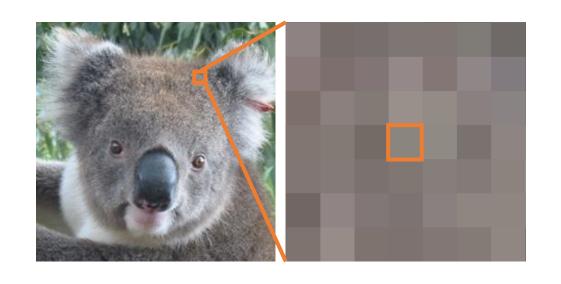
メジアンフィルタと 効率的な計算

メジアンフィルタ

平均値の代わりに、中央値(メジアン)を計算する





出力

中央值

 $y(i,j) = \text{median}(\{x(i+u,j+v)\}_{u,v})$

中央値 (メジアン)

・値を昇順,または、降順に並べた際, 中央に位置する値

例



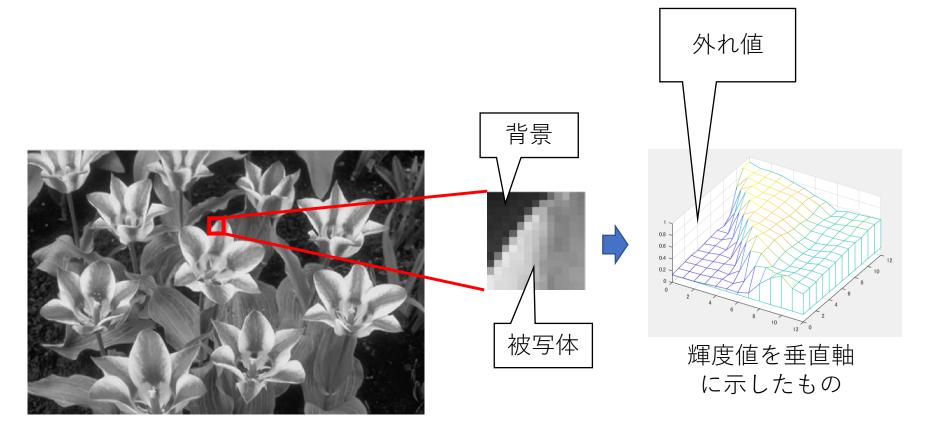
$$1.5 = (1+2)/2$$

平均値と中央値の違い

- 外れ値に対して頑健
- 例
 - 外れ値を **含まない** 場合
 - \bullet -9, +4, -4, +1, -3, +2, -3, +2, +4, +9
 - 平均值: 0.3, 中央值: 1.5
 - 外れ値を 含む 場合
 - \bullet -900, +4, -4, +1, -3, +2, -3, +2, +4, +9
 - 平均值: -88, 中央值: 1.5

画像における外れ値

・被写体と背景などの2つの領域の境界などで、 輝度や色が急峻に変わる場合、 他方の領域の値は外れ値となる.



プログラム (1/3)

```
• I = im2double( imread('../images/23.png') );
 Iycc = rgb2ycbcr( I );
 Y = Iycc(:,:,1);
                                        画像名と
 iy = 70; ix = 190; % 対象画素
                                        iy, ix の値以外は
 r = 5; % 窓半径
                                        前回の授業の
                                        コードと同じ
 Y local = Y(iy-r:iy+r, ix-r:ix+r);
 % 処理箇所の表示
 figure(1), imshow( Y );
 hold on;
 rectangle('Position', [ix-r,iy-r,2*r+1,2*r+1], ...
            'EdgeColor', 'red', 'LineWidth', 3 );
 hold off;
 figure(2), imshow( imresize( Y_local, 4, 'nearest') );
 % MATLAB の場合は, nearest の代わりに box
```

プログラム(2/3)

```
・% 中央値を計算
 Y sorted = sort( Y local(:) );
 M = numel( Y sorted );
 if mod(M,2) == 1 % 奇数なら
   mu = Y sorted((M+1)/2);
 else
   mu = 0.5 * sum( Y sorted( (M/2):(M/2+1) ) );
 end
 % 平均値と中央値の比較
 mean( Y sorted )
 mu
```

