实现功能

- 手动实现直方图均衡化
- 手动实现CLAHE

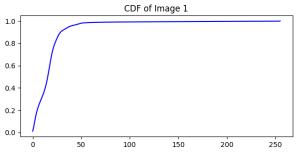
直方图均衡化

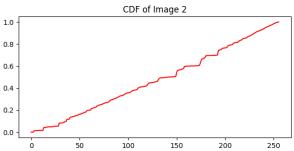
代码

```
def histogram_equalization(img):
   # 将图像从 BGR 转换为 HLS 色彩空间
   hls_img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2HLS)
   # 分离 H、L、S 三个通道
   h_channel, l_channel, s_channel = cv2.split(hls_img)
   # 保存原始 L 通道数据用于绘制 CDF
   original_1 = l_channel.copy()
   # 对 L 通道进行直方图均衡化
   h, w = 1_channel.shape
   # 手动计算原始图像的直方图和 CDF
   hist_original = np.zeros(256)
   for i in range(h):
       for j in range(w):
           hist_original[l_channel[i, j]] += 1
   cdf_original = hist_original.cumsum()
   cdf_original_normalized = cdf_original / cdf_original.max() # 归一化到 [0,1]
   # 计算均衡化映射表
   hist = hist_original
   cdf = cdf_original
   cdf_normalized = cdf * 255 / cdf[-1]
   equalization_map = cdf_normalized.astype('uint8')
   # 应用映射表进行像素值映射
   equalized_1 = np.zeros_like(1_channel)
   for i in range(h):
       for j in range(w):
           equalized_l[i, j] = equalization_map[l_channel[i, j]]
   # 合并 H、均衡化后的 L 和 S 通道
   equalized_hls = cv2.merge([h_channel, equalized_l, s_channel])
   # 将图像从 HLS 转回 BGR 色彩空间
   equalized_img = cv2.cvtColor(equalized_hls, cv2.COLOR_HLS2BGR)
   return equalized_img
```









左为原图, 右为直方图均衡化提亮后的图片。

CLAHE

代码

CLAHE算法的主要步骤为:

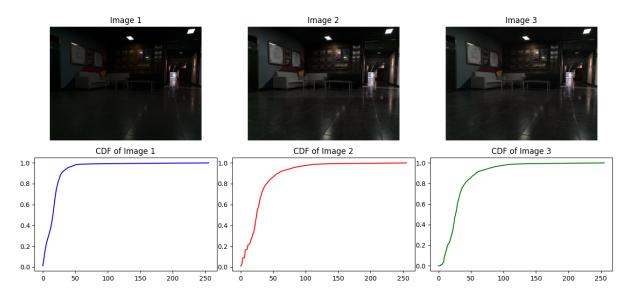
- 图像分块
- 按照预定义的阈值裁剪直方图
- 计算变换函数
- 插值来过渡块与块之间的边界

```
def clahe_algorithm(img, clip_limit=2.0, tile_grid_size=(8, 8)):
   # 将图像从 BGR 转换为 LAB 色彩空间
   lab_img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2LAB)
   # 分离 L、A、B 三个通道
   1_channel, a_channel, b_channel = cv2.split(lab_img)
   # 保存原始 L 通道用于绘制 CDF
   original_1 = l_channel.copy()
   # 获取图像尺寸
   h, w = 1_channel.shape
   # 计算每个 tile 的大小
   tile_h = h // tile_grid_size[1]
   tile_w = w // tile_grid_size[0]
   # 初始化空的数组用于存储均衡化的结果
   equalized_1 = np.zeros_like(1_channel, dtype=np.float32)
   # 对每个 tile 进行处理
   for i in range(tile_grid_size[1]):
```

