

今第5章 去除雜訊干擾

- 5.1 何謂影像的雜訊
- 5.2 利用平滑化去除雜訊的方法
- 5.3 中值濾波法(Median Filter)
- 5.4 另一種可保留邊緣的雜訊去除法
- 5.5 LOG濾波法
- 5.6 二值影像的雜訊去除

5.1 何謂影像的雜訊

- ▶ 雜訊的本意
 - ▶ 外界所有干擾的總稱。
- ► 何謂影像雜訊(Image noise)?
 - ▶ 像是電視天線狀況不佳,導致影像接收不好,這種狀態,稱為影像 劣化。
 - ▶ 劣化的影像又可分為兩類:
 - 收視的影像本身出現扭曲、歪斜或者模糊不清等劣化情況。
 - 收視的影像上面,出現各種形式的干擾斑點、條紋等等。後者就是影像的雜訊。







▶ 雜訊的性質

- ▶ 畫面上雜訊出現的位置,呈現不規則分佈。
- ▶ 雜訊大小不規則。



註:分佈隨機,大小也隨機的顆粒狀雜訊







- ► 這些稱為<mark>隨機雜訊</mark>,是最難理出頭緒,也是最常見的雜訊。
 - ▶ 當我們對某個靜止物體進行連續拍攝時,雜訊也會不定時地隨機 出現。
 - ▶ 各個瞬間雜訊出現的位置和大小也會產生變化。



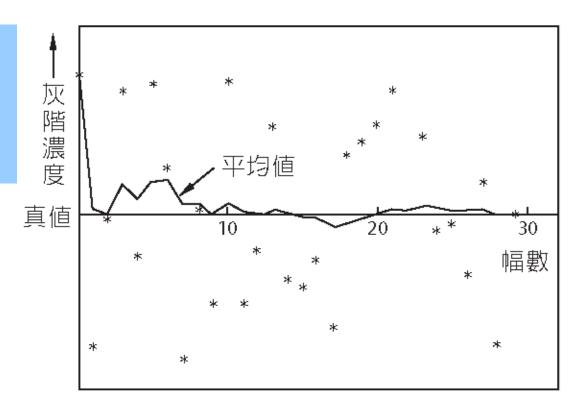
註:不定時出現的隨機雜訊

圖5.2 若干幅有隨機雜訊的影像圖









註:像素的灰階分散於以真值 為中心的各處,幅數越多,其 平均值越接近真值。

圖5.3 畫面上某些像素在幾幅影像間的灰階變化







5.2 利用平滑化去除雜訊的方法

- ▶ 因為有急遽變化的灰階濃度差異,所以雜訊相當刺眼。
 - ▶ 讓這種灰階濃度差異平滑,藉以除去雜訊的方法,一般稱之為平 滑化(Smoothing)。
 - ▶ 因影像邊緣的部分也存在著急劇變化的濃度差,所以如何將邊緣 與雜訊部分有技巧地分離,只除去雜訊,正是執行平滑化時所需 要正視的問題。
 - ▶ 移動平均法是最簡單的雜訊去除法。







P_0	p_1	p_{2}	
p_{3}	p_4	$p_{\scriptscriptstyle 5}$	
P_6	p_7	p_8	
/ \ + c		-	

中心像素與鄰近8 個像素,求平均值 後輸出

q

(a)輸入影像的像素陣列

(b)輸出影像的像素值

$$q = \frac{p_0 + p_1 + p_2 + p_3 + p_4 + p_5 + p_6 + p_7 + p_8}{9}$$

圖5.4 移動平均法





(a)含隨機雜訊的原影像



(c) 7×7平滑化1次



(b) 3×3平滑化1次



(d)3×3平滑化5次









0	0	0	0	0
0	1/10	1/10	1/10	0
0	1/10	1/10	1/10	0
0	1/10	1/10	1/10	0
0	0	0	0	0

0	0	0	0	0
0	1/16	2/16	1/16	0
0	2/16	4/16	2/16	0
0	1/16	2/16	1/16	0
0	0	0	0	0

(a)加權係數類型 1

(b) 加權係數類型2

0.0030	0.0133	0.0219	0.0133	0.0030
0.0133	0.0596	0.0983	0.0596	0.0133
0.0219	0.0983	0.1621	0.0983	0.0219
0.0133	0.0596	0.0983	0.0596	0.0133
0.0030	0.0133	0.0219	0.0133	0.0030

