# Seam Carving

## **Step 0:**介绍

原论文: Avidan and Shamir, "Seam Carving for Content-aware Image Resizing," SIGGRAPH 2007.

这篇文章讲了一种通过自动寻找到的缝隙,用最佳的操作方式对图像的尺寸进行缩放的方法,它跟别的图像尺寸变换方法不一样的地方是,它会通过对图像内容的感知来保持图像的重要内容信息不受损失,我用下图来做一个例子:

下面是一张需要被处理的原始图像(猜猜这个建筑是?):



下面是用普通的缩放方法对图像进行处理的结果,你可以看到由于图像的高被压缩,因此图像中的关键内容都发生了形变:



下面这张则是Seam Carving后的结果,你可以看到图像的重要内容的形变要远小于传统的方法:



你的任务是根据相关材料,按照步骤实现该算法。在实验开始前,请确保你的编程环境是 NOI Linux 2.0。

#### 下发材料包括:

- Seam Carving.pdf 也就是这篇文章。
- CImg库参考手册中文版.pdf 注意该手册是比较老的版本,不一定准确,你需要对照 VSCode内的提示(当你在VSCode里写了一个CImg库的函数,把鼠标移到函数上等一等,会有VSCode生成的提示)得到准确写法。
- imret.pdf 原论文。
- 1.bmp 待处理的图片。
- CImg.h 图像处理库。
- 1.cpp, 2.cpp, 3.cpp 示例代码文件。

# **Step 1:** 图片预处理 **10pts**

本实验使用CImg库对图片进行处理。CImg库只包含了一个名为 CImg.h 的头文件,你可以在下发文件中找到。

我们将使用CImg库加载一张图片,你后续的seam carving也会在该图片上进行。

```
// 1.cpp
#include "CImg.h"
using namespace cimg_library;
int main()
{
    CImg<unsigned char> image("1.bmp");
    // 输出图像的宽、高、三维图像的深度(由于这是二维图像所以深度为1)、色彩通道数
    (RGB图像通道为3)
    printf("%d %d %d
%d\n",image.width(),image.height(),image.depth(),image.spectrum());
    // 显示原图
    image.display("Original Image");
    return 0;
}
```

然后使用命令 g++ 1.cpp -o 1 -O2 -L/usr/X11R6/lib -lm -lpthread -lX11 即可编译。可以 ./1 运行一下该程序观察运行效果。

然后,我们将这幅彩色的图片灰度化,灰度化是将一幅彩色图像转换为灰度化图像的过程。 彩色图像通常包括R、G、B三个分量,分别显示出红绿蓝等各种颜色,灰度化就是使彩色图像的R、G、B三个分量相等的过程。灰度图像中每个像素仅具有一种样本颜色,其灰度是位于黑色与白色之间的多级色彩深度,灰度值大的像素点比较亮,反之比较暗,像素值最大为255(表示白色),像素值最小为0(表示黑色)。

一种常见的方法是将RGB三个分量求和再取平均值,但更为准确的方法是设置不同的权重,将RGB分量按不同的比例进行灰度划分。比如人类的眼睛感官蓝色的敏感度最低,敏感最高的是绿色,因此将RGB按照0.299、0.587、0.114比例加权平均能得到较合理的灰度图像。

在CImg中,我们可以使用 cimg\_forxY(img, x, y) 循环遍历图片上的每个像素,这其实是一个宏,原定义是 for (int y = 0; y<(int)((img).\_height); ++y) for (int x = 0; x<(int)((img).\_width); ++x) 。然后用 img(x,y,z,c) 访问图片在(x,y,z,c)处的像素(z表示图像的深度,c表示图像的色彩通道,c=0表示红色通道,c=1表示绿色通道,c=2表示蓝色通道,注意,下标都是从0开始的)。

请自行实现把彩色图片灰度化的相关代码。代码结构可以参考下面给出的代码,但关键代码需要自己补全。

```
// 1.cpp
#include "CImg.h"
using namespace cimg_library;
int main()
```

到这里,我们就完成了图片的预处理工作。

### Step 2: 图像梯度计算 20pts

在高等数学中,梯度定义如下:对于连续的二维函数f(x,y),其在点(x,y)处的梯度是下面的二维向量:

$$abla f(x,y) = \left\{ egin{array}{l} rac{\partial f(x,y)}{\partial x} \ rac{\partial f(x,y)}{\partial y} \end{array} 
ight\}$$

其中,  $\frac{\partial f(x,y)}{\partial x} = \lim_{\epsilon \to 0} \frac{f(x+\epsilon,y)-f(x,y)}{\epsilon}$ ,即f在(x,y)处对x求偏导;  $\frac{\partial f(x,y)}{\partial y} = \lim_{\epsilon \to 0} \frac{f(x,y+\epsilon)-f(x,y)}{\epsilon}$ ,即f在(x,y)处对y求偏导。

梯度的幅值作为变化率大小的度量,其值为梯度向量的L2范数(二维向量(a,b)的Ln范数定义为 $\sqrt[n]{a^n+b^n}$ ,高维向量以此类推),即 $|\nabla f(x,y)|=\sqrt{(\frac{\partial f(x,y)}{\partial x})^2+(\frac{\partial f(x,y)}{\partial y})^2}$ 。

对于离散的二维离散函数f(x,y),可以用有限差分作为梯度幅值的一个近似,如下式所示。

$$|
abla f(x,y)| = \sqrt{(f(x+1,y) - f(x,y))^2 + (f(x,y+1) - f(x,y))^2}$$

尽管梯度幅值和梯度两者之间有着本质的区别,但在数字图像处理中提到梯度时,往往不加 区分,即将上式的梯度幅值称为梯度。

上式中包括平方和开方,不方便计算,因此可近似为绝对值的形式,实际上就是用L1范数代替了L2范数:

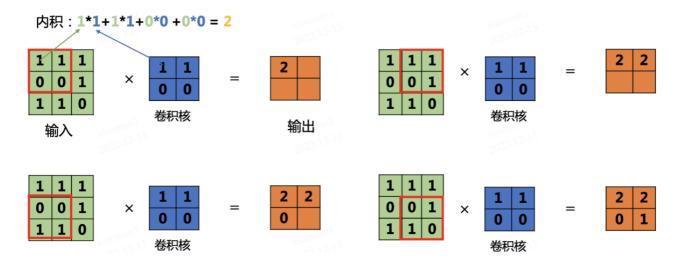
$$|
abla f(x,y)| = |f(x+1,y) - f(x,y)| + |f(x,y+1) - f(x,y)|$$

而在实际使用中,经常被采用的是另外一种近似梯度——Robert交叉梯度:

$$|
abla f(x,y)| = |f(x+1,y+1) - f(x,y)| + |f(x,y+1) - f(x+1,y)|$$

下面我们介绍图像上的二维卷积(其实是二维相关),便于用卷积的语言来阐述图像梯度的计算。

卷积是通过一定大小的卷积核作用于图像的局部区域,将局部图像区域的像素值与卷积核中的数据做内积运算,如下图:



假设输入是一个3×3的单通道图像(可以将图像看作一个矩阵),卷积核为2×2矩阵。 首先,从左上角开始在输入矩阵上选择一个与卷积核大小一致(2×2)的"窗口",然后, 将该"窗口"中的数值与卷积核中的数值做内积运算(将对应位置的数据相乘,之后相加)。 最后,依次向右、向下滑动窗口,覆盖整个输入矩阵,获得输出矩阵。

那么,用卷积的语言来考虑Robert交叉梯度,会发现Robert交叉梯度的卷积核有两个,分别是:

$$\omega_1=egin{cases} -1 & 0 \ 0 & 1 \end{pmatrix}\!,\;\; \omega_2=egin{cases} 0 & -1 \ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

其中, $\omega_1$ 对接近 $45^{\circ}$ 边缘有较强响应; $\omega_2$ 对接近 $-45^{\circ}$ 边缘有较强响应。

有了前面学习的卷积知识,只要分别以 $\omega_1$ 和 $\omega_2$ 为卷积核,对原图像进行卷积就可得到输出矩阵 $G_1$ 和 $G_2$ ,而根据公式,最终的Robert交叉梯度为:  $G=|G_1|+|G_2|$ 。

由于计算卷积时奇数尺寸的卷积核更常用(因为奇数尺寸的卷积核有中心点),下面再介绍一种大小为3×3的Sobel卷积核。

$$\omega_1 = egin{cases} -1 & -2 & -1 \ 0 & 0 & 0 \ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}\!, \;\; \omega_2 = egin{cases} -1 & 0 & 1 \ -2 & 0 & 2 \ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

