

ขั้นตอนวิธีใช้ตัวเลขชนิดใหม่สำหรับการต่อเติมภาพที่ใช้การแปรผันรวมกับ<sup>†</sup>  
การประยุกต์สำหรับซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ  
และการลบบทบรรยายจากอนิเมะ

A new numerical algorithm for TV-based image inpainting with its  
applications for restoring ancient Thai painting images and  
removing subtitles from animes

จัดทำโดย  
ภัคพล พงษ์ทวี รหัส 07580028

อาจารย์ที่ปรึกษา  
ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. นพดล ชุมชอบ

เอกสารฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของรายวิชา 511 493 โครงการวิจัย  
ภาคเรียนที่ 2 ปีการศึกษา 2561  
สาขาวิชาคณิตศาสตร์ ภาควิชาคณิตศาสตร์ คณะวิทยาศาสตร์ มหาวิทยาลัยศิลปากร

สาขาวิชาคณิตศาสตร์ ภาควิชาคณิตศาสตร์ คณะวิทยาศาสตร์ มหาวิทยาลัยศิลปากร มีความเห็นชอบให้โครงการวิจัยเรื่องขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขชนิดใหม่สำหรับการต่อเติมภาพที่ใช้การແປรผันรวมกับการประยุกต์สำหรับซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณและการลบบรรยายจากอนิเมะ (A new numerical algorithm for TV-based image inpainting with its applications for restoring ancient Thai painting images and removing subtitles from animes) ซึ่งเสนอโดย นายภัคพล พงษ์ทวี รหัส 07580028 เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรวิทยาศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาคณิตศาสตร์ ประจำปีการศึกษา 2561

Arto —

ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. นพดล ชุมชอบ อาจารย์ที่ปรึกษา

8, 5, 2562

นพดล ชุมชอบ

ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. นัยน์รัตน์ กันยะมี กรรมการ

13, 5, 2562

Parawat

ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. พรทรัพย์ พรสวัสดิ์ กรรมการ

8, 5, 2562

# บทคัดย่อ

ตัวแบบการแปรผันได้รับการยอมรับอย่างกว้างขวางเพื่อนำมาใช้ต่อเติมภาพ เนื่องจากสมบัติการอนุรักษ์เส้นของเร็กกิวลาร์ไฮช์เซ็นแบบการแปรผันรวม อย่างไรก็ตาม การพัฒนาวิธีการเชิงตัวเลขที่มีประสิทธิภาพสำหรับสร้างคำตอบที่สอดคล้องกับสมบัติตั้งกล่าวเป็นงานที่ท้าทาย เนื่องจากเร็กกิวลาร์ไฮช์เซ็นแบบการแปรผันรวมมีสมบัติซึ่งหากอนุพันธ์ไม่ได้และไม่เป็นเชิงเส้น ในงานวิจัยนี้ เรากิจารณาปัญหาการแก้ตัวแบบตั้งกล่าวจากความสำเร็จของขั้นตอนวิธีการเชิงตัวเลขสำหรับปัญหาการจำจัดสัญญาณรบกวนออกจากภาพ เราได้นำเสนอวิธีการสบริทเบรคเมน สำหรับแต่ละรอบของการทำซ้ำ การคำนวณของวิธีการนี้ต้องการแก้ 2 ปัญหาย่อย ในปัญหา yอย่างแรก เรากิจารณาความยุ่งยากในการหาคำตอบแม่นตรง สำหรับปัญหาย่อยที่ 2 คำตอบได้นำเสนออยู่ในรูปแบบปิด ทั้งนี้ เราได้นำเสนอขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขแบบใหม่ (ขั้นตอนวิธีแรก) ที่ใช้การหาค่าต่ำสุดแบบลับในกรอบความคงด้วยระดับเพื่อสร้างคำตอบเชิงตัวเลขที่รวดเร็วและแม่นยำ หลังจากนั้น เราได้ศึกษาปัญหาการลบบทบรรยายจากอนิเมะ เรากิจารณาว่าตัวแบบการต่อเติมภาพดังกล่าวสามารถนำมาปรับปรุงเพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่น่าพอใจ ในการแก้ตัวแบบที่ปรับปรุง เรานำเสนอขั้นตอนวิธีการข้ามและการยืด (ขั้นตอนวิธีที่สอง) ซึ่งใช้ขั้นตอนวิธีแรกเพื่อกำจัดบทบรรยายอย่างมีประสิทธิภาพ การทดสอบบนภาพสังเคราะห์และภาพศิลปะไทยโบราณยืนยันว่าขั้นตอนวิธีแรกมีประสิทธิภาพสูงกว่าวิธีการพื้นฐาน นอกจากนี้เรากิจารณา ขั้นตอนวิธีที่สองได้นำไปสู่ผลการลบบทบรรยายจากอนิเมะที่มีคุณภาพสูงอย่างรวดเร็ว

**คำสำคัญ:** ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลข, การแปรผันรวม, การต่อเติมภาพ, ภาพศิลปะไทย, อนิเมะ

# Abstract

The classical total variation (TV) model has made great successes in image inpainting due to the edge-preserving property of the TV regularization. However, it is difficult in developing an efficient numerical method to ensure that numerical solutions satisfy this requirement because of the non-differentiability and non-linearity of the TV regularization. In this work, we focus on computational challenges arising in approximately solving TV-based image inpainting model. Motivated by many efficient numerical algorithms in image denoising, we propose to use the so-called split Bregman method (SBM) in this work. At each iteration, the computation of our proposed SBM requires to solve two subproblems. On one hand for the first subproblem, it is difficult to obtain exact solution. On the other hand for the second subproblem, it has a closed-form solution. To this end, we propose a new numerical algorithm (our first algorithm) based on an alternating minimization method in a multi-resolution framework to obtain a fast and accurate numerical solution for TV-based image inpainting model. We further study the problem of removing subtitles from animes. It is found that TV-based image inpainting model can be improved to deliver visually pleasing results. In order to solve the modified model, we propose the skipping and borrowing algorithm (our second algorithm) including the first algorithm to efficiently eliminate subtitles from the animes. Numerical tests on synthetic and real ancient Thai painting images which confirm first that our first algorithm is more computationally efficient than some traditional methods in producing the high quality results. Second, the numerical tests show that the second algorithm is fast in delivering high quality of the restored animes.

**Keywords:** numerical method, total Variation, image inpainting, thai painting images, anime

# กิตติกรรมประกาศ

การจัดทำโครงการวิจัยครั้นี้สามารถสำเร็จลุล่วงไปได้ด้วยดีเนื่องจากผู้วิจัยได้รับความกรุณาช่วยเหลือจาก ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.นพดล ชุมชอบ อาจารย์ที่ปรึกษาโครงการวิจัยผู้ให้ความรู้ ให้คำแนะนำและแก้ไขข้อบกพร่องต่างๆ ตลอดช่วงของการทำโครงการวิจัย คณะผู้วิจัยจึงขอกราบขอบพระคุณเป็นอย่างสูง ณ โอกาสนี้

ขอขอบพระคุณ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.นันดรัตน์ กันยะมี และผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.พรทรัพย์ พรสวัสดิ์ กรรมการสอบโครงการวิจัยสำหรับคำแนะนำที่มีประโยชน์ รวมถึงอาจารย์วิทยากรทุกท่านที่สอนใช้งานโปรแกรมเลเท็กซ์ (LaTeX)

ขอขอบพระคุณอาจารย์ประจำภาควิชาคณิตศาสตร์ทุกท่านที่ได้อบรมสั่งสอนมอบวิชาความรู้อันมีค่าแก่ คณะผู้วิจัย และขอขอบพระคุณเจ้าหน้าที่ประจำภาควิชาคณิตศาสตร์ที่ได้อำนวยความสะดวกด้านต่างๆ ในการจัดทำโครงการวิจัยฉบับนี้

ขอขอบพระคุณบิดา มารดา และเพื่อนๆ ผู้ให้กำลังใจ รวมไปถึงการให้ความช่วยเหลือในทุกๆ ด้านเสมอมา และหวังไว้อย่างยิ่งว่าโครงการวิจัยครั้นี้จะเป็นประโยชน์แก่ผู้ที่สนใจและผู้ที่เกี่ยวข้องต่อไป

นาย ภัคพล พงษ์ทวี

# สารบัญ

บทคัดย่อ

i

บทคัดย่อ

ii

กิตติกรรมประกาศ

iii

สารบัญรูป

viii

สารบัญตาราง

ix

## 1 บทนำ

1

1.1	ปัญหาของการต่อเติมภาพ . . . . .	1
1.2	การประยุกต์ของการต่อเติมภาพ . . . . .	2
1.2.1	การซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ . . . . .	2
1.2.2	การลบบทบรรยายจากอนิเมช . . . . .	4
1.3	วัตถุประสงค์ของโครงงานวิจัย . . . . .	5

## 2 ความรู้พื้นฐานทางคณิตศาสตร์

6

2.1	ปริภูมิที่มีค่าประจำ . . . . .	6
2.2	แคลคูลัสของการแปรผันเบื้องต้น . . . . .	7
2.3	ฟังก์ชันของการแปรผันที่มีข้อบกเขต . . . . .	11
2.4	ปัญหาแบบอิลล์โพสและวิธีการเร็กกิวลาร์ไลซ์เซชัน . . . . .	12

iv

2.4.1	วิธีการเร็กกิวลาร์เรซเซชัน . . . . .	13
2.5	วิธีการไฟน์ติดไฟอ่อนร์เบื้องต้น . . . . .	14
2.6	วิธีการเกาส์ไซเดลสำหรับระบบสมการเชิงเส้น . . . . .	16
2.7	การวัดคุณภาพของภาพที่ผ่านกระบวนการต่อเติม . . . . .	16
2.7.1	Peak signal-to-noise ratio (PSNR) . . . . .	16
2.7.2	Structral Similarity index (SSIM) . . . . .	17
<b>3</b>	<b>ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขชนิดใหม่ . . . . .</b>	<b>18</b>
3.1	การนำเสนօภาพ . . . . .	18
3.1.1	การนำเสนอภาพแสดงเทา . . . . .	18
3.1.2	การนำเสนอภาพสี . . . . .	19
3.2	ตัวแบบเชิงแปรผันสำหรับต่อเติมภาพแสดงเทา . . . . .	19
3.3	ตัวแบบเชิงแปรผันสำหรับการต่อเติมภาพสี . . . . .	20
3.4	ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขพื้นฐาน . . . . .	20
3.4.1	การเดินเวลาแบบชัดแจ้ง . . . . .	20
3.4.2	วิธีการทำตัวแบบจุดตึง . . . . .	22
3.4.3	วิธีการสปริทเบรกแม่น . . . . .	24
3.5	ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขที่นำเสนօ . . . . .	28
3.5.1	ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขสำหรับต่อเติมภาพศิลปะ . . . . .	28
3.5.2	ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขสำหรับซ่อมแซมภาพวิดีโอ . . . . .	31
3.5.3	การทำบทบรรยายบนอนิเมะ . . . . .	31
3.5.4	การลบบทบรรยายจากอนิเมะ . . . . .	32
<b>4</b>	<b>การทดลองเชิงตัวเลข . . . . .</b>	<b>34</b>
4.1	การซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ . . . . .	34
4.1.1	การเปรียบเทียบประสิทธิภาพขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขที่มีอยู่แล้ว . . . . .	36
4.1.2	การทดสอบการซ่อมแซมกับพารามิเตอร์ . . . . .	39
4.1.3	การทดสอบประสิทธิภาพในการซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ . . . . .	43
4.2	การลบบทบรรยายจากอนิเมะ . . . . .	47

4.2.1	การหาบทบรรยายบนอนิเมะ . . . . .	47
4.2.2	การลับบทบรรยายจากอนิเมะ . . . . .	48
<b>5</b>	<b>สรุป</b>	<b>51</b>
<b>บรรณานุกรม</b>		<b>53</b>
<b>ภาคผนวก A</b>		<b>54</b>
<b>A</b>	<b>โปรแกรมที่พัฒนาขึ้น</b>	<b>54</b>
A.1	โปรแกรมทดสอบ . . . . .	54
A.1.1	โปรแกรมทดสอบการซ่อมแซมภาพศิลปะไทย . . . . .	54
A.1.2	โปรแกรมทดสอบการลับบทบรรยายจากอนิเมะ . . . . .	55
A.2	โปรแกรมตัวอย่างการซ่อมแซมภาพศิลปะไทย . . . . .	56
A.3	โปรแกรมตัวอย่างการลับบทบรรยายจากอนิเมะ . . . . .	57

# สารบัญ

1.1.1	ตัวอย่างการซ่อมแซมภาพ . . . . .	2
1.2.1	ภาพจิตรกรรมไทยที่รักภูมินทร์ อำเภอเมือง จังหวัดน่าน . . . . .	3
1.2.2	1 เฟรมของอนิเมะที่มีบทบรรยายแบบแข็ง . . . . .	4
2.3.1	(ซ้าย) พังก์ชันที่มีขอบเขตกับการแปรผันรวมที่มีค่าเดียวกัน (ขวา) พังก์ชันที่มีขอบเขตกับการแปรผันรวมอนันต์ . . . . .	12
2.4.1	(ซ้าย) ปัญหาการต่อเติมภาพ (ขวา) ตัวอย่างคำตอบที่เป็นไปได้ . . . . .	13
3.1.1	ตัวอย่างภาพเดาที่แสดงระดับความเข้มของภาพ . . . . .	18
3.2.1	$D$ แทนโดยmenต่อเติมของ $z$ . . . . .	19
3.5.1	วิธีการพิริมิตรูปภาพ . . . . .	28
3.5.2	ผลการซ่อมแซมภาพวิเคราะห์เมื่อใช้จำนวนรอบในการทำซ้ำที่ระดับความคมชัดสูงสุดซึ่งมีค่าต่างกัน . . . . .	30
4.1.1	ภาพต้นฉบับ . . . . .	35
4.1.2	ภาพที่จะทำการซ่อมแซม . . . . .	35
4.1.3	ผลการซ่อมแซมจากวิธีการเดินเวลา . . . . .	36
4.1.4	ผลการซ่อมแซมจากการทำซ้ำแบบจุดตึง . . . . .	37
4.1.5	ผลการซ่อมแซมจากการสปริทเบรกแม่น . . . . .	38
4.1.6	ภาพต้นฉบับสำหรับใช้ในการทดสอบ . . . . .	44
4.1.7	ภาพที่ทำให้เสียหาย . . . . .	44
4.1.8	ผลการซ่อมแซมโดยวิธีการสปริทเบรกแม่น . . . . .	45

4.1.9	ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเชิงตัวเลขที่พัฒนาขึ้น . . . . .	46
4.2.1	การแบ่งไฟล์วิดีโอเป็น 5 ส่วนสำหรับใช้เป็น 5 ชุดทดสอบ . . . . .	47
A.1.1	ตัวอย่างโปรแกรมสำหรับทดสอบการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยที่พัฒนาขึ้น . . . . .	55
A.1.2	ตัวอย่างโปรแกรมสำหรับทดสอบการลบคำบรรยายที่พัฒนาขึ้น . . . . .	55
A.1.3	ตัวอย่างโปรแกรมสำหรับทดสอบการหาคำบรรยายที่พัฒนาขึ้น . . . . .	56
A.2.1	ตัวอย่างการเลือกรูปภาพสำหรับทำการทดสอบ . . . . .	56
A.2.2	ตัวอย่างการปรับค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในโครงงานวิจัยนี้ . . . . .	57
A.2.3	ตัวอย่างภาพผลลัพธ์จาก Google Colab . . . . .	57
A.3.1	ไฟล์ตัวอย่างเมื่อทำการแตกไฟล์ออกมาแล้ว test.mp4 เป็นวิดีโอมีคำบรรยาย และ SubtitleRemove.avs เป็นโปรแกรมตัวอย่างสำหรับลบคำบรรยาย . . . . .	
A.3.2	(ซ้าย) test.mp4 (ขวา) SubtitleRemove.avs เมื่อเปิดด้วย MPC-HC . . . . .	
A.3.3	SubtitleRemove.avs สามารถแก้พารามิเตอร์เพื่อใช้กับวิดีโອอนิเมชันได้ . . . . .	

# สารบัญตาราง

4.1	ผลการซ่อมแซมวิธีการเดินเวลา (Algorithm ??) . . . . .	36
4.2	ผลการซ่อมแซมของวิธีการทำซ้ำแบบจุดตرجิ (Algorithm ??) . . . . .	37
4.3	ผลการซ่อมแซมของวิธีสปริทเบรกแม่น (Algorithm ??) . . . . .	38
4.4	แสดงการซ่อมแซมเฉลี่ยของวิธีการเขิงตัวเลข . . . . .	39
4.5	ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเขิงตัวเลขที่นำเสนอนี้ . . . . .	40
4.6	ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเขิงตัวเลขที่นำเสนอในรูปของค่าเฉลี่ยของผลที่ได้จากตารางที่ ?? . . . . .	41
4.7	ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเขิงตัวเลขที่นำเสนอเมื่อใช้การทำซ้ำในระดับความคมชัดละเอียดสุด 10 ครั้ง . . . . .	42
4.8	ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเขิงตัวเลขที่นำเสนอในรูปของค่าเฉลี่ยของผลที่ได้จากตารางที่ ?? . . . . .	43
4.9	ผลการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยจากวิธีการสปิทเบรกแม่น (Algorithm ??) . . . . .	45
4.10	ผลการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยโดยวิธีการเขิงตัวเลขที่พัฒนาขึ้น (Algorithm ??) . . . . .	46
4.11	แสดงผลการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยในรูปค่าเฉลี่ยจากตารางที่ ?? และตารางที่ ?? . . . . .	46
4.12	ความคลาดเคลื่อนของการหาโดยเมนต์ต่อเติม ในบทบรรยายภาษาต่างๆ . . . . .	48
4.13	ความคลาดเคลื่อนเฉลี่ยของการหาโดยเมนต์ต่อเติม ในบทบรรยายภาษาต่างๆ . . . . .	48
4.14	ผลการลับบทบรรยายออกจากอนิเมะด้วย Algorithm ??, ??, ?? และ ?? . . . . .	49
4.15	ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเขิงตัวเลขที่นำเสนอในรูปของค่าเฉลี่ยของผลที่ได้จากตารางที่ ?? . . . . .	50
4.16	ผลการลับบทบรรยายออกจากอนิเมะโดยวิธีการสปริทเบรกแม่นและวิธีการที่พัฒนาขึ้น . . . . .	50

# บทที่ 1

## บทนำ

### 1.1 ปัญหาของการต่อเติมภาพ

ในปัจจุบันการใช้ภาพดิจิตัล (digital images) ในสังคมเครือข่ายได้รับความนิยมอย่างแพร่หลาย เนื่องจากโทรศัพท์เคลื่อนที่มีราคาถูกลงแต่มีความสามารถที่ชาญฉลาด สามารถทำหน้าที่ได้ตั้งแต่การเป็นกล้องดิจิตัลคอมแพค (compact digital camera) คุณภาพดีให้ภาพดิจิตัลที่มีความคมชัดสูงจนไปถึงการทำหน้าที่ดังเช่น เครื่องคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลที่สามารถเข้ามายื่นต่อ กับระบบเครือข่ายไร้สายเพื่อรับส่งภาพดิจิตัลในสังคมเครือข่าย ด้วยความสะดวกและรวดเร็ว

นอกจากภาพดิจิตัลจะได้รับจากการถ่ายภาพด้วยโทรศัพท์เคลื่อนที่แล้ว ภาพดิจิตัลยังได้รับการถ่ายภาพด้วยกล้องดีเอสแอลอาร์ (หรือ กล้องสะท้อนเลนส์เดี่ยวแบบดิจิตัล (digital single lens reflex camera)) กล้องโทรทรรศน์ (หรือ กล้องดูดาว) หรือ เครื่องมือสร้างภาพถ่ายทางการแพทย์ (medical imaging device)

โดยทั่วไปภาพดิจิตัลจะได้รับการประมวลผลภาพก่อนนำไปใช้งานเพื่อให้สามารถใช้ข้อมูลที่ปรากฏบนภาพได้ตรงวัตถุประสงค์ของการใช้งานมากที่สุด ตัวอย่างเช่น ภาพบุคคล (portrait) จะจำเป็นต้องได้รับการกำจัดสัญญาณรบกวนออกจากภาพและ/หรือปรับเพิ่มความละเอียดข้อมูลของความเข้มของสีและความสว่างของสีบนบริเวณใบหน้าก่อนนำภาพไปใช้งานเพื่อจัดทำต้นฉบับวารสารหรือหนังสือของสำนักพิมพ์ เป็นต้น

การต่อเติมภาพ (image inpainting) เป็นวิธีการประมวลผลภาพชนิดหนึ่งมีเป้าหมายเพื่อซ่อมแซมภาพด้วยการต่อเติมข้อมูลของความเข้มของสีบนบริเวณที่กำหนด (ต่อไปจะเรียกบริเวณนี้ว่าโดเมนต่อเติม (inpainting domain)) โดยอาศัยข้อมูลของความเข้มของสีที่ปรากฏในภาพ ตัวอย่างเช่น รูปที่ ?? (??) แสดงภาพที่ต้องการซ่อมแซมระดับความเข้มของสีบนบริเวณแห่งวัตถุรูปร่างสีเหลี่ยมสีขาว การต่อเติมภาพดังกล่าวจะเริ่มด้วยการ

