Grundlagen der Bildverarbeitung Übung 3 – Fourier Transformation II

Gurbandurdy Dovletov, M.Sc.

Raum: BC 414

Tel.: 0203-379-3583

Email: gurbandurdy.dovletov@uni-due.de

5. Mai 2022



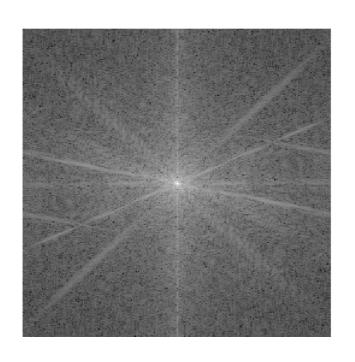


Besprechung der Lösungen

- Übung 2
 - Aufgabe 2a
 - Aufgabe 2b
 - Aufgabe 2c
 - Aufgabe 2d



Log-Amplitudenspektrum







• Wie ist die (diskrete) Fourier Transformation in 2D definiert?



 Wie ist die (diskrete) Fourier Transformation in 2D definiert?

$$FT_{im}(u,v) := \frac{1}{M \cdot N} \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} f^{im}(x,y) \cdot e^{-i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$

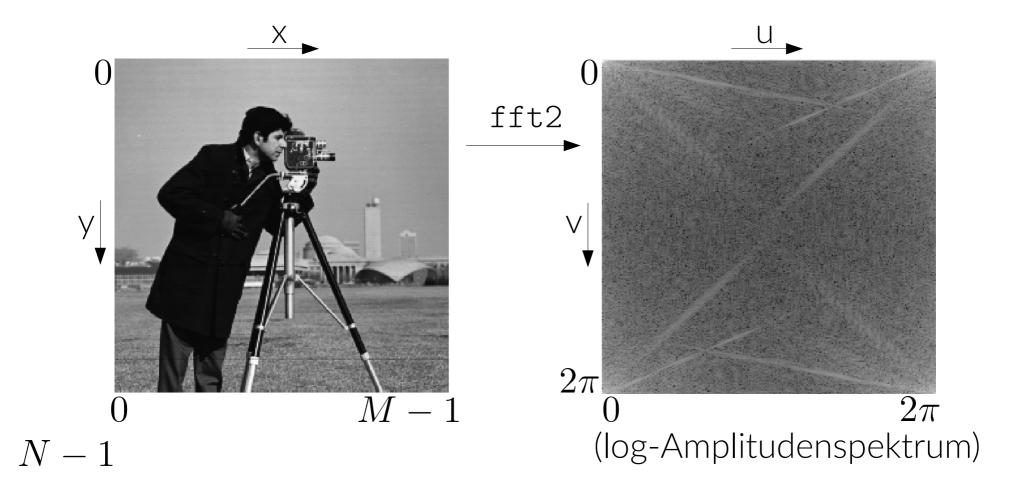
$$f_{im}^{fs}(u,v) := FT_{im}(u,v)$$

$$e^{ix} = \cos(x) + i \cdot \sin(x)$$

$$e^{-ix} = \cos(-x) + i \cdot \sin(-x) = \cos(x) - i \cdot \sin(x)$$

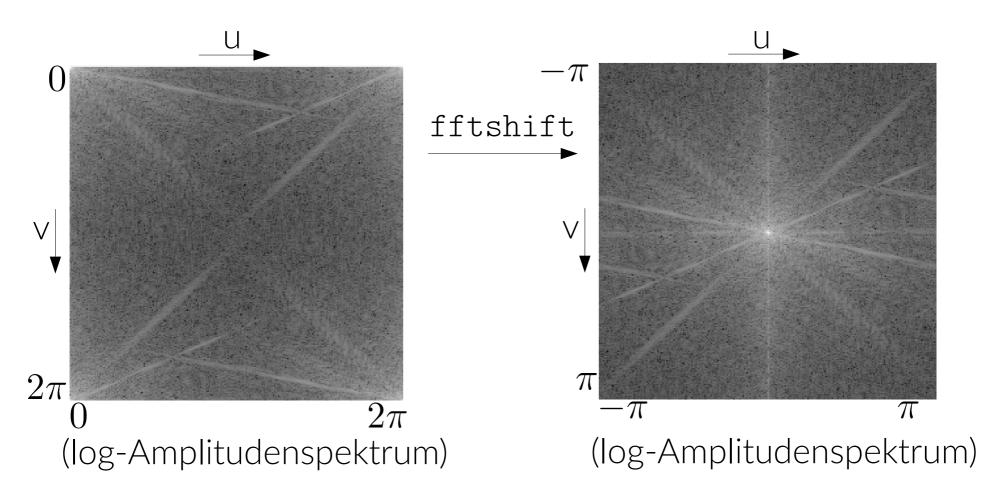












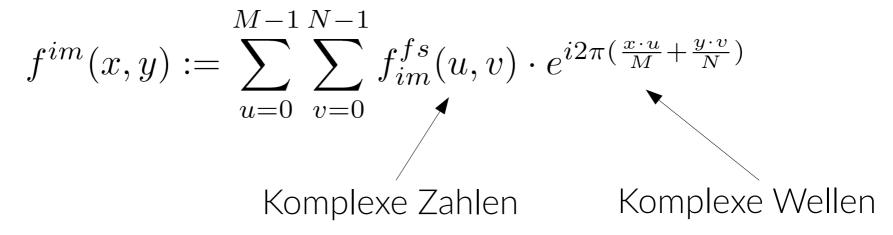


• Wie ist die (diskrete) Inverse Fourier Transformation in 2D definiert?



