数字图像处理基础知识题

1、说出最感兴趣的图像处理应用及涉及的课程章节和知识点

我最感兴趣的图像处理应用是目标检测,在课程章节中对应第十四讲深度学习中的目标检测,相关知识点包括RCNN系列,FPN,YOLO系列,SSD系列等。

- 2、产生右图所示亮块图像 f₁(x,y) (128×128 大小, 暗处=0, 亮处=255), 对其进行 FFT:
 - (1) 同屏显示原图 f₁和 FFT(f₁)的幅度谱图;
- (2) 若令 $f_2(x,y)=(-1)^{x+y}$ $f_1(x,y)$,重复以上过程,比较二者幅度谱的异同,简述理由;
- (3) 若将 $f_2(x,y)$ 顺时针旋转 45 度得到 $f_3(x,y)$, 试显示 $FFT(f_3)$ 的幅度谱, 并与 $FFT(f_2)$ 的幅度谱进行比较。
 - (1) 原图 fl 和 FFT(fl)的幅度谱图如图 1 所示。





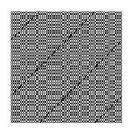
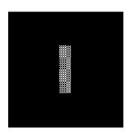


图 1. 原图 fl 和 FFT(fl)的幅度谱图

(2) 令 $f_2(x,y)=(-1)^{x+y}$ $f_1(x,y)$, f2 和 FFT(f2)的幅度谱图如图 2 所示。



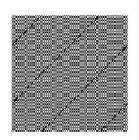


图 2. 原图 f2 和 FFT(f2)的幅度谱图

两者的异同:

不同点: f2 的频谱是对 f1 频谱的移位。

相同点: 频谱的实质没有改变, 幅度等都没有发生变化。

(3) 将 $f_2(x,y)$ 顺时针旋转 45 度得到 $f_3(x,y)$, $FFT(f_2)$ 的幅度谱和 $FFT(f_3)$ 的幅度谱如图 3 所示。





图 3. FFT(f2)的幅度谱图和 FFT(f3)的幅度谱图

3、对 512×512 大小、256 级灰度的数字图像 lena 进行频域的理想低通、高通滤波,同屏显示原图、幅度谱图和低通、高通滤波的结果图。

本题采用了高斯滤波器来对图像进行低通和高通滤波。滤波器公式如下:

低通滤波(D_0 为截止频率,本实验中取值为 30Hz):

$$H(u,v) = e^{-\frac{D^2(u,v)}{2D_0^2}}$$

高通滤波(D₀为截止频率,本实验中取值为30Hz):

$$H(u,v) = 1 - e^{-\frac{D^2(u,v)}{2D_0^2}}$$





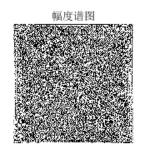




图 4. lena 原图、幅度谱图和低通、高通滤波结果图

如图所示,图像经过低通滤波后,图像主体仍然保留,但羽毛、轮廓等高频信息被滤除,图像经过高通滤波后,图像主体信息被滤除,图像轮廓信息被提取出来。

4、对图像 pollen 进行如下处理:

(1)使用直方图均衡化及直方图规定化,展示对比度拉伸的效果,要求先转化为灰度级 L=8,再按要求转化,写出详细的过程,其中规定直方图为 0,0,0,0.15,0.20,0.30,0.20,0.15

首先将图像 pollen 转化为灰度级 L=8, 如图 5 所示:



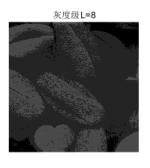


图 5. Pollen 原图和灰度级 L=8 转换图

之后将其进行直方图均衡化和规定化,如图 6 所示:

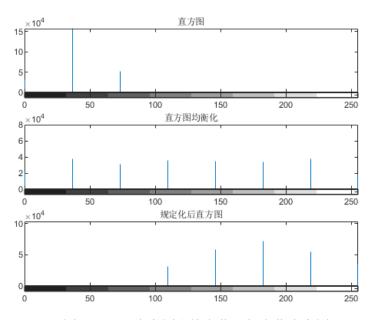


图 6. Pollen 直方图和均衡化、规定化直方图

从图中可以看出,原图中像素点大多为 2/8 和 3/8 灰度级,直方图均衡化之后,原图中像素点在各灰度级上均匀分布。直方图规定化之后,像素点的分布情况满足题目预设的分布条件。

(2)对直方图均衡化后的图像加入高斯噪声,用 4-邻域平均法和中值滤波平滑加噪声图像 (图像四周边界不处理,下同),同屏显示原图像、加噪图像和处理后的图像。

① 不加门限;

② 加门限
$$T = 2\overline{f(m,n)}$$
, (其中 $\overline{f(m,n)} = \frac{1}{N^2} \sum_i \sum_j f(i,j)$)

原图像、加噪图像、不加门限平滑后图像,加门限后平滑后图像如图 7 所示:

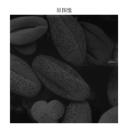








图 7. Pollen 原图、加噪声图像、处理后图像

5、(1) 用 Laplacian 锐化算子(分 $\alpha = 1$ 和 $\alpha = 2$ 两种情况)对 512×512 大小、256 级灰度的数字图像 lena 进行锐化处理,显示处理前、后图像。

处理前后的图像如图 8 所示:







图 8. Laplacian 锐化处理前后图像

从图中可以看出, 当 $\alpha = 2$ 时, Laplacian 锐化的效果更为明显。

(2) 若令

$$g_1(m,n) = f(m,n) - \alpha \nabla^2 f,$$

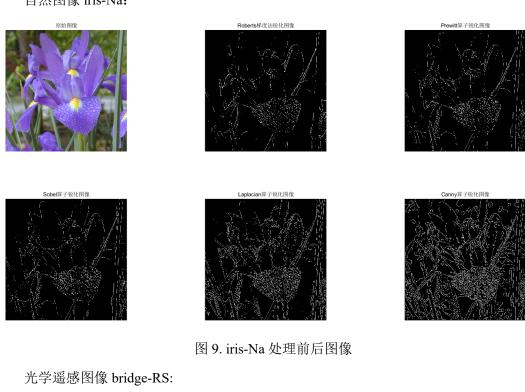
$$g_2(m,n) = 4\alpha f(m,n) - \alpha [f(m-1,n) + f(m+1,n) + f(m,n-1) + f(m,n+1)]$$

则回答如下问题:

- ① f(m,n)、 $g_1(m,n)$ 和 $g_2(m,n)$ 之间有何关系? 三者的关系为: $g_1(m,n) = f(m,n) + g_2(m,n)$
- ② $g_2(m,n)$ 代表图像中的哪些信息? $g_2(m,n)$ 代表了原图像中的二阶梯度信息
- ③ 由此得出图像锐化的实质是什么? 图像锐化的实质是将原图像与梯度信息叠加,对目标边缘进行增强。

6、分别利用 Roberts、Prewitt、Sobel、Laplacian、Canny 边缘检测算子,对 256 级灰度的 自然图像 iris-Na、光学遥感图像 bridge-RS、SAR 图像 road-SAR 进行边缘检测,显示处理 前、后图像,并阐述不同算法和数据源对结果的影响。

自然图像 iris-Na:



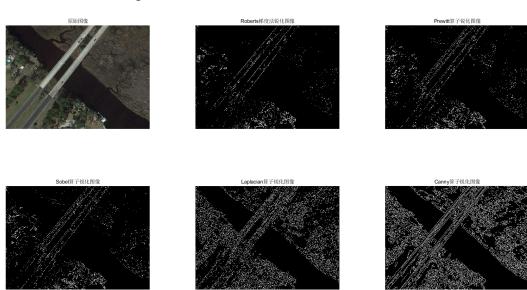


图 10. bridge-RS 处理前后图像

SAR 图像 road-SAR:

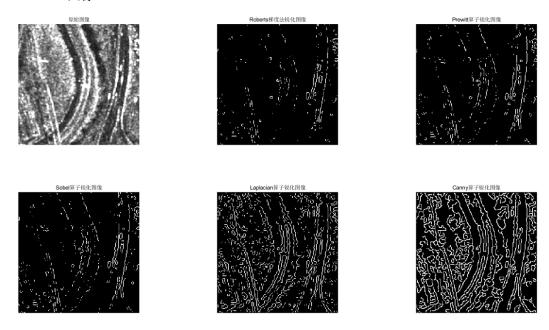


图 11. road-SAR 处理前后图像

不同算法结果分析:

Roberts 算子采用对角方向相邻两像素之差,也被称作 4 点差分法,对噪声较敏感。 从三种图像上可以看出,使用 Roberts 算子进行边缘检测,检测出的结果较为稀疏,仅包 含部分图像主题信息。

Prewitt 算子先求平均,再求差分来计算梯度,也被称作平均差分法。从三种图像上可以看出,使用 Prewitt 算子进行边缘检测,检测出的结果比 Roberts 算子的结果更加稠密一些,同时能够一定程度上抑制噪声的干扰。

