posed ได้ โดยคุณ Tikhonov และคุณ Arsenin [8] ได้นำเสนอวิธีการสำหรับจัดการปัญหาค่าเหมาะสมโดยใช้การแนะนำวิธีการแก้ปัญหานี้โดยการทำให้ปัญหามีคำตอบอยู่ในชุดของคำตอบใด คำตอบหนึ่ง หรือทำให้มีคุณลักษณะที่เฉพาะเจาะจง

จากตัวอย่าง 2.4.1 เราสามารถทำให้คำตอบเจาะจงขึ้นได้โดยการเพิ่มพจน์เข้าไปดังนี้

$$\underset{min}{u}\left\{\left|\int_{\Omega} |u-z|^2 d\Omega - \sigma^2\right| + \alpha \int_{\Omega} |\nabla u|^2\right\} \tag{2.4.2}$$

โดยจะเรียกพจน์แรกว่าพจน์ปรับค่าข้อมูล (Data fitting term) และพจน์ที่ 2 ว่าพจน์เร็กกิวลาไลซ์เซชัน (Regularization term) โดยเมื่อคำตอบ u มีค่าเกรเดียนต์ที่น้อยแล้วจะได้ผลลัพธ์ออกมาเป็นภาพที่ไม่มีสัญญาณรบกวน

2.5 วิธีการไฟไนต์ดิฟเฟอเรนจ์เบื้องต้น

วิธีการไฟไนต์ดิฟเฟอเรนจ์ (finite difference method) ถูกคิดค้นโดย เป็นวิธีการเชิงตัวเลขที่พัฒนาขึ้นเพื่อแก้ไขปัญหาค่าขอบ ซึ่งทั่วไปแล้วขั้นตอนของวิธีการไฟไนต์ดิฟเฟอเรนซ์สำหรับการแก้ปัญหาค่าขอบประกอบดวยสามขั้นตอนสำคัญดังนี้

1. ดิสครีตไทซ์ (discretize) โดเมนของผลเฉลย (solution domain) ออกเป็นช่องตาราง (mesh) ของจุดกริด (grid point) ที่ต้องการหาผลเฉลยเชิงตัวเลข

2. ประมาณอนุพันธ์ที่ปรากฏในปัญหาค่าขอบด้วยการประมาณแบบไฟไนต์ดิฟเฟอเรนซ์ (finite difference approximation) ในขั้นตอนนี้ การประมาณดังกล่าวจะนำไปสู่ระบบสมการเชิงเส้น หรือระบบสมการไม่เป็นเชิงเส้นขนาดใหญ่ที่สมนัยกับปัญหาค่าขอบตั้งต้น

3. แก้ระบบสมการเชิงเส้นหรือระบบสมการไม่เป็นเชิงเส้นขนาดใหญ่ที่เกิดขึ้นในขั้นตอนที่ 2 เพื่อกำหนดผลเฉลยเชิงตัวเลข

กำหนดให้ $u(x)$ แทนฟังก์ชันค่าจริงและเป็นฟังก์ชันราบเรียบ (smooth function) นั่นคือ u สามารถหาอนุพันธ์ได้หลายครั้ง โดยแต่ละครั้ง อนุพันธ์ที่หาได้เป็นฟังก์ชันที่ถูกนิยามอย่างดี (well-defined) และมรขอบเขตเหนือช่วงที่มีจุดที่สนใจ $\bar{x}$

ในการประมาณ $u'(\bar{x})$ โดยใช้ค่าของ u ที่เกิดจากจุดที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงกับ $\bar{x}$ สามารถใช้สูตรการประมาณแบบไฟไนต์ดิฟเฟอเรนซ์ที่ถูกกำหนดได้ดังต่อไปนี้

1. สูตรฟอร์เวิร์ดดิฟเฟอเรนซ์ (forward-difference formular)

$$D_+u(\bar{x}) = \frac{u(\bar{x}+h) - u(\bar{x})}{h}$$

2. สูตรแบ็คเวิร์ดดิฟเฟอเรนซ์ (backward-difference formular)

$$D_-u(\bar{x}) = \frac{u(\bar{x}) - u(\bar{x}-h)}{h}$$

3. สูตรเซ็นทรัลดิฟเฟอเรนซ์ (forward-difference formular)