กำหนดให้บริเวณแห่งวัตถุปร่างสีเหลี่ยมสีขาวเป็นโดเมนการต่อเติมดังรูปที่ ?? (??) จากนั้นภาพที่ได้รับการซ่อมแซมหรือภาพที่ได้รับการต่อเติม (restored or inpainted image) แสดงในรูปที่ ?? (??) ได้มาจากขั้นตอนวิธีการต่อเติมภาพ (inpainting algorithm) ซึ่งได้รับการออกแบบเพื่อนำข้อมูลที่ปรากฏบนภาพในบริเวณใกล้เคียงกับขอบของโดเมนต่อเติมมาซ่อนแซมภาพ



(a) ภาพที่ต้องการซ่อมแซม

(b) โดเมนต่อเติม

(c) ภาพที่ได้รับการซ่อมแซม

รูปที่ 1.1.1: ตัวอย่างการซ่อมแซมภาพ

หากที่ผู้วิจัยศึกษาและค้นคว้ามาจนถึงขณะนี้ ผู้วิจัยพบว่าการต่อเติมภาพมักนิยมนำไปใช้งานสำหรับการปรับแต่งความสวยงามของภาพบุคคลที่ถ่ายจากโทรศัพท์เคลื่อนที่ เช่น การลบร่องรอยของรอยตีนกา การลบร่องรอยแพลเป็นที่เกิดจากสิ่งเสี้ยน การลดร่องรอยของความชรา หรือ การเพิ่มความใสและความเนียนของสีผิวนะ บริเวณใบหน้าผ่านโปรแกรมแอปพลิเคชันแต่งรูปภาพที่มีอยู่ในแอปสโตร์ (App Store) หรือ กูเกิลเพลย์ (Google Play) เป็นต้น

## 1.2 การประยุกต์ของการต่อเติมภาพ

### 1.2.1 การซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ

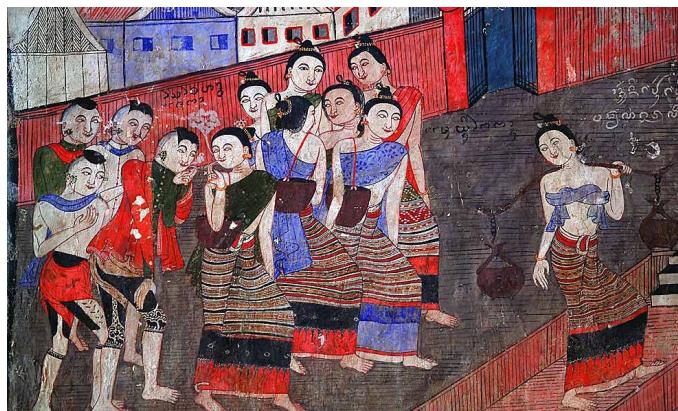
ภาพจิตรกรรมไทย คือ ภาพเขียนที่มีเอกลักษณ์ความเป็นศิลปะไทยซึ่งโดดเด่นและแตกต่างจากการเขียนของชนชาติอื่น ซึ่งไทยในอดีตได้สร้างสรรค์ลวดลายและสีสันบนภาพ Adolf เพื่อสะท้อนประเพณีและวัฒนธรรมในสังคมไทยที่เกี่ยวกับศาสนา ประวัติศาสตร์ โบราณคดี ชีวิตความเป็นอยู่ วัฒนธรรมการแต่งกาย ตลอดจนการแสดงการเล่นพื้นเมืองต่าง ๆ ของแต่ละยุคสมัย

อย่างไรก็ตาม ภาพจิตรกรรมไทยโบราณจำนวนไม่น้อยได้เสื่อมสภาพตามกาลเวลา และรอคوعการซ่อมแซมจากช่างในสมัยปัจจุบันที่ต้องไม่สร้างความเสียหายให้กับภาพเขียนเพิ่มขึ้นมากกว่าเดิม ที่ผ่านมาภาพ

ที่ซึ่งรับการซ่อมแซมมาแล้วจำนวนไม่น้อยได้รับความเสียหายหลังจากการซ่อมแซม ถึงแม้สภาพโดยรวมของภาพจิตรกรรมเดิมยังคงอยู่ แต่รายละเอียดในตัวภาพเขียนได้เปลี่ยนไป ก่อให้เกิดความเสียหายที่ประเมินค่าไม่ได้

การซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณโดยใช้ขันตอนวิธีการต่อเติมภาพเป็นขันตอนของการซ่อมแซมแบบหนึ่งซึ่งไม่ก่อให้เกิดความเสียหายใด ๆ กับภาพเดิม เนื่องจากเป็นการซ่อมแซมโดยการใช้ขันตอนวิธีเชิงตัวเลขบนภาพดิจิตัลซึ่งเป็นสำเนาของภาพเดิม ด้วยเหตุผลดังกล่าว ผู้วิจัยได้เลือกเห็นว่าการซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณมีความจำเป็นเร่งด่วน เนื่องจากภาพที่ได้รับการซ่อมแซมด้วยการต่อเติมภาพสามารถนำไปใช้ประกอบการตัดสินใจเพื่อวางแผนก่อนการลงมือซ่อมแซมภาพเขียนจริงได้ นอกจากนี้ ขันตอนวิธีการต่อเติมภาพสามารถนำไปใช้สร้างแอปพลิเคชันบนโทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อนำไปใช้เป็นข้อมูลในการเข้าชมภาพเขียนเดิมที่ยังไม่ได้รับการซ่อมแซมและภาพเขียนที่ได้รับการซ่อมแซมโดยวิธีการทางคณิตศาสตร์จากแอปพลิเคชันที่พัฒนาขึ้น

รูปที่ ?? แสดงตัวอย่างภาพจิตรกรรมไทย<sup>1</sup> ที่ต้องได้รับการซ่อมแซมบนบริเวณแขนเสื้อของรูปวาดผู้ชายที่มีส่วนของสีแดงเดิมหลุดหายไป ทั้งนี้ในการซ่อมแซมภาพโดยการต่อเติมภาพ เราจะเริ่มด้วยการสร้างโดเมนต่อเติมบนบริเวณสีพื้นผิวปูนที่แขนเสื้อ จากนั้นจึงนำขันตอนวิธีการต่อเติมภาพเพื่อซ่อมแซมภาพบริเวณนั้นให้เป็นสีแดง



รูปที่ 1.2.1: ภาพจิตรกรรมไทยที่วัดภูมินทร์ อำเภอเมือง จังหวัดน่าน

<sup>1</sup>ภาพถ่ายที่วัดภูมินทร์ อำเภอเมือง จังหวัดน่าน; ภาพจาก <http://topicstock.pantip.com/camera/topicstock/2009/02/O7514399/O7514399.html> สืบค้นเมื่อวันที่ 23 กันยายน 2561

## 1.2.2 การลับบทบรรยายจากอนิเมะ

อนิเมะคือวิดีโอภาพวิดีโอการ์ตูนสแตลล์ญี่ปุ่นซึ่งเป็นที่นิยมของเยาวชนไทย ในการรับชมอนิเมะ แม้ว่า เยาวชนไทยสามารถรับชมอนิเมะด้วยบทพากย์เสียงภาษาไทยอย่างถูกต้องตามลิขสิทธิ์การเผยแพร่ แต่ก็สูญเสียอรรถรสของการรับชมจากการลับบทบรรยายแบบแข็ง<sup>2</sup> (hardsub) ที่เป็นภาษาต่างประเทศในบริเวณด้านล่างของจอภาพ อย่างไรก็ตาม ในการซ้อมแซมอนิเมะด้วยการลับบทบรรยายภาษาต่างประเทศจะเป็นงานที่ยุ่งยากและท้าทายมาก เนื่องจาก

- (1) อนิเมะเป็นวิดีโอซึ่งแสดงผลประมาณ 24 เฟรม(ภาพ)ต่อวินาที
- (2) แต่ละเฟรมอาจมีหรืออาจไม่มีบทบรรยายก็ได้
- (3) แต่ละเฟรมอาจมีหรืออาจไม่มีบทบรรยายเดียวกันก็ได้
- (4) แต่ละเฟรมเป็นการแสดงผลภาพสีที่มีระดับความคมชัดสูง ขนาดมากถึง  $1920 \times 1080$  พิกเซล

ด้วยความท้าทายข้างต้น การพัฒนาขั้นตอนวิธีการต่อเติมภาพที่สามารถกำหนดโดยมนต์อัตโนมัติ ให้กับแต่ละเฟรมและประมวลผลได้แม่นยำจนการลับบทบรรยายสามารถทำงานได้แบบเรียลไทม์จึงเป็นสิ่งจำเป็นที่หลีกเลี่ยงไม่ได้

รูปที่ ?? แสดงตัวอย่าง 1 เฟรมของอนิเมะ<sup>3</sup>ที่มีบทบรรยายแบบแข็ง ที่ต้องซ้อมแซมด้วยการลับบทบรรยายออก ทั้งนี้ในการลับบทบรรยายออกจากเฟรมโดยใช้การต่อเติมภาพ เราจะเริ่มด้วยการสร้างโดยมนต์ต่อเติมแบบอัตโนมัติในบริเวณที่มีบทบรรยาย จากนั้นจึงนำขั้นตอนวิธีการต่อเติมภาพแบบเร็วเพื่อลับบทบรรยายออกจากเฟรม



รูปที่ 1.2.2: 1 เฟรมของอนิเมะที่มีบทบรรยายแบบแข็ง

<sup>2</sup>บทบรรยายที่ไม่สามารถปิดหรือเปิดได้

<sup>3</sup>ภาพจาก <https://www.samehadaku.tv/2018/07/grand-blue-episode-1-subtitle-indonesia.html> สืบคันเมื่อวันที่ 23 กันยายน 2561

### **1.3 วัตถุประสงค์ของโครงการวิจัย**

โครงการวิจัยนี้ ผู้วิจัยมีวัตถุประสงค์ของโครงการวิจัยดังต่อไปนี้

- (1) ศึกษาวิธีการแปรผันและขั้นตอนวิธีการเชิงตัวเลขสำหรับปัญหาการต่อเติมภาพสีเทาและภาพสีในระบบ RGB
- (2) พัฒนาขั้นตอนวิธีต่อเติมภาพชนิดใหม่สำหรับซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยและลับทบรรยายจากอนิเมะ
- (3) นำขั้นตอนวิธีที่พัฒนาขึ้นไปใช้ในการซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยและลับทบรรยายในอนิเมะ

## บทที่ 2

### ความรู้พื้นฐานทางคณิตศาสตร์

#### 2.1 ปริภูมิที่มีค่าประจำ

บทนิยาม 1. (ค่าประจำ) ค่าประจำบนปริภูมิเวกเตอร์เชิงเส้น  $V$  คือฟังก์ชันค่าจริง  $\|\cdot\|$  ซึ่งนิยามบน  $V$  และสอดคล้องสมบัติต่อไปนี้

1.  $\|u\| > 0$  เมื่อ  $u \neq 0 \in V$
2.  $\|\lambda u\| = |\lambda| \|u\|$  สำหรับทุกสเกลาร์  $\lambda$  และทุกเวกเตอร์  $u$
3.  $\|u + v\| \leq \|u\| + \|v\|$  สำหรับทุก  $u, v \in V$

บทนิยาม 2. ปริภูมิที่มีค่าประจำ (Norm space) คือปริภูมิเวกเตอร์เชิงเส้น  $V$  ซึ่งมีค่าประจำ  $\|\cdot\|$

ตัวอย่าง 2.1.1. ถ้า  $V = \mathbb{R}^n$  ได้ว่า  $V$  เป็นปริภูมิเวกเตอร์เชิงเส้น ซึ่งค่าประจำ  $\|\cdot\|$  สามารถนิยามได้โดย

$$\|\mathbf{x}\| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2} \quad (2.1.1)$$

และค่าประจำนี้เรียกว่า ค่าประจำแบบยุคลิด (Euclidean norm)

หมายเหตุ:  $\|\cdot\|$  สัญลักษณ์นี้ต่อไปในเอกสารนี้จะใช้แทนค่าประจำ

## 2.2 แคลคูลัสของการแปรผันเบื้องต้น

ในหัวข้อย่อๆนี้เราจะกล่าวถึงปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดของฟังก์ชันที่เหมาะสม (แทนที่จะเป็นการหาค่าเหมาะสมของตัวแปรดังเช่นปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดทั่วไป) ซึ่งทำให้ปริมาณที่กำหนด (มักนำเสนอด้วยตัวแปรอิสระ) มีภาวะหยุดนิ่ง (stationary) เนื่องจากค่าของฟังก์ชันเปลี่ยนแปลงตามตัวแปรอิสระ ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดของฟังก์ชันจึงถูกแก้ด้วยแคลคูลัสของการแปรผัน ทั้งนี้แคลคูลัสของการแปรผันสามารถนำมาใช้หาค่าขีดสุดของปริมาณที่เขียนในรูปอินทิกรัลจำกัดเขตที่ประกอบด้วยฟังก์ชันไม่ทราบค่าและ/หรืออนุพันธ์ของฟังก์ชันไม่ทราบค่า

พิจารณาปัญหาค่าต่ำที่สุดต่อไปนี้

$$\min_u \mathcal{J}(u) \quad (2.2.1)$$

โดยที่  $\mathcal{J} : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$  เป็นฟังก์ชันที่ส่งจากเซตของฟังก์ชันไปยังจำนวนจริง (เราระบุ  $\mathcal{J}$  ว่า ฟังก์ชันนั้น (functional))  $\mathcal{U}$  เป็นปริภูมิของคำตอบซึ่งประกอบด้วยฟังก์ชันที่สามารถทำให้  $\mathcal{J}$  ต่ำที่สุด และ  $\mathcal{V}$  เป็นปริภูมิทดสอบซึ่งกำหนดโดย

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

**บทนิยาม 3.** (ย่างไกล์เคียง) ให้  $\mathcal{U}$  เป็นปริภูมิคำตอบ  $\hat{u} \in \mathcal{U}$  และ  $\epsilon > 0$  แล้วย่างไกล์เคียงของ  $\hat{u}$  เขียนแทนด้วย  $\mathcal{B}_\epsilon$  นิยามโดย

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

**บทนิยาม 4.** (โอลคอมบินีไมเชอร์) ให้  $\mathcal{U}$  เป็นปริภูมิคำตอบ และ  $\mathcal{J} : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$  เป็นฟังก์ชันนั้น จะเรียก  $\hat{u} \in \mathcal{U}$  ว่า โอลคอมบินีไมเชอร์ของ  $\mathcal{J}$  ถ้าสำหรับทุก  $\epsilon > 0$  จะมี  $\delta > 0$  ซึ่งทำให้  $\mathcal{J}(\hat{u}) \leq \mathcal{J}(u)$  สำหรับทุกๆ  $u \in \mathcal{B}_\epsilon(\hat{u})$

**บทนิยาม 5.** (*Gateaux-differentiable*) ให้  $\mathcal{U}$  เป็นปริภูมิคำตอบ  $\mathcal{V}$  เป็นปริภูมิทดสอบ และ  $\mathcal{J} : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$  เป็นฟังก์ชันนั้น แล้ว เรากล่าวว่า  $\mathcal{J}$  หาอนุพันธ์แบบก้าโตว์ได้สำหรับทุก  $u \in \mathcal{U}$  อยู่ในทิศทางของ  $v \in \mathcal{V}$  เมื่อ

1. มีจำนวน  $\hat{\epsilon} > 0$  ซึ่งทำให้  $u_\epsilon = u + \epsilon v \in \mathcal{U}$  สำหรับทุก  $|\epsilon| \leq \hat{\epsilon}$
2. ฟังก์ชัน  $J(\epsilon) = \mathcal{J}(u_\epsilon)$  หาอนุพันธ์ได้ที่  $\epsilon = 0$

อนุพันธ์กาโตว์อันดับหนึ่งหรือการแปรผันอันดับหนึ่ง (first variation) ของ  $\mathcal{J}$  สำหรับ  $u$  ในทิศทางของ  $v$  กำหนดโดย

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

บทนิยาม 6. (จุดคงตัว) ให้  $\mathcal{U}$  เป็นปริภูมิคำตอบ  $\mathcal{V}$  เป็นปริภูมิทดสอบ และ  $\mathcal{J} : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$  เป็นฟังก์ชันลัลสมมติให้  $\mathcal{J}$  หาอนุพันธ์แบบกาโตว์ได้ที่บาง  $\hat{u} \in \mathcal{U}$  สำหรับทุกฟังก์ชันทดสอบ  $v \in \mathcal{V}$  และ  $\hat{u}$  จะเรียกว่าจุดคงตัวของ  $\mathcal{J}$  ก็ต่อเมื่อ  $\delta\mathcal{J}(\hat{u}; v) = 0$  สำหรับทุก  $v \in \mathcal{V}$

ทฤษฎีบท 2.1. ให้  $\mathcal{U}$  เป็นปริภูมิคำตอบ,  $\hat{u} \in \mathcal{U}$ ,  $\mathcal{J} : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$  เป็นฟังก์ชันลัล และ  $\mathcal{V}$  เป็นปริภูมิทดสอบ สมมติว่า  $\mathcal{J}$  หาอนุพันธ์แบบกาโตว์ได้สำหรับ  $\hat{u}$  ในทุกๆ ทิศทางที่  $v \in \mathcal{V}$  ดังนั้น

ถ้า  $\hat{u}$  เป็นผลลัพธ์ของ  $\mathcal{J}$  และ  $\hat{u}$  เป็นจุดคงตัวของ  $\mathcal{J}$

ด้วยทฤษฎีบทนี้เราสามารถสำรวจเส้นทางสำหรับจุดคงตัวของฟังก์ชันลัล  $\mathcal{J}$  ซึ่งนิยามโดย

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

โดยที่  $\Omega \subset \mathbb{R}^d (d > 1)$  เป็นเซตเปิดที่มีขอบเขตและ  $F$  เป็นฟังก์ชันลัลที่ต่อเนื่องอยู่กับ  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_d)^\top$ ,  $u : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\nabla u(x) = (\frac{\partial}{\partial x_1}, \frac{\partial}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_d})^\top$  สมมติให้  $\mathcal{J}$  หาอนุพันธ์แบบกาโตว์ได้ ดังนั้นเราจึงสามารถพิจารณาได้ว่า  $F$  เป็นอนุพันธ์ย่อยที่ต่อเนื่องภายใต้ตัวแปรของมัน

เราจะใช้

$$\nabla_u F = \partial F / \partial u = F_u \quad (2.2.4)$$

แทนเกรเดียนต์ของ  $F$  ภายใต้  $u$  เพื่อสร้างความแตกต่างกับเกรเดียนต์ของ  $F$  ภายใต้  $\mathbf{x}$  ซึ่งเป็นสัญลักษณ์ของ

$$\nabla F = (\partial F / \partial x_1, \dots, \partial F / \partial x_d)^\top \quad (2.2.5)$$

ในทำนองเดียวกันสัญลักษณ์เกรเดียนต์ของ  $F$  ภายใต้  $\nabla u$  หมายถึง

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

ต่อไปเราจะพิจารณาปริภูมิของฟังก์ชันที่มีเส้นทางของขอบต่อไปนี้

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

พร้อมกับปริภูมิของฟังก์ชันทดสอบกำหนดโดย

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

ທฤษฎีບປະກອບ 2.2.1. (ຈຸດຄົງຕົວຂອງ  $\mathcal{J}$ ) ພັກ່ນ້ນ  $u \in \mathcal{U}$  ເປັນຈຸດຄົງຕົວຂອງພັກ່ນ້ນລັດ  $\mathcal{J}$  (??) ຄ້າເຈື່ອນໄຂ

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

ເປັນຈິງສໍາຮັບທຸກໆ ພັກ່ນ້ນທດລອບ  $v \in \mathcal{V}$

ເຫັນໄດ້ໜີ້ວ່າ (??) ເປັນຈິງສໍາຮັບພັກ່ນ້ນໃດໆ ເມື່ອ  $\nabla_u F - \nabla \cdot \nabla_{\nabla u} F = 0$  ດັ່ງນັ້ນ  $u \in \hat{\mathcal{U}}$  ເປັນຈຸດຄົງຕົວຂອງພັກ່ນ້ນລັດ  $\mathcal{J}$  (??) ເມື່ອ

$$\nabla_u F - \nabla \cdot \nabla_{\nabla u} F = 0 \text{ ບນ } \Omega \quad (2.2.10)$$

