

1.1

直方图均衡化不为线性操作。

其公式如下

$$s = T(r) = \sum_{j=0}^k P_r(r_j) = \sum_{j=0}^k \frac{n_j}{n}, k = 0, 1, 2, \dots, L-1$$

当 $j=0$ 时 即 $r_0=0, s = n_0/n$

当 $j=L-1$ 时 即 $r_{L-1} = 1, s = 1$

假设为线性操作，则有 $s = kr + b$

即斜率 $k = (1 - n_0/n) / (r_{L-1} - r_0) = 1 - n_0/n$

当 $j=1$ 时，即 $r_1=1/(L-1), s=n_0/n+n_1/n$

其与 $j=0$ 时

计算得出斜率 $k_1 = (n_0/n + n_1/n - n_0/n) / (r_1 - r_0) = (L-1) * (n_1/n)$

当 $n_0 \neq n - (L-1) * n_1$ 即 $k_1 \neq k$

所以直方图均衡化为非线性。

1.2

1、

15/16 25/16 25/16 15/16

25/16 5/2 5/2 25/16

25/16 5/2 5/2 25/16

15/16 25/16 25/16 15/16

2、

平滑的主要作用是去除细小的细节(噪声)提取大的目标,从而得到感兴趣物体的一个大致描述。

3、

相关的计算步骤:

(1) 移动相关核的中心元素,使它位于输入图像待处理像素的正上方

(2) 将输入图像的像素值作为权重,乘以相关核

(3) 将上面各步得到的结果相加做为输出

卷积的计算步骤:

(1) 卷积核绕自己的核心元素顺时针旋转180度

(2) 移动卷积核的中心元素,使它位于输入图像待处理像素的正上方

(3) 在旋转后的卷积核中,将输入图像的像素值作为权重相乘

(4) 第三步各结果的和做为该输入像素对应的输出像素

超出边界时要补充像素,一般是添加0或者添加原始边界像素的值

可以看出他们的主要区别在于计算卷积的时候,卷积核要先做旋转。

而计算相关过程中不需要旋转相关核。

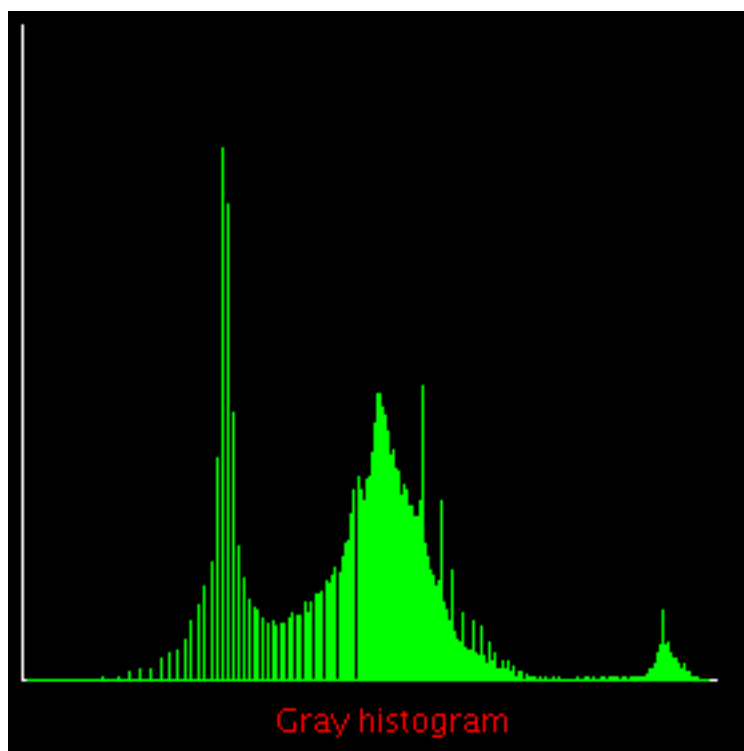
4、

利用平滑滤波器减噪和模糊处理，利用均值滤波器去掉不相干的细节，
“不相干”即与滤波掩膜尺寸相比，较小的像素区域。

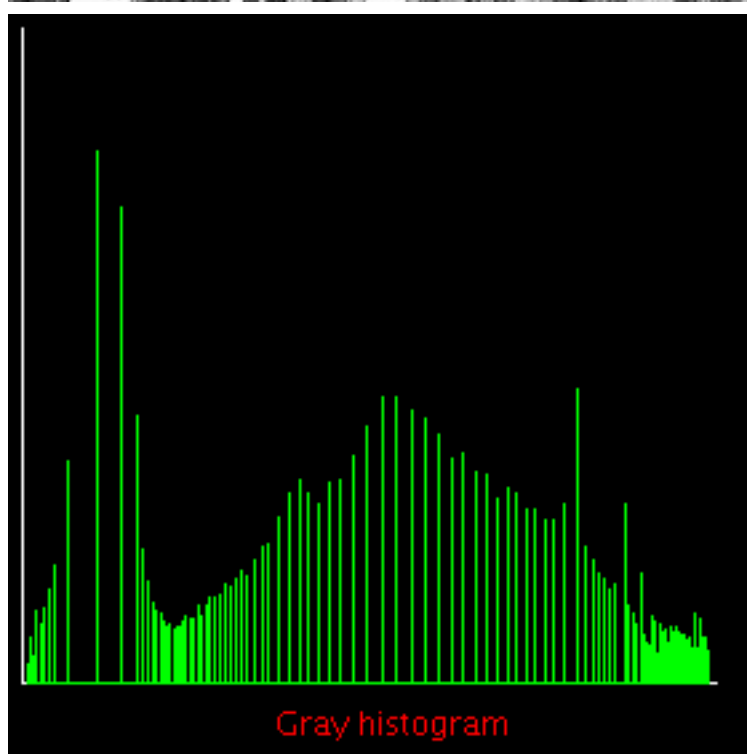
2、

2.2

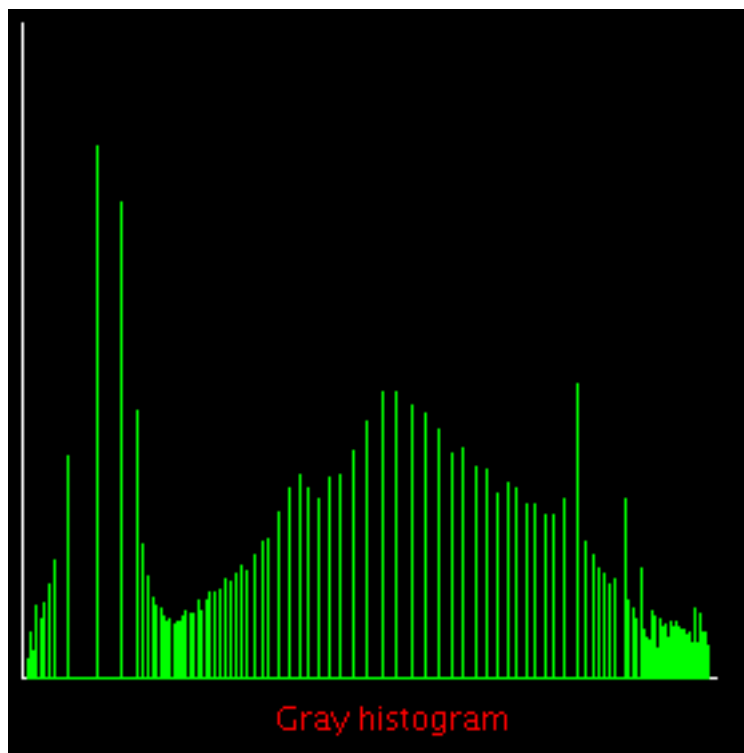
1、



2、



3、第二次均衡化



第一次直方图均衡化与第二次的结果完全相同。

第一次均衡化的结果为

$$s_k = T(r_k) = (L-1) \sum_{j=0}^k P_r(r_j)$$

$$= (L-1) \sum_{j=0}^k \frac{n_k}{n}, \quad k = 0, 1, 2, \dots, L-1$$

即当 $S_t = S_{t+1} = S_{t+2} = \dots = S_m$, 则有

$$n(S_t) = n(S_{t+1}) = \dots = n(S_m) = n(t) + n(t+1) + \dots + n(m)$$

则有

$$S_m = (L-1) \sum_{t=0}^m \frac{n(m)}{n}$$

第二次均衡时

$$Z_k = (L-1) \sum_{j=0}^k \Pr(r_j) = (L-1) \sum_{j=0}^k \frac{n_k}{n}$$

$$k = 0, 1, 2, \dots, L-1$$

当 $r_k = S_t, S_{t+1}, \dots, S_m$ 时, 有

$$n(r_k) = n(S_m) = n(t) + n(t+1) + \dots + n(m)$$

$$Z_k = (L-1) \sum_{j=0}^k \frac{n(S_m)}{n} = (L-1) \sum_{t=0}^m \frac{n(m)}{n}$$