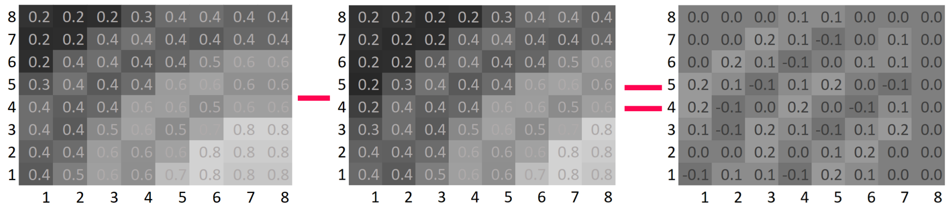
$$D_0u(\bar{x}) = \frac{u(\bar{x}+h) - u(\bar{x}-h)}{2h}$$

โดยที่ h เป็นจำนวนจริงที่มีค่าน้อยๆ ซึ่ง $h > 0$

สำหรับโครงงานวิจัยนี้ จะใช้วิธีการหาอนุพันธ์โดยประมาณไฟไนต์ดริฟเฟอเรนจ์แบบฟอร์เวิร์ดดิฟเฟอร์เรน จึงได้ว่าการหาอนุพันธ์ของค่าความเข้มที่พิกัดทางกายภาพเป็น (i, j) สามารถหาได้ดังนี้

$$\frac{d}{dx}u_{i,j} = \frac{u_{i,j+1} - u_{i,j}}{h}$$

เมื่อระบบกริดที่ใช้บนภาพมีความห่างเพียงหนึ่งหน่วย จึงได้ว่า $h = 1$ ทั้งนี้ระยะห่าง h อาจเปลี่ยนไปตามชั้นของพีระมิดรูปภาพ



รูปที่ 2.5.1: ตัวอย่างการหาอนุพันธ์บนภาพเฉดเทา

จากภาพ **??** เมื่อต้องการหาอนุพันธ์เทียบแกน x จะทำตามภาพที่ 2.5.1โดยทำการสร้างภาพซึ่งทำการตัดขอบทางซ้ายออกหนึ่งคอลัมม์และเพิ่มขอบทางขวาหนึ่งคอลัมม์โดยใช้เงื่อนไขค่าขอบแบบนิวแมน จากนั้นภาพที่สร้างขึ้นไปลบกับภาพเดิมจะได้อนุพันธ์ของภาพนั้นดังที่ปรากฏทางขวา ทั้งนี้หาก $h \neq 1$ สามารถทำการหารภาพผลลัพธ์ด้วยค่า h ได้เพื่อให้ได้ค่าที่ต้องการ

สำหรับการหาเกรเดียนซ์ (Gradient) จะใช้การหาอนุพันธ์โดยวิธีฟอร์เวิร์ดดิฟเฟอร์เรนจ์ดังที่กล่าวไปในข้างต้น ในแนวแกน x และแนวแกน y คำตอบที่ได้จะเป็นเวคเตอร์ของอนุพันธ์แนวแกน x และอนุพันธ์แนวแกน y ได้เวคเตอร์ดังนี้

$$\nabla \vec{v_{u_i}} = (\frac{d}{dx}u_{i,j}, \frac{d}{dy}u_{i,j})^\top$$

สำหรับไดเวอร์เจน (Divergence) จะเป็นการหาผลรวมของอนุพันธ์ในแต่ละแกนของเวคเตอร์ด้วยวิธีฟอร์เวิร์ดดิฟเฟอร์เรนจ์ นั่นคือ

$$\nabla \cdot (\vec{v_{i,j}}) = \frac{\partial d}{\partial x}\vec{v_{i,j}}_x + \frac{\partial d}{\partial y}\vec{v_{i,j}}_y$$

