

LPG-PCA



姓 名： 陈东鑫

学 号： 1173710204

所学专业： 软件工程

课程名称： 数字媒体技术

提交日期：

1. 算法介绍

对一幅图片，首先使用 LPG 算法进行像素分组，找出最能代表当前像素所在邻域的几块像素块，进行 PCA 处理。由于假设噪声是较小的且均值为 0，所以在 PCA 处理时会被过滤，重新解析出该像素点，将其作为该像素点的新值，写入到图像中

1.1 LPG 算法介绍

对于某个像素点，划分其周围 $L \times L$ 范围的大邻域和 $K \times K$ 范围的小邻域，其中 $K < L$ ，在给定的大邻域内，将会有 $(L-K+1) \times 2$ 个小邻域，将小邻域内的像素转换为列向量记为 x_i ，而中间像素的小邻域所形成列向量记为 x_0 。计算

$$e_i = \frac{1}{m} \sum_{k=1}^m \overrightarrow{x_0}(k) - \overrightarrow{x_i}(k)^2 \approx \frac{1}{m} \sum_{k=1}^m \overrightarrow{x_0}(k) - \overrightarrow{x_i}(k)^2 + 2\sigma^2$$

找出最小的 n 个，水平方向排列构成中间像素点的表征矩阵。对该矩阵做均值归一化。

1.2 LPG 算法实现

```
1. focus = cls.img[i - L_radius:i + L_radius + 1, j - L_radius:j + L_radius + 1].copy()
2. x0 = focus[L_radius - K_radius:L_radius - K_radius + 3, L_radius -
3.           K_radius:L_radius - K_radius + 3].reshape((-1, 1))
4. coordinate_e = {}
5. X = x0.copy()
6. temp = [[[ for one in range(cls.L - cls.K + 1)]
7.           for two in range(cls.L - cls.K + 1)]
8.
9. # 计算 ei, 选出最小的那 10 个(n 个)作为样本, 保存在 X 中
10. # X 的 shape 为(m, n)
11. for fcRow in range(cls.L - cls.K + 1):
12.     for fcCol in range(cls.L - cls.K + 1):
13.         if fcRow == fcCol and fcCol == L_radius:
14.             continue
15.         xi = focus[fcRow:fcRow + 3, fcCol:fcCol + 3].reshape((-1, 1))
16.         ei = np.mean(x0 - np.power(xi, 2))
17.         coordinate_e[(fcRow, fcCol)] = ei
18.         temp[fcRow][fcCol] = xi
19.
```

```

20. sortItems = sorted(coordinate_e.items(), key=lambda kv: kv[1])
21. for item in sortItems[0:cls.n - 1]:
22.     X = np.hstack([X, temp[item[0][0]][item[0][1]]])
23. # print(X.shape)
24.
25. # 均值归一化
26. average = np.mean(X, axis=1).reshape((-1, 1))
27. X = X - average

```

1.3 PCA 算法介绍

求出原始矩阵的协方差矩阵 cov ，计算其特征值和特征向量，选取最大的几个特征组成 PCA 转换矩阵 P ，进行计算。

1.4 PCA 算法实现

```

1. # PCA
2. covMat = np.cov(X)
3. vals, vects = np.linalg.eig(np.mat(covMat))
4. valIndice = np.argsort(vals)
5. n_valIndice = valIndice[-1:-(cls.n + 1):-1]
6. transform = vects[:, n_valIndice]
7. Y = np.dot(transform, X)
8.
9. # transforming back
10. inverse_transform = np.linalg.inv(transform)
11. X_back = np.dot(inverse_transform, Y)
12. X_ave = X_back + average
13. pixel = X_ave[int(cls.m / 2), 0]
14. cls.denoise[i][j] = int(pixel)

```

2 效果

从左到右分别是原图，第一阶段后的图，第二阶段处理后的图：

图片	原图 PSNR	一次 PSNR	二次 PSNR
barbara	68.1308036086791	65.53648530008832	62.235313465279944
cameraman	68.1308036086791	61.94512650151645	57.88451207023456
house	68.1308036086791	69.49224778077047	66.56432437891911
lena	68.1308036086791	61.88966029651779	58.06086062321309
Monarch	68.1308036086791	62.189517489232415	58.3885300416393
p_bar	68.1308036086791	65.5915296975149	62.40039825645232

Parrot	68.1308036086791	66.39665727772837	62.74875737536881
Tower	68.1308036086791	66.73872541178103	62.96113016994859



报 告 评 语

教师签字:

日 期:

成 绩	
-----	--