(c) 加權係數類型3

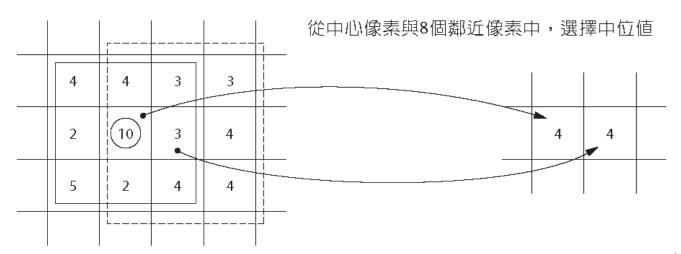
圖5.6 有加權係數的移動平均法 □





5.3 中值濾波法

- ▶ 移動平均法無法分辨雜訊及邊緣
 - ▶ 造成影像模糊不清。
 - ▶ 儘可能使目的影像的邊緣不被淡化,只除去雜訊。
 - 最有名的處理方法就是中值濾波法(Median Filter)。
 - 在某個像素周圍區域內,尋求像素灰階濃度的中央值,並將其作為目的像素灰階濃度值的處理過程。







(a) 輸入影像的像素陣列

(b)輸出影像的像素值 圖5.7 中值濾波法

2	2	2	15	15	15					
2	2	2	(15)	(15)	15		2	2	15	1
2	2	2	15	15	15					

(a) 有邊緣的輸入影像

(b) 中值濾波器保留了邊緣

圖5.8 有邊緣的影像,以中值濾波法處理









(a) 中值濾波法處理1次



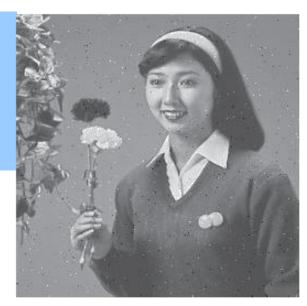
(b) 中值濾波法處理5次











(a) 含有突波雜訊的原影像



(b)移動平均法(3×3)1次



(c)中值濾波法1次

圖5.10 中值濾波法與移動平均法比較

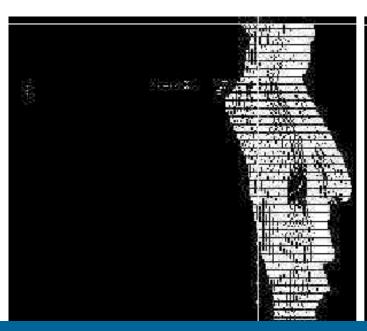


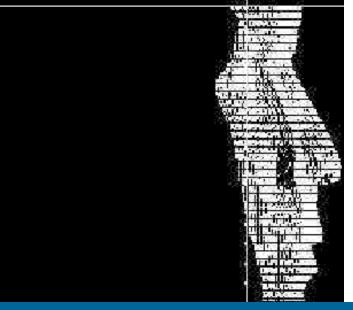




▶ 中值濾波法

- ▶ 特別適用於突波雜訊(Spike Noise)之去除。
 - 突波雜訊是單一發生事件的大雜訊。
- ▶ 中值濾波法比移動平均法更能抑制突波雜訊,處理後的影像也較清楚。