สำหรับลาปาเซียน (Lapacian) นั่นคือการทำหาไดเวอร์เจนบนเวคเตอร์ที่หาแกรเดียนแล้ว แต่ทั้งนี้สามารถหาลาปาเซียนได้จาก

$$\triangle u_{i,j} = u_{i-1,j} + u_{i+1,j} + u_{i,j-1} + u_{i,j+1} - 4u_{i,j}$$

2.6 วิธีการทำซ้ำสำหรับระบบสมการเชิงเส้น

ยังไม่ได้แก้ไข

โครงงานวิจัยเรื่องนี้จะมีการทำซ้ำด้วยกัน 2 วิธีนั่นคือ วิธีจุดตรึง โดยวิธีจุดตรึงนี้จะใช้ในส่วนวิธีเชิงตัวเลขสำหรับการต่อเติมภาพด้วยวิธีการเดินเวลาแบบชัดแจ้งและการทำซ้ำแบบจุดตรึง และอีกวิธีการคือวิธีการเกาส์-ไซเดล ซึ่งจะใช้ในวิธีเชิงตัวเลขสปริทเบรกแมน

2.6.1 วิธีการทำซ้ำจุดตรึง

วิธีการทำซ้ำจุดตรึง (fixed-point iteration) นิยมใช้แก้ปัญหาที่อยู่ในรูป $f(x) = 0$ โดยจะทำการจัดรูปด้วยวิธีการทางพีชคณิตให้ได้สมการอยู่ในรูป $x = g(x)$ จากนั้นจึงทำซ้ำ

$$x_{i+1} = g(x_i), \qquad i = 0, 1, 2, ...$$

เมื่อ i มากเกินกว่าจำนวนรอบการทำซ้ำที่กำหนด หรือ $|x_{i+1} - x_i|$ น้อยกว่าค่าที่กำหนดจะหยุดการทำซ้ำแล้วจะได้ว่า x_i เป็นคำตอบของปัญหา

2.6.2 วิธีการเกาส์-ไซเดล

สำหรับวิธีการเกาส์-ไซเดล นิยมใช้ในการแก้ระบบสมการที่อยู่ในรูป $Ax = b$ เมื่อ A คือเมทริกซ์ขนาด $m \times n$, b และ x เป็นเวคเตอร์ขนาด $m \times 1$

$$x_i^{(n+1)} = \frac{1}{a_{ii}}\{b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}x_{ij}^{(n)} - \sum_{j=i+1}^{m} a_{ij}x_j^{(n)}\}, \qquad n = 1...$$

เมื่อ n มากเกินกว่าจำนวนรอบการทำซ้ำที่กำหนด หรือ $|x_{i+1} - x_i|$ น้อยกว่าค่าที่กำหนดจะหยุดการทำซ้ำแล้วจะได้ว่า x_i เป็นคำตอบของปัญหา

บรรณานุกรม

[1] T.F. Chan and J. Shen , “Mathematical models of local non-texture inpaintings”, SIAM Journal on Applied Mathematics, vol. 62, no. 3, pp. 1019–1043, 2001.

[2] L. I. Rudin, S. Osher, E. Fatemi, “Nonlinear total variation based noise removal algorithms”, Physica D: Nonlinear Phenomena, vol 60, issues 1–4, pp. 259-268, 1992.

[3] C.R. Vogel and M.E. Oman,“Iterative methods for total variation denoising”, SIAM Journal on Scientific Computing. vol. 17, pp. 227-238, 1996.

[4] T. Goldstein and S. Osher,“The Split Bregman Method for L1-Regularized Problems”, SIAM Journal on Imaging Sciences. vol. 2, issue 2, pp. 323-343, 2009.

[5] E.H. Andelson and C.H. Anderson and J.R. Bergen and P.J. Burt and J.M. Ogden. ”Pyramid methods in image processing”. 1984

[6] David Salomon. Data Compression: The Complete Reference (4 ed.). Springer. pp. 281. 2007.

[7] Zhou Wang, Alan Conrad Bovik, Hamid Rahim Sheikh and Eero P. Simoncelli, ”Image quality assessment: from error visibility to structural similarity,” in IEEE Transactions on Image Processing, vol. 13, no. 4, pp. 600-612, 2004.

[8] A. N. Tikhonov and V. Y. Arsenin. Solutions of Ill-posed Problems. Wiston and Sons, Washington, D.C., 1977

[9] B. Dacorogna. Introduction to the Calculus of Varations. Introduction to the Calculus of Varations, 2004.

[10] N. Chumchob. A study of effective variational models and efficient numerical methods for image registration. University of Liverpool, UK 2010