ໂດຍການໃຊ້ຜົລຂອງທฤษฎੀບ  $??$  ກັບ (??) ເປັນເຈື່ອນໄຂທີ່ຈຳເປັນສໍາຮັບໂລຄອລົມິນິມීເຊ່ອຮ້ອງຂອງ (??) ຜຶ້ງດ້າ  $d > 1$  ຈະໄດ້ວ່າ (??) ນຳໄປສູ່ສ່າງເຮືອນຸພັນຮ່ວຍ (ຈຶ່ງຮູ້ຈັກໃນຫຼືອງສ່າງອອຍເລອຣ-ລາກຮາງຈົ) ທີ່ມີເຈື່ອນໄຂຄ່າຂອບ ໂດຍຈະເຮີຍກ (??) ວ່າ ຮູ່ປະບາງການແປຣັນ (variational formulation) ຂອງປັບປຸງຫາຄ່າຂອບ (??) ແລະ ຄ້າເຈື່ອນໄຂຄ່າຂອບນັ້ນ ຖຸກກຳນົດໄວ້ຢ່າງໜັດເຈນຈະເຮີຍກເຈື່ອນໄຂນີ້ວ່າ ເຈື່ອນໄຂຈຳເປັນ (essential condition) ແລະ ໃນທາງກລັບກັນຫາກຄ່າຂອບໄນ້ຖຸກກຳນົດໄວ້ຢ່າງໜັດເຈນຈະເຮີຍກວ່າ ເຈື່ອນໄຂຮຽມชาຕີ (natural condition)

ໂດຍສຽບທຸກຄຳຕອບ  $u \in \mathcal{U}$  ຂອງປັບປຸງຫາຄ່າເໝາະສົມທີ່ສຸດ ດັ່ງເຊັ່ນ (??)  $\mathcal{J}$  ໃນ (??) ເປັນຄຳຕອບຂອງປັບປຸງຫາຄ່າຂອບທີ່ປະກອບທ້າງຍສມກາຮ

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

ແລະ ເຈື່ອນໄຂຂອບຮຽມชาຕີບນ  $\partial\Omega$

ຕ້ວອຍ່າງ 2.2.1. ໃຫ້  $d = 2$ ,  $\Omega = [0, 1]^2$ ,  $F = |\nabla u|$  ເມື່ອ  $u = u(\mathbf{x})$  ຈະໄດ້ວ່າຮູ່ປະບາງແປຣັນຕ່ອໄປນີ້

$$\min_u \int_{\Omega} |\nabla u| d\Omega$$

ເທີຍບ່ານທ່າກັບປັບປຸງຫາຄ່າຂອບທີ່ກຳນົດໂດຍ

$$\begin{cases} -\nabla \cdot \left( \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \right) = 0, & \mathbf{x} \in \Omega = (1, n)^2 \\ \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} = 0, & \mathbf{x} \in \partial\Omega \end{cases} \quad (2.2.11)$$

ກຳນົດໃຫ້

$$\mathcal{R}(u) = \int_{\Omega} |\nabla u| d\Omega = \int_{\Omega} \sqrt{u_x^2 + u_y^2} d\Omega$$

เพื่อสะดวกในการคำนวณการแปรผันอันดับหนึ่งของ  $\mathcal{R}$  กำหนดให้  $\Phi(s) = s$  จะได้

$$\frac{\delta}{\delta u} \mathcal{R}(u; v) = \frac{d}{d\varepsilon} \mathcal{R}(u + \varepsilon v) \Big|_{\varepsilon=0} = \frac{d}{d\varepsilon} \int_{\Omega} \Phi(|\nabla(u + \varepsilon v)|) d\Omega \Big|_{\varepsilon=0}$$

ดังนั้น

$$\begin{aligned} \frac{\delta}{\delta u} \mathcal{R}(u; v) &= \int_{\Omega} \frac{d}{d\varepsilon} \Phi(\sqrt{(u_x + \varepsilon v_x)^2 + (u_y + \varepsilon v_y)^2}) \Big|_{\varepsilon=0} d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \left[ \Phi'(\sqrt{(u_x + \varepsilon v_x)^2 + (u_y + \varepsilon v_y)^2}) \frac{(u_x + \varepsilon v_x)v_x}{\sqrt{(u_x + \varepsilon v_x)^2 + (u_y + \varepsilon v_y)^2}} \right. \\ &\quad \left. + \Phi'(\sqrt{(u_x + \varepsilon v_x)^2 + (u_y + \varepsilon v_y)^2}) \frac{(u_y + \varepsilon v_y)v_y}{\sqrt{(u_x + \varepsilon v_x)^2 + (u_y + \varepsilon v_y)^2}} \right] \Big|_{\varepsilon=0} d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \Phi'(|\nabla u|) \left( \frac{u_x v_x}{|\nabla u|} + \frac{u_y v_y}{|\nabla u|} \right) d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \frac{\Phi'(|\nabla u|)}{|\nabla u|} (\nabla u \cdot \nabla v) d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \Phi'(|\nabla u|) \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \cdot \nabla v d\Omega \end{aligned}$$

โดยเอกสารลักษณ์อันดับหนึ่งของกรีน จะได้ว่า

$$\begin{aligned} \frac{\delta}{\delta u} \mathcal{R}(u; v) &= - \int_{\Omega} v \nabla \cdot \left( \Phi'(|\nabla u|) \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \right) d\Omega + \int_{\partial\Omega} v \left( \Phi'(|\nabla u|) \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \cdot \mathbf{n} \right) dS \\ &= - \int_{\Omega} v \nabla \cdot \left( \Phi'(|\nabla u|) \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \right) d\Omega + \int_{\partial\Omega} v \left( \Phi'(|\nabla u|) \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} \right) dS \end{aligned}$$

เพรากฉะนั้น

$$\frac{\delta}{\delta u} \mathcal{R}(u; v) = - \int_{\Omega} v \nabla \cdot \left( \Phi'(|\nabla u|) \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \right) d\Omega + \int_{\partial\Omega} v \left( \Phi'(|\nabla u|) \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} \right) dS$$

เมื่อ  $\mathbf{n}$  แทนเวกเตอร์หนึ่งที่ตั้งฉากกับขอบของภาพในทิศทางซึ่อออก

ดังนั้นเมื่อกำหนดให้  $\frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} = 0$  จะได้สมการอย่างเลอที่สัมนัยกับปัญหานี้คือ

$$\begin{aligned} -\nabla \cdot \left( \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \right) &= 0 \text{ } \forall u \in \Omega \\ \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} &= 0 \text{ } \forall u \in \partial\Omega \end{aligned}$$

## 2.3 พังก์ชันของการแปรผันที่มีขอบเขต

ให้  $\Omega$  เป็นเซตเปิดที่มีขอบเขตของ  $\mathbb{R}^d$  และให้  $u \in L^1(\Omega)$  เราอนิยามการแปรผันรวม (total variation) ของ  $u$  เป็น

$$\int_{\Omega} |Du| = \sup \left\{ \int_{\Omega} u \nabla \cdot \varphi dx \mid \varphi = (\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_d) \in C_0^1(\Omega, \mathbb{R}^d)^d \text{ และ } \|\varphi_i\|_{L^\infty} \leq 1 \text{ สำหรับ } i = 1, \dots, d \right\} \quad (2.3.1)$$

เมื่อ  $\nabla \cdot \varphi = \sum_{i=1}^d \frac{\partial \varphi_i}{\partial x_i}$ ,  $dx$  เป็น Lebesgue measure และ  $C_0^1(\Omega, \mathbb{R}^d)$  คือปริภูมิของพังก์ชันต่อเนื่องที่หาอนุพันธ์ได้และกระซับใน  $\Omega$

ถ้า  $u \in C_0^1(\Omega, \mathbb{R}^d)$  จะได้

$$\int_{\Omega} u \nabla \cdot \varphi dx = - \int_{\Omega} \sum_{i=1}^d \frac{\partial u}{\partial x_i} \varphi_i dx \quad (2.3.2)$$

สำหรับทุก  $\varphi \in C_0^1(\Omega, \mathbb{R}^d)^d$  ดังนั้น

$$\int_{\Omega} |Du| = \int_{\Omega} |\nabla u| dx \quad (2.3.3)$$

พังก์ชัน  $u \in L^1(\Omega)$  เรียกว่าพังก์ชันที่มีการแปรผันแบบมีขอบเขตใน  $\Omega$  และจะใช้สัญลักษณ์  $BV(\Omega)$  แทนปริภูมิของทุกๆ พังก์ชันใน  $L^1(\Omega)$  ที่มีการแปรผันแบบมีขอบเขต

**ตัวอย่าง 2.3.1.** พังก์ชัน  $f1, f2$  และ  $f3$  ซึ่งกำหนดโดย

$$f1(x) = \sin(x), \quad (2.3.4)$$

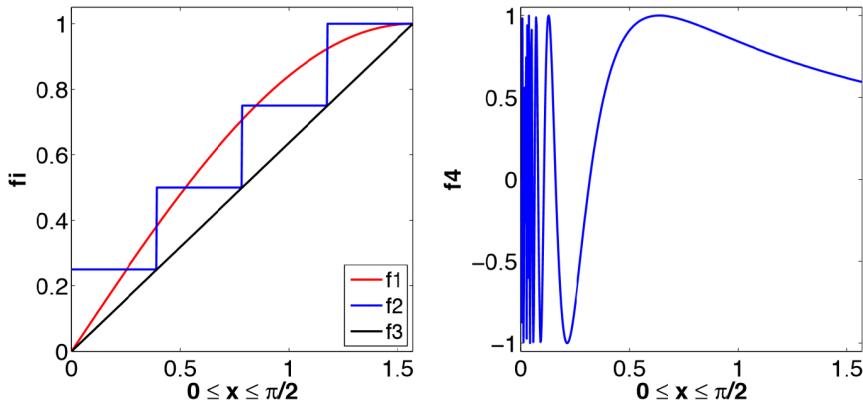
$$f2(x) = \begin{cases} 1/4, & x \in [0, \pi/8] \\ 1/2, & x \in [\pi/8, \pi/4] \\ 3/4, & x \in [\pi/4, 3\pi/8] \\ 1, & x \in [3\pi/8, \pi/2] \end{cases} \quad (2.3.5)$$

$$f3(x) = \frac{2x}{\pi}, \quad (2.3.6)$$

เป็นฟังก์ชันในบริภูมิ  $BV(\Omega)$  ถ้า  $\Omega = [0, \pi/2]$  และทั้ง 3 ฟังก์ชันด้านบนการแปรผันรวมเดียวกันคือ 1 สำหรับฟังก์ชัน  $f_4$  กำหนดโดย

$$f_4(x) = \begin{cases} 0, & x = 0 \\ \sin(1/x), & x \in (0, a) \text{ และ } a > 0 \end{cases} \quad (2.3.7)$$

มีการแปรผันรวมอนันต์ (*infinite total variation*) และไม่มีอยู่ในบริภูมิ  $BV(\Omega)$  ซึ่ง  $\Omega = [0, a]$  สำหรับทุก  $a > 0$



รูปที่ 2.3.1: (ซ้าย) ฟังก์ชันที่มีขอบเขตกับการแปรผันรวมที่มีค่าเดียวกัน (ขวา) ฟังก์ชันที่มีขอบเขตกับการแปรผันรวมอนันต์

## 2.4 ปัญหาแบบอิลล์โพสและวิธีการเริกกวิเคราะห์เลเซชัน

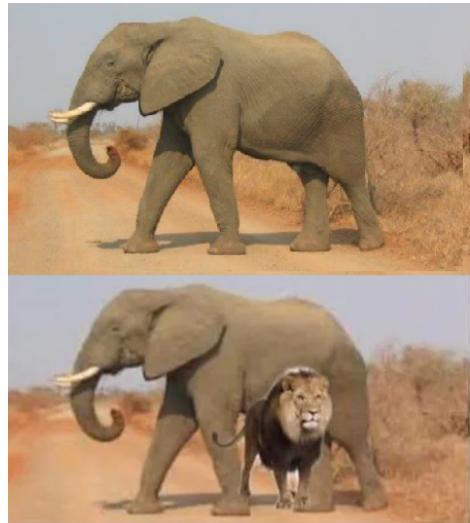
บทนิยาม 7. (ปัญหาแบบเวลล์โพส) เราจะเรียกปัญหาที่กำหนดว่าเป็นปัญหาแบบเวลล์โพส เมื่อเงื่อนไขทุกข้อต่อไปนี้เป็นจริง

1. ปัญหามีคำตอบ
2. ปัญหามีเพียงคำตอบเดียว
3. คำตอบของปัญหาขึ้นอยู่กับความต่อเนื่องของข้อมูล

หากข้อใดข้อหนึ่งไม่จริง จะเรียกปัญหาที่กำหนดว่า ปัญหาอิลล์โพส

ตัวอย่าง 2.4.1. ปัญหาการหาค่า  $x$  และ  $y$  ที่ทำให้  $x + y = 5$  เป็นปัญหาที่มีหลายคำตอบ ดังนั้นปัญหานี้เป็นปัญหาแบบอิลลิปส์

ปัญหาการต่อเติมภาพเป็นปัญหาแบบอิลลิปส์เนื่องจากคำตอบในบริเวณโดเมนต่อเติมไม่ได้มีคำตอบเพียงคำตอบเดียว ตัวอย่างเช่น รูปที่ ?? ภาพช้างที่เสียหาย<sup>1</sup> ในบริเวณส่วนสีแดงซึ่งภาพเกิดความเสียหายขึ้น อาจมีคำตอบเป็นขาของช้าง หรือมีคำตอบเป็นสิงโตดังในภาพก็ได้



รูปที่ 2.4.1: (ซ้าย) ปัญหาการต่อเติมภาพ (ขวา) ตัวอย่างคำตอบที่เป็นไปได้

#### 2.4.1 วิธีการเร็กกิวลาร์ไรซ์เซชัน

วิธีเร็กกิวลาร์ไรซ์เซชัน (Regularization) เป็นวิธีการทางคณิตศาสตร์ที่นิยมอย่างแพร่หลายในการแก้ปัญหาแบบอิลลิปส์โดย Tikhonov [?]

โดยวิธีการนี้จะทำการแก้ปัญหาแบบอิลลิปส์โดยการเพิ่มเงื่อนไขเข้าไปในปัญหาเพื่อให้คำตอบที่ได้เป็นเขตคำตอบที่อยู่ในเขตของคำตอบที่เป็นไปได้

ตัวอย่าง 2.4.2. กำหนดให้  $x + y = 5$  จงหา  $x$  และ  $y$  ที่ทำให้สมการเป็นจริง จะพบว่าปัญหานี้เป็นปัญหาแบบอิลลิปส์เนื่องจากมีคำตอบได้หลายคำตอบ

หลังจากใช้แนวคิดของเร็กกิวลาร์ไรซ์เซชันโดยการเพิ่มเงื่อนไขว่า  $\sqrt{x^2 + y^2}$  มีค่าน้อยที่สุด จึงได้ว่า  $x = 2.5$  และ  $y = 2.5$  เป็นคำตอบของปัญหาที่สอดคล้องกับเงื่อนไขทางคณิตศาสตร์ที่ต้องการ

<sup>1</sup>ภาพจาก <https://9gag.com/gag/aer4VwB> สืบค้นเมื่อ 10 มีนาคม 2562

## 2.5 วิธีการไฟนิตดิฟเฟอเรนซ์เบื้องต้น

วิธีการไฟนิตดิฟเฟอเรนซ์ (finite difference method) เป็นวิธีการเชิงตัวเลขที่พัฒนาขึ้นเพื่อแก้ไขปัญหาค่าขอบ ขั้นตอนของวิธีการไฟนิตดิฟเฟอเรนซ์สำหรับการแก้ปัญหาค่าขอบประกอบด้วยสามขั้นตอนสำคัญดังนี้

1. ดิสcretize (discretize) โดยแบ่งพื้นที่ของผลเฉลย (solution domain) ออกเป็นช่องตาราง (mesh) ของจุดกริด (grid point) ที่ต้องการหาผลเฉลยเชิงตัวเลข
2. ประมาณอนุพันธ์ที่ปราศจากในปัญหาค่าขอบด้วยการประมาณแบบไฟนิตดิฟเฟอเรนซ์ (finite difference approximation) ในขั้นตอนนี้ การประมาณดังกล่าวจะนำไปสู่ระบบสมการเชิงเส้น หรือระบบสมการไม่เป็นเชิงเส้นขนาดใหญ่ที่สมนัยกับปัญหาค่าขอบตั้งต้น
3. แก้ระบบสมการเชิงเส้นหรือระบบสมการไม่เป็นเชิงเส้นขนาดใหญ่ที่เกิดขึ้นในขั้นตอนที่ 2 เพื่อกำหนดผลเฉลยเชิงตัวเลข

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

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

1. สูตรฟอร์เวิร์ดดิฟเฟอเรนซ์ (forward-difference formula)

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

2. สูตรแบ็คเวิร์ดดิฟเฟอเรนซ์ (backward-difference formula)

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

3. สูตรเช็นทรัลดิฟเฟอเรนซ์ (central-difference formula)

$$D_0 u(\bar{x}) = \frac{u(\bar{x} + h) - u(\bar{x} - h)}{2h}$$

โดยที่  $h$  เป็นจำนวนจริงที่มีค่าน้อยๆ ซึ่ง  $h > 0$

ตัวอย่าง 2.5.1. พิจารณาปัญหาค่าขอบดังต่อไปนี้

$$\begin{cases} -\Delta u = f & x \in \Omega = (0, 1)^2 \\ u = 0 & x \in \partial\Omega \end{cases} \quad (2.5.1)$$

กำหนดให้  $m_x, m_y$  เป็นจำนวนนับแทนจำนวนจุดกริดในทาง  $x$  และทาง  $y$  ตามลำดับ และ

$$\Omega_h = \{\mathbf{x} \in \Omega | \mathbf{x} = (x_i, y_j)^\top = (ih_x, jh_y), 1 \leq i \leq m_x, 1 \leq j \leq m_y\}$$

แทนโดยเม้นของผลเฉลยที่ถูกดิสcretize ให้ซึ่งประกอบด้วย  $(m_x + 1) \times (m_y + 1)$  เซลล์ (cell) แต่ละเซลล์มีขนาด  $h_x \times h_y$  โดยที่

$$h = (h_x, h_y)^\top = \left( \frac{1}{m_x + 1}, \frac{1}{m_y + 1} \right)^\top$$

กำหนดให้  $u(x, y)$  แทนค่าตอบของปัญหา (??),  $(f)_{i,j}$  แทน  $f(x_i, y_j)$  และ  $(u)_{i,j}$  แทนฟังก์ชันกริด (grid function) ซึ่งสัมพันธ์กับค่าตอบแม่นตรงที่จุดกริด  $(x_i, y_j)^\top$

การประมาณแบบไฟไนต์ดิฟเฟอเรนซ์สำหรับตัวดำเนินการลาบลากซ์  $\Delta u$  สามารถถูกนำเสนอด้วยสูตรนี้

$$\begin{aligned} \Delta u(x, y) &= \frac{1}{h_x^2} \left( u(x + h_x, y) + u(x - h_x, y) - 2u(x, y) \right) \\ &\quad + \frac{1}{h_y^2} \left( u(x, y + h_y) + u(x, y - h_y) - 2u(x, y) \right) \end{aligned} \quad (2.5.2)$$

เราจะทำการแทนที่การดำเนินการลาบลากซ์ใน (??) ด้วยสูตรไฟไนต์ดิฟเฟอเรนซ์ได้ดังนี้

$$-\left( \frac{1}{h_x^2} ((u)_{i-1,j} - 2(u)_{i,j} + (u)_{i+1,j}) + \frac{1}{h_y^2} ((u)_{i,j-1} - 2(u)_{i,j} + (u)_{i,j+1}) \right) = (f)_{i,j} \quad (2.5.3)$$

ภายใต้เงื่อนไขขอบ  $(u)_{i,j} = 0$  เมื่อ  $i = 0$  หรือ  $m_x$ ,  $j = 0$  หรือ  $m_y$  ซึ่ง (??) เป็นระบบสมการเชิงเส้นซึ่งสามารถแก้ได้ด้วยวิธีการแกลล์ไซเดลที่จะพูดถึงในหัวข้อถัดไป

## 2.6 วิธีการแก้เส้น

ในหัวข้อนี้จะแนะนำวิธีการแก้เส้น (Gauss-Seidel) เพื่อแก้ปัญหาระบบสมการเชิงเส้น

$$Ax = b \quad (2.6.1)$$

เมื่อ  $x \in \mathbb{R}^n$  และ  $A$  เป็นเมตริกซ์ขนาด  $n \times n$  โดยการทำซ้ำนี้จะเริ่มจากค่าประมาณเริ่มต้น (initial approximation)  $x^{(0)}$  และทำการสร้างลำดับ  $\{x^{(k)}\}_{k=1}^{\infty}$  จากความสัมพันธ์

$$x^{(k)} = Tx^{(k-1)} + c \quad (2.6.2)$$

โดยที่เมตริกซ์ความสัมพันธ์  $T$  และเวกเตอร์  $c$  มาจากการแยก  $A = D - L - U$  เมื่อ  $D$  เป็นเมตริกซ์ท้ายมุมของ  $A$ ,  $-L$  เป็นสามเหลี่ยมส่วนล่างของ  $A$  และ  $-U$  เป็นสามเหลี่ยมส่วนบนของ  $A$  จึงได้ว่า  $T = (D - L)^{-1}U$  และ  $c = (D - L)^{-1}b$

## 2.7 การวัดคุณภาพของภาพที่ผ่านกระบวนการต่อเติม

การประเมินคุณภาพของขั้นตอนวิธีการต่อเติมภาพ จะใช้ค่า Peak signal-to-noise ratio (PSNR) [?] และ Structral Similarity index (SSIM) [?]