5.4 另一種可保留邊緣的雜訊去除法

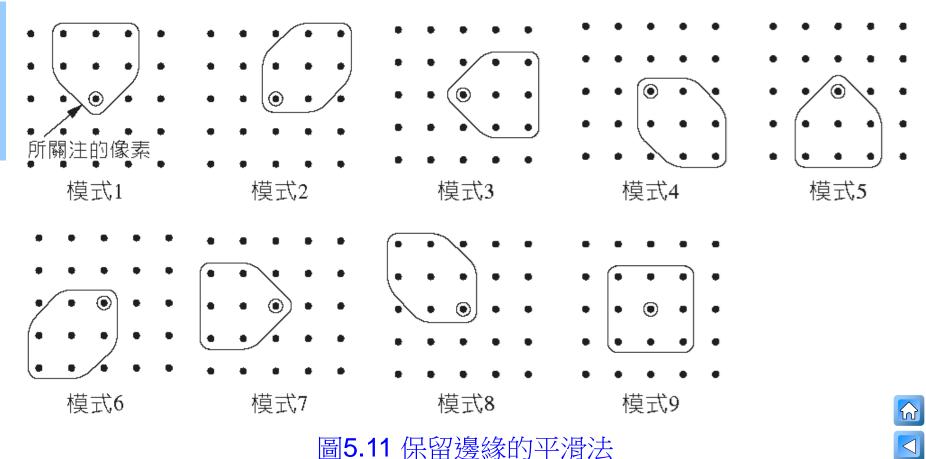


圖5.11 保留邊緣的平滑法

(在所關注的像素四周設定九個小區域,把最平坦模式的平均值當作輸出)

- ▶ 在9個模式中,選較小的離散值,求其平均輸出。
 - ▶ 當有n個樣本,其值分別為 $P_1, P_2, ..., P_{n-1}$ 時,則:

平均値
$$e = \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} P_i$$
 離散 $\sigma = \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} (e - P_i)^2$ 標準差 $d = \sqrt{\sigma}$

- 離散(標準差)越大,其值越分散。
- ▶ 此方法可以保留邊緣、消除雜訊,而且可以突顯邊緣,故 又稱為保留邊緣的平滑化方法。
- ▶ 相較於移動平均法或中值濾波法,它所需的計算時間較長。







5.5 LOG濾波法



圖5.12 邊緣保留平滑化(原影像為圖5.5(a))







- ► LOG濾波法(Laplacian of Gaussian)
 - ▶ 用於各像素的運算子公式是:

$$\nabla^2 G(r) = \frac{-1}{\pi \sigma^4} \left[1 - \frac{r^2}{2\sigma^2} \right] e^{-\frac{r^2}{2\sigma^2}}$$
 (5.1) \vec{x}

- 其中,r是從各像素量測的距離 $\sqrt{x^2+y^2}$; σ 是表示高斯分佈幅度的常數。
- ▶ LOG濾波法是含有平滑化意義的二階高斯分佈,可進行第四章所述的拉普拉斯方法。公式如下:

$$G(r) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{r^2}{2\sigma^2}} \tag{5.2}$$