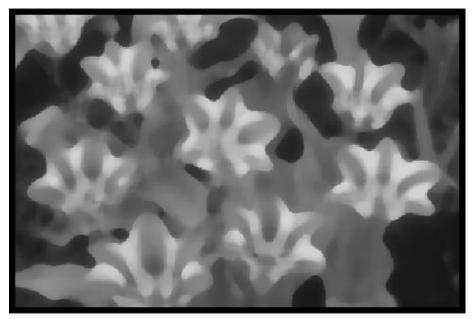
プログラム(3/3)

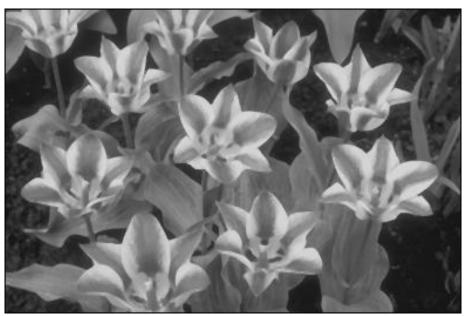
・ % 全画素での実行

```
[sy,sx] = size(Y);
Y out = zeros( sy,sx );
for ix = 1+r:sx-r
  for iy = 1+r:sy-r
    Y_local = Y(iy-r:iy+r, ix-r:ix+r);
    mu = median( Y_local(:) );
    Y \text{ out( iy, ix )} = med;
  end
                                 並べ替え,及び,中央値
                                      の抽出は,
end
                                 median 関数で計算できる
```

% 出力画像の表示 figure(3), imshow(Y_out);

実行結果





フィルタ半径 r=5

フィルタ半径 r=1

どのような用途に使われるか?

- 平滑化
 - エッジを保存しつつ、平滑化する能力を持つ.
 - ◆ ⇒ボックスフィルタやガウシアンフィルタは エッジ保存能力を持たない。
- ノイズ除去
 - ごま塩ノイズに対して, 高いノイズ除去能力を持つ.

ごま塩ノイズの除去

% ごま塩ノイズの付加 rate = 0.1; % 画像中のどの程度の画素にノイズを加えるか Y_noise = imnoise(Y, 'salt & pepper', rate);
Y_med = medfilt2(Y_noise, [2*r+1,2*r+1]);
figure(4), imshow([Y noise, Y med]);

スイッチングメジアンフィルタ

```
% ノイズの生じた画素を検出
 % ここでは、簡単に、白飛び、黒飛びした画素値を
 % ノイズとして扱う
 B noise = Y noise < 0.1 \mid Y \text{ noise } > 0.9;
 figure(5), imshow( B noise );
 % ノイズの生じた画素のみ,
 % メディアンフィルタの結果と置き換える
 Y switch = Y noise;
 Y switch( B noise ) = Y med( B noise );
 figure(4), imshow( [Y_noise, Y med, Y switch] );
```

スイッチングメジアンフィルタ

補足:画素ごとにノイズ検出とメジアン処理していく場合

・ % お手製のメディアンフィルタのコードを基にして、少し修正 Yout = Y noise; % 入力画像(劣化画像)を出力画像にコピー for ix = 1+r:sx-rfor iy = 1+r:sy-ry = Y_noise(iy, ix); $if y < 0.1 \mid 0.9 < y')$ % 外れ値なら、メジアン処理 Y local = Y noise(iy-r:iy+r, ix-r:ix+r); mu = median(Y_local(:)); Y out(iy, ix) = med;end end % 出力画像の表示

figure(3), imshow(Y_out);

実行結果



ごま塩雑音 1割の画素に ノイズを付加



メディアンフィルタ フィルタ半径 $\mathbf{r} = \mathbf{1}$



スイッチング メディアンフィルタ フィルタ半径 $\mathbf{r}=\mathbf{1}$

補足 平均値と中央値(1/2)

平均値と中央値は、 それぞれ以下の方程式の答えである。

複数の観測値 y_i からの距離の **二乗値**の合計が最小となるx

$$x^* = \arg\min_{x} \sum_{i} (x - y_i)^2$$

$$x^* = \frac{\sum_i y_i}{\sum_i 1}$$

複数の観測値 y_i からの距離の**絶対値**の合計が最小となるx

$$x^* = \arg\min_{x} \sum_{i} |x - y_i|$$

$$x^* = \text{median}(\{y_i\})$$

ある領域において,値のわかっている画素値 y_i を基に, その領域の代表値xを得る際, 二乗誤差を最小化するxを与えるのが,ボックスフィルタであり, 絶対値誤差を最小化するxを与えるのが,メジアンフィルタである.

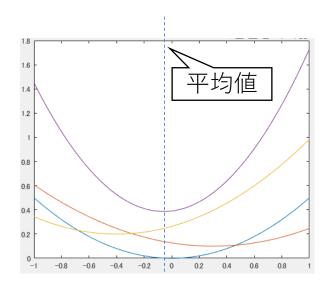
補足 平均値と中央値(2/2)

• 二次関数

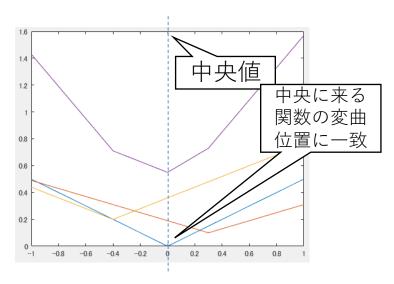
- 複数個を足し合わせると、同じく、二次関数の形になる.
- 最小値は微分値が 0 となる位置に存在する.

• 絶対値関数

- 複数個を足し合わせると、角張った形になる.
- 最小値を与える位置は、場合によっては複数個並んで存在する.



紫が、赤、青、黄の3つ の関数の合計



紫が、赤、青、黄の3つ の関数の合計

中央値が解となることの確認

$$\sum_{i=1}^{3} |x - y_i| = |x - y_1| + |x - y_2| + |x - y_3|$$

```
X = 0:0.01:3;
y1 = 0.2;
y2 = 1.3;
y3 = 2.3;
Y_ = abs( X - y1 ) + abs( X - y2 ) + abs( X - y3 );
figure(5), plot( X, Y );
```

補足がウシアンフィルタと荷重メジアン

ガウシアンフィルタを含む 正のフィルタ係数からなる線形フィルタも 方程式として表せる。

複数の観測値 y_i からの距離の **重み付き二乗値**の合計が最小となる x

$$x^* = \arg\min_{x} \sum_{i} w_i (x - y_i)^2$$

$$w_i \ge 0$$

$$x^* = \frac{\sum_i w_i y_i}{\sum_i w_i}$$

複数の観測値 y_i からの距離の **重み付き絶対値**の合計が最小となる x

$$x^* = \arg\min_{x} \sum_{i} w_i |x - y_i|$$

 y_i の値の昇順に, w_i を並び替えた後, w_i の累積和を計算していくときに, w_i の合計値の半値を超えるiに対応する y_i が解となる.

荷重メジアンの解

figure(6), plot(X, Y_);

$$\sum_{i=1}^{3} w_i |x - y_i| = w_1 |x - y_1| + w_2 |x - y_2| + w_3 |x - y_3|$$

X = 0:0.01:3;
y1 = 0.2; w1 = 0.6;
y2 = 1.3; w2 = 0.3;
y3 = 2.3; w3 = 0.1;

Y_ = w1 * abs(X-y1) + w2 * abs(X-y2) + w3 * abs(X-y3);

補足フィルタを方程式として表す利点

- 2つのフィルタの中間の性質をもつ計算を表現できる.
 - ただし、特殊な解法が使えず、計算に時間がかかるようになる.
- 他の制約条件を加えることが可能.