### 2.7.1 Peak signal-to-noise ratio (PSNR)

PSNR นิยามโดย

$$\text{PSNR} = 10 \cdot \log_{10}\left(\frac{1}{\sqrt{\frac{1}{N} \sum (u - \bar{u})^2}}\right) \quad (2.7.1)$$

เมื่อ  $N$  แทนจำนวนพิกเซลในภาพ,  $u$  แทนภาพต้นฉบับและ  $\tilde{u}$  แทนภาพที่ได้จากการซ่อมแซมโดยวิธีเชิงตัวเลข PSNR ใช้สำหรับวัดคุณภาพของภาพ มีหน่วยเป็น เดซิเบล (dB) และมีค่าอยู่ระหว่าง 0 ถึง  $\infty$  โดยค่า PSNR ที่ได้ยิ่งเข้าใกล้ค่าอนันต์แปลว่าภาพที่ได้จากการซ่อมแซมมีคุณภาพดี

## 2.7.2 Structral Similarity index (SSIM)

SSIM นิยามโดย

$$\text{SSIM}(u, \tilde{u}) = \frac{(2\mu_u\mu_{\tilde{u}} + 0.0001)(2\sigma_{u\tilde{u}} + 0.0009)}{(\mu_u^2 + \mu_{\tilde{u}}^2 + 0.0001)(\sigma_u^2 + \sigma_{\tilde{u}}^2 + 0.0009)}$$

$u$  แทนภาพต้นฉบับ,  $\tilde{u}$  แทนภาพที่ได้จากการซ่อมแซมโดยวิธีเชิงตัวเลข,  $\mu_u$  คือค่าเฉลี่ยของ  $u$ ,  $\mu_{\tilde{u}}$  คือค่าเฉลี่ยของ  $\tilde{u}$ ,  $\sigma_u$  คือความแปรปรวนของ  $u$  และ  $\sigma_{\tilde{u}}$  คือความแปรปรวนของ  $\tilde{u}$

SSIM ใช้สำหรับวัดคุณภาพของเค้าโครงในภาพผลลัพธ์ว่ามีเค้าโครงคล้ายกับภาพต้นฉบับมากเพียงใด โดยค่า SSIM จะมีค่าอยู่ระหว่าง 0 ถึง 1 หากค่าที่ได้ยิ่งเข้าใกล้สูง 1 หมายถึงภาพที่ได้รับการซ่อมแซมมีเค้าโครงใกล้เคียงกับภาพต้นฉบับ

# บทที่ 3

## ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขชนิดใหม่

### 3.1 การนำเสนอภาพ

ก่อนจะนำเสนอขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขชนิดใหม่ จะขอกล่าวถึงการนำเสนอภาพเชิงคณิตศาสตร์ ดังนี้

#### 3.1.1 การนำเสนอภาพเขตเทา

กำหนดให้  $I : \Omega \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow V \subset [0, \infty)$  แทนภาพเขตเทา (grayscale image) เป็นฟังก์ชันต่อเนื่อง โดยที่  $\mathbf{x} = (x, y) \in \Omega$  แทนพิกัดทางกายภาพ (physical position) ของภาพ  $I(\mathbf{x}) \in V$  แทนระดับความเข้มของภาพ (image intensity) ที่  $\mathbf{x}$  และ  $\Omega$  แทนโดเมนของภาพซึ่งเป็นรูปร่างสี่เหลี่ยม ซึ่งในที่นี้สามารถสมมติได้โดยไม่เสียหลักการสำคัญว่า  $\Omega = [1, n]^2$  และ  $V = [0, 1]$  เมื่อ  $n > 1$  เป็นจำนวนเต็มบวก

8	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.4	0.4	0.4
7	0.2	0.2	0.2	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
6	0.2	0.2	0.4	0.4	0.4	0.4	0.5	0.6
5	0.2	0.3	0.4	0.4	0.4	0.6	0.6	0.6
4	0.2	0.4	0.4	0.4	0.6	0.6	0.5	0.6
3	0.3	0.4	0.4	0.5	0.6	0.5	0.6	0.8
2	0.4	0.4	0.4	0.6	0.6	0.6	0.8	0.8
1	0.4	0.4	0.5	0.6	0.6	0.7	0.8	0.8
	1	2	3	4	5	6	7	8

รูปที่ 3.1.1: ตัวอย่างภาพเขตเทาที่แสดงระดับความเข้มของภาพ

จากรูป ?? สังเกตว่าที่ค่าความเข้มของภาพเข้าใกล้ 0 จะให้สีเป็นลักษณะสีดำ ดังเช่นบริเวณที่พิกัดทาง

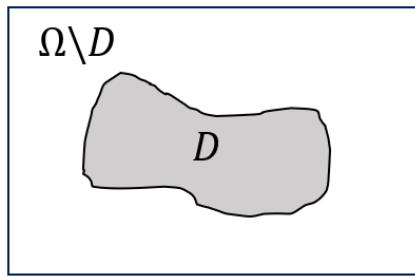
ก้ายภาพเป็น (4,8) และเมื่อค่าความเข้มของสีเข้าใกล้ 1 จะให้สีที่มีลักษณะเป็นสีขาว ดังเช่นบริเวณที่มีพิกัดทางก้ายภาพเป็น (7,1)

### 3.1.2 การนำเสนอกาแฟลี

กำหนดให้  $\mathbf{I} = (I_1, I_2, I_3)^\top : \Omega \rightarrow V^3$  แทนภาพสีในระบบ RGB เมื่อ  $I_1, I_2, I_3 : \Omega \rightarrow V$  แทนส่วนประกอบสีแดง สีเขียว และสีน้ำเงินตามลำดับ

## 3.2 ตัวแบบเชิงแปรผันสำหรับต่อเติมภาพขาดเทา

กำหนดให้  $u : \Omega \rightarrow V, z : \Omega \rightarrow V$  แทนภาพที่ได้รับการต่อเติมและภาพที่ต้องการต่อเติม ตามลำดับ



รูปที่ 3.2.1:  $D$  แทนโดเมนต่อเติมของ  $z$

การต่อเติมภาพขาดเทาคือการหาค่าหมายรวมที่สุดของค่าความเข้มของภาพในบริเวณโดเมนต่อเติม  $D$  โดยใช้ข้อมูลที่มีอยู่ใน  $\Omega \setminus D$

Chan และ Shen [?] ได้นำเสนอตัวแบบเชิงการแปรผัน (variational model) ที่ใช้เร็กวิลาร์เรซเซชันแบบการแปรผันรวม (Total variation based regularization) โดยพัฒนาต่อจากตัวแบบ ROF สำหรับการกำจัดสัญญาณรบกวน [?] ซึ่งตัวแบบเชิงการแปรผันนี้กำหนดโดย

$$\min_u \{\mathcal{J}(u) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} \lambda(u - z)^2 d\Omega + \int_{\Omega} |\nabla u| d\Omega\} \quad (3.2.1)$$

เมื่อ

$$\lambda = \lambda(x) = \begin{cases} \lambda_0, & x \in \Omega \setminus D \\ 0, & x \in D \end{cases} \quad (3.2.2)$$

แทนพารามิเตอร์รีกูลาร์ไรซ์เชชัน (regularization parameter) และ  $\lambda_0 > 0$

### 3.3 ตัวแบบเชิงแปรผันสำหรับการต่อเติมภาพสี

กำหนดให้

$$\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)^\top, \mathbf{z} = (z_1, z_2, z_3)^\top : \Omega \rightarrow V^3$$

เมื่อ  $u_1, u_2, u_3 : \Omega \rightarrow V$  และ  $z_1, z_2, z_3 : \Omega \rightarrow V$  แทนส่วนประกอบสีแดง สีเขียว และสีน้ำเงินของ  $\mathbf{u}, \mathbf{z}$  ตามลำดับ

ในทำนองเดียวกันกับตัวแบบการต่อเติมภาพเดสีเทาที่ใช้การแปรผันรวม ตัวแบบการต่อเติมภาพสีที่ใช้การแปรผันรวมสามารถนำเสนอได้ดังนี้

$$\min_{\mathbf{u}} \{\bar{\mathcal{J}}(\mathbf{u}) = \bar{\mathcal{D}}(\mathbf{u}, \mathbf{z}) + \bar{\mathcal{R}}(\mathbf{u})\} \quad (3.3.1)$$

เมื่อ

$$\bar{\mathcal{D}}(\mathbf{u}, \mathbf{z}) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} \lambda(u_1 - z_1)^2 d\Omega + \frac{1}{2} \int_{\Omega} \lambda(u_2 - z_2)^2 d\Omega + \frac{1}{2} \int_{\Omega} \lambda(u_3 - z_3)^2 d\Omega$$

และ

$$\bar{\mathcal{R}}(\mathbf{u}) = \int_{\Omega} |\nabla u_1| d\Omega + \int_{\Omega} |\nabla u_2| d\Omega + \int_{\Omega} |\nabla u_3| d\Omega$$

### 3.4 ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขพื้นฐาน

#### 3.4.1 การเดินเวลาแบบชัดแจ้ง

คณะวิจัย [?] ได้แนะนำวิธีการเชิงตัวเลขสำหรับการกำจัดสัญญาณรบกวนโดยใช้วิธีการเดินเวลาแบบชัดแจ้ง เพื่อแก้สมการอยเลอร์-ลากරงจ์ที่สมนัยกับปัญหาการแปรผัน (??) ต่อไปนี้

$$\begin{cases} -\nabla \cdot \left( \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \right) + \lambda(u - z) = 0, & \mathbf{x} \in \Omega = (1, n)^2 \\ \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} = 0, & x \in \partial\Omega \end{cases} \quad (3.4.1)$$

เมื่อ  $n$  แทนเวกเตอร์หน่วยที่ตั้งฉากกับของของภาพ

วิธีการนี้เราจะเริ่มจากการแนะนำตัวแปรเวลาสังเคราะห์ (time artificial variable) จากนั้นหาคำตอบแบบสภาวะคงตัว (steady-state solution) ในขณะที่  $t \rightarrow \infty$  ของสมการเชิงอนุพันธ์อยู่ไม่เป็นเชิงเส้นที่ขึ้นอยู่กับเวลาต่อไปนี้

$$u(\mathbf{x}, t_{k+1}) = u(\mathbf{x}, t_k) + \tau \left( \nabla \cdot \left( \frac{\nabla u(\mathbf{x}, t_k)}{|\nabla u(\mathbf{x}, t_k)|} \right) + \lambda(\mathbf{x})(u(\mathbf{x}, t_k) - z(\mathbf{x})) \right), \quad u(\mathbf{x}, t_0) = z \quad (3.4.2)$$

เมื่อ  $t_k = t_0 + k\tau$  ( $\tau > 0$ ) แทนชั้นเวลาที่  $k$  และ  $t_0 = 0$  แทนชั้นเวลาเริ่มต้น

หลังจากใช้การประมาณแบบไฟโนติดฟเฟอร์เรนจ์ดังที่กล่าวในบทที่ 2 จะได้รูปแบบการทำซ้ำเป็น

$$(u^{[k+1]})_{i,j} = (u^{[k]})_{i,j} + \tau \left( \mathcal{K}(u^{[k]})_{i,j} - (\lambda)_{i,j} ((u^{[k]})_{i,j} + (z)_{i,j}) \right) \quad (3.4.3)$$

โดยที่

$$\begin{aligned} \mathcal{K}(u)_{i,j} &= [\partial_x^- (D(u)_{i,j} \partial_x^+(u)_{i,j}) + \partial_y^- (D(u)_{i,j} \partial_y^+(u)_{i,j})] \\ &= ((\Sigma)_{i,j}(u)_{i,j} - (\bar{\Sigma})_{i,j}(u)_{i,j}) \\ (\Sigma)_{i,j}(u)_{i,j} &= (D_1(u)_{i,j} + D_2(u)_{i,j} + 2D_3(u)_{i,j}) (u)_{i,j} \\ (\bar{\Sigma})_{i,j}(u)_{i,j} &= D_1(u)_{i-1,j}(u)_{i-1,j} + D_2(u)_{i,j-1}(u)_{i,j-1} \\ &\quad + D_3(u)_{i,j} ((u)_{i+1,j} + (u)_{i,j+1}) \\ D(u)_{i,j} &= \frac{1}{\sqrt{(\partial_x^+(u)_{i,j})^2 + (\partial_y^+(u)_{i,j})^2 + \beta}}, \quad 0 < \beta \ll 1 \\ D_1(u)_{i,j} &= D(u)_{i-1,j}, \quad D_2(u)_{i,j} = D(u)_{i,j-1}, \quad D_3(u)_{i,j} = D(u)_{i,j} \\ \partial_x^\pm(u)_{i,j} &= \pm ((u)_{i\pm 1,j} - (u)_{i,j}) \\ \partial_y^\pm(u)_{i,j} &= \pm ((u)_{i,j\pm 1} - (u)_{i,j}) \end{aligned}$$

Algorithm ?? นำเสนอด้วยวิธีการเดินเวลาแบบขั้ดแจ้งสำหรับการต่อเติมภาพเขตท่าที่ใช้การประผันรวม

---

**Algorithm 1:** วิธีการเดินเวลาแบบขั้ดเจ้ส์สำหรับการต่อเติมภาพเขตที่ใช้การแปรผันรวม

---

**Input:**

$u$  คือภาพที่ได้รับการต่อเติม  
 $z$  คือภาพที่ต้องการต่อเติม  
 $\lambda$  คือพารามิเตอร์เริกกิวลาร์เรซเซชันในสมการ (??)  
 $\beta$  เป็นจำนวนจริงบวก  
 $\tau$  เป็นจำนวนจริงบวก  
 $N$  เป็นจำนวนเต็มบวก  
 $\varepsilon$  เป็นจำนวนจริงบวก

**Output:** ภาพที่ผ่านการต่อเติมแล้ว

$u \leftarrow \text{ExplicitTimeMarching}(u, z, \lambda, \beta, \tau, N, \varepsilon)$

initialize  $i = 0; z = u; err = 1$

while  $i < N$  and  $err > \varepsilon$  do

$$u^{old} = u$$
$$u = u + \tau \left( \nabla \cdot \left( \frac{\nabla u}{\sqrt{u_x^2 + u_y^2 + \beta}} \right) + \lambda(u - z) \right)$$
$$err = \frac{\|u - u^{old}\|}{\|u\|}$$

$i = i + 1$

end

---

### 3.4.2 วิธีการทำข้าแบบจุดตรีง

คณะวิจัย [?] ได้แนะนำวิธีการเชิงตัวเลขสำหรับการกำจัดสัญญาณรบกวนโดยใช้วิธีการทำข้าแบบจุดตรีง กับสมการอยเลอร์-ลากรองที่สมนัยกับปัญหาเชิงแปรผัน (??) ซึ่งสามารถถูกล่าวถึงได้โดยสังเขปดังนี้ เริ่มจากแนะนำดัชนีการทำข้าแบบจุดตรีง  $\nu = 0, 1, 2, \dots$  และนิยามรูปแบบการทำข้าโดย

$$-\nabla \cdot \left( \frac{\nabla u^{[\nu+1]}}{|\nabla u|^{[v]}} \right) + \lambda(u^{[\nu+1]} - z) = 0, \quad u^{[0]} = z \quad (3.4.4)$$

เนื่องจาก  $\frac{1}{|\nabla u|} = \frac{1}{\sqrt{u_x^2 + u_y^2}} \rightarrow \infty$  ในบริเวณที่  $u$  มีความเข้มสีเป็นเอกพันธุ์ ( $u(\mathbf{x}) = \text{ค่าคงตัว}$ ) เพื่อ

หลักเลี่ยงปัญหาเชิงตัวเลขจะเกิดขึ้นใน (??) และ (??) เราจะใช้

$$|\nabla u| \approx |\nabla u|_\beta = \sqrt{u_x^2 + u_y^2 + \beta}, \quad 0 < \beta \ll 1$$

Algorithm ?? สรุบวิธีการทำขั้นตอนแบบจุดตรึงสำหรับต่อเติมภาพเขตท่าที่ใช้การแปรผันรวม

---

**Algorithm 2:** วิธีการทำขั้นตอนแบบจุดตรึงสำหรับการต่อเติมภาพเขตท่าที่ใช้การแปรผันรวม

---

**Input:**

- $u$  คือภาพที่ได้รับการต่อเติม
- $z$  คือภาพที่ต้องการต่อเติม
- $\lambda$  คือพารามิเตอร์เร็กกิวลาร์รีร์เซชันในสมการ (??)
- $\beta$  เป็นจำนวนจริงบวก

$N_{FP}$  เป็นจำนวนเต็มบวกสำหรับกำหนดจำนวนรอบการทำขั้นตอน

$N_{GS}$  เป็นจำนวนเต็มบวกสำหรับกำหนดจำนวนรอบการทำขั้นตอน Gauss-Seidel

$\varepsilon$  เป็นจำนวนจริงบวก

**Output:** ภาพที่ผ่านการต่อเติมแล้ว

```

 $u \leftarrow FixedPoint(u, z, \lambda, \beta, N_{FP}, N_{GS}, \varepsilon)$ 
initialize  $i = 0; u = z; err = 1$ 

while  $i < N_{FP}$  and  $err > \varepsilon$  do
     $u^{old} = u$ 
     $D = [D(u)]_{i,j} = \frac{1}{\sqrt{(u_x^2)_{i,j} + (u_y^2)_{i,j} + \beta}}, 1 \leq i \leq n_x, 1 \leq j \leq n_y$ 
     $u = GaussSeidel(u, z, D, \lambda, \beta, N_{GS})$ 
     $err = \frac{\|u - u^{old}\|}{\|u\|}$ 
     $i = i + 1$ 
end

```

---

---

**Algorithm 3:** การทำข้ามเกาส์-ไซเดล ภายใต้เงื่อนไขวิธีการทำข้ามจุดตรึง

---

**Input:**

- $u$  คือภาพที่ได้รับการต่อเติม
- $z$  คือภาพที่ต้องการต่อเติม
- $D$  คือสัมประสิทธิ์การแพร่กระจายไม่เป็นเชิงเส้น
- $\lambda$  คือพารามิเตอร์เริกกิวลาเรซเซชันในสมการ (??)
- $\beta$  เป็นจำนวนจริงบวก
- $N_{GS}$  เป็นจำนวนเต็มบวก

**Output:** รูปภาพที่ผ่านการทำเกาส์-ไซเดลแล้ว

$u \leftarrow GaussSeidel(u, z, D, \lambda, \beta, N_{GS})$

initialize  $k = 0$

while  $k < N_{GS}$  do

$$u_{i,j}^{k+1} = \frac{\lambda_{i,j} z_{i,j} + (D_{i,j}(u_{i+1,j}^k + u_{i,j+1}^k) + D_{i-1,j} u_{i-1,j}^{k+1} + D_{i,j-1} u_{i,j-1}^{k+1})}{\lambda_{i,j} + (2D_{i,j} + D_{i-1,j} + D_{i,j-1})}$$

$k = k + 1$

end

---

จาก (??) และ (??) เราพบว่า  $\beta$  มีค่าน้อยลงมากขึ้นเท่าไหร่ ความแม่นยำของตัวแบบ (??) ยิ่งมากขึ้น  
เท่านั้น นอกเหนือจากนี้ เราจึงพบอีกว่า การแก้สมการ (??) และ (??) ยิ่งมีความถูกต้องมากขึ้นสำหรับ  $\beta$  ที่มีค่าน้อยๆ  
เพื่ออาจนจะความยากเชิงตัวเลขนี้ คณวิจัยโดย [?] ได้แนะนำวิธีการสปริทเบรกเมนซึ่งสามารถกล่าวถึง  
พอกสังเขป ดังนี้

### 3.4.3 วิธีการสปริทเบรกเมน

เริ่มจากการแนะนำเกตอร์เสริม  $\mathbf{w}$  พารามิเตอร์เบรกเมน (Bregman parameter)  $\mathbf{b}$  และพารามิเตอร์  
เพนลที (penalty parameter)  $\theta > 0$  และเขียน (??) ใหม่ ดังนี้

$$\min_{u, \mathbf{w}} \{ \mathcal{J}(u, \mathbf{w}) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} \lambda (u - z)^2 d\Omega + \int_{\Omega} |\mathbf{w}| d\Omega + \frac{\theta}{2} \int_{\Omega} (\mathbf{w} - \nabla u + \mathbf{b})^2 d\Omega \} \quad (3.4.5)$$

สำหรับการหาค่าตอบของ (??) เราจะใช้วิธีการหาค่าต่อที่สุดแบบสลับ (alternating minimization method) โดยเริ่มจากการตรึง  $\mathbf{w}^{\text{old}}$  และ  $\mathbf{b}^{\text{old}}$  จากนั้นแก้ปัญหาอย่างสำหรับ  $u$

$$u^{\text{New}} = \arg \min_u \{ \mathcal{J}_1(u) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} \lambda(u - z)^2 d\Omega + \frac{\theta}{2} \int_{\Omega} (\mathbf{w}^{\text{old}} - \nabla u + \mathbf{b}^{\text{old}})^2 d\Omega \} \quad (3.4.6)$$

ต่อไปใช้  $u^{\text{New}}$  ที่ได้จากการแก้ปัญหาอย่าง (??) เพื่อแก้ปัญหาอย่างสำหรับ  $\mathbf{w}$

$$\mathbf{w}^{\text{New}} = \arg \min_{\mathbf{w}} \{ \mathcal{J}_2(\mathbf{w}) = \int_{\Omega} |\mathbf{w}| d\Omega + \frac{\theta}{2} \int_{\Omega} (\mathbf{w} - \nabla u^{\text{New}} + \mathbf{b}^{\text{old}})^2 d\Omega \} \quad (3.4.7)$$

สุดท้ายจึงปรับปรุงพารามิเตอร์เบรกเมนโดย

$$\mathbf{b}^{\text{New}} = \mathbf{b}^{\text{old}} + \nabla u^{\text{New}} - \mathbf{w}^{\text{New}} \quad (3.4.8)$$

ดำเนินการเช่นนี้จนกระทั่ง  $\|u^{\text{new}} - u^{\text{old}}\| < \epsilon_1$  หรือ  $\text{New} > \epsilon_2$  เมื่อ  $\epsilon_1, \epsilon_2 > 0$

Algorithm ?? แสดงขั้นตอนต่างๆ ของวิธีการสปริทเบรกเมน

---

**Algorithm 4:** วิธีสปริตเบรกเมนสำหรับการต่อเติมภาพคาดเทาที่ใช้การแปรผันรวม

---

**Input:**

- $u$  คือภาพที่ต้องการต่อเติม/ภาพที่ได้รับการต่อเติม
- $\lambda$  คือพารามิเตอร์เร็กกิวลาร์เรซเซชัน ที่ได้ถูกง่ายในสมการ (??)
- $\theta$  คือพารามิเตอร์เพนล์ที่ซึ่งเป็นจำนวนจริงบวก
- $N_{GS}$  เป็นจำนวนเต็มบวก
- $N_{SB}$  เป็นจำนวนเต็มบวก
- $\varepsilon$  เป็นจำนวนจริงบวก

**Output:** ภาพที่ผ่านการต่อเติมแล้ว

```

 $u \leftarrow SplitBregman(u, \lambda, \theta, N_{GS}, N_{SB}, \varepsilon)$ 
initialize  $i = 0, \mathbf{b} = \vec{0}, \mathbf{w} = \vec{0}, z = u$ 
while  $i < N_{SB}$  and  $err > \varepsilon$  do
     $u^{old} = u; w^{old} = w; b^{old} = b;$ 
     $u^{new} = \arg \min_u \{ \mathcal{J}_1(u) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} \lambda(u - z)^2 d\Omega + \frac{\theta}{2} \int_{\Omega} (\mathbf{w}^{old} - \nabla u + \mathbf{b}^{old}) d\Omega \}$ 
     $w^{new} = \arg \min_{\mathbf{w}} \{ \mathcal{J}_2(\mathbf{w}) = \int_{\Omega} |\mathbf{w}| d\Omega + \frac{\theta}{2} \int_{\Omega} (\mathbf{w} - \nabla u^{New} + \mathbf{b}^{old}) d\Omega \}$ 
     $b^{new} = b^{old} + \nabla u^{new} - \mathbf{w}^{new}$ 
     $err = \frac{\|u^{new} - u^{old}\|}{\|u^{new}\|}$ 
     $i = i + 1$ 
end

```

---

โดยแคลคูลัสของการแปรผันจะได้สมการอย่างละเอียดлагаจาร์สำหรับ (??) เทียบกับตัวแปร  $u$  กำหนดโดย

$$\begin{cases} -\theta \Delta u + \lambda u = \lambda z - \theta \nabla \cdot (\mathbf{w} - \mathbf{b}) & x \in \Omega \\ \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} = 0, & x \in \partial \Omega \end{cases} \quad (3.4.9)$$

ในการแก้สมการ (??) โดยวิธีการเชิงตัวเลขเราจะใช้วิธีการไฟฟ์ไนต์ดิฟเฟอเรนซ์ดังนี้

กำหนดให้  $m_x, m_y$  เป็นจำนวนนับแทนจำนวนจุดกริด(พิกเซล)ในทาง  $x$  และทาง  $y$  ตามลำดับ และ

$$\Omega_h = \{ \mathbf{x} \in \Omega | \mathbf{x} = (x_i, y_j)^\top = (ih_x, jh_y), 1 \leq i \leq m_x, 1 \leq j \leq m_y \}$$

แทนโดเมนของผลเฉลยที่ถูกดิสcretize ให้  $u(x, y)$  แทนค่าตอบของปัญหา (??), ให้  $(\lambda)_{i,j}$  แทน  $\lambda(x_i, y_j)$ ,

ให้  $(u)_{i,j}$  และ  $u(x_i, y_j)$ , ให้  $(z)_{i,j}$  และ  $z(x_i, y_j)$ ,  $\mathbf{b} = (b_x, b_y)^\top$ ,  $\mathbf{w} = (w_x, w_y)^\top$  และ  $h$  และ  
ระยะห่างของแต่ละจุดกริด

ใช้การประมาณแบบไฟน์ติดฟิเพื่อเรนจ์สำหรับตัวดำเนินการลาปลาซ  $\Delta u$  ด้วยสูตรชิล 5 จุดได้ว่า

$$\Delta u = \frac{1}{h_x^2} ((u)_{i-1,j} - 2(u)_{i,j} + (u)_{i+1,j}) + \frac{1}{h_y^2} ((u)_{i,j-1} - 2(u)_{i,j} + (u)_{i,j+1}) \quad (3.4.10)$$

จากในปัญหานี้ระยะห่างในจุดกริดทั้งในทาง  $x$  และทาง  $y$  เท่ากันจึงกำหนดให้  $h = h_x = h_y$  จึงได้ว่า

$$\Delta u = \frac{1}{h^2} ((u)_{i-1,j} + (u)_{i+1,j} + (u)_{i,j-1} + (u)_{i,j+1} - 4(u)_{i,j}) \quad (3.4.11)$$

พิจารณา  $\nabla \cdot (\mathbf{w} - \mathbf{b})$  ได้ว่า

$$\nabla \cdot (\mathbf{w} - \mathbf{b}) = \frac{\partial}{\partial x} (w_x - b_x) + \frac{\partial}{\partial y} (w_y - b_y) \quad (3.4.12)$$

โดยสูตรเบ็คเวิร์ดดิฟเพื่อเรนจ์จะได้ว่า

$$\frac{\partial}{\partial x} (w_x - b_x) = \frac{1}{h} ((w_x)_{i,j} - (b_x)_{i,j}) - \frac{1}{h} ((w_x)_{i-1,j} - (b_x)_{i-1,j}) \quad (3.4.13)$$

$$\frac{\partial}{\partial y} (w_y - b_y) = \frac{1}{h} ((w_y)_{i,j} - (b_y)_{i,j}) - \frac{1}{h} ((w_y)_{i,j-1} - (b_y)_{i,j-1}) \quad (3.4.14)$$

ทำให้ได้ว่า  $\nabla \cdot (\mathbf{w} - \mathbf{b})$  สามารถกำหนดได้โดย

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (\mathbf{w} - \mathbf{b}) &= \left( \frac{1}{h} ((w_x)_{i,j} - (b_x)_{i,j}) - \frac{1}{h} ((w_x)_{i-1,j} - (b_x)_{i-1,j}) \right) \\ &\quad + \left( \frac{1}{h} ((w_y)_{i,j} - (b_y)_{i,j}) - \frac{1}{h} ((w_y)_{i,j-1} - (b_y)_{i,j-1}) \right) \end{aligned} \quad (3.4.15)$$

จากข้างต้นที่ได้กล่าวมาจึงได้ว่า (??) สามารถหาค่าได้จาก

$$\begin{aligned} &- \theta \frac{1}{h^2} ((u)_{i-1,j} + (u)_{i+1,j} + (u)_{i,j-1} + (u)_{i,j+1} - 4(u)_{i,j}) + (\lambda)_{i,j} (u)_{i,j} \\ &= (\lambda)_{i,j} (z)_{i,j} - \theta \left( \left( \frac{1}{h} ((w_x)_{i,j} - (b_x)_{i,j}) - \frac{1}{h} ((w_x)_{i-1,j} - (b_x)_{i-1,j}) \right) \right. \\ &\quad \left. + \left( \frac{1}{h} ((w_y)_{i,j} - (b_y)_{i,j}) - \frac{1}{h} ((w_y)_{i,j-1} - (b_y)_{i,j-1}) \right) \right) \end{aligned} \quad (3.4.16)$$

ภายใต้เงื่อนไขขอบ  $(u)_{i,j} = (u)_{1,j}$  เมื่อ  $i < 0$ ,  $(u)_{i,j} = (u)_{m_x,j}$  เมื่อ  $i > m_x$ ,  $(u)_{i,j} = (u)_{i,0}$  เมื่อ  
 $j < 0$  และ  $(u)_{i,m_y} = (u)_{i,m_y}$  เมื่อ  $j > m_y$

จาก (??) เป็นระบบสมการเชิงเส้น จึงทำให้สามารถแก้หาคำตอบได้โดยใช้วิธีการแก้ส์ไซเดล  
ในทำนองเดียวกันโดยแคลคูลัสของการประพันจะได้สมการอย่างเลอร์ลากราฟสำหรับ  $\mathcal{J}_2$  ใน (??) เทียบ  
กับตัวแปร  $w$  กำหนดโดย

$$\begin{cases} \frac{w}{|w|} + \theta(w - \nabla u - b) = 0 & x \in \Omega \\ \frac{\partial u}{\partial n} = 0, & x \in \partial\Omega \end{cases} \quad (3.4.17)$$

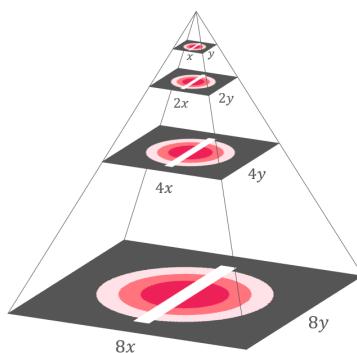
ซึ่งสมการเชิงอนุพันธ์ดังกล่าวมีผลเฉลยแบบแม่นตรง [?] คือ

$$w = \max \left\{ (\nabla u + b) - \frac{1}{\theta}, 0 \right\} \quad (3.4.18)$$

## 3.5 ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขที่นำเสนอ

### 3.5.1 ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขสำหรับต่อเติมภาพศิลปะ

สำหรับวิธีการซ่อมแซมภาพศิลปะไทย จะใช้วิธีการสบริทเบรกแมนเพื่อหลักเลี้ยงปัญหาเชิงตัวเลขที่จะเกิดขึ้น แต่เพื่อให้วิธีการสบริทเบรกแมนประมวลผลภาพได้รวดเร็วขึ้น ผู้วิจัยได้พัฒนากระบวนการกำหนดค่าตอบเริ่มต้นโดยวิธีการมัลติรีโซลูชัน (multi-resolution method) หรือวิธีการพีระมิดรูปภาพ (pyramid method) [?] เริ่มจากการย่อขนาดรูปลงครึ่งหนึ่งโดยใช้วิธี Bilinear Interpolation จนกระทั่งถึงระดับความคมชัดที่ต้องการ จากนั้นทำการต่อเติมภาพขนาดเล็ก และนำผลลัพธ์ที่ได้จากการขนาดเล็กทำการขยายภาพขึ้นสองเท่าโดยใช้ Bilinear Interpolation เป็นค่าตอบเริ่มต้นสำหรับการต่อเติมภาพในชั้นถัดไป



รูปที่ 3.5.1: วิธีการพีระมิดรูปภาพ

ขั้นตอนวิธีสำหรับการทำพีระมิดรูปภาพสำหรับการต่อเติมภาพแบบสปริตเบรกแมนสามารถสรุปได้ดังนี้

---

**Algorithm 5:** วิธีสปริตเบรกแมนที่ใช้พีระมิดรูปภาพ

---

**Input:**

- $u$  คือภาพที่ต้องการต่อเติม/ภาพที่ได้รับการต่อเติม
- $\lambda$  คือพารามิเตอร์เริกกิวลาร์เรเซชัน ที่ได้กล่าวถึงในสมการ (??)
- $\theta$  คือพารามิเตอร์เพนดที่ซึ่งเป็นจำนวนจริงบวก
- $N_{GS}$  เป็นจำนวนเต็มบวก
- $c$  ตัวแปรช่วยสำหรับบอกความลึก ให้กำหนดเป็น 1
- $m$  คือ ระดับความลึกของพีระมิดรูปภาพ เป็นจำนวนเต็มบวก
- $N_0$  จำนวนรอบการทำสปริตเบรกแมนที่ชั้นความคมชัดสูงสุด
- $N_1$  จำนวนรอบการทำสปริตเบรกแมนที่ชั้นระหว่างกลาง
- $N_2$  จำนวนรอบการทำสปริตเบรกแมนที่ชั้นความคมชัดหยาบสุด

**Output:** รูปภาพที่ผ่านการต่อเติมแล้ว

```
 $u \leftarrow MultiSplitBregmanColor(u, \lambda, \theta, N_{GS}, N_0, N_1, N_2, \varepsilon, c, m)$ 
Initialize  $height =$  ความสูงของภาพ  $u$ ,  $width =$  ความกว้างของภาพ  $u$ 

if  $c < m$  then
     $\mathbf{x} = Bilinear(u, \lfloor width * 0.5 \rfloor, \lfloor height * 0.5 \rfloor)$ 
     $y = Bilinear(\lambda, \lfloor width * 0.5 \rfloor, \lfloor height * 0.5 \rfloor)$ 
     $r = MRSBC(\mathbf{x}, \mathbf{z}, y, \lambda, \theta,$ 
         $N_{gs}, N_0, N_1, N_2, \varepsilon, c + 1, m)$ 
     $u = Bilinear(r, width, height)$ 
end

if  $c = 1$  then
     $N_{SB} = N_0$ 
else if  $c = m$  then
     $N_{SB} = N_2$ 
else
     $N_{SB} = N_1$ 
end

 $u = SplitBregmanColor(u, \lambda, \theta, N_{GS}, N_{SB}, \varepsilon)$ 
```

---

---

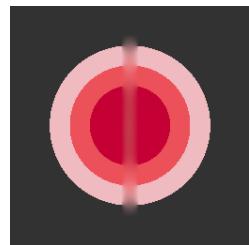
**Algorithm 6:** Bilinear Interpolation

---

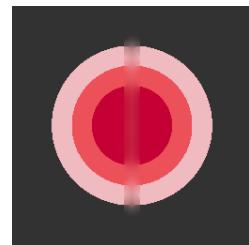
```
 $J \leftarrow \text{Bilinear}(I, x, y)$ 
Initialize  $v = \text{ความสูงของภาพ } I, w \text{ คือความกว้างของภาพ } I,$ 
 $S_R = \frac{c}{a}, S_C = \frac{d}{b}, r = 1, 2, \dots, v, c = 1, 2, \dots, w,$ 
 $r' = 1, 2, \dots, x, c' = 1, 2, \dots, y,$ 
 $r_f = \lfloor r' \cdot S_R \rfloor$ 
 $c_f = \lfloor c' \cdot S_C \rfloor$ 
 $\Delta r = r_f - r$ 
 $\Delta c = c_f - c$ 
 $J(r', c') = I(r, c) \cdot (1 - \Delta r) \cdot (1 - \Delta c)$ 
 $+ I(r + 1, c) \cdot \Delta r \cdot (1 - \Delta c)$ 
 $+ I(r, c + 1) \cdot (1 - \Delta r) \cdot \Delta c$ 
 $+ I(r + 1, c + 1) \cdot \Delta r \cdot \Delta c$ 
```

---

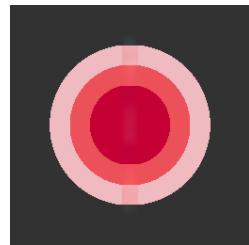
นอกจากนี้แล้ว ผู้วิจัยได้สังเกตว่า การทำข้าจะถูกเข้าเร็วในช่วงแรก จากนั้นความเร็วในการถูกเข้าจะลดลง ซึ่งทำให้เราสามารถใช้จำนวนรอบของการทำข้าเพียงไม่กี่ครั้งในระดับความคมชัดเดิมเพื่อซ่อมแซมภาพ



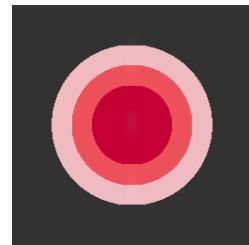
(a) 5 ครั้ง



(b) 10 ครั้ง



(c) 50 ครั้ง



(d) 100 ครั้ง

รูปที่ 3.5.2: ผลการซ่อมแซมภาพวิเคราะห์เมื่อใช้จำนวนรอบในการทำข้าที่ระดับความคมชัดสูงสุดซึ่งมีค่าต่างกัน

จากรูปที่ ?? แสดงให้เห็นถึงจำนวนรอบการทำซ้ำที่ความคอมแพคสูงสุด 10 ครั้งเพียงพอต่อการซ่อมแซมภาพจนมีผลการซ่อมแซมภาพที่ดี นอกเหนือนี้เรายังพบจากการตรวจสอบว่าการใช้จำนวนรอบของการทำซ้ำในระดับความคอมแพคต่ำยังทำให้ผลการทำงานในภาพรวดเร็วขึ้นอย่างมีนัยสำคัญ

### 3.5.2 ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขสำหรับซ่อมแซมภาพวิดีโอ

เนื่องจากไฟล์วิดีโอนั้นประกอบด้วยชุดของภาพหลายภาพ กล่าวคือ  $V = \{u_i | i = 1, 2, 3 \dots N_f\}$  ทำให้ขั้นตอนการลบบทบรรยายออกจากวิดีโอ จะต้องทำการต่อเติมภาพในบริเวณที่เป็นบทบรรยายที่ลงทะเบียนที่แสดงในขั้นตอนวิธีต่อไปนี้

---

**Algorithm 7:** วิธีการลบบทบรรยายจากวิดีโอ

---

```

 $V \leftarrow SubtitleRemove(V)$ 
for  $i = 1, 2, \dots N_f$  do
    • หาโดเมนต่อเติม  $D$  จากเฟรม  $u_i$  ซึ่งเป็นภาพที่  $i$  ของวิดีโอ  $V$ 
    • ต่อเติมเฟรม  $u_i$  โดยใช้โดเมนต่อเติม  $D$ 
end

```

---

ขั้นตอนการต่อเติมภาพ  $u_i$  ในโดเมนต่อเติม  $D$  สามารถใช้วิธีการเดียวกับการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยได้ ส่วนการหาโดเมนต่อเติมซึ่งเป็นบทบรรยายอนิเมะจะกล่าวถึงในหัวข้อย่อๆ ดังนี้

### 3.5.3 การหาบทบรรยายบนอนิเมะ

ก่อนจะลบบทบรรยายนั้น จำเป็นต้องหาบทบรรยายในภาพให้ได้เสียก่อน โดยบทบรรยายของอนิเมะนั้น มักจะใช้ขอบของตัวอักษรสำคัญ ยกทั้งบทบรรยายนั้นมาดำเนินการต่อจากขอบของวิดีโอ และขนาดของบทบรรยายนั้นจะมีขนาดเล็กเมื่อเทียบกับเฟรมภาพ ด้วยสมบัตินี้เองทำให้จึงสามารถหาบริเวณบนเฟรมที่เป็นบทบรรยายได้โดยใช้ขั้นตอนวิธีที่สรุปดัง Algorithm ?? ดังนี้

---

**Algorithm 8:** Finding subtitle

---

$D \leftarrow findsub(\mathbf{u})$

- ทำการเปลี่ยนสีดำในภาพ  $\mathbf{u}$  ให้เป็นสีขาวแล้วเปลี่ยนอีก ให้เป็นสีดำเพื่อหาขอบของคำบรรยาย
- เปลี่ยนบริเวณสีขาวในภาพให้เป็นสีดำ และเปลี่ยนบริเวณสีดำให้เป็นสีขาว
- ทำการลบบริเวณสีขาวซึ่งติดกับขอบของภาพออกไป เนื่องจากทบทรร้ายจะลอยอยู่ไม่ติดกับขอบเสมอ
- ลบบริเวณที่ใหญ่เกินกว่าจะเป็นบทบรรยาย
- ลบบริเวณที่เล็กเกินกว่าจะเป็นบทบรรยาย
- ทำการขยายพื้นที่ๆ เป็นสีขาวขึ้นด้วยความกว้างของขอบทบทรร้าย
- สีขาวที่เหลืออยู่ในภาพจะเป็นบทบรรยาย

---

### 3.5.4 การลบบทบรรยายจากอนิเมะ

เพื่อเร่งการลบบทบรรยาย เราสามารถใช้ผลการต่อเติมภาพจากเฟรมก่อนหน้า มาใช้เป็นคำตอบเริ่มต้นของเฟรมปัจจุบัน จึงได้ว่า

---

**Algorithm 9:** วิธีการทำงานบนวิดีโอ เมื่อต้องการผลลัภภาพที่แล้วมาใช้เป็นคำตอบเริ่มต้น

---

$V \leftarrow RemoveSubtitle(V)$   
initialize  $i = 1$   
**while**  $i < N_f - 1$  **do**  
     $\mathbf{u}_i$  คือเฟรมที่  $i$  ใน  $V$   
     $\mathbf{u}_{i+1}$  คือเฟรมที่  $i + 1$  ใน  $V$   
     $D$  คือโดเมนต่อเติมใน  $\mathbf{u}_{i+1}$   
     $\mathbf{u}_{i+1} = RemoveByBorrowFrame(\mathbf{u}_i, D, \mathbf{u}_{i+1})$   
**end**

---

นอกจากนี้เราสามารถใช้แนวคิดของการยืมข้อมูลจากเฟรมที่เกี่ยวข้องเพื่อเป็นข้อมูลเริ่มต้นในการเร่งการประมวลผลได้ดังนี้

---

**Algorithm 10:** การลบบทบรรยายโดยใช้วิธีการยึมเพرم

---

```
 $v \leftarrow RemoveByBorrowFrame(u, D, v)$ 
 $s =$  ค่า SSIM ระหว่าง  $u$  และ  $v$  บริเวณนอกโดเมนต่อเติม
if  $s > 0.9$  then
    คัดลอกบริเวณในโดเมนต่อเติมจาก  $u$  ไปยัง  $v$ 
end
 $v = MultiSplitBregmanColor(v, \lambda, \theta, N_{gs}, N_0, N_1, N_2, \varepsilon, 1, m)$ 
```

---

---

**Algorithm 11:** การลบบทบรรยายโดยใช้วิธีการข้ามเพرم

---

```
 $v, \leftarrow RemoveBySkipFrame(u, D, v)$ 
 $s =$  ค่า SSIM ระหว่าง  $u$  และ  $v$  บริเวณนอกโดเมนต่อเติม
if  $s > 0.95$  then
    คัดลอกบริเวณในโดเมนต่อเติมจาก  $u$  ไปยัง  $v$ 
else
     $v = MultiSplitBregmanColor(v, \lambda, \theta, N_{gs}, N_0, N_1, N_2, \varepsilon, 1, m)$ 
end
```

---

---

**Algorithm 12:** การลบบทบรรยายโดยใช้วิธีการข้ามเพرمและยึมเพرم

---

```
 $v \leftarrow RemoveBySkipAndBorrowFrame(u, D, v)$ 
 $s =$  ค่า SSIM ระหว่าง  $u$  และ  $v$  บริเวณนอกโดเมนต่อเติม
if  $s > 0.95$  then
    คัดลอกบริเวณในโดเมนต่อเติมจาก  $u$  ไปยัง  $v$ 
else if  $s > 0.9$  then
    คัดลอกบริเวณในโดเมนต่อเติมจาก  $u$  ไปยัง  $v$ 
end
 $v = MultiSplitBregmanColor(v, \lambda, \theta, N_{gs}, N_0, N_1, N_2, \varepsilon, 1, m)$ 
```

---

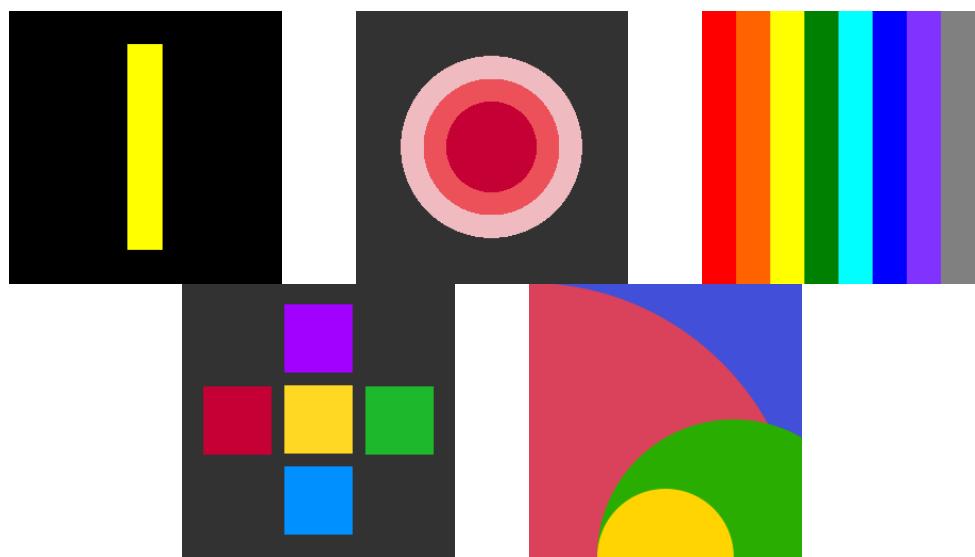
## บทที่ 4

### การทดลองเชิงตัวเลข

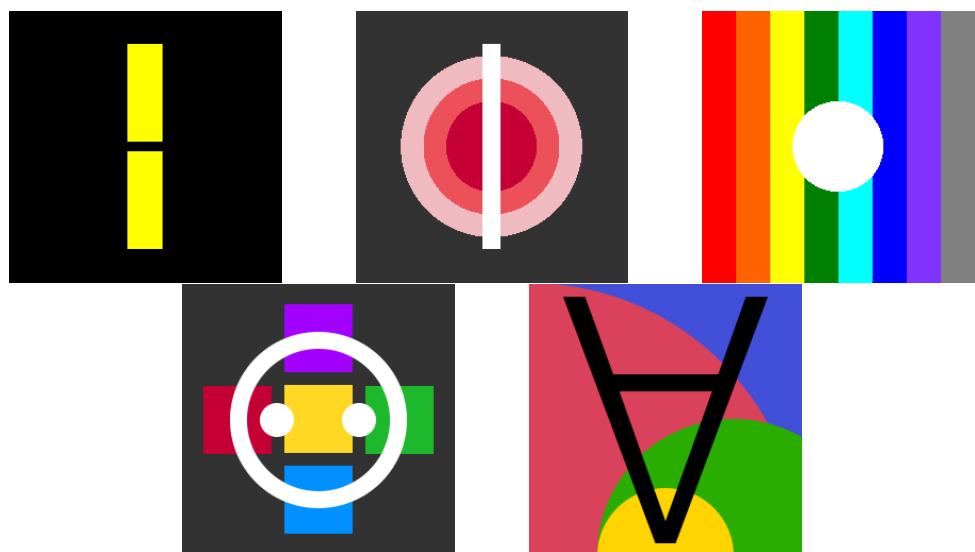
การทดลองเชิงตัวเลขถือเป็นสิ่งสำคัญของโครงการนิจัยชิ้นนี้ ผู้วิจัยจะทำการทดลองเชิงตัวเลขเพื่อเปรียบเทียบวิธีที่พัฒนาขึ้นมากับวิธีที่มีอยู่เดิมและเปรียบเทียบกันเองระหว่างวิธีที่ได้พัฒนาขึ้น โดยการทดลองเชิงตัวเลข จะแบ่งออกเป็น 2 ส่วนได้แก่ การทดลองซ่อมแซมภาพศิลปะไทย และการทดลองระบบบรรยายอุกกาโนนเมะ

#### 4.1 การซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ

สำหรับการซ่อมแซมจิตรกรรมไทยโบราณ ผู้วิจัยจะเริ่มจากการทำการปรับปรุงขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขที่มีอยู่แล้ว โดยใช้ภาพสีที่ได้สังเคราะห์ขึ้นทั้งสิ้น 5 ภาพ โดยแต่ละภาพมีขนาด  $256 \times 256$  พิกเซล ดังรูปที่ ??



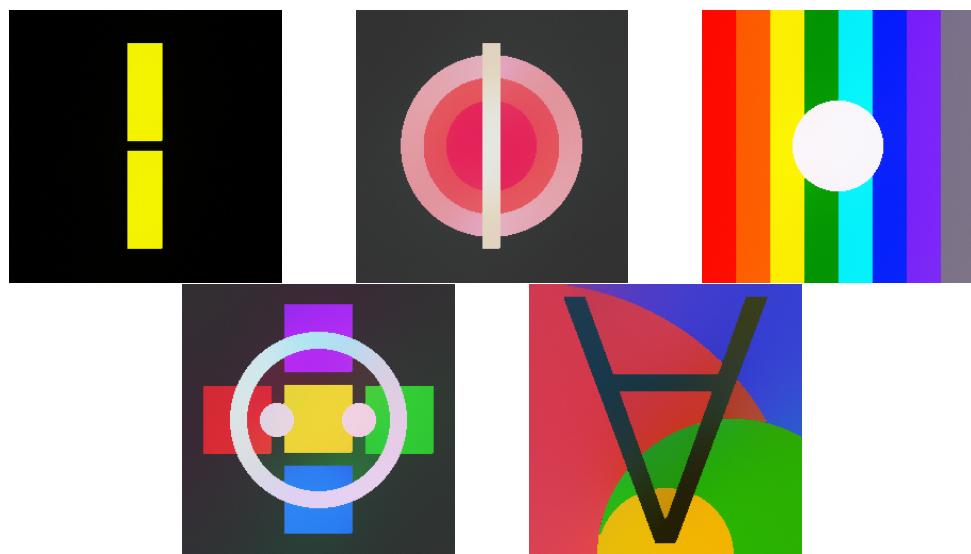
รูปที่ 4.1.1: ภาพต้นฉบับ



รูปที่ 4.1.2: ภาพที่จะทำการซ้อมแซม

#### 4.1.1 การเปรียบเทียบประสิทธิภาพขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขที่มีอยู่แล้ว

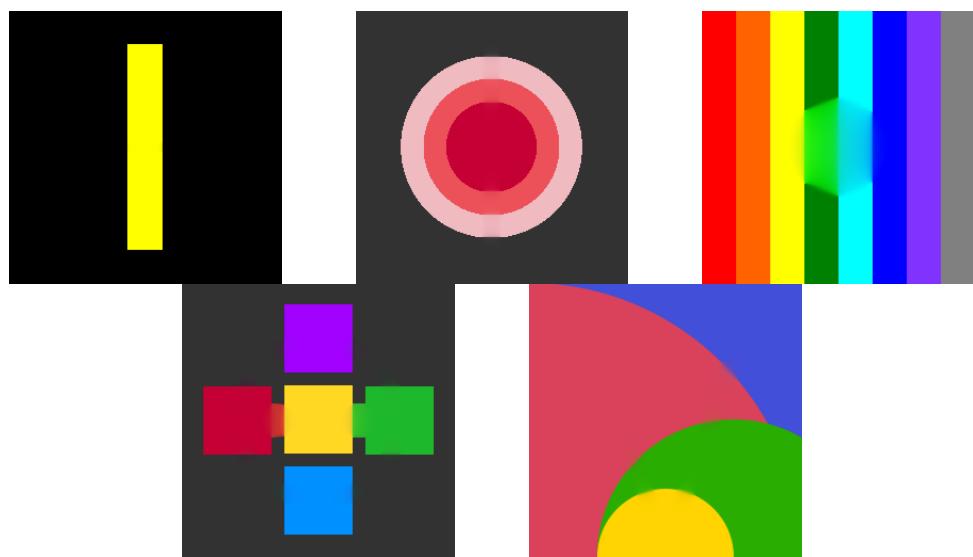
การทดสอบประสิทธิภาพจะใช้  $\varepsilon = 1 \times 10^{-4}$  และจำนวนการทำซ้ำ ( $N$  สำหรับวิธีเดินเวลา,  $N_{FP}$  สำหรับวิธีทำซ้ำจุดตึง และ  $N_{SB}$  สำหรับวิธีสปริทเบรกเมน) 10,000 รอบ โดยรูปที่ ?? - ?? และตารางที่ ?? - ?? แสดงผลการซ่อมแซมภาพส่างเคราะห์ทั้ง 5 ภาพ



รูปที่ 4.1.3: ผลการซ่อมแซมจากการเดินเวลา

รูปภาพ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
1	82.40	25.17	0.9997
2	127.36	17.92	0.9980
3	116.39	13.33	0.9941
4	160.59	12.40	0.9927
5	116.66	14.79	0.9958
เฉลี่ย	120.68	16.72	0.9960

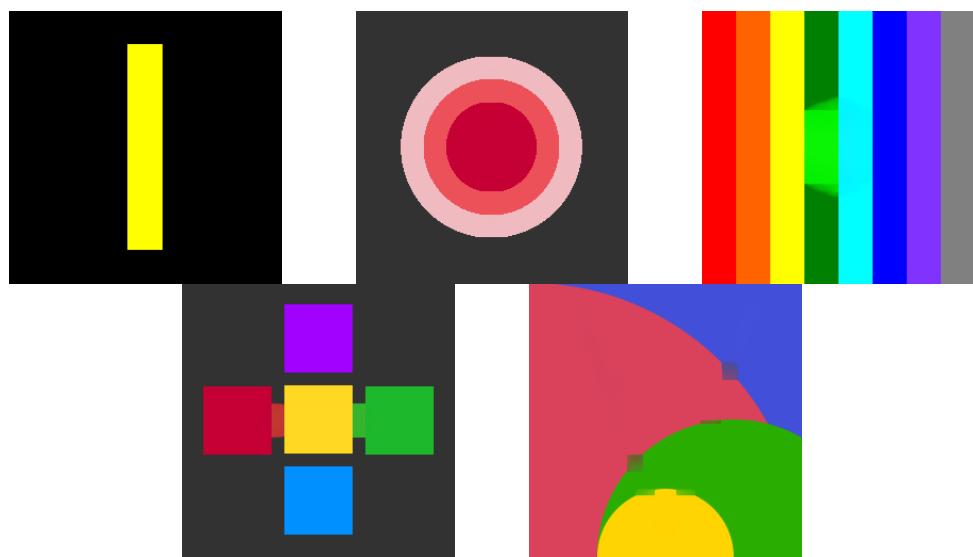
ตารางที่ 4.1: ผลการซ่อมแซมวิธีการเดินเวลา (Algorithm ??)



รูปที่ 4.1.4: ผลการซ่อมแซมจากวิธีการทำข้ามแบบจุดตึง

รูปภาพ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
1	24.97	60.95	1.0000
2	53.06	37.69	1.0000
3	190.64	25.17	0.9997
4	50.63	28.81	0.9999
5	54.74	40.73	1.0000
เฉลี่ย	74.81	38.67	0.9999

ตารางที่ 4.2: ผลการซ่อมแซมของวิธีการทำข้ามแบบจุดตึง (Algorithm ??)



รูปที่ 4.1.5: ผลการซ่อมแซมจากการสบริทเบรกแม่น

รูปภาพ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
1	3.39	71.54	1.0000
2	10.74	37.08	1.0000
3	24.50	26.08	0.9997
4	15.80	29.61	0.9999
5	15.85	32.78	1.0000
เฉลี่ย	14.06	39.42	0.9999

ตารางที่ 4.3: ผลการซ่อมแซมของวิธีสบริทเบรกแม่น (Algorithm ??)

## ประสิทธิภาพของวิธีการเขิงตัวเลขทั้ง 3 วิธี สามารถสรุปได้ดังนี้

วิธีการ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
วิธีเดินเวลา (Algorithm ??)	120.68	16.72	0.9960
วิธีทำซ้ำจุดตรึง (Algorithm ??)	74.81	38.67	0.9999
วิธีสปริทเบรกแม่น (Algorithm ??)	14.06	39.42	0.9999

ตารางที่ 4.4: แสดงการซ่อมแซมเฉลี่ยของวิธีการเขิงตัวเลข

จากทั้ง 3 วิธีที่ได้ทดสอบ เรายกเว็บว่าวิธีการสปริทเบรกแม่นใช้เวลาอย่างกว่าวิธีอื่น และมีคุณภาพ (ซึ่งพิจารณาจาก ค่า PSNR และ ค่า SSIM) สูงกว่าวิธีอื่น ผู้วิจัยจึงสนใจทำการปรับปรุงวิธีสปริทเบรกแม่นให้มีประสิทธิภาพสูง

### 4.1.2 การทดสอบการขึ้นอยู่กับพารามิเตอร์

ตารางที่ ?? แสดงผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพของ Algorithm ?? ภายใต้การเปลี่ยนแปลงจำนวนรอบของการทำซ้ำของวิธีการสปริทเบรกแม่นบนภาพที่มีความคมชัด  $256 \times 256$  พิกเซล ตัวอย่าง เช่น  $10/3/3/10000$  หมายถึงที่ระดับความคมชัดของภาพสุดท้ายเป็น  $32 \times 32$  พิกเซลจะทำซ้ำไม่เกิน 10 ครั้ง สำหรับที่ความคมชัดละเอียดขึ้นเป็น  $64 \times 64$  พิกเซลจะทำซ้ำไม่เกิน 3 ครั้ง และสำหรับที่ระดับความคมชัดเป็น  $128 \times 128$  พิกเซลจะทำซ้ำ 3 ครั้ง และที่ระดับความคมชัดเป็น  $256 \times 256$  จะทำซ้ำไม่เกิน 10,000 ครั้งหรือจนค่าความคลาดเคลื่อนสัมพัทธ์ต่างกันไม่เกิน 0.0001

รูปแบบการทำซ้ำ	รูปภาพ	เวลาประมวล (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
ไม่ใช้พัฒนากรดิจิทัล	1	4.49	71.54	1.0000
	2	13.16	37.08	1.0000
	3	29.46	26.08	0.9997
	4	20.50	29.61	0.9999
	5	19.32	32.78	1.0000
10/1/1/10000	1	2.44	69.59	1.0000
	2	11.31	37.04	1.0000
	3	23.48	27.34	0.9998
	4	16.60	29.42	0.9999
	5	13.75	33.53	1.0000
10/3/3/10000	1	2.24	69.96	1.0000
	2	10.91	37.05	1.0000
	3	21.99	27.66	0.9998
	4	12.70	29.35	0.9999
	5	11.49	33.69	1.0000
10/10/10/10000	1	1.83	71.58	1.0000
	2	7.83	37.05	1.0000
	3	16.75	28.62	0.9998
	4	11.89	29.32	0.9999
	5	8.00	34.26	1.0000
100/1/1/10000	1	1.43	67.63	1.0000
	2	7.17	37.10	1.0000
	3	20.86	27.70	0.9998
	4	12.80	29.64	0.9999
	5	9.17	33.14	1.0000
100/3/3/10000	1	1.68	71.18	1.0000
	2	7.41	37.11	1.0000
	3	21.08	28.00	0.9998
	4	13.28	29.38	0.9999
	5	7.96	33.34	1.0000
100/10/10/10000	1	1.76	71.56	1.0000
	2	7.32	37.04	1.0000
	3	16.62	28.65	0.9998
	4	13.18	29.39	0.9999
	5	7.45	33.94	1.0000

รูปแบบการทำข้า	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
ไม่ใช้พิธีกรรมรูปภาพ	17.38	39.42	0.9999
10/1/1/10000	13.52	39.38	0.9999
10/3/3/10000	11.86	39.54	0.9999
10/10/10/10000	9.26	40.17	0.9999
100/1/1/10000	10.28	39.04	0.9999
100/3/3/10000	10.28	39.80	0.9999
100/10/10/10000	9.27	40.12	0.9999

ตารางที่ 4.6: ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเชิงตัวเลขที่นำเสนอด้วยรูปของค่าเฉลี่ยของผลที่ได้จากตารางที่ ??

จากตารางที่ ?? สังเกตว่า ยิ่งจำนวนการทำข้าในขั้นที่รูปภาพมีขนาดเล็กจำนวนมากครั้ง จะยิ่งทำให้เวลาประมาณผลที่ใช้ในการต่อเติมภาพใช้เวลาน้อยลง

นอกจากนี้แล้ว ผู้วิจัยยังได้สังเกตอีกว่า การทำข้านั้นจะถูกเข้าเร็วในช่วงแรก จนกันความเร็วในการถูกเข้าจะลดลง ซึ่งทำให้การทำข้าเพียงไม่กี่ครั้งในระดับความคมชัดเดิม มีผลการซ่อมแซมภาพจนแสดงความคล้ายคลึงกับภาพต้นฉบับได้

ผู้วิจัยจึงกำหนดให้การทำข้าในระดับความละเอียดสุดเท่ากับ 10 ครั้ง และพบว่าได้ผลการซ่อมแซมดังตารางที่ ??

รูปแบบการทำข้าว	รูปภาพ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
ไม่ใช้พรมมิตรภาพ	1	0.30	26.71	0.9998
	2	0.39	18.39	0.9982
	3	0.38	13.66	0.9944
	4	0.40	12.86	0.9934
	5	0.38	14.69	0.9956
10/1/1/10	1	0.29	40.10	1.0000
	2	0.41	31.28	0.9999
	3	0.46	16.51	0.9970
	4	0.47	26.56	0.9998
	5	0.39	28.25	0.9998
10/3/3/10	1	0.28	42.53	1.0000
	2	0.36	32.91	1.0000
	3	0.35	16.88	0.9972
	4	0.34	27.06	0.9998
	5	0.34	29.76	0.9999
10/10/10/10	1	0.31	50.06	1.0000
	2	0.41	34.01	1.0000
	3	0.38	18.19	0.9980
	4	0.39	27.50	0.9998
	5	0.40	33.05	1.0000
100/1/1/10	1	0.27	43.97	1.0000
	2	0.37	31.28	0.9999
	3	0.36	24.98	0.9997
	4	0.36	28.05	0.9998
	5	0.36	29.24	0.9999
100/3/3/10	1	0.29	45.08	1.0000
	2	0.36	32.36	0.9999
	3	0.40	24.35	0.9996
	4	0.38	27.88	0.9998
	5	0.37	30.28	0.9999
100/10/10/10	1	0.28	50.05	1.0000
	2	0.41	33.25	1.0000
	3	0.42	23.51	0.9995
	4	0.42	27.78	0.9998
	5	0.39	32.38	0.9999

42

ตารางที่ 4.7: ผลการซ้อมแม่แบบโดยวิธีการเชิงตัวเลขที่นำเสนอเมื่อใช้การทำข้าวในระดับความคอมเพล็กซ์  
สุด 10 ครั้ง

รูปแบบการทำข้า	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
ไม่ใช้พิธีกรรมรูปภาพ	0.37	17.26	0.9963
10/1/1/10	0.40	28.54	0.9993
10/3/3/10	0.33	29.83	0.9994
10/10/10/10	0.38	32.56	0.9995
100/1/1/10	0.34	31.50	0.9999
100/3/3/10	0.36	31.99	0.9999
100/10/10/10	0.38	33.39	0.9998

ตารางที่ 4.8: ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเชิงตัวเลขที่นำเสนอนี้รูปของค่าเฉลี่ยของผลที่ได้จากตารางที่ ??

จากตารางจะเห็นว่า การทำข้าในชั้นที่รูปภาพมีขนาดเล็กมากจำนวนมาก ไม่ช่วยให้การประมาณผลได้เร็วขึ้น ผู้วิจัยจึงเลือกใช้การทำข้าแบบ 10/3/3/10 ในการต่อเติมภาพ

#### 4.1.3 การทดสอบประสิทธิภาพในการซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ

ภาพจิตรกรรมที่ใช้ทดสอบ มีทั้งสิ้น 5 ภาพ โดยแต่ละภาพเป็นภาพสีที่มีขนาด 256x256 พิกเซล ชั้งทั้ง 5 ภาพได้แก่ ภาพที่ ??<sup>1</sup> และภาพที่ ??<sup>2</sup> คือ จิตรกรรมฝาผนังวัดแก้วไพทูรย์ ภาพที่ ??<sup>3</sup> คือ จิตรกรรมฝาผนังวัดพระยืนพุทธบาทยุคล ภาพที่ ??<sup>4</sup> คือ จิตรกรรมฝาผนังวัดคงคาราม และภาพที่ ??<sup>5</sup> คือ จิตรกรรมฝาผนังวัดทำตนน โดยจะทำให้ข้อมูลข้อทั้ง 5 ภาพเกิดความเสียหาย โดยใช้ร้อยความเสียหายจากการประเจ้าสร้างอดัม

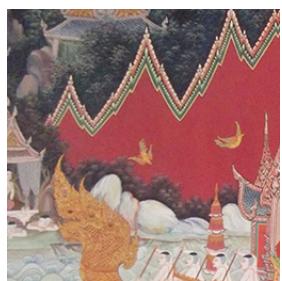
<sup>1</sup>ภาพถ่ายที่วัดแก้วไพทูรย์; ภาพจาก [https://commons.wikimedia.org/wiki/File:จิตรกรรมฝาผนัง\\_วัดแก้วไพทูรย์\\_\(7\).jpg](https://commons.wikimedia.org/wiki/File:จิตรกรรมฝาผนัง_วัดแก้วไพทูรย์_(7).jpg) สืบคันเมื่อวันที่ 23 กันยายน 2561

<sup>2</sup>ภาพถ่ายที่วัดแก้วไพทูรย์; ภาพจาก [https://commons.wikimedia.org/wiki/File:จิตรกรรมฝาผนัง\\_วัดแก้วไพทูรย์\\_\(2\).jpg](https://commons.wikimedia.org/wiki/File:จิตรกรรมฝาผนัง_วัดแก้วไพทูรย์_(2).jpg) สืบคันเมื่อวันที่ 23 กันยายน 2561

<sup>3</sup>ภาพถ่ายที่วัดพระยืนพุทธบาทยุคล; ภาพจาก [https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Wat\\_Phra\\_Yuen\\_Phutthabat\\_Yukhon\\_01.jpg](https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Wat_Phra_Yuen_Phutthabat_Yukhon_01.jpg) สืบคันเมื่อวันที่ 23 กันยายน 2561

<sup>4</sup>ภาพถ่ายที่วัดคงคาราม; ภาพจาก [https://commons.wikimedia.org/wiki/File:จิตรกรรม\\_อุโบสถวัดคงคาราม.JPG](https://commons.wikimedia.org/wiki/File:จิตรกรรม_อุโบสถวัดคงคาราม.JPG) สืบคันเมื่อวันที่ 23 กันยายน 2561

<sup>5</sup>ภาพถ่ายที่วัดทำตนน; ภาพจาก [https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Wat\\_Tha\\_Thanon\\_05.JPG](https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Wat_Tha_Thanon_05.JPG) สืบคันเมื่อวันที่ 23 กันยายน 2561



(a) วัดแก้วพิทูรย์



(b) วัดแก้วพิทูรย์



(c) วัดพระยืนพุทธบาทยุคล



(d) วัดคงคaram

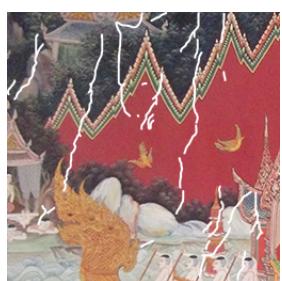


(e) วัดท่าถนน



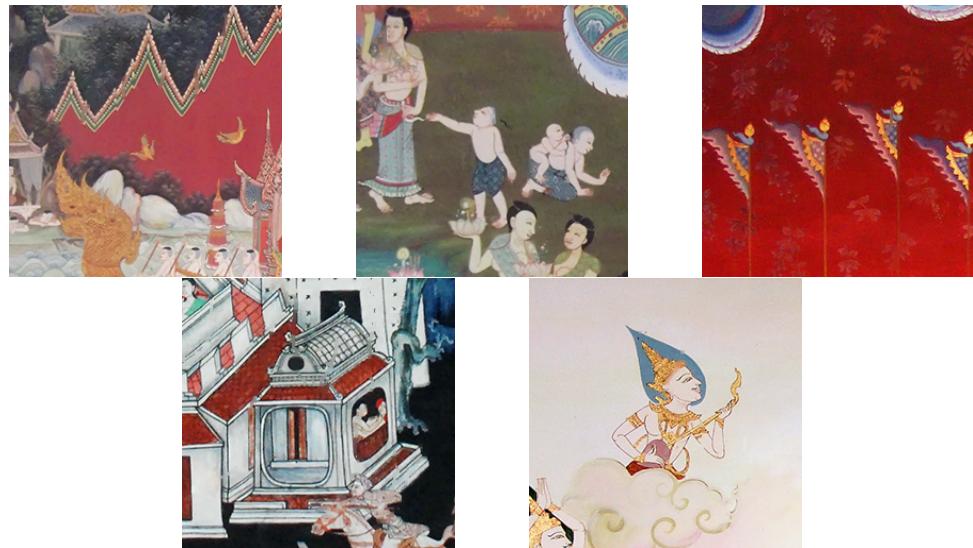
(f) รอยความเสียหาย

รูปที่ 4.1.6: ภาพต้นฉบับสำหรับใช้ในการทดสอบ



รูปที่ 4.1.7: ภาพที่ทำให้เสียหาย

จากนั้นทำการทดสอบการต่อเติมภาพทั้ง 5 โดยทดสอบวิธีสเปร์ทเบรกเมน และวิธีที่พัฒนาขึ้นโดยใช้วิธีการสเปร์ทเบรกเมนพร้อมทั้งการใช้พิริมิดรูปภาพที่มีการทำซ้ำแต่ละชั้นเป็น 10/3/3/10 ได้ผลลัพธ์ออกมาเป็นดังนี้



รูปที่ 4.1.8: ผลการซ่อมแซมโดยวิธีการสเปร์ทเบรกเมน

รูปภาพ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
1	2.95	33.92	1.0000
2	2.64	37.33	1.0000
3	3.49	37.21	1.0000
4	2.70	29.47	1.0000
5	15.85	32.78	1.0000
เฉลี่ย	2.72	34.89	1.0000

ตารางที่ 4.9: ผลการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยจากการสเปร์ทเบรกเมน (Algorithm ??)



รูปที่ 4.1.9: ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเชิงตัวเลขที่พัฒนาขึ้น

รูปภาพ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
1	0.40	34.13	1.0000
2	0.40	38.18	1.0000
3	0.39	37.73	1.0000
4	0.38	29.38	1.0000
5	0.39	37.11	1.0000
เฉลี่ย	0.39	35.30	1.0000

ตารางที่ 4.10: ผลการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยโดยวิธีการเชิงตัวเลขที่พัฒนาขึ้น (Algorithm ??)

ทั้งสองวิธี ได้ผลลัพธ์การซ่อมแซมภาพศิลปะไทยในรูปค่าเฉลี่ยของมาดังนี้

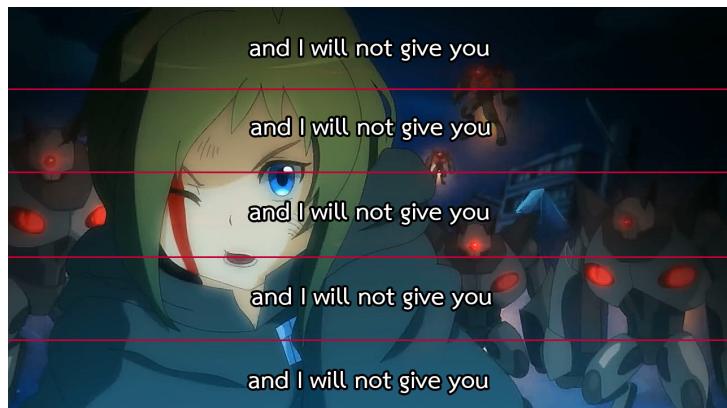
วิธีการ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
วิธีสปริตเบรกแม่น (Algorithm ??)	2.72	34.89	1.0000
วิธีการที่พัฒนาขึ้น (Algorithm ??)	0.39	35.30	1.0000

ตารางที่ 4.11: แสดงผลการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยในรูปค่าเฉลี่ยจากตารางที่ ?? และตารางที่ ??

จากตารางที่ ?? จะเห็นได้ว่า วิธีที่พัฒนาขึ้นนั้นสามารถทำงานได้เร็วกว่าวิธีสเปรตเบรกแม่นเดิม และยังมีคุณภาพที่ดีขึ้นด้วย

## 4.2 การลบบทบรรยายจากอนิเมะ

สำหรับการลบบทบรรยายอนิเมะ จะใช้วิดีโอ Anime Festival Asia Special Video - feat. Inori Aizawa ซึ่งผลิตโดย Collateral Damage Studios โดยจะตัดวิดีโอด้วยตัดวิดีโอด้วยปกติแล้ว อนิเมะมักมีบรรทัดเพียง 1 ถึง 2 บรรทัด จึงทำการแบ่งวิดีโอออกอีกเป็น 5 ส่วนได้ขนาดเป็น  $1280 \times 144$  พิกเซลก่อนนำไปทดสอบในลำดับถัดไป และสำหรับบทบรรยายที่จะใช้ทดสอบนั้น เนื่องจากวิดีโอ Anime Festival Asia Special Video - feat. Inori Aizawa ไม่มีคำพูดใดๆ จึงใช้บทความ lorem ipsum เป็นบทบรรยาย โดยจะทำการแสดงบทบรรยาย 1 บรรทัด ความยาว 3 วินาที ทุก 2 วินาที นั่นคือในวิดีโอดังกล่าวจะมีบทบรรยายทั้งสิ้น 20 บรรทัด



รูปที่ 4.2.1: การแบ่งไฟล์วิดีโอเป็น 5 ส่วนสำหรับใช้เป็น 5 ชุดทดสอบ

### 4.2.1 การหาบทบรรยายบนอนิเมะ

วิธีการหาบทบรรยายที่กล่าวไปข้างต้น จะทำการทดสอบกับบทความ lorem ipsum<sup>6</sup> ที่ถูกแปลเป็นภาษาไทย ภาษาอังกฤษ และภาษาญี่ปุ่น โดยมีความสามารถในการหาโดยมีเงื่อนไขต่อเติมในบทบรรยายภาษาต่างๆ ดังนี้

<sup>6</sup>Cicero, De finibus bonorum et malorum; เข้าถึงได้ทาง [https://en.wikipedia.org/wiki/Lorem\\_ipsum](https://en.wikipedia.org/wiki/Lorem_ipsum) สืบคันเมื่อวันที่ 23 ตุลาคม 2561

ภาษา	วีดีโอ	จำนวนพิกเซลในโดเมน	จำนวนพิกเซลที่ตรวจสอบ	จำนวนพิกเซลที่ผิดพลาด	ร้อยละการผิดพลาด
ไทย	1	23,190,522	24,044,004	2,108,772	9.09
	2	23,232,287	24,026,820	2,204,025	9.49
	3	23,189,082	24,300,589	2,081,340	8.98
	4	23,277,706	23,796,276	2,126,004	9.13
	5	23,221,502	24,247,935	2,185,864	9.41
อังกฤษ	1	27,281,185	28,631,063	3,477,960	12.75
	2	27,269,671	28,513,248	3,514,859	12.89
	3	27,325,148	28,611,300	3,815,082	13.96
	4	27,191,136	28,527,105	3,854,121	14.17
	5	27,326,584	28,709,405	3,909,582	14.31
ญี่ปุ่น	1	28,509,908	30,058,101	3,953,067	13.87
	2	28,534,363	30,023,923	3,565,609	12.50
	3	28,537,968	30,015,047	3,553,128	12.45
	4	28,579,778	30,065,985	3,961,319	13.86
	5	28,558,848	30,354,275	3,671,730	12.86

ตารางที่ 4.12: ความคลาดเคลื่อนของการหาโดเมนต่อitem ในบทบรรยายภาษาต่างๆ

ภาษา	จำนวนพิกเซลในโดเมน	จำนวนพิกเซลที่ตรวจสอบ	จำนวนพิกเซลที่ผิดพลาด	ร้อยละการผิดพลาด
ไทย	23,222,220	24,083,125	2,141,201	9.22
อังกฤษ	27,278,745	28,598,424	3,714,321	13.62
ญี่ปุ่น	28,544,173	30,103,466	3,740,971	13.11

ตารางที่ 4.13: ความคลาดเคลื่อนเฉลี่ยของการหาโดเมนต่อitem ในบทบรรยายภาษาต่างๆ

จากการทดลองทั้ง 3 ภาษาพบว่าวิธีการหาคำบรรยายนี้ มีร้อยละการผิดพลาดเฉลี่ยอยู่ที่ 11.98 ซึ่งการทดลองจากนี้ไปจะใช้วิธีการหาคำบรรยายนี้ในการหาโดเมนต่อitemแบบอัตโนมัติ

#### 4.2.2 การลับบทบรรยายจากอนิเมะ

การลับบทบรรยายอนิเมะจะทำการทดลองเบรี่ยบเทียบระหว่าง วิธีสปริทเบรกแม่นและพ์รอมดูรูปภาพ (Algorithm ??) วิธียิ่มเฟรม (Algorithm ??) วิธีข้ามเฟรม (Algorithm ??) และวิธีข้ามและยิ่มเฟรมวิธีข้ามและ

ยีมเฟรม (??) โดยใช้ค่าพารามิเตอร์ชุดเดียวกับการทดลองภาพศิลป์ไทย ได้ผลลัพธ์ดังตาราง

วิธีการ	วิดีโอ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
วิธีสปริทเบรกเม้นและพีระมิดรูปภาพ (Algorithm ??)	1	130.03	32.19	0.9528
	2	135.17	29.98	0.9488
	3	142.11	30.54	0.9485
	4	151.42	30.79	0.9494
	5	147.70	33.48	0.9556
วิธียีมเฟรม (Algorithm ??)	1	127.77	33.13	0.9701
	2	137.54	30.21	0.9590
	3	124.71	31.43	0.9620
	4	136.71	31.66	0.9614
	5	137.16	34.56	0.9748
วิธีข้ามเฟรม (Algorithm ??)	1	104.55	27.10	0.9429
	2	78.07	27.17	0.9351
	3	73.35	29.21	0.9393
	4	116.20	29.91	0.9423
	5	74.28	31.95	0.9442
วิธีข้ามและยีมเฟรม (Algorithm ??)	1	68.11	27.24	0.9424
	2	73.91	27.22	0.9386
	3	77.34	29.36	0.9437
	4	81.98	30.35	0.9483
	5	77.45	32.46	0.9540

ตารางที่ 4.14: ผลการลับบทบรรยายออกจากอนิเมะด้วย Algorithm ??, ??, ?? และ ??

วิธีการ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
วิธีสปริทเบรกแม่นและพิรษ์มิครุปภาพ (Algorithm ??)	141.29	31.39	0.9510
วิธียึมเฟรม (Algorithm ??)	132.78	32.20	0.9655
วิธีข้ามเฟรม (Algorithm ??)	89.29	29.07	0.9408
วิธียึมเฟรมและข้ามเฟรม (Algorithm ??)	75.76	29.33	0.9454

ตารางที่ 4.15: ผลการซ่อมแซมภาพโดยวิธีการเชิงตัวเลขที่นำเสนอนี้รูปของค่าเฉลี่ยของผลที่ได้จากการที่ ??

จากนั้นทำการทดสอบการต่อเติมวิดีโอทั้ง 5 พบว่าวิธีข้ามและยึมเฟรม (Algorithm ??) ใช้เวลาประมาณ ผลงานน้อยที่สุดจึงให้วินี้เป็นวิธีการที่ผู้วิจัยได้พัฒนาขึ้นสำหรับลบคำบรรยายอนิเมะ เมื่อเปรียบเทียบกับวิธีสปริทเบรกแม่น (Algorithm ??) ที่มีอยู่เดิมได้ผลลัพธ์ออกเป็นดังตารางนี้

วิธีการ	เวลาประมาณ (วินาที)	PSNR (dB)	SSIM
วิธีสปริทเบรกแม่น (Algorithm ??)	5073.08	32.88	0.9654
วิธีการที่พัฒนาขึ้น (Algorithm ??)	75.76	29.33	0.9454

ตารางที่ 4.16: ผลการลบบทบรรยายออกจากอนิเมะโดยวิธีการสปริทเบรกแม่นและวิธีการที่พัฒนาขึ้น

สำหรับวิธีสปริทเบรกแม่น (Algorithm ??) เนื่องจากใช้เวลา 1 ชั่วโมงแล้วยังประมาณผลวิดีโอชุดทดสอบ แรกไม่เสร็จ ทางผู้พัฒนาจึงตัดสินใจยุติการทดสอบ เนื่องจากอาจต้องใช้เวลาการประมาณผลเป็นเวลาหลายชั่วโมง สำหรับวิดีโocommunity 1 นาที สวนวิธีที่คิดค้นขึ้น พบร้าสำหรับวิดีโอด้วยความยาว 1 นาที สามารถทำงานได้เร็ว อย่างรวดเร็ว โดยใช้เวลาเพียง 75 วินาที

## บทที่ 5

### สรุป

สำหรับโครงการวิจัยนี้ได้ทำการพัฒนาขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขสำหรับการซ่อมแซมภาพศิลปะไทยและการลบบทบรรยายอนิเมะได้มีผลการดำเนินงานทั้งสิ้นดังนี้

ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขทั้ง 3 วิธีสำหรับแก้ตัวแบบการต่อเติมภาพด้วยการแปรผันรวม ได้แก่วิธีเดินเวลาแบบชัดแจ้ง (Algorithm ??) วิธีทำข้ามจุดตรึง (Algorithm ??) และวิธีการสปริทเบรกแม่น (Algorithm ??) พบว่า วิธีการสปริทเบรกแม่นมีคุณภาพที่ดีกว่าเมื่อวัดด้วยค่า PSNR และ SSIM ส่วนเวลาที่ใช้ประมาณผลพบว่าวิธีสปริทเบรกแม่นใช้เวลาอยกว่าวิธีเดินเวลา 8 เท่าและใช้เวลาอยกว่าวิธีทำข้ามจุดตรึง 5 เท่า

พิริมิดรูปภาพใช้เพื่อเพิ่มความเร็วในการประมาณผลของวิธีการสปริทเบรกแม่น พบร่วมกับการทำข้ามบนพิริมิดรูปภาพด้วยการทำข้าม 10/3/3/10 ใช้เวลาประมาณผลน้อยที่สุดและให้ค่าคุณภาพทั้งในด้าน PSNR และ SSIM ใกล้เคียงกันอีกด้วยเลือกใช้พิริมิดรูปภาพนี้ในการซ่อมแซมรูปภาพ

การซ่อมแซมภาพศิลปะไทย การใช้วิธีการสปริทเบรกแม่นพร้อมทั้งการใช้พิริมิดรูปภาพ (Algorithm ??) พบร่วมกับภาพที่ผ่านการต่อเติมให้คุณภาพดีกว่าเมื่อวัดด้วย PSNR และใช้เวลาอยกว่าประมาณ 7 เท่า

ขั้นตอนวิธีค้นหาคำบรรยายในภาพด้วยวิธีการคิดค้นขึ้น (Algorithm ??) พบร่วมกับความผิดพลาดในการตรวจหาพิกเซลที่เป็นบทบรรยายอยู่ที่ร้อยละ 11.98 ซึ่งจะใช้ขั้นตอนวิธีนี้ในการหาคำบรรยายเพื่อทำการลบถัดไป

เนื่องจากวิดีโอดูเป็นชุดของภาพค่อนข้างวัดจีบได้เสนอขั้นตอนวิธีขั้มเฟรม (Algorithm ??) ขั้นตอนวิธียึดเฟรม (Algorithm ??) และขั้นตอนวิธียึดเฟรมและข้ามเฟรม (Algorithm ??) เพื่อช่วยในการลดเวลาการประมาณผล พบร่วมกับวิธียึดเฟรมและข้ามเฟรมใช้เวลาประมาณผลน้อยสุด ซึ่งใช้เวลาอยกว่าวิธีสปริทเบรกแม่นและพิริมิดรูปภาพบนวิดีโอด้วย 2 เท่า

สำหรับการตอบบทบรรยายอนิเมะเมื่อใช้วิธีตรวจหาคำบรรยายที่คิดขึ้นขึ้นพร้อมทั้งใช้วิธีการเดียวกับที่ใช้สำหรับซ่อมแซมศิลปะไทย รวมกับการวิธีการขึ้นเฟรมและข้ามเฟรม (Algorithm ??) พบว่าใช้เวลาอยู่กว่าวิธีการสปริงเบรกแม่น (Algorithm ??) บนวิดีโอ 67 เท่า

## បរណ្ណការណ៍

- [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 and S. Osher and E. Fatemi, “Nonlinear total variation based noise removal algorithms”, Physica D: Nonlinear Phenomena, vol. 60, no. 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] D. Salomon. “Data Compression: The Complete Reference”. London: Springer. pp. 281. 2007.
- [7] Z. Wang and A.C. Bovik and H.R. Sheikh and E.P. Simoncelli, “Image qualityassessment: 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.

