

ĐẠI HỌC ĐÀ NẮNG TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ THÔNG TIN VÀ TRUYỀN THÔNG VIỆT - HÀN Vietnam - Korea University of Information and Communication Technology

Image Restoration

Lecturer: LeNga





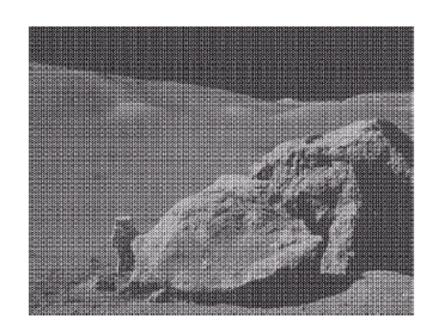
NỘI DUNG

- Phục hồi ảnh
- Nhiễu & Mô hình nhiễu
- Lọc nhiễu
 - Dùng lọc không gian
 - Dùng lọc tần số
- Loc tương thích



Phục hồi ảnh

- Nhằm khôi phục ảnh bị biến đổi
 - Xác định quá trình biến đổi và cố gắng làm quá trình ngược lại
 - Tương tự quá trình cải thiện ảnh nhưng nhiều mục đích







Nhiễu

- Nhiễu xuất hiện trong quá trình thu nhận ảnh, số hóa và truyền
 - · Cảm biến ảnh có thể bị ảnh hưởng bởi các điều kiện môi trường
 - Nhiễu có thể can thiệp vào ảnh trong quá trình truyền
- Ảnh nhiễu được mô phỏng như sau:

$$g(x, y) = f(x, y) + \eta(x, y)$$

f(x, y) là ảnh ban đầu

 $\eta(x, y)$ là nhiễu

g(x, y) ảnh sau khi bị nhiễu tác động

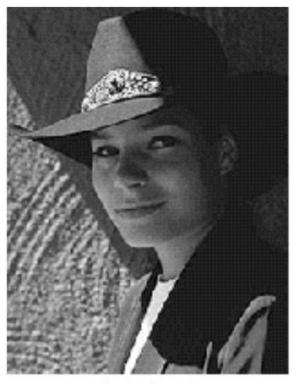
⇒Nếu xác định mô hình nhiễu, ta có thể tách nhiễu để phục hồi ảnh





Common Types of Noise

Gaussian noise: variations in intensity drawn from a Gaussian normal distribution



Original



Gaussian noise



Common Types of Noise

Impulse noise: random occurrences of white pixels



Impulse noise



Common Types of Noise

Salt and pepper noise: random occurrences of black and white pixels



Original



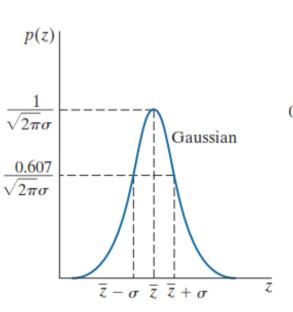
Salt and pepper noise

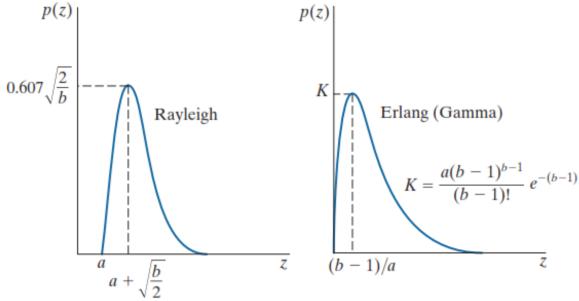


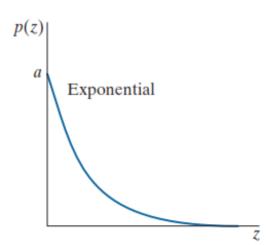
Mô hình nhiễu

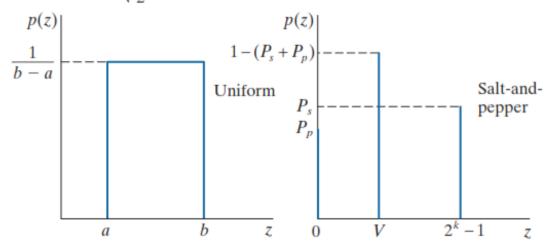
nhiều mô hình nhiễu $\eta(x, y)$ khác nhau:

- Gaussian
 - thông dụng
- Rayleigh
- Erlang
- Hàm mũ
- Đồng nhất
- Xung
 - Nhiễu muối, nhiễu hạt tiêu



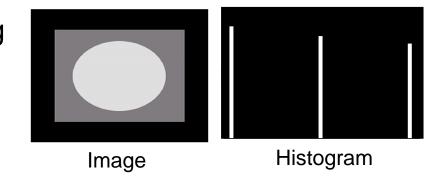


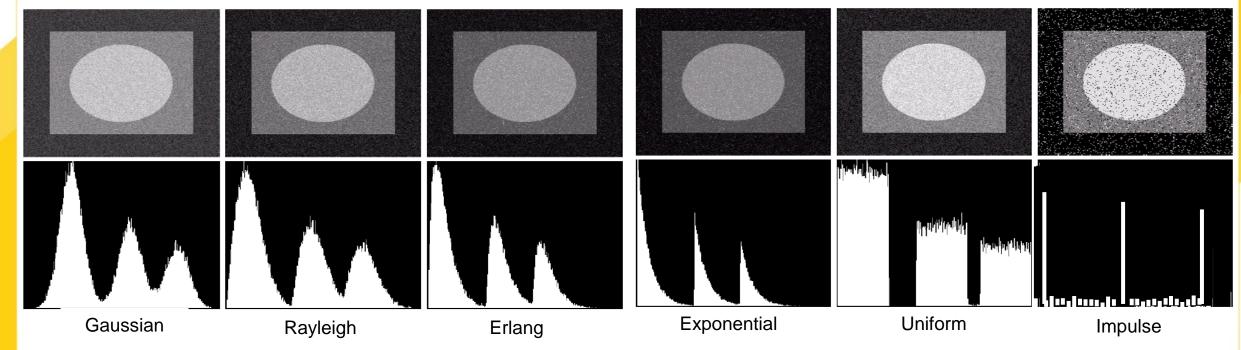






Ví dụ: biểu diễn nhiễu cộng





cộng nhiễu với các mô hình khác nhau



- Dùng lọc không gian đơn giản để loại nhiễu:
 - Trung bình số học
 - Trung bình hình học
 - Trung bình Harmonic
 - Trung bình Contraharmonic
- Trung bình số học

$$\hat{f}(x,y) = \frac{1}{mn} \sum_{(s,t) \in S_{xy}} g(s,t)$$

| 1/9 | 1/9 | 1/9 |
|-----|-----|-----|
| 1/9 | 1/9 | 1/9 |
| 1/9 | 1/9 | 1/9 |

⇒ Lọc làm mịn đơn giản, làm mờ ảnh để loại nhiễu



Trung bình hình học

$$\hat{f}(x,y) = \left[\prod_{(s,t) \in S_{xy}} g(s,t) \right]^{\frac{1}{mn}}$$

⇒ Làm mịn như trung bình số học nhưng ít làm mất chi tiết ảnh

Trung bình Harmonic

$$\hat{f}(x,y) = \frac{mn}{\sum_{(s,t)\in S_{xy}} \frac{1}{g(s,t)}}$$

⇒ Làm việc tốt với nhiễu muối nhưng không tốt với nhiễu hạt tiêu



Trung bình Contraharmonic

$$\hat{f}(x,y) = \frac{\sum_{(s,t) \in S_{xy}} g(s,t)^{Q+1}}{\sum_{(s,t) \in S_{xy}} g(s,t)^{Q}}$$

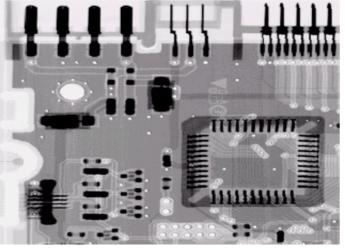
Q là bậc của bộ lọc; thay đổi Q sẽ làm thay đổi hành vi của bộ lọc

Q >0 ⇒ loại nhiễu hạt tiêu

Q <0 ⇒ loại nhiễu muối



Original Image



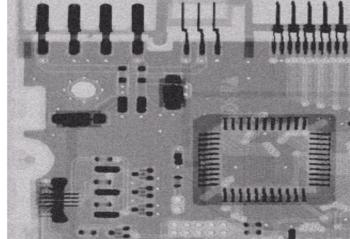
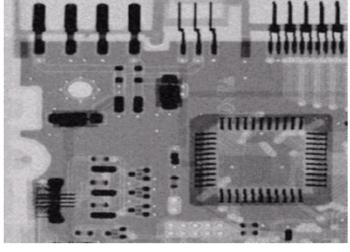
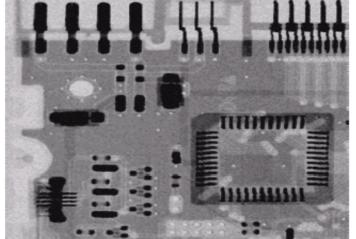


Image Corrupted By Gaussian Noise

After A 3*3 Arithmetic Mean Filter

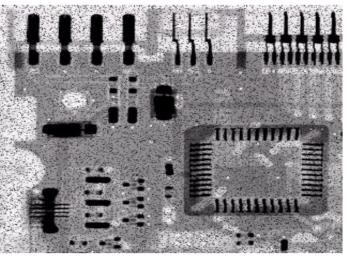




After A 3*3
Geometric
Mean Filter



Image Corrupted By Pepper Noise



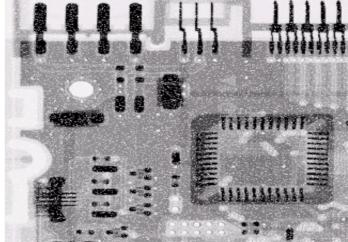
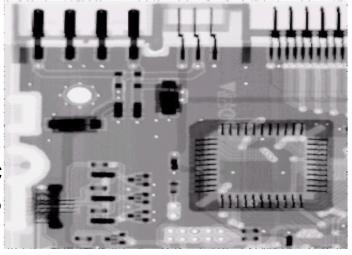
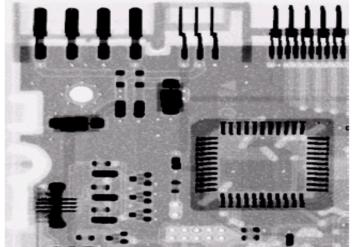


Image Corrupted By Salt Noise

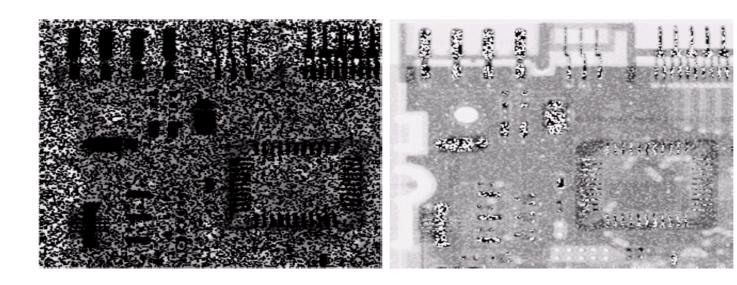
Result of Filtering Above With 3*3 Contraharmonic Q=1.5





Result of Filtering Above With 3*3 Contraharmonic Q=-1.5





Chọn không đúng giá trị của Q khi sử dụng lọc **contraharmonic** có thể mạng lại những kết quả không mong muốn



- Dùng lọc không gian dựa trên giá trị pixel lân cận của bộ lọc (lọc thống kê)
 - Loc trung vi
 - Loc Max, Min
 - Loc Midpoint
 - Loc cắt Alpha
- Loc trung vi

$$\hat{f}(x, y) = \underset{(s,t) \in S_{xy}}{median} \{g(s,t)\}$$

- ⇒không gây hiệu ứng làm mịn ảnh như các lọc trung bình,
- ⇒ Tốt cho lọc nhiễu muối và hạt tiêu



Loc Max

$$\hat{f}(x,y) = \max_{(s,t) \in S_{xy}} \{g(s,t)\}$$

Loc Min

$$\hat{f}(x, y) = \min_{(s,t) \in S_{xy}} \{g(s,t)\}$$

- ⇒ Lọc Max tốt cho loại bỏ nhiễu hạt tiêu
- ⇒ Lọc Min tốt cho loại bỏ nhiễu muối



Loc Midpoint

$$\hat{f}(x,y) = \frac{1}{2} \left[\max_{(s,t) \in S_{xy}} \{ g(s,t) \} + \min_{(s,t) \in S_{xy}} \{ g(s,t) \} \right]$$

⇒Tốt loại bỏ nhiễu Gaussian và nhiễu đồng nhất

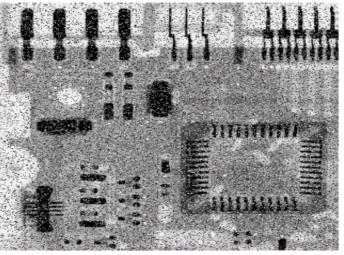
Alpha-Trimmed

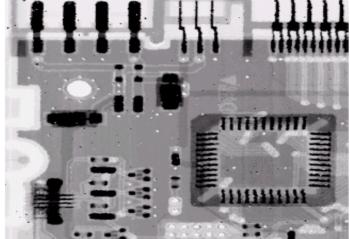
$$\hat{f}(x,y) = \frac{1}{mn-d} \sum_{(s,t)\in S_{xy}} g_r(s,t)$$

- \Rightarrow loại bỏ d/2 mức xám lớn nhất và d/2 mức xám bé nhất
- $\Rightarrow g_r(s, t)$ biểu diễn phần còn lại của mn d pixels



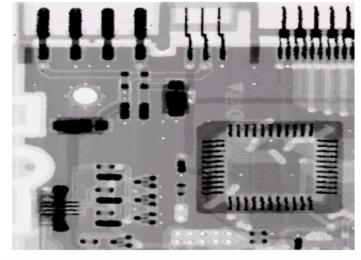
Image Corrupted By Salt And Pepper Noise

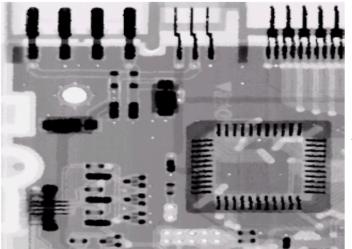




Result of 1 Pass With A 3*3 Median Filter

Result of 2 Passes With A 3*3 Median Filter

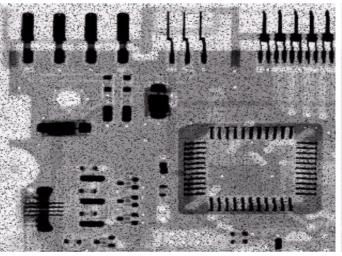




Result of 3
Passes With
A 3*3 Median
Filter



Image Corrupted By Pepper Noise



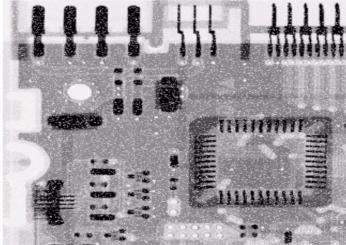
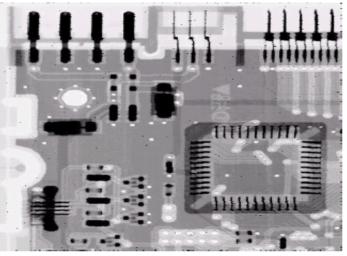
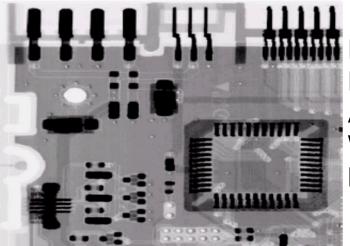


Image Corrupted By Salt Noise

Result Of Filtering Above With A 3*3 Max Filter

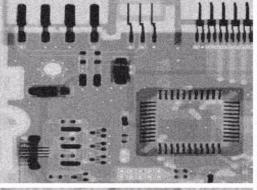




Result Of Filtering Above With A 3*3 Min Filter



Image Corrupted By Uniform Noise



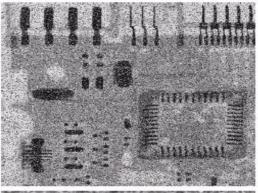
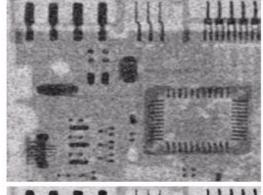
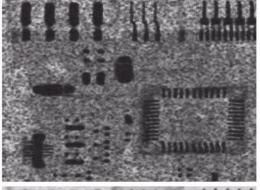


Image Further Corrupted By Salt and Pepper Noise

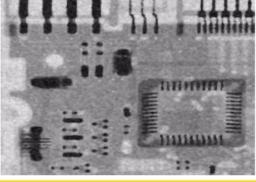
Filtered By 5*5 Arithmetic Mean Filter

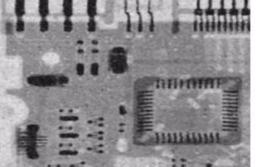




Filtered By 5*5 Geometric Mean Filter

Filtered By 5*5 Median Filter



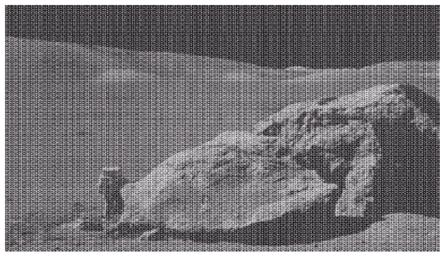


Filtered By 5*5 Alpha-Trimmed Mean Filter



Nhiễu lặp lại:

- Xuất hiện do can thiệp của điện hoặc điện từ
- Các kỹ thuật trong miền tần số nhằm loại bỏ hiệu quả các nhiễu định kỳ







Lọc loại bỏ Band

- Loại bỏ nhiễu định kỳ liên quan đến loại bỏ một phạm vi tần số trong ảnh
 - ⇒ sử dụng lọc loại bỏ Band

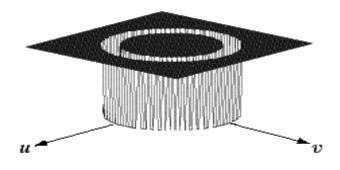
Loc loại bỏ Band lý tưởng như sau:

$$H(u,v) = \begin{cases} 1 & \text{if } D(u,v) < D_0 - \frac{W}{2} \\ 0 & \text{if } D_0 - \frac{W}{2} \le D(u,v) \le D_0 + \frac{W}{2} \\ 1 & \text{if } D(u,v) > D_0 + \frac{W}{2} \end{cases}$$

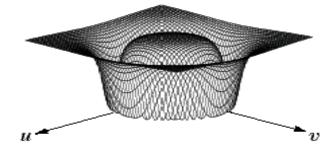


Lọc loại bỏ Band

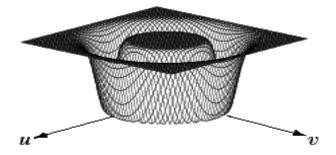
Loc loại bỏ Band lý tưởng, Butterworth và Gaussian



Ideal Band Reject Filter



Butterworth
Band Reject Filter
(of order 1)