所以 $Z_k = S_m$, 且 $n(Z_k) = n(t) + n(t+1) + \dots + n(m)$

其概率分布直方图完全相同。

4、直方图均衡化算法。

a、开一个长度为 256 的数组 `histogtam`，并遍历灰度图矩阵 `gray`，记录该图灰度 0~255 分别分布的个数

b、初始化一个变量 `sum` 为 0

开一个 256 的数组 `T`, 记录灰度图中初始灰度值 `r` 经过算法转

化后对应的 s 值

c、 r 从 $0 \sim 255$ 执行循环，

循环体： $\text{sum} += \text{histogram}[r]$

$$s = (256-1) * \text{sum} / \text{灰度中像素点个数 } n$$

$$T[r] = s$$

d、新开一个像素矩阵 `newgray`，遍历原来灰度图的像素矩阵 `gray`，将 `rgb` 值 r 通过数组 `T` 转换成 s 赋值给 `newgray`

即 `newgray[i][j] = T[gray[i][j]]`;

e、输出图像。

就获得所对应的图像。

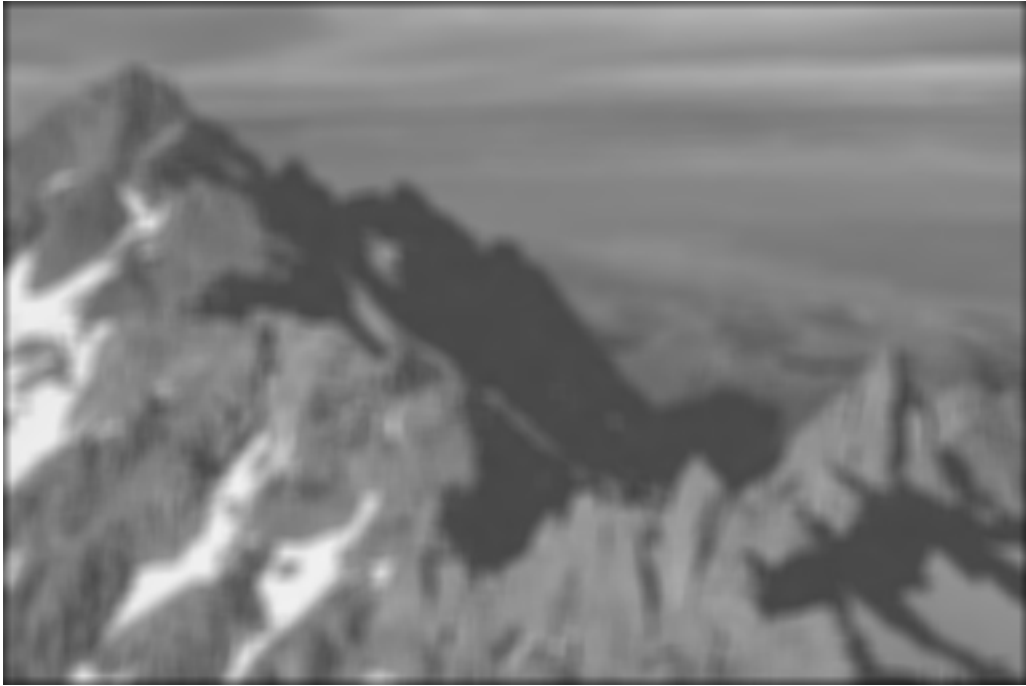
2.3

1、