$$\arg\min_{x} \sum_{i} (x - y_{i})^{2} \qquad \arg\min_{x} \sum_{i} |x - y_{i}| \qquad 0.3 \le x \le 0.7$$

$$\arg\min_{x \in [0.3, 0.7]} \sum_{i} (x - y_{i})^{2} + \lambda |x - y_{i}|$$



凸最適化問題や線形計画法の求解アルゴリズムを用いて解く

高速化

メジアン計算に適したソート法

- 高速ソートといえば...
 - クイックソート
 - ・マージソート
 - バイトニックソート
 - バケットソート

計算量 O(n log(n))

計算量 $O(n \log(n))$ 高安定性

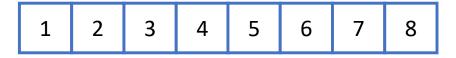
計算量 並列時に O(log(n)²)

計算量 特殊な条件下で O(n)

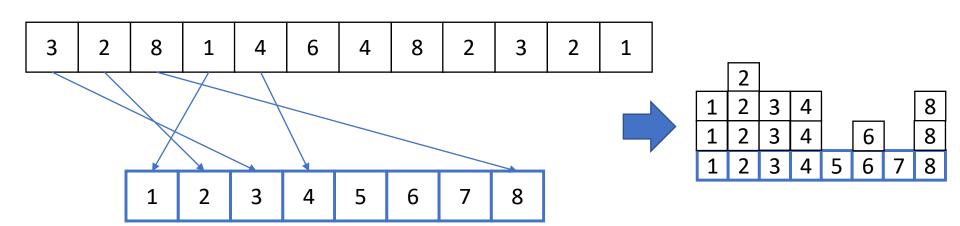
画像処理でのメジアンフィルタリングには バケットソートの考えを利用できる

バケットソート (1/2)

- 並び替える値が整数で値域が狭いときに利用可能
- 手順
 - 準備:値域の個数のバケット(ビン)を用意する

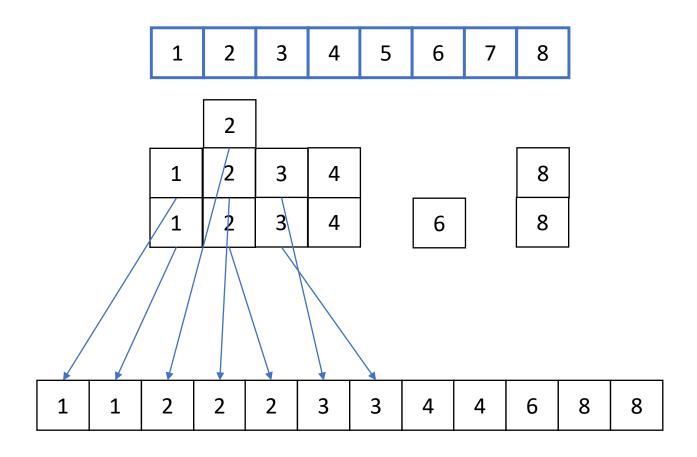


• データを対応するバケットに入れる.



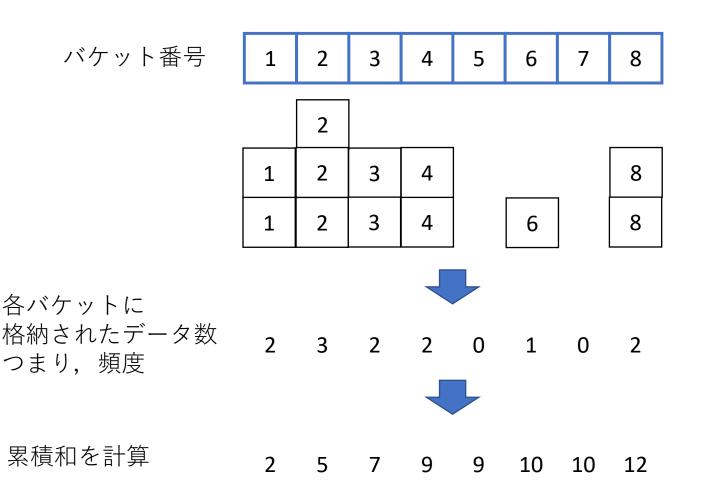
バケットソート (2/2)

バケットの番号が小さい方から順に、 データを取り出す。



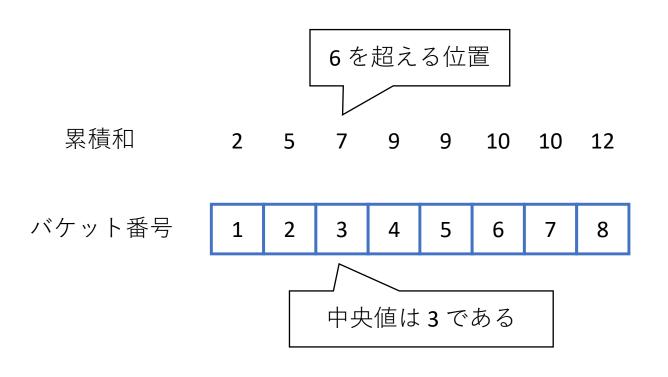
中央値の求め方 (1/2)

- バケットに含まれるデータの個数(頻度)の累積和を計算
- データの合計数の半値を超える箇所が中央値



中央値の求め方 (2/2)

データ数が12個の場合、半値は6



試しに、並び直した値を確認すると、確かに中央値は3 (=(3+3)/2)である

1 1 2 2 2	3 3 4	4 6 8 8
-----------	-------	---------

プログラム (1/2)

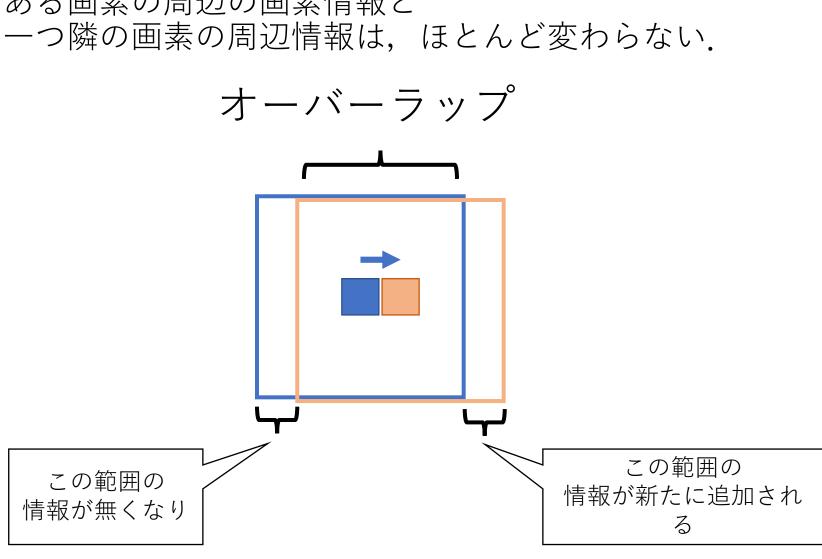
```
• nTone = 256; % 階調数
 Tone = round(Y * (nTone-1) ) + 1;
 % 画素値を整数値「1,nTone」に変換
 Backet idx = 1:nTone; % バケット番号
 iy = 70; ix = 190; % 対象画素
 r = 5; % 窓半径
 T local = Tone( iy-r:iy+r, ix-r:ix+r );
 % 各バケットに割り当てられる画素数を計算
 Backet = hist( T_local(:), Backet_idx );
 Backet cum = cumsum( Backet ); % 累積和
 figure(7), bar( Backet );
 figure(8), plot( Backet cum );
```

プログラム(2/2)

```
% 半値を超える位置を調べる
 total = numel( T local );
 half = total / 2;
 if mod(total,2) == 1 % 奇数なら
   idx = find( Backet cum > half, 1 );
   mu = idx;
 else % 偶数の場合、直前の累積和がちょうど半値である可能性がある
   idx = find( Backet cum > half, 1 );
   mu = idx;
   if ( Backet_cum( idx-1 ) == half )
     mu = 0.5 * (mu + (idx-1));
   end
 end
 % 通常のソートを用いた方法との比較
 median( T_local(:) )
 mu
```

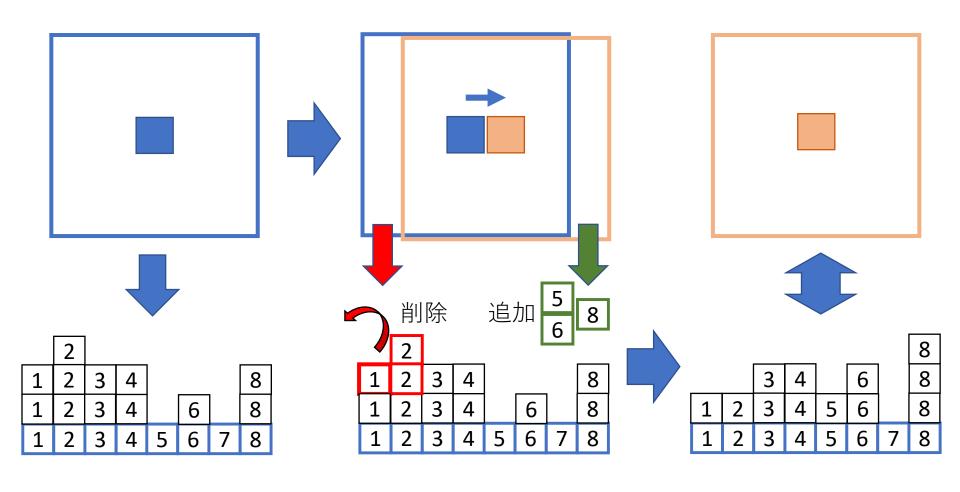
一つ隣の画素での計算(1/2)

• ある画素の周辺の画素情報と



一つ隣の画素での計算(2/2)

無くなる画素情報と追加される画素情報のみを バケットに加える



プログラム (1/2)

• ix = 191; % 隣の画素

```
T_rem = Tone( iy-r:iy+r, ix-r-1 ); % 削除分
T_add = Tone( iy-r:iy+r, ix+r ); % 追加分
for i = 1:numel( T rem )
 Backet( T rem(i) ) = Backet( T rem(i) ) - 1;
end
for i = 1:numel( T add )
 Backet(Tadd(i)) = Backet(Tadd(i)) + 1;
end
% 以降同樣
```

Backet cum = cumsum(Backet);

プログラム(2/2)

```
• if mod(total,2) == 1 % 奇数なら
   idx = find( Backet cum > half, 1 );
   mu = idx;
 else % 偶数の場合、直前の累積和がちょうど半値である
 可能性がある
   idx = find( Backet cum > half, 1 );
   mu = idx;
   if ( Backet_cum( idx-1 ) == half )
     mu = 0.5^{-*} (mu + (idx-1));
   end
 end
 % 通常のソートを用いた方法との比較
 T local = Tone( iy-r:iy+r, ix-r:ix+r );
 median( T local(:) )
 mu
```

実行時間 と 参考文献

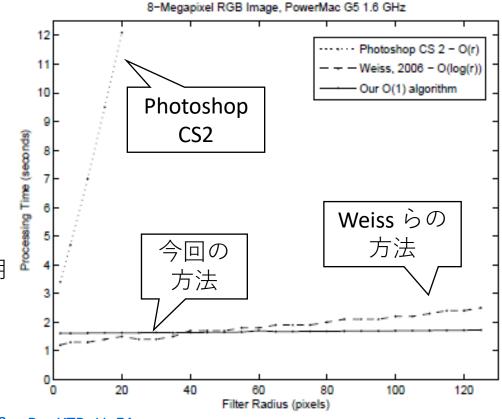
- 定数時間メジアンフィルタ
 - S. Perreault and P. Hebert, "Median filtering in constant time," IEEE Trans. on Image Process. (TIP), vol. 16, no. 9, pp. 2389-2394, 2007.

800万画素のRGB画像 の処理時間 (スマホ写真サイズ)

横軸:フィルタ半径

縦軸:処理時間(秒)

図は Perreault らの論文から引用



Weiss らの方法の詳細

https://www.youtube.com/watch?reload=9&v=RpuYTPpUgEA