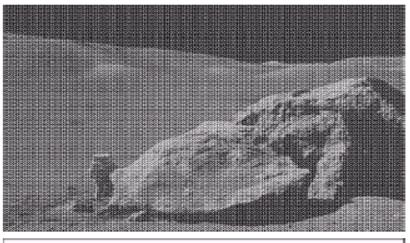


Gaussian
Band Reject Filter



Ví dụ lọc loại bỏ Band

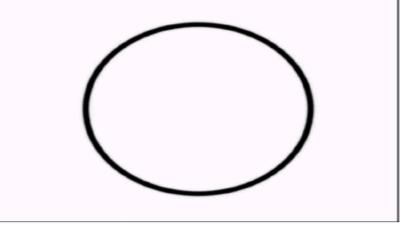
Image corrupted by sinusoidal noise





Fourier spectrum of corrupted image

Butterworth band reject filter





Filtered image





⇒ Phục hồi ảnh bằng cách loại bỏ nhiễu:

- Phục vụ nhiều mục đích hơn cải thiện ảnh
- Các kỹ thuật trong miền không gian rất hữu ích cho loại bỏ nhiễu
- · Các kỹ thuật trong miền tần số hữu ích cho loại bỏ nhiễu định kỳ



Các bộ lọc trên (không gian, tần số) áp dụng cho toàn bộ ảnh mà không để ý đến các đặc điểm của ảnh, chúng thay đổi theo pixel

⇒ **Lọc tương thích** sẽ thay đổi theo vùng lọc bên trong ảnh



Loc trung vị tương thích

- Làm việc khá tốt với các nhiễu xung khi mật độ nhiễu xung không quá lớn
- Có thể xử lý nhiễu xung cường độ cao và làm mịn đối với các nhiễu không xung
- Đặc trưng chính của lọc trung vị tương thích là kích thước bộ lọc thay đổi phụ thuộc vào đặc tính của ảnh
- ⇒ Quá trình lọc sẽ thao tác lên mỗi pixel của ảnh ban đầu và tạo ra pixel lọc
 Các khái niệm:
 - ullet z_{min} mức xám tối thiểu trong S_{xy}
 - z_{max} mức xám tối đa trong S_{xy}
 - z_{med} trung vị của mức xám trong S_{xy}
 - z_{xy} mức xám tại tọa độ (x, y)
 - S_{max} kích thước tối đa của S_{xy}



$$AI = z_{med} - z_{min}$$

$$A2 = z_{med} - z_{max}$$

If A1 > 0 and A2 < 0, Go to level B

Else increase the window size

If window size \leq repeat S_{max} level A

Else output z_{med}

Mức B:

$$B1 = z_{xy} - z_{min}$$

$$B2 = z_{xy} - z_{max}$$

If B1 > 0 and B2 < 0, output z_{xy}

Else output z_{med}



Đặc điểm chính của lọc trung vị tương thích:

- Loại bỏ nhiễu xung
- Làm mịn đối với các nhiễu khác
- Giảm méo

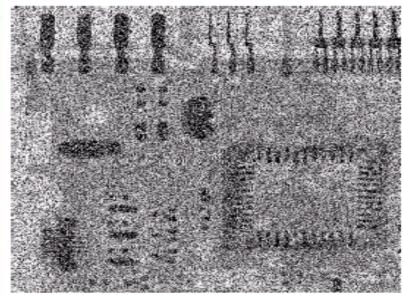
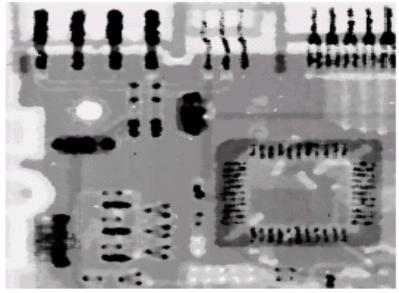
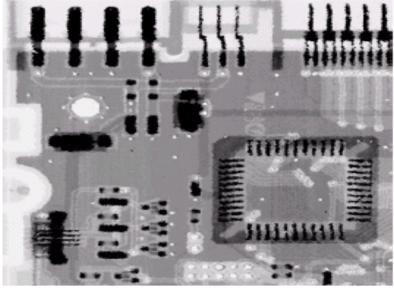


Image corrupted by salt & pepper noise with probabilities $P_a = P_b = 0.25$



Result of filtering with a 7*7 median filter



Result of adaptive median filtering with i = 7



Image Restoration



Digital Image Processing



Digital Image Processing



Thank You...!