Hinweis

 Wie kann man ein digitales Bild mit der Fourier Transformation in 2D punktweise definieren?



• Beachten Sie die Ähnlichkeit mit:

$$f^{im}(x,y) := \sum_{x_s=0}^{M-1} \sum_{y_t=0}^{N-1} w_{x_s,y_t} \cdot \delta_{x_s,y_t}(x,y)$$





• Wie ist die (diskrete) Inverse Fourier Transformation in 2D definiert?

$$f^{im}(x,y) := \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} f_{im}^{fs}(u,v) \cdot e^{i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$



DFT vs IDFT

DFT:

$$f_{im}^{fs}(u,v) := \frac{1}{M \cdot N} \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} f^{im}(x,y) \cdot e^{-i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$

• IDFT:

$$f^{im}(x,y) := \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} f_{im}^{fs}(u,v) \cdot e^{i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$



DFT vs IDFT

DFT:

$$f_{im}^{fs}(u,v) := \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} f^{im}(x,y) \cdot e^{-i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$

• IDFT:

$$f^{im}(x,y) := \frac{1}{M \cdot N} \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} f_{im}^{fs}(u,v) \cdot e^{i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$



DFT vs IDFT

DFT:

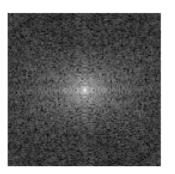
$$f_{im}^{fs}(u,v) := \frac{1}{\sqrt{M \cdot N}} \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} f^{im}(x,y) \cdot e^{-i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$

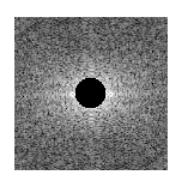
• IDFT:

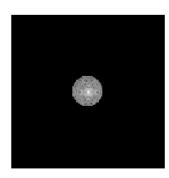
$$f^{im}(x,y) := \frac{1}{\sqrt{M \cdot N}} \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} f_{im}^{fs}(u,v) \cdot e^{i2\pi(\frac{x \cdot u}{M} + \frac{y \cdot v}{N})}$$



• Was repräsentieren die letzten beiden Bilder?







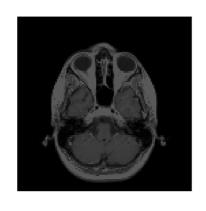


Aufgabe 3.2a

- Laden Sie die von Matlab zur Verfügung gestellten MRT Daten mit dem Befehl load mri in den Workspace.
- Was für Datenstrukturen werden geladen?
- Wofür werden diese verwendet?



Aufgabe 3.2a







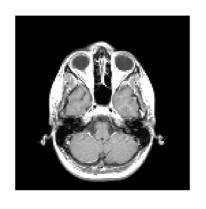


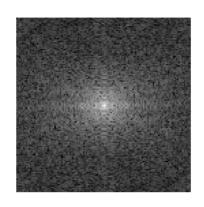
Aufgabe 3.2b

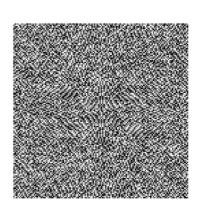
- Extrahieren Sie aus dem Datensatz einen Axialschnitt auf beliebiger Höhe.
- Zeigen Sie den Schnitt an.
- Lassen Sie die Fourier Transformierte mit der Funktion fft2 berechnen.
- Zeigen Sie das Amplituden- und das Phasenspektrum an.



Aufgabe 3.2b









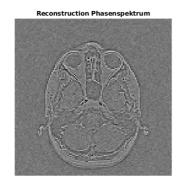
Aufgabe 3.2c

- Rekonstruieren Sie das Bild mit der Funktion ifft2 nur aus dem Amplituden- bzw. Phasenspektrum
- Auf welche Schwierigkeiten stoßen Sie?
- Was ist zu beobachten?

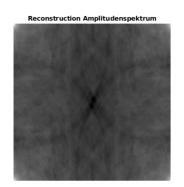


Aufgabe 3.2c



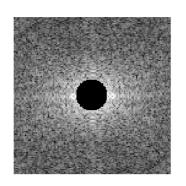


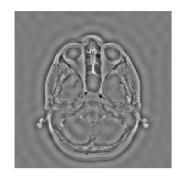


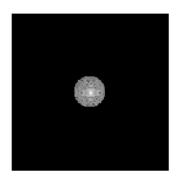




Aufgabe 3.2d











Aufgabe 3.2d

- Modifizieren Sie das Amplitudenspektrum so, dass die Amplitude bei betraglich kleinen Frequenzen auf null gesetzt wird (High-pass filter)
- Modifizieren Sie das Amplitudenspektrum so, dass die Amplitude bei betraglich großen Frequenzen auf null gesetzt wird (Low-pass filter)
- Visualisieren Sie die Modifikationen
- Rekonstruieren Sie das Bild mit den modifizierten Spektren (vergessen Sie nicht, die Phase mit einzubeziehen)