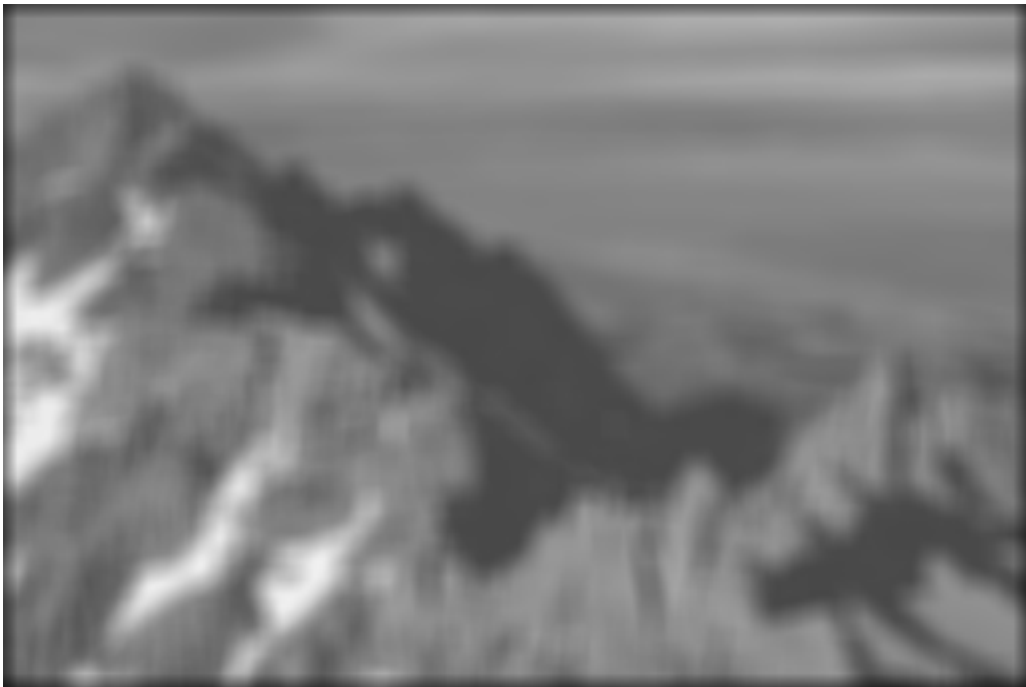
3*3



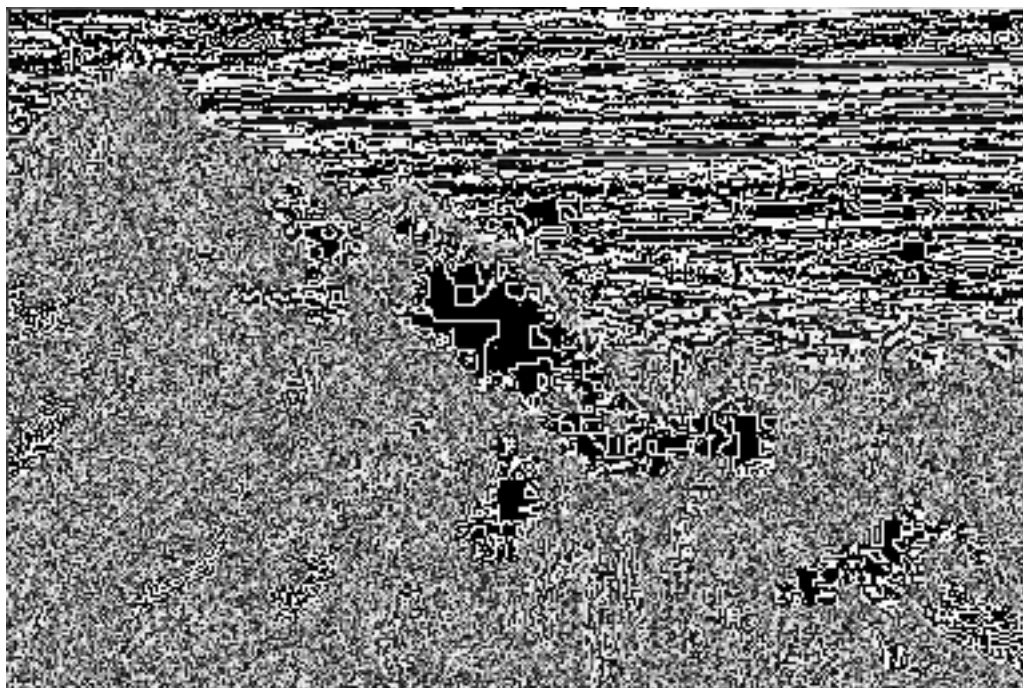
7*7



11*11



2、



二阶微分处理对细节有较强的响应,如细线和孤立点;且二阶微分在处理阶梯状灰度变化时产生双响应 , 如果灰度的变化相似,二阶微分对线的反应比对阶梯强,对点的反应比对线强。

由于形成增强细节的能力较强,所以常用来作锐化空间滤波器

3、 $k=2$



4、

遍历灰度图灰度矩阵 `gray`，并对其每个点 `gray[i][j]` 进行空间滤波 `filter`，即对每个点执行二层循环，第一层为 $-len/2 \sim len/2$ ，其用 `w` 来表示循环次数，`len` 为 `filter` 的宽度，第二层为 $-t/2 \sim t/2$ ，`t` 为 `filter` 的高度，其用 `k` 来表示循环次数，

设转化后的灰度值

$$g += gray[i+k][j+w] * filter[k+len/2][w+len/2]$$

执行完二层循环之后，将 `g` 存储进新的灰度图矩阵 `newgray` 中 `newgray[i][j] = g`

最后用该灰度图矩阵绘制图像。