گزارش تمرین دوم مبانی بینایی کامپیوتر

سروش جهانيان

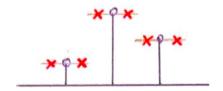
983112034

الگوريتم درونيابي تصوير Nearest Neighborhood:

متد Nearest Neighborhood یک روش درونیابی غیرتطبیقی است. ساده ترین روش برای درونیابی با کمترین میزان محاسبات و بیشترین سرعت اما ضعیف ترین کیفیت.

الگوريتم : نزديكترين پيكسل را به پيكسل ناشناخته شناخته شده اختصاص مي دهيم.

شکل زیر قانون درونیابی Nearest Neighborhood را در یک بعد نشان میدهد.



نقاط آبی نشان دهنده پیکسل های ورودی عکس هستند.

ضربدر های قرمز نشان دهنده پیکسل های خروجی عکس هستند.

خطوط خاکستری تصویر پیوسته ای هستند که از تصویر ورودی بازسازی می شوند.

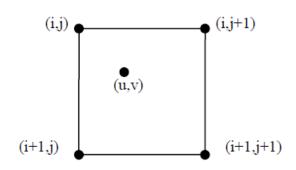
در درونیابی Nearest Neighborhood محل نقطه p در تصویر بزرگ شده به مختصات عکس اصلی تبدیل می شود. p در فاصله بین p و نقاط همسایگی p حساب می شود.

داريم :

پیکسل	مختصات پیکسل
А	(i, j)
В	(i, j+1) (i+1, j) (i+1, j+1)
С	(i+1, j)
D	(i+1, j+1)

برای یافتن مختصات (p(u, v :

محاسبه فاصله p(u, v) با 4 همسایگی خود و انتخاب نزدیک ترین همسایه برای جایگزینی



4×4 به 2×2 پک مثال برای تبدیل عکس 2×2 به

1	2
3	4

بزرگنمایی با فاکتور 2:

P1	P2	?	?
?	?	?	?
?	?	Р3	Ş
?	?	?	?

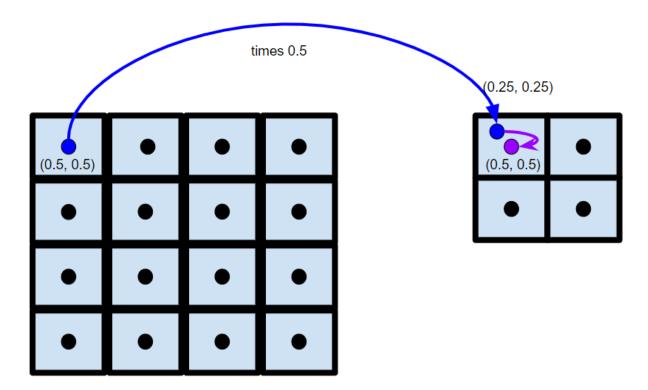
ابتدا باید سیستم مختصات پیکسل خود را ایجاد کنیم.

اندازه طول و عرض هر پیکسل با مختصات مقدار مرکزی آن تعریف می شود. یعنی اگر اندازه هر پیکسل در عکس ورودی یک در یک باشد برای پیکسل 1 تا 4 داریم :

مختصات پیکسل	پیکسل
(0.5, 0.5)	1
(1.5, 0.5)	2
(0.5, 1.5)	3
(1.5, 1.5)	4

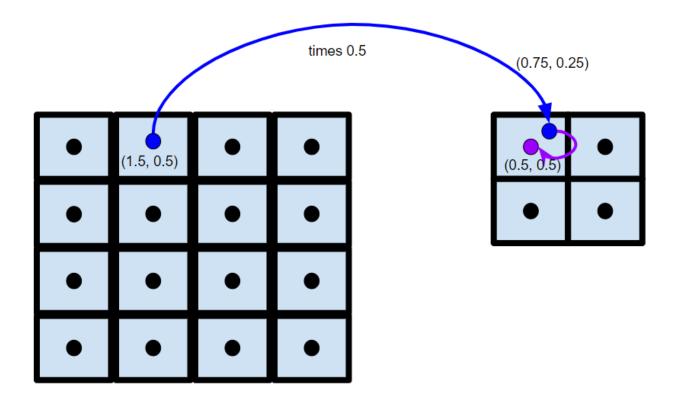
حال برای پیکسل p1 داریم:

مختصات p1 در عکس بزرگنمایی شده (0.5, 0.5) است. ضریب بزرگنمایی هم 2 است بنابراین مختصات طول و عرض p1 در قسیم بر 2 می کنیم که می شود (0.25, 0.25). نزدیک ترین پیکسل به (0.25, 0.25) در عکس اصلی 1 است (0.5, 0.5). بنابراین p1 مقدار پیکسل 1 را می گیرد.