▶ 經由高斯(Gaussian)分佈,濾波器(高斯濾波)含有平滑化 意義,因此LOG濾波法稱得上是一種雜訊去除與輪廓擷取 相結合之組合式濾波法。



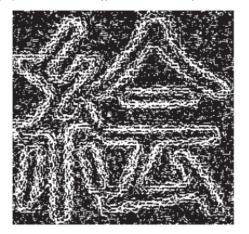




▶ 用LOG濾波法,可以同時進行平滑化以及拉普拉斯處理。



(a)雜訊末去除之臨界值處理

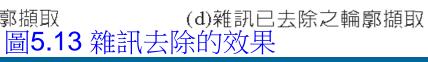


(c)雜訊末去除之輪廓擷取



(b)雜訊已去除之臨界值處理











▶ LOG濾波器的形狀,如圖5.14所示。

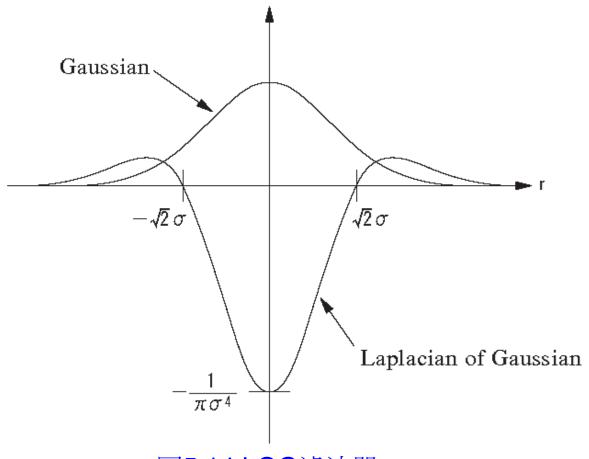


圖5.14 LOG濾波器













(a)原影像

(b) $\sigma = 1$

(c) $\sigma = 2$

圖5.15 LOG濾波器的處理範例







5.6 二值影像的雜訊去除

- ▶ 二值影像雜訊,稱椒鹽雜訊(Salt-and-Pepper Noise)。
 - ▶ 這種雜訊,除了能用中值濾波法將其除去以外;利用它的二值性, 另外還有稱為膨脹、收縮的處理方法可以加以去除。

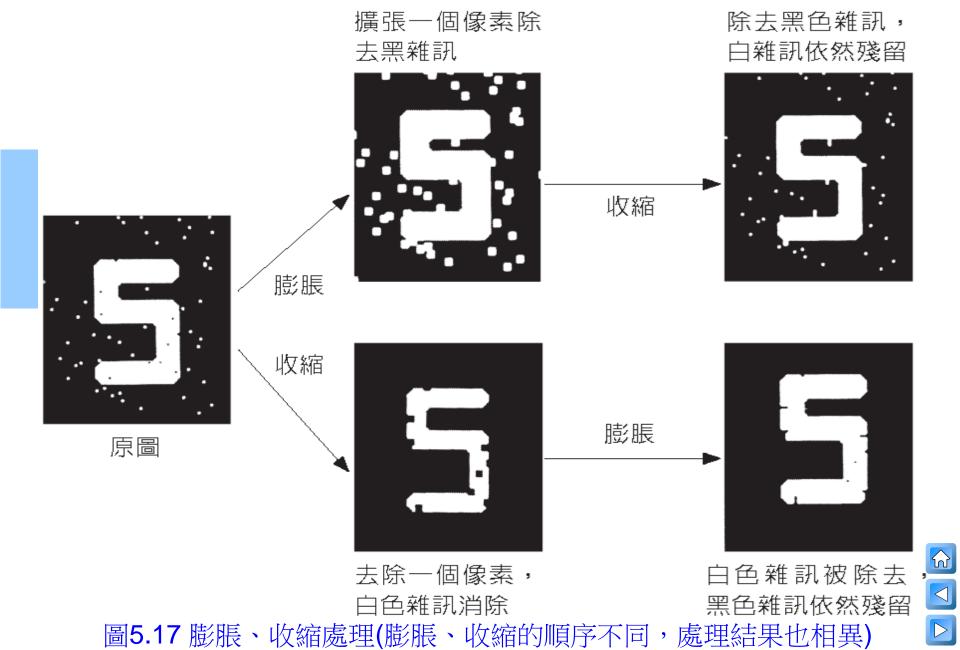




圖5.16 椒鹽雜訊







- ▶ 這是使用集合,即形態學(Morphology)。
- ▶ 膨脹(Dilation)
 - ▶ 某像素的鄰近像素中,若有一個為1,則將該像素置為1,其他的均 置為0。



▶ 某像素的鄰近像素中,若有一個為**0**,就將該像素置為**0**,而將其他 均置為**1**的處理。







- ▶ 膨脹是與鄰近像素作OR邏輯運算、收縮則為AND邏輯運算。
- ▶利用膨脹→收縮作用,黑色獨立的雜訊將在膨脹時被去除,一般稱此為封閉式處理(Closing)。
- ▶經過收縮→膨脹的作用,白色獨立的雜訊也會在收縮時被除去。一般稱此為開合式處理(Opening)。
- ▶ 經過膨脹收縮處理的邊緣會變得比較清晰。











圖5.18 膨脹, 收縮處理