# ภาคผนวก A

## โปรแกรมที่พัฒนาขึ้น

### A.1 โปรแกรมทดสอบ

สำหรับโครงการวิจัยเรื่องนี้เป็นการพัฒนาวิธีเชิงตัวเลข การจะวัดประสิทธิภาพของวิธีการเชิงตัวเลขได้จำเป็นจะต้องใช้โปรแกรมเข้าทดสอบ โดยโครงการวิจัยนี้ มีโปรแกรมสำหรับทดสอบ ซึ่งสามารถแบ่งได้ออกเป็น 2 ส่วนคือโปรแกรมสำหรับทดสอบขั้นตอนการซ่อมแซมภาคศิลปะไทยและการลบคำบรรยายอนิเมะ

#### A.1.1 โปรแกรมทดสอบการซ่อมแซมภาคศิลปะไทย

โดยโค้ดของโปรแกรมสามารถดาวน์โหลดได้ที่ <https://github.com/pureexe/YaeProgression01-color-image> เป็นโค้ดภาษา C++ โดยถูกพัฒนาบน Visual Studio 2017 และจำเป็นต้องคอมไพล์โค้ดก่อนใช้งาน ทั้งนี้ท่านสามารถดาวน์โหลดไฟล์ที่คอมไпал์เรียบร้อยสำหรับ Windows 64 bit ได้ที่ <https://github.com/pureexe/YaeProgression01-color-image/releases>

โดยการรันให้เปิด command prompt โดยการ เปิดปุ่ม Windows+R จากนั้นพิมพ์ cd ”ชื่อโฟลเดอร์” ที่ได้ทำการดาวน์โหลด releases มาแตกไฟล์ไว้ จากนั้นใช้คำสั่ง cd ”application” เพื่อเข้าไปโฟลเดอร์ที่มีไฟล์โปรแกรมอยู่ แล้วจึงใช้คำสั่ง labarotory.exe เพื่อทำการทดสอบ โดยไฟล์ผลลัพธ์จากการทดสอบจะปรากฏในโฟลเดอร์ result และจะแสดงเวลาที่ใช้ในการประมวลผลออกทางหน้าจอ

```

C:\WINDOWS\system32\cmd.exe - laboratory.exe
Microsoft Windows [Version 10.0.17763.253]
(c) 2018 Microsoft Corporation. All rights reserved.

C:\Users\pakkapon>cd C:\Users\pakkapon\Desktop\project\
C:\Users\pakkapon\Desktop\project>cd application
C:\Users\pakkapon\Desktop\project\application>laboratory.exe
=====
Experiment 01 - Measurement Exist algorithm
=====
Explicit time Marching Color Inpaint
CASE: 1
TIME: 115.844
PSNR: 25.1665
SSIM: 0.999671
CASE: 2
TIME: 168.871
PSNR: 17.9235
SSIM: 0.997956
CASE: 3
TIME: 171.769
PSNR: 13.3341
SSIM: 0.994067
CASE: 4
TIME: 228.172
PSNR: 12.4009
SSIM: 0.99271
CASE: 5

```

รูปที่ A.1.1: ตัวอย่างโปรแกรมสำหรับทดสอบการซ่อมแซมภาพคลิปไทยที่พัฒนาขึ้น

### A.1.2 โปรแกรมทดสอบการลบบทบรรยายจากอนิเมะ

สำหรับโปรแกรมทดสอบการลบคำบรรยายอนิเมะนี้ เจียนด้วยภาษา power shell เพื่อใช้ในการทดสอบ โดยเครื่องที่จะนำไปทดสอบ จำเป็นต้องติดตั้ง ffmpeg, MPC-HC, Avisynth+ และ OpenCV ซึ่งเมื่อติดตั้งแล้วสามารถทำการทดสอบได้โดยการเรียกใช้สคริปต์ <https://github.com/pureexe/matlab-inpaint-speed-analysis/blob/master/experiment-08/taskrunner/test-algorithm/test-20181111.ps1>

```

Windows PowerShell
PS C:\Users\pakkapon\Documents\Github\matlab-inpaint-speed-analysis\experiment-08\taskrunner> .\test-20181111.ps1
=====
splitbergman
Loop: 10
Processed in 170.6230171
Comparing Result... splitbergman
Compared in 167.0800813
[Parse_ssim_0 @ 00000159136e40c0] SSIM R:0.700363 (5.234051) G:0.711575 (5.399673) B:0.714408 (5.442540) All:0.708782 (5.357821)
[Parse_psnr_1 @ 00000159136e4300] PSNR r:18.908856 g:19.166903 b:18.097365 average:18.700048 min:11.415450 max:inf

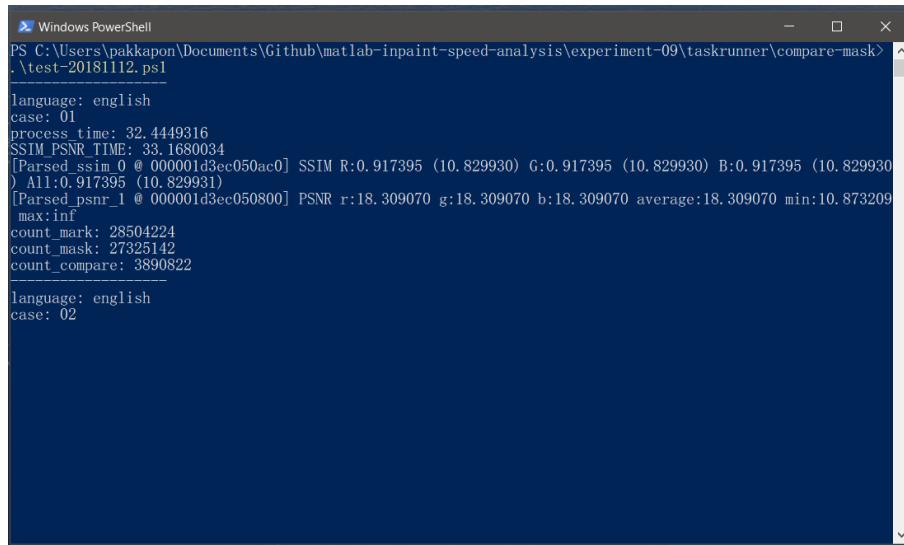
splitbergman
Loop: 10/1/10
Processed in 172.3858612
Comparing Result... splitbergman

```

รูปที่ A.1.2: ตัวอย่างโปรแกรมสำหรับทดสอบการลบคำบรรยายที่พัฒนาขึ้น

นอกจากนี้ในส่วนของการตรวจว่าขั้นตอนการหาคำบรรยายนั้นสามารถทำได้ดีเพียงใด สามารถทดสอบ

ได้โดยการรันสคริปต์ <https://github.com/pureexe/matlab-inpaint-speed-analysis/blob/master/experiment-09/taskrunner/compare-mask/test-20181112.ps1>



```
Windows PowerShell
PS C:\Users\pakkapon\Documents\Github\matlab-inpaint-speed-analysis\experiment-09\taskrunner\compare-mask> .\test-20181112.ps1
language: english
case: 01
process_time: 32.4449316
SSIM_PSNR_TIME: 33.1680034
[Parsed_ssim_0 @ 000001d3ec050ac0] SSIM R:0.917395 (10.829930) G:0.917395 (10.829930) B:0.917395 (10.829930)
) All:0.917395 (10.829931)
[Parsed_psnr_1 @ 000001d3ec050800] PSNR r:18.309070 g:18.309070 b:18.309070 average:18.309070 min:10.873209
max:inf
count_mark: 28504224
count_mask: 27325142
count_compare: 3890822
language: english
case: 02
```

รูปที่ A.1.3: ตัวอย่างโปรแกรมสำหรับทดสอบการทำคำบรรยายที่พัฒนาขึ้น

## A.2 โปรแกรมตัวอย่างการซ่อมแซมภาพศิลปะไทย

เนื่องจากโปรแกรมสำหรับทดสอบที่ได้สร้างขึ้นมาบ้านมีข้อจำกัดด้านอุปกรณ์ ซึ่งรองรับเพียง Windows 64 bit เม่านั้น ทำให้ไม่สามารถทำงานได้บนอุปกรณ์อื่นๆ ทางผู้วิจัยจึงได้ทำการเขียนที่พัฒนาขึ้นใหม่ให้ใช้งานบน Google Colab ได้ ซึ่งสามารถเข้าใช้งานได้ที่ <https://bit.ly/thai-inpaint-colab> ซึ่งนอกจากตัวอย่างที่เตรียมไว้ให้จำนวน 5 ภาพแล้ว ยังสามารถอัปโหลดภาพที่เสียหายพร้อมทั้งโหมดเมนูสำหรับการต่อเติมเพื่อทำการซ่อมแซมภาพได้อีกด้วย



รูปที่ A.2.1: ตัวอย่างการเลือกรูปภาพสำหรับทำการทดสอบ

พารามิเตอร์สำหรับการต่อเติม

สำหรับพารามิเตอร์ที่กำหนดไว้จะใช้วาประมวลผลประมาณ 20 วินาที ทั้งนี้พารามิเตอร์ของก่อต่อเติมภาพที่ตั้งมาให้เป็นพารามิเตอร์แบบคงค่า ซึ่งการแก้ไขแบบการต่อเติมนั้นจะมีพารามิเตอร์เดียวกันไปตามมูลค่า(รูปภาพ) อาจทำให้ใช้วาประมวลผลอย่างรวดเร็วคุณภาพของภาพตัดขึ้นได้ ซึ่งท่านสามารถลองแก้ไขดูได้

$\theta$ : 5	
$\lambda$ : 250	
$\epsilon$ : 0.0001	
การท่าข้ามชั้นละเอียด:	10
การท่าข้ามระหว่างกล่อง:	3
การท่าข้ามหน้ายาน:	10
ความลึกของฟรีเมด:	4

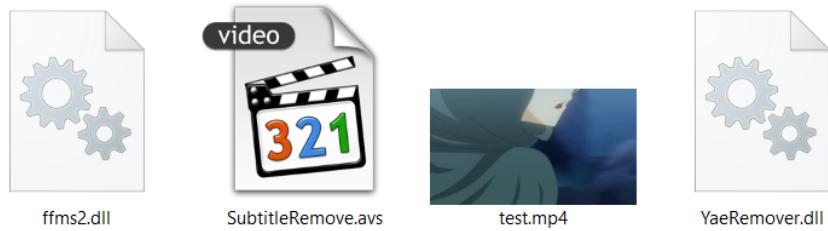
รูปที่ A.2.2: ตัวอย่างการปรับค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในโครงงานวิจัยนี้



รูปที่ A.2.3: ตัวอย่างภาพผลลัพธ์จาก Google Colab

### A.3 โปรแกรมตัวอย่างการลบบทบรรยายจากอนิเมะ

สำหรับการลบคำบรรยายอนิเมะนั้น ขณะนี้ยังรองรับเพียงขอบบทบรรยายที่เป็นสีดำเท่านั้น เครื่องคอมพิวเตอร์ที่จะใช้งาน จะต้องเป็น Windows 64 bit ที่มีการติดตั้ง MPC-HC, Avisynth+ และ OpenCV เสียก่อน จากนั้นดาวน์โหลดตัวอย่างได้ที่ <http://bit.ly/demo-anime-inpaint> เมื่อทำการแตกไฟล์ให้เปิดไฟล์ SubtitleRemove.avs ด้วย MPC-HC เพื่อแสดงตัวอย่าง และสามารถนำไฟล์ตัวอย่างนี้ไปใช้กับวิดีโออนิเมะอื่นได้โดยทำการเปิด SubtitleRemove.avs ด้วยโปรแกรม Text Editor อื่นๆ เช่น Notepad++ เพื่อแก้ไขพารามิเตอร์ Top, Bottom, Left และ Right เพื่อระบุที่อยู่ตำแหน่งของคำบรรยายในหน่วยพิกเซล อีกทั้งแก้ไขพารามิเตอร์ StokeWidth เพื่อแก้ไขตัวความหนาของคำบรรยายในหน่วยพิกเซล



รูปที่ A.3.1: ไฟล์ตัวอย่างเมื่อทำการแตกไฟล์ออกมาแล้ว test.mp4 เป็นวิดีโอมีคำบรรยาย และ SubtitleRemove.avs เป็นโปรแกรมตัวอย่างสำหรับลบคำบรรยาย



รูปที่ A.3.2: (ซ้าย) test.mp4 (ขวา) SubtitleRemove.avs เมื่อเปิดด้วย MPC-HC

```

1 LoadPlugin("ffms2.dll") #https://github.com/FFMS/ffms2
2 LoadPlugin("YaeRemover.dll") #our method
3 Video = FFMS2("test.mp4", ATrack=-1, fpsnum=24000,
               fpsden=1000, ColorSpace="RGB24", UTF8=True)
4
5 Result = Video.YaeRemover(Left = 280, Right = 1000, Top =
                           613, Bottom = 683, StrokeWidth = 6)
6 return Result

```

รูปที่ A.3.3: SubtitleRemove.avs สามารถแก้พารามิเตอร์เพื่อใช้กับวิดีโອนิเมะอื่นได้

**Record Progress**

**Division of Applied Mathematics, Department of Mathematics**

**Faculty of Science, Silpakorn University**

Date : 4 ตุลาคม 2561

No. : 1

Advisor : ผศ.ดร. นพดล ชุมชອบ

Student(s) : นาย ภัคพล พงษ์ทวี

---

Project Title :

ขั้นตอนวิธีใช้การต่อเติมภาพที่ใช้การแปรผันรวมกับการประยุกต์สำหรับซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ และการลบบทบรรยายจากอนิเมะ

(A new numerical algorithm for TV-based image inpainting with its applications for restoring ancient Thai painting images and removing subtitles from animes)

Percentage of Progression : 20 %

Submitting date 4 ตุลาคม 2561

Previous work / future works :

ศึกษาด้วยแบบสำหรับการต่อเติมภาพสำหรับภาพเดดเทาที่ใช้การแปรผัน, พัฒนาขั้นตอนวิธีสำหรับการต่อเติมภาพที่ใช้การแปรผัน รวมชนิดใหม่ และเริ่มการทดลองเชิงตัวเลขบนภาพสังเคราะห์

Advisor comments :

Advisor \_\_\_\_\_

Students(s) ภัคพล พงษ์ทวี

Record Progress

Division of Applied Mathematics, Department of Mathematics

Faculty of Science, Silpakorn University

Date : 22 พฤษภาคม 2561

No. : 2

Advisor : ผศ.ดร. นพดล ชุมชوب

Student(s) : นาย กิตพล พงษ์ทวี

Project Title :

ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขชนิดใหม่สำหรับการต่อเติมภาพที่ใช้การแปลนร่วมกับการประยุกต์สำหรับซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ  
และการลบบทบรรยายจากอนิเมะ

(A new numerical algorithm for TV-based image inpainting with its applications for restoring ancient Thai painting images and removing subtitles from animes)

Percentage of Progression : 40 %

Submitting date 22 พฤษภาคม 2561

Previous work / future works :

เสร็จสิ้นการทดลองเชิงตัวเลขบนภาพสังเคราะห์, พัฒนาขั้นตอนการหาบทบรรยายบนอนิเมะ, พัฒนาขั้นตอนวิธีสำหรับลบบท  
บรรยายอนิเมะ รวมถึงเริ่มทดสอบขั้นตอนวิธีเชิงตัวบันภาพคิลปะไทย และบทบรรยายอนิเมะ

Advisor comments :

Advisor นาย นพดล ชุมชوب

Students(s) กิตพล พงษ์ทวี

**Record Progress**

**Division of Applied Mathematics, Department of Mathematics**

**Faculty of Science, Silpakorn University**

Date : 26 กุมภาพันธ์ 2562

No. : 3

Advisor : ผศ.ดร. นพดล ชุมชอบ

Student(s) : นาย กัปพล พงษ์ทวี

Project Title :

ขั้นตอนวิธีเชิงตัวเลขชนิดใหม่สำหรับการต่อเติมภาพที่ใช้การแปรผันรวมกับการประยุกต์สำหรับซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ และการลบบทบรรยายจากอนิเมะ  
(A new numerical algorithm for TV-based image inpainting with its applications for restoring ancient Thai painting images and removing subtitles from animes)

Percentage of Progression : 60 %

Submitting date 26 กุมภาพันธ์ 2562

Previous work / future works :

เสริมสิ้นการทดลองเชิงตัวเลขเพื่อซ่อมแซมภาพศิลปะไทยและการลบบทบรรยายอนิเมะ เริ่มการอภิปรายผลที่ได้จากการทดลอง เชิงตัวเลขและสรุปผลการดำเนินการวิจัย

Advisor comments :

Advisor ดร. นพดล ชุมชอบ

Students(s) นาย กัปพล พงษ์ทวี

**Record Progress**

**Division of Applied Mathematics, Department of Mathematics**

**Faculty of Science, Silpakorn University**

Date : 9 เมษายน 2562

No. : 4

Advisor : พศ.ดร. นพกฤศ ทุมชุบ

Student(s) : นาย ภัคพล พงษ์ทวี

Project Title :

ขั้นตอนวิธีจัดซ่อมเลขหน้าใหม่สำหรับการต่อเติมภาพที่ใช้การแปรผันรวมกับการประยุกต์สำหรับซ่อมแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ และการลบbeharraya จากอนิเมะ

(A new numerical algorithm for TV-based image inpainting with its applications for restoring ancient Thai painting images and removing subtitles from animes)

Percentage of Progression : 90 %

Submitting date 9 เมษายน 2562

Previous work / future works :

เสร็จสิ้นการอภิปรายผลที่ได้จากการทดลองเชิงตัวเลขและการสรุปผลการดำเนินการวิจัย พร้อมทั้งเริ่มจัดทำรายงานวิจัยฉบับสมบูรณ์

Advisor comments :

Advisor Ad —

Students(s) ภัคพล พงษ์ทวี

**Record Progress**

**Division of Applied Mathematics, Department of Mathematics**

**Faculty of Science, Silpakorn University**

Date : 7 พฤษภาคม 2562

No. : 5

Advisor : ผศ.ดร. นพดล ชุมชอบ

Student(s) : นาย วัตตพล พงษ์ทวี

Project Title :

ขั้นตอนวิธีใช้ตัวเลขชนิดใหม่สำหรับการต่อเติมภาพที่ใช้การแปรผันรวมกับการประยุกต์สำหรับซ่อนแซมภาพจิตรกรรมไทยโบราณ และการลบบทบรรยายจากอนิเมะ

(A new numerical algorithm for TV-based image inpainting with its applications for restoring ancient Thai painting images and removing subtitles from animes)

Percentage of Progression : 100%

Submitting date 7 พฤษภาคม 2562

Previous work / future works :

เสร็จสิ้นการจัดทำรายงานวิจัยฉบับสมบูรณ์ ทุกการดำเนินงานเป็นไปตามแผนที่วางไว้

Advisor comments :

Advisor \_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_

Students(s) วัตตพล พงษ์ทวี \_\_\_\_\_