## Poročilo 4. vaje pri predmetu OVS Prikazovanje 3D slik v 2D

Tina Zwittnig 64200432

15. december 2020

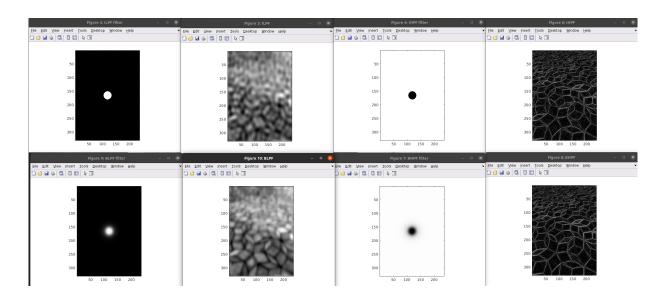
## 1 Butterworthova filtra

```
function oMatrix = getFilterSpectrum(iMatrix, iD0, iType)
oMatrix = iMatrix;
[N, M] = size(iMatrix);
sredisce = [(N+1)/2, (M+1)/2];
if strcmp(iType, 'ILPF')
    for n = 1:N
        for m = 1:M
            D = norm([n,m]-sredisce);
            if D \leq=iD0
                oMatrix(n,m) = 1;
            end
        end
    end
elseif strcmp(iType, 'BLPF')
    for n = 1:N
        for m = 1:M
            D = norm([n,m]-sredisce);
            oMatrix(n,m) = 1/(1+(D/iD0)^4);
        end
    end
elseif strcmp(iType, 'IHPF')
    for n = 1:N
        for m = 1:M
            D = norm([n,m]-sredisce);
            if D <=iD0
                oMatrix(n,m) = 1;
            end
        end
    end
    oMatrix = 1-oMatrix;
elseif strcmp(iType, 'BHPF')
    for n = 1:N
        for m = 1:M
            D = norm([n,m]-sredisce);
            oMatrix(n,m) = 1/(1+(iDO/D)^4);
        end
    end
end
end
```

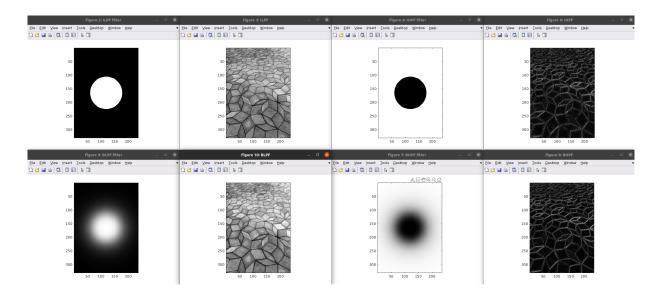
## 2 Prikazi filtrov in filtriranih slik



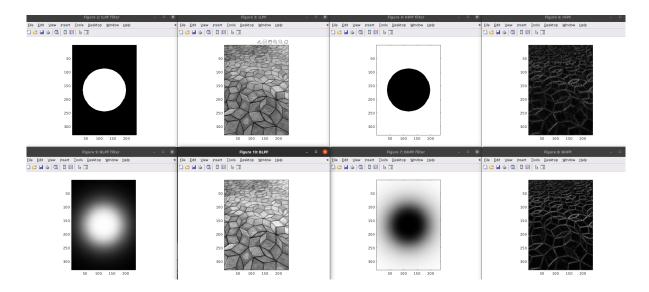
Slika 1: Originalna slika



Slika 2: Prikazani filtri in filtrirane slike, če najmanjšo dimenzijo množimo z 1/16



Slika 3: Prikazani filtri in filtrirane slike, če najmanjšo dimenzijo množimo z 1/4



Slika 4: Prikazani filtri in filtrirane slike, če najmanjšo dimenzijo množimo z 1/3

Opazimo lahko, da je ima filter ILPF oz. IHPF oster rob, medtem ko imata filtra BHPF in BLPF zamegljen rob. Pri filtrirani sliki z ILPF filtrom lahko opazimo zvonenje (nekakšne vzporednice robovom). Medtem, ko ga (zvonenja) Butterworthov filter ne povzroča. Visoko prepustni filtri ostrijo oz. iščejo robove, medtem ko nizki prepustni filtri gladijo.

## 3 Enosmerna spektralna komponenta

Sliko presilkamo s Four. transformacijo = G. Na preslikani sliki izračunamo amplitudni odziv, da dobimo |G|. Če iz amplitudnega odziva preberemo element na mestu (n,m)=(0,0) oz. na indeksu (1,1) dobimo spektralno komponento. Če jo delimo z  $\sqrt{N\cdot M}$  dobimo ravno povprečno sivinsko vrednost, pri čimer N,M predstavljata velikost slike.

To lahko tudi razberemo iz enačbe v navodilih za G(m,n). Če je n=m=0 je člen z eksponentom vedno 1, tako seštevamo ravno sivinske vrednosti slike.