其中, $\omega_1$ 对水平边缘有较强响应; $\omega_2$ 对竖直边缘有较强响应。

同样的,分别以 $\omega_1$ 和 $\omega_2$ 为卷积核,对原图像进行卷积就可得到输出矩阵 $G_1$ 和 $G_2$ ,而根据公式,最终的Sobel梯度为:  $G=|G_1|+|G_2|$ 。

下面,请在Step 1计算得到的灰度图的基础上,利用Sobel卷积核计算灰度图的Sobel梯度。

注意:根据上文描述,一幅 $n \times m$ 的图片在计算Sobel梯度后分辨率会变成  $(n-2) \times (m-2)$ ,即最外层一圈的像素不会被循环遍历到。但是实际运算中我们也对最外层一圈的像素计算梯度,此时超出原图像边界的像素定义为与它最近的有效像素的值,这也被称为诺依曼边界条件(Neumann border condition)。

请自行实现计算灰度图的梯度的相关代码。可能你会用到**3** × **3**邻域遍历,请参考CImg库参考手册的**2**.6.4节,由于版本更新,新版的 cimg\_for3x**3** 宏在使用时增加了一个参数 type,即 cimg\_for3x**3**(img, x, y, z, v, I, type)。代码结构可以参考下面给出的代码,但关键代码需要自己补全。

```
// 2.cpp
#include "CImg.h"
using namespace cimg_library;
int main()
{
 CImg<unsigned char> image("1.bmp");
 // 创建灰度图(注意灰度图只有一个颜色通道)
 CImg<unsigned char> gray(image.width(),image.height(),1,1);
 // 灰度图像素清零
 gray.fill(0);
   从原图计算得到灰度图,此处代码需要自己实现
 */
 // 创建一幅和灰度图分辨率相同的梯度图
 CImg<int> grad(gray);
   从灰度图计算得到梯度图, 此处代码需要自己实现
 grad.display("Grad");
 return 0:
}
```

#### Step 3: Seam Carving 40pts

先介绍Seam Carving的算法思想。由于梯度越大,表示图像内容变化越大,如果把这些像素删掉,对图像内容影响就很大。所以为了缩小图片大小,应该删去那些梯度较小的像素。但是如果删去若干个梯度最小的像素,这些像素在图上分布是分散的,删去以后会导致图像不连续,所以删去的像素应该本身具有一定的连续性,比如,形成一条"狭缝"(seam)。

再介绍Seam Carving的算法流程。假设原图的宽为n像素,高为m像素,要把原图的宽度减少k像素。

首先, 计算图片的灰度图。

然后循环k次,每次对图片的灰度图计算梯度图G,然后从梯度图G上从上至下找一条长度为m的路径 $(x_i,y_i)$ ,满足 $x_i=i, |y_{i+1}-y_i| \leq 1$ ,且最小化 $\sum_{i=1}^m G(x_i,y_i)$ 。然后把这条路径对应的像素(就是刚才所说的"狭缝")在原图和灰度图上删掉。在删去狭缝的时候,你可能会用到函数CImg<T> img.get\_crop(int x1, int y1, int x2, int y2),该函数从原图 img 的 $[x_1,x_2] \times [y_1,y_2]$ 区域截取一块返回作为新的图像。

输出删去 k条路径后的图片,此时原图的宽度就减少了k像素。

请自行实现Seam Carving算法,并且输出宽度减少了128像素以后的图片。代码结构可以参考下面给出的代码,但关键代码需要自己补全。

```
// 3.cpp
#include "CImg.h"
using namespace cimg_library;
int k=128;
int main()
{
 CImg<unsigned char> image("1.bmp");
 // 创建灰度图(注意灰度图只有一个颜色通道)
 CImg<unsigned char> gray(image.width(),image.height(),1,1);
 // 灰度图像素清零
 gray.fill(0);
   从原图计算得到灰度图, 此处代码需要自己实现
 */
 while(k--) {
   // 创建梯度图(注意梯度图只有一个颜色通道)
   CImg<int> grad(gray);
   /*
     从灰度图计算得到梯度图, 此处代码需要自己实现
```

# **Step 4:** 其他应用 **30pts**

自行从下面两个选题中选择一个实现(可以自己想,也可以阅读原论文作为参考):

- 运用Seam Carving算法为原图的宽度增加k=128像素。
- 人为指定一块原图的 $[x_1,x_2] \times [y_1,y_2]$ 区域,这块区域被保护起来,"狭缝"不优先 从该区域中经过,起到人为保护图像中某块内容的效果,如下图:



