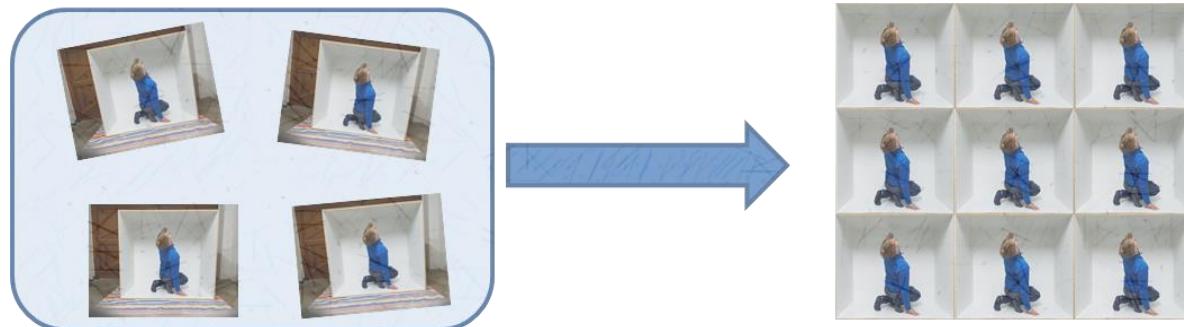


Digitale Bildverarbeitung 1

Einführung in die digitale Bilderverarbeitung
für Informatikstudierende im Bachelor

Vorlesung: Michael Möller – michael.moeller@uni-siegen.de

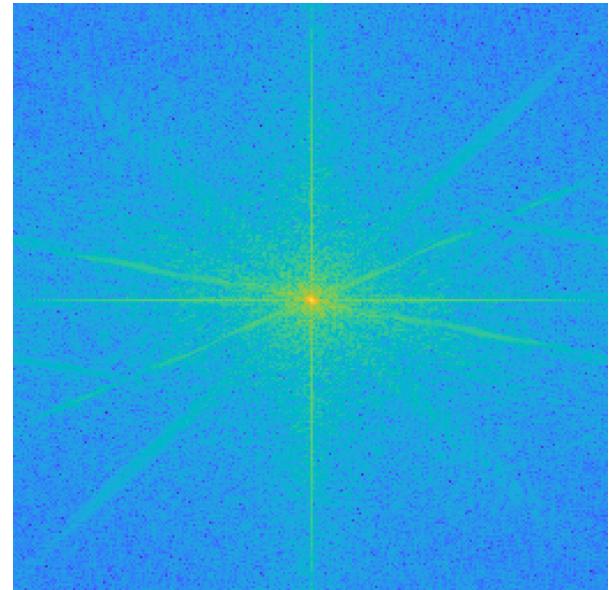
Übungen: Hannah Dröge – hannah.droege@uni-siegen.de



Zuletzt ausführlich diskutiert: Fourier Transformation



Ortsdarstellung



Frequenzdarstellung
(Fourier Koeffizienten)

In 1d:

Basiert auf Darstellung $\vec{f} = \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} c_k \vec{z}^k$ mittels

