1 Exercises

1.1 storage

answer 1:

There are totally 7 bit planes in this image.

answer 2:

There plane 7 is the most visually significant one.

answer 3:

At least 7*(2^18) bytes are required for storing this image.

1.2 Adjacency

The 4-path between q and p dose not exist because the pixels in $N_4(q)$ do not belong to the set of $V=\{1,2,3\}$.

The lengths of shortest 8-path is 4 and of m-path is 5.

1.3

Subfig 1:

 $A \cap B \cap C$

Subfig 2:

 $(A \cap B) \cup (A \cap C) \cup (B \cap C)$

Subfig 3:

$$(B \cup (A \cap C)) - (A \cap B) - (B \cap C)$$

2 Programming Tasks

2.2 Scaling

answer 1-4:

Please look up the attached file for the scaled results.

answer 5:

在实现缩放的过程中,采用了双线性插值的缩放算法。双线性插值的基本数学模型可以归纳为: 若图像为灰度图像,那么目标图像(i,j)像素所对应的原图像(x, y)点的像素值有以下公式:

$$f(x, y) = b1 + b2 * x + b3 * y + b4 * xy(式1)$$

其中,系数b1-b4由(x,y)点周围像素求得 所以根据该数学模型,我在函数中进行了如下几步操作:

(1) 计算要计算出目标图像中(i,j)像素对应在原图像的像素(x,y)的位置,其中通过如下公式求出:

$$x = i * m/a(\stackrel{?}{\operatorname{d}}2)$$

 $y = i * n/b(\stackrel{?}{\operatorname{d}}3)$

(2) 再根据以下四个公式求出与之最相邻四个像素点的位(x0,y0),(x0,y1),(x1,y0),(x1,y1)

$$x_0 = [x](\vec{x}_4)$$

$$y_0 = [y](\vec{x}_5)$$

$$x_1 = min(x_0 + 1, srcwidth - 1)(\vec{x}_6)$$

$$y_1 = min(y_0 + 1, srcheight - 1)(\vec{x}_7)$$

(3) 根据公式1的恒等变换成两点式方程形式,并用两点式解法分两步求解像素值

一些有趣发现

分别代替函数

1、一开始图像缩放结果与常用函数库缩放结果不同,经查阅相关资料,第一步过程中采用公式

$$x = (i+0.5) * m/a - 0.5$$

 $y = (i+0.5) * n/b - 0.5$

y y •••) ••

$$x = i * m/a$$

$$y = j * n/b$$

该公式替换使原图像和目标图像是以几何中心作为原点对应,可以更充分利用每个像素,这是opencv和Matlab中的双线性插值函数的常用方法。

2、同时在放大时候,发现了一个有趣的现象,放大输出的图像在最右侧和最下方分别出现了一个像 素点宽度或高度的黑线,经分析发现,是因为最右(下)侧目标图像像素对应的原图像像素四个像素 中只存在两个像素,并因为公式6和公式7限制,计算出来四个像素坐标为两组相同坐标,在计算过程中相互抵消,导致最终计算结果为零。

解决办法:在算法设计过程中加入判断,如计算的目标像素为右侧和下放的边缘像素点,则双线性插值降维成只进行一个维度的线性计算,避免产生0值。

2.3 Quantization

answer 1:

Please look up the attached file for the quantized results.

answer 2:

量化函数主要采用了线性量化的算法,主要目标是寻找量化函数:

$$y = [(kx + b) + 0.5]$$

再将量化后结果进行映射,方便图像显示即可。 因为采取正相关量化,所以可以通过输入的level值获得(0,0)和(255,level-1)两点解出系数k,b值,再通过映射表完成显示像素值的映射即可。