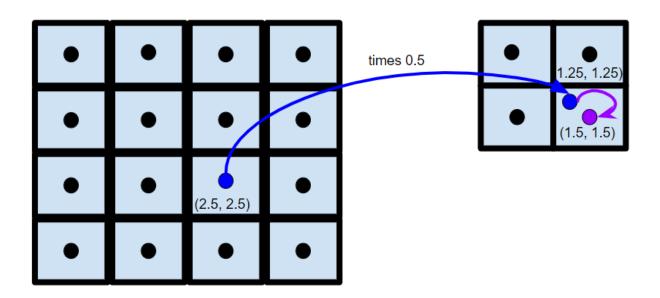
طبق همین روش برای p2 داریم :

مختصات p2 در عکس بزرگنمایی شده (1.5, 0.5) است. ضریب بزرگنمایی هم 2 است بنابراین مختصات طول و عرض p2 در تقسیم بر 2 می کنیم که می شود (0.75, 0.25). نزدیک ترین پیکسل به (0.75, 0.25) در عکس اصلی 1 است (0.5, 0.5). بنابراین p2 هم مقدار پیکسل 1 را می گیرد.



و برای p3 داریم:

مختصات p3 در عکس بزرگنمایی شده (2.5, 2.5) است. ضریب بزرگنمایی هم p3 است بنابراین مختصات طول p3 و عرض p3 را تقسیم بر p3 می کنیم که می شود p3 را p3 در p3 را تقسیم بر p3 می کنیم که می شود p3 مقدار پیکسل p3 را می گیرد.



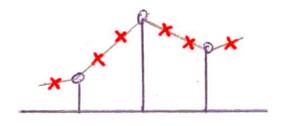
بنابراین داریم :

1	1	2	2
1	1	2	2
3	3	4	4
3	3	4	4

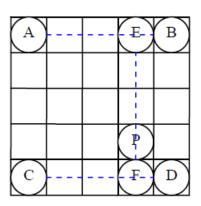
الگوريتم درونيابي تصوير Bilinear :

متد Bilinear نقاط درون یابی شده روی قطعات خطوط مستقیمی قرار دارند که نقاط شبکه مجاور را به هم متصل می کنند. چون عکس ها دوبعدی هستند به این روش Bilinear گفته می شود.

نتایج این روش معمولا بهتر از روش قبل است اما ساختارهای با فرکانس بالا به درستی درون یابی نشده اند.



در درونیابی Bilinear محل نقطه p در تصویر بزرگ شده به مختصات عکس اصلی تبدیل می شود. سپس تاثیر گذاری چهار نقطه p و p محاسبه می شود. هر چه این نقاط به p نزدیک تر باشند اثر گذاری بیشتری دارند.



داريم :

مختصات پیکسل	پیکسل
(i, j)	Α
(i, j+1)	В
(i, j+1) (i+1, j) (i+1, j+1)	С
(i+1, j+1)	D

برای یافتن مختصات (p(u, v :

E محاسبه تاثیر گذاری A و B و مشخص کردن به عنوان B

$$f(i, j+v) = [f(i, j+1) - f(i, j)]v + f(i, j)$$

F محاسبه تاثیرگذاری D و D و مشخص کردن به عنوان -2 f(i+1,j+v) = [f(i+1,j+1)-f(i+1,j)]v + f(i+1,j)

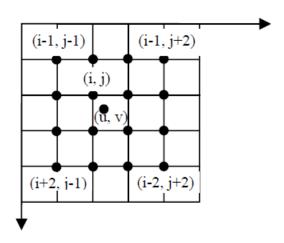
P محاسبه تاثیر گذاری E و F و مشخص کردن به عنوان F

$$f(i+u, j+v) = (1-u)(1-v)f(i, j) - (1-u)vf(i, j+1)$$

+ $u(1-v)f(i+1, j) + uvf(i+1, j+1)$

الگوريتم درونيابي تصوير Bicubic :

درونیابی Bicubic شبیه به درونیابی Bilinear است. برای پیکسل p در عکس تقویت شده حوزه آن به 16 پیکسل مجاور آن گسترش می یابد. سپس مقدار p با توجه به این 16 پیکسل محاسبه میشود (با توجه به فاصله آنها از p).



در مقایسه با الگوریتم درونیابی Bilinear این روش نقاط بیشتری را در اندازه گیری دخیل کرده و از الگوریتم پیچیده تری برخوردار است.

دياگرام درون يابي غير خطي الگوريتم:

