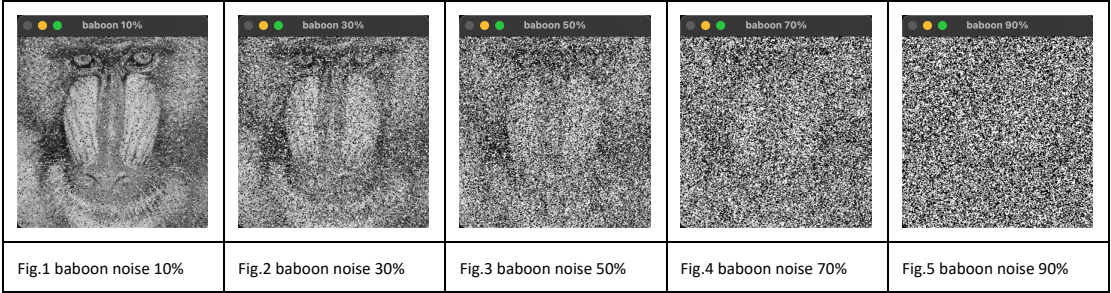


我將 HW3 主程式放在 HW3.py，我自己寫的 function 寫在 function.py 供主程式匯入使用。我在 requirements.txt 裡面寫了環境信息。

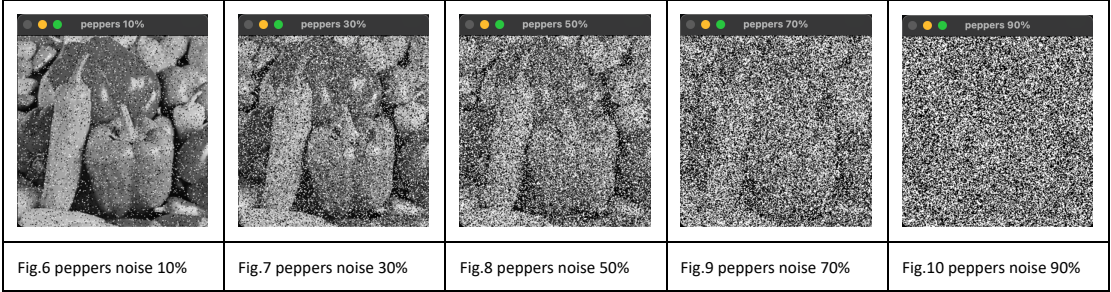
第一題

1.a

Baboon 加入 salt and pepper noise 結果如下。



peppers 加入 salt and pepper noise 結果如下。



1.b

mean filtering

在這題中我會先將輸入的圖片近行 copy padding，這麼做的目的在之後輸出圖片會與輸入圖片大小一致以便後續進行 PSNR 的比較，如果在 5*5 的 mean filter 範圍內都沒有找到非雜訊的像素點我會讓在該點直接填入 0。去雜訊前與去雜訊後的 PSNR 數值比較表如下。

PSNR	Before denoising					After denoising				
	10	30	50	70	90	10	30	50	70	90
Baboon	15.47	10.80	8.59	7.13	6.03	20.38	20.37	20.19	19.83	14.70
Peppers	15.39	10.59	8.32	6.90	5.82	23.43	23.34	23.195	22.82	15.97

1.c

Gaussian filtering

去雜訊前與去雜訊後的 PSNR 數值比較表如下。

PSNR	Before denoising					After denoising				
	10	30	50	70	90	10	30	50	70	90
Baboon	15.49	10.78	8.59	7.10	6.02	19.97	18.51	17.16	15.87	14.66
Peppers	15.30	10.56	8.40	6.89	5.81	22.76	19.53	17.19	15.10	13.51

1.d

Adaptive median filtering

我的 kernel size 從 1*1 開始如果在 kernel 範圍內找不到非雜訊的像素點則 kernel 向外擴大 2，直到找到非雜訊像素點或碰到邊界，如果碰到邊界後依然找不到非雜訊像素點我會讓該點像素以 0 帶入。去雜訊前與去雜訊後的 PSNR 數值比較表如下。

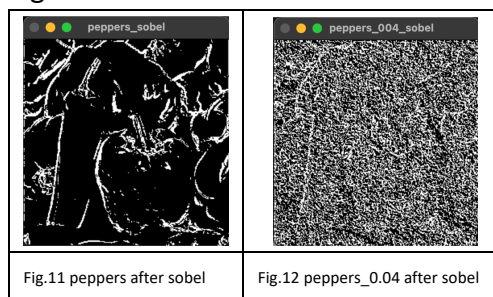
PSNR	Before denoising					After denoising				
	10	30	50	70	90	10	30	50	70	90
Baboon	15.60	10.79	8.58	7.11	6.03	28.91	23.91	21.45	19.43	17.17
Peppers	15.39	10.52	8.36	6.87	5.77	39.75	33.11	29.66	25.79	21.05

第二題

2.a

Fig.11 是利用我自己寫的 sobel 程式對 pepper.bmp 提取邊緣

Fig.12 是利用我自己寫的 sobel 程式對 pepper_0.04.bmp 提取邊緣



2.b

Fig.11 是先利用高斯模糊進行去雜訊，再利用我自己寫的 sobel 程式對 pepper.bmp 提取邊緣，之後使用 Laplacian 進行邊緣檢測。

Fig.12 是先利用高斯模糊進行去雜訊，再利用我自己寫的 sobel 程式對 pepper_0.04.bmp 提取邊緣，之後使用 Laplacian 進行邊緣檢測。