Sobel 算子当前行或列对应的值加权后,再进行平均和差分,也被称作加权平均差分法。从三种图像上可以看出,使用 Sobel 算子结果和使用 Prewitt 算子的结果近似,但其边缘模糊的程度要略低于 Prewitt 算子。

Laplacian 算子是求像素点的二阶偏导,优点是各向同性、线性和唯一不变性;对孤立点及线段的检测效果好,缺点是对噪声敏感,对噪声有双倍加强作用;不能检测出边的方向,常产生双像素的边缘。相比与上述三种算子,Laplacian 算子得到的结果得到的细节信息更多,但同时对于噪声较多的 road-SAR 效果较差。

Canny 算子基本思想是找寻一幅图像中灰度强度变化最强的位置,首先它用高斯滤波来平滑图像,然后找寻图像的强度梯度,之后应用非最大抑制技术来消除边误检,最后应用双阈值的方法来检测和连接边界。从结果图上可以发现,Canny 算子检测的结果最为丰富,很多细节信息都被检测出来,同时由于它独特的处理方法,边缘部分比较清晰。

不同数据源分析:

本题中使用的三种数据源,格式并不相同。 检测时首先将图像转换成灰度图,然后再

进行检测。其中,iris-Na 和 bridge-RS 图像的噪声较少,road-SAR 图像的噪声较多。

对于 iris-Na 图像,图像主体是鸢尾花,背景包含比较杂乱的枝叶信息。对于该图像, Roberts 算子, Prewitt 算子和 Sobel 算子都能较好地将图像主体边缘检测出来。Laplacian 算子和 Canny 算子在此基础上能够检测出更多的细节信息。

对于 bridge-RS 图像, Roberts 算子, Prewitt 算子和 Sobel 算子同样能够将图像的主体桥梁检测出来, 但对于两岸细节信息较为忽略, Laplacian 算子和 Canny 算子能够捕捉到主体和细节信息。

对于 road-SAR 图像,由于包含了较多的噪声信息,Roberts 算子,Prewitt 算子的检测效果不太理想,而 Sobel 算子能够较少地受到噪声的影响,检测出图中两条公路的主体信息。Laplacian 算子和 Canny 算子都在一定程度上将噪声信息进行了放大增强,导致最终结果的可识别性不如 Sobel 算子。

7、学习数字图像处理课程的心得体会,该课程在哪些方面需要改进,对该课程或者任课老师有哪些意见或建议。

在本课程中,我学习到了传统图像处理的各种方式,并了解了深度学习在计算机视觉方面的各种应用。通过课程大作业,我对目标检测领域进行了进一步学习和探索,并利用yolov5模型解决了安全帽识别的实际问题。课程方面,我认为目前课程内容比较粗浅,我觉得老师可以在目前课程安排的基础上,深入讲解某一方面,并布置相应练习,以便学生更好地理解。

附录

```
subplot(1,2,2);
imshow (fft2(f1));
% 第二小问
for i=1:1:128
    for j=1:1:128
        f2(i,j)=(-1)^{(i+j)}*f1(i,j);
    end
end
figure(2);
subplot(1,2,1);
imshow (f2);
subplot(1,2,2);
imshow (fft2(f2));
% 第三小问
figure(3);
f3=imrotate(f2,-45,'bilinear');%将f2顺时针旋转45度
subplot(1,2,1);
imshow(fft2(f2));%显示 f2 的频谱
title('FFT(f2)的幅度谱');
subplot(1,2,2);
imshow(fft2(f3));%显示 f3 的频谱
title('FFT(f3)的幅度谱');
问题三 matlab 代码:
data=imread('D:\Desktop\计算机视觉\平时作业\img\lena.bmp');
figure(1);
subplot(2,2,1)
imshow(data);
title('原图');
subplot(2,2,2);
imshow(fft2(data));
title('幅度谱图');
%低通滤波
s=fftshift(fft2(data));
[M,N]=size(s);
n=2;
%GLPF 滤波 d0=30
d0=30;
                                         %对 M/2 进行取整
n1=floor(M/2);
n2=floor(N/2);
                                          %对 N/2 进行取整
```

```
for i=1:M
    for j=1:N
                                      %点(i,j)到傅立叶变换中心的距离
        d=sqrt((i-n1)^2+(j-n2)^2);
              h=1*exp(-1/2*(d^2/d0^2)); %GLPF 滤波函数
        s(i,j)=h*s(i,j);
                                      %GLPF 滤波后的频域表示
    end
end
                                     %对s进行反FFT移动
s=ifftshift(s);
s=uint8(real(ifft2(s)));
subplot(2,2,3);
imshow(s);
title('低通滤波');
%高通滤波
p=fftshift(fft2(data));
                                 %分别返回 p 的行数到 M 中, 列数到 N 中
[M,N]=size(p);
                                     %对 n 赋初值
n=2;
%GHPF 滤波 d1=30
d1=30;
n3=floor(M/2);
n4=floor(N/2);
for i=1:M
    for j=1:N
        dd = sqrt((i-n3)^2 + (j-n4)^2);
                                       %点(i,j)到傅立叶变换中心的距离
               h1=1-exp(-1/2*(dd^2/d1^2)); %GHPF 滤波函数
                                       %GHPF 滤波后的频域表示
        p(i,j)=h1*p(i,j);
    end
end
                                     %对p进行反FFT移动
p=ifftshift(p);
p=uint8(real(ifft2(p)));
subplot(2,2,4);
imshow(p);
title('高通滤波');
问题四 matlab 代码:
% 第一小问
I=imread('D:\Desktop\计算机视觉\平时作业\img\pollen.tif');
figure(1);
subplot(1,2,1);
imshow(I);
title('原图');
```

```
% L=8 灰度级
[wid, hei] = size(I);
img8 = zeros(wid, hei);
for i=1:wid
      for j=1:hei
           img8(i,j)=floor(I(i,j)/32);
      end
end
subplot(1,2,2);
imshow(uint8(img8),[0,7]);
title('灰度级 L=8');
figure(2);
subplot(3,2,[1,2]);
imhist(I,8);
title('直方图');
J=histeq(I);
subplot(3,2,[3,4]);
imhist(J,8);
title('直方图均衡化');
subplot(3,2,[5,6]);
hgram=[0,0,0,0.15,0.20,0.30,0.20,0.15];
H=histeq(I,hgram);
imhist(H,8);
title('规定化后直方图');
% 第二小问
figure(3);
I1=imnoise(I,'gaussian'); %加高斯噪声
H1=[0 1 0;1 0 1;0 1 0]/4; %4×4 领域模板
J1=imfilter(J,H1); %领域平均
subplot(1,4,1);
imshow(I); %显示图像 I
title('原图像');
subplot(1,4,2);
imshow(I1);
title('加噪声后图像');
subplot(1,4,3);
imshow(J1);
title('不加门限平滑后图像');
%加门限后滤波
T = 2*sum(I1(:))/500^2;
% T = 0;
```

```
im T = zeros(500,500);
for i = 1:500
    for i = 1:500
        if abs(I1(i,j) - J(i,j)) > T
             im T(i,j) = J(i,j);
        else
             im T(i,j) = I1(i,j);
        end
    end
end
subplot(1,4,4);
imshow(im T);
title('加门限后');
问题五 matlab 代码:
I=imread('D:\Desktop\计算机视觉\平时作业\img\lena.jpg');
figure(1);
subplot(1,3,1);imshow(I);title('原始图像');
L=fspecial('laplacian');
L1=[0-1\ 0;-1\ 5-1;0-1\ 0];
L2=[0 -2 0;-2 9 -2;0 -2 0];
LP1=imfilter(I,L1,'replicate');% α=1 时的拉普拉斯算子
LP2=imfilter(I,L2,'replicate');% α =2 时的拉普拉斯算子
subplot(1,3,2);imshow(LP1);title('Laplacian 算子 α =1 锐化图像');
subplot(1,3,3);imshow(LP2);title('Laplacian 算子 α =2 锐化图像');
问题六 matlab 代码:
clear;
close all;
Img=imread('D:\Desktop\计算机视觉\平时作业\img\iris-Na.tif');
% Img=imread('D:\Desktop\计算机视觉\平时作业\img\bridge-RS.jpg');
% Img=imread('D:\Desktop\计算机视觉\平时作业\img\road-SAR.png');
I = rgb2gray(Img);
figure(1)
%Roberts 梯度法锐化
subplot(2,3,1);imshow(Img);title('原始图像');
S=edge(I,'Roberts');
subplot(2,3,2);imshow(S);title('Roberts 梯度法锐化图像');
```

%Prewitt 算子锐化

```
S=edge(I,'Prewitt');
subplot(2,3,3);imshow(S);title('Prewitt 算子锐化图像');
%Sobel 算子锐化
S=edge(I,'Sobel');
subplot(2,3,4);imshow(S);title('Sobel 算子锐化图像');
%Laplacian 算子锐化
S=edge(I,'log');
subplot(2,3,5);imshow(S);title('Laplacian 算子锐化图像');
%Canny 算子锐化
Cimg = edge(I,'canny');
subplot(2,3,6);imshow(Cimg);title('Canny 算子锐化图像');
```