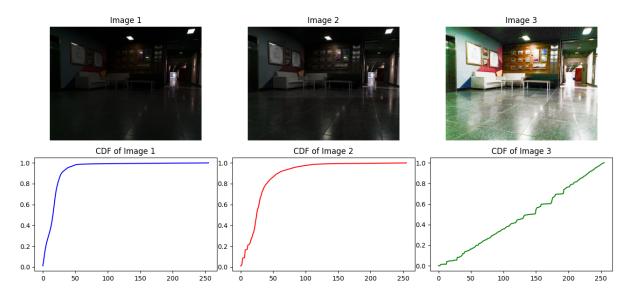
```
for j in range(tile_grid_size[0]):
       # 计算 tile 的位置
       y_start = i * tile_h
       y_end = (i + 1) * tile_h if i != tile_grid_size[1] -1 else h
       x_start = j * tile_w
       x_{end} = (j + 1) * tile_w if j != tile_grid_size[0] -1 else w
       # 提取 tile
       tile = l_channel[y_start:y_end, x_start:x_end]
       # 计算直方图
       hist = np.bincount(tile.flatten(), minlength=256).astype(np.float32)
       # 计算剪辑阈值
       clip_limit_value = clip_limit * np.mean(hist)
       # 对直方图进行剪辑
       excess = hist - clip_limit_value
       excess[excess < 0] = 0
       hist = hist.clip(max=clip_limit_value)
       # 重新分配被剪辑的像素
       redistribute = excess.sum() / 256
       hist += redistribute
       # 计算剪辑后的 CDF
       cdf = hist.cumsum()
       cdf = (cdf - cdf.min()) * 255 / (cdf.max() - cdf.min())
       cdf = cdf.astype('uint8')
       # 映射像素值
       equalized_tile = cdf[tile]
       # 将处理后的 tile 放回对应位置
       equalized_l[y_start:y_end, x_start:x_end] = equalized_tile
# 进行双线性插值,平滑 tiles 之间的过渡
# 创建网格坐标
grid_x = np.linspace(0, w, tile_grid_size[0]+1)
grid_y = np.linspace(0, h, tile_grid_size[1]+1)
grid_x = grid_x.astype(int)
grid_y = grid_y.astype(int)
# 初始化空的数组用于存储插值结果
final_1 = np.zeros_like(l_channel, dtype=np.uint8)
for i in range(tile_grid_size[1]):
   for j in range(tile_grid_size[0]):
       # 当前 tile 的四个角点
       x1, x2 = grid_x[j], grid_x[j+1]
       y1, y2 = grid_y[i], grid_y[i+1]
       # 获取当前 tile 及相邻 tiles 的中心值用于插值
       tile = equalized_1[y1:y2, x1:x2]
       # 插值
       final_1[y1:y2, x1:x2] = tile
```

将 L 通道转换为 uint8 类型 final_l = final_l.astype('uint8') # 合并均衡化后的 L 通道和原始的 A、B 通道 equalized_lab = cv2.merge([final_l, a_channel, b_channel]) # 将图像从 LAB 转回 BGR 色彩空间 equalized_img = cv2.cvtColor(equalized_lab, cv2.CoLOR_LAB2BGR) return equalized_img

结果



左中右分别为原图、手工实现的CLAHE和Opencv官方的CLAHE。



这是与HE的对比。可以看出在暗部细节以及噪点控制上更加优秀。



图像处理网页演示工具

使用方式,在浏览器中打开http://127.0.0.1:8088/即可

此网页演示提供以下图像处理工具:

- 作业: 色相饱和度/亮度调整工具 作业: 图像缩放工具 作业: 图像缩放工具 作业: XXX工具 作业: XXX工具

作业1: 色相/饱和度/亮度调整工具 作业2: 图像缩放工具 作业3: DCGAN图像生成工具 作业4: 图像去噪工具 作业5: 图像提亮工具

作业五: 图像提亮工具







通过 API 使用 🗸 · 使用 Gradio 构建 🕏

左边输入待提亮图像,右边会使用两种算法对其进行提亮。