整體介面如下:

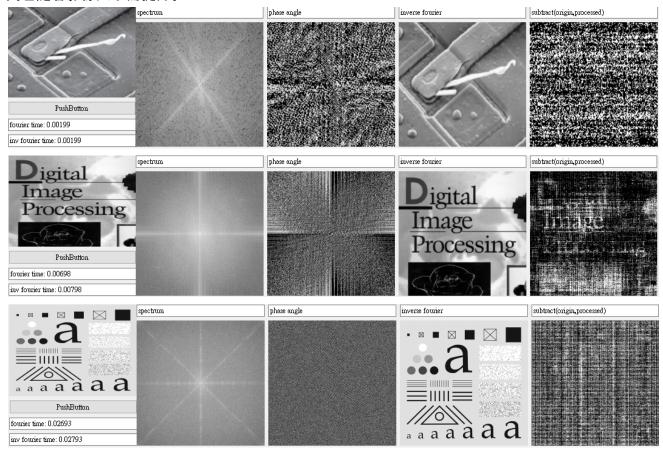


PART1:

1.將圖片處理過後與原圖相減有些微變化,但誤差大約只有一以內而已,如下圖將相減後的陣列輸出,而只有0和1是因為陣列本身是整數型態,所以誤差其實應該都是在0-1之間



2.如果從圖觀察相減的差異如下圖所示,將影像乘以255再顯示,而結果看來應該是一些雜訊之類的。運算時間如每列影像的左下角,由上到下的影像大小分別為180x134,512x512,688x688,運算時間也隨著影像大小而提升。



PART2:

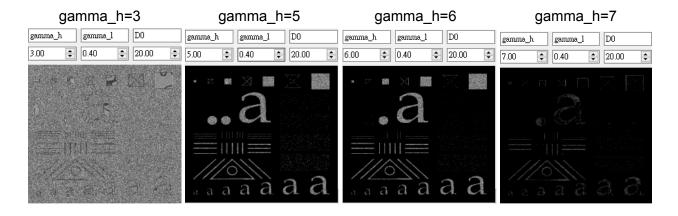
由上圖發現, high pass filter 都會將影像顏色相反過來, 而low pass filter則是保持原色。D0的增加, 會使圖片得到更多原圖的資訊, 所以D0越大圖片越清晰, 尤其從D0=10轉變到50最為明顯。而觀察旁變的黑點, 也可以明顯發現D0越大黑點數量越多。



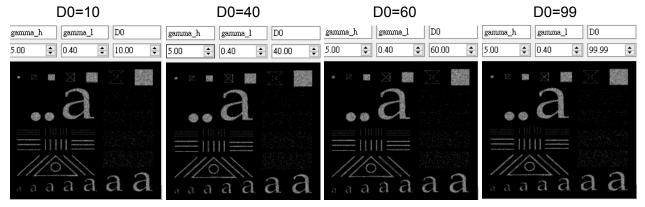
PART3:

以下三列分別改變gamma h,D0,gamma l

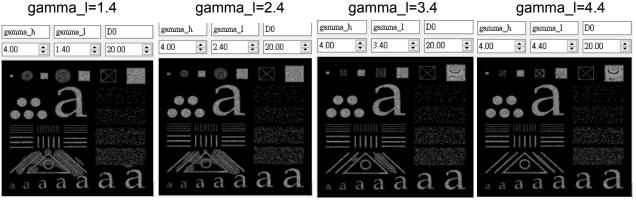
改變gamma_h可以發現一開始輸出照片很多雜訊,隨著gamma_h變大,雜訊越來越少,物件影像變清晰,而到了gamma_h=7時,影像特徵就被濾掉很多了。



隨著DO變大, 提取的特徵越多, 但是實際上肉眼看得不明顯。



隨著gamma_l變大,會將部分雜訊慢慢濾除,如左下的三角形周圍的白點逐漸被濾除。



PART4:

1.

在未加入noise的影像, 使用wiener 或inverse filter的結果是一樣的, 從公式也可以看出, 由於noise = 0, 所以wiener其實就只是1/H(u,v)。



加入noise後, niener的效果明顯比inverse filter好。比較特別的是, 當sigma=2000時, wiener處理後的影像幾乎無法看出原圖的樣貌, 反倒是sigma=20時, wiener處理的影像比較清楚。而當sigma越大, wiener的處理效果越好, 等到了sigma=2e-6時, wiener及inverse filter的效果在肉眼上看起來又接近相同了, 但是將兩個處理後的影像相減還是能發現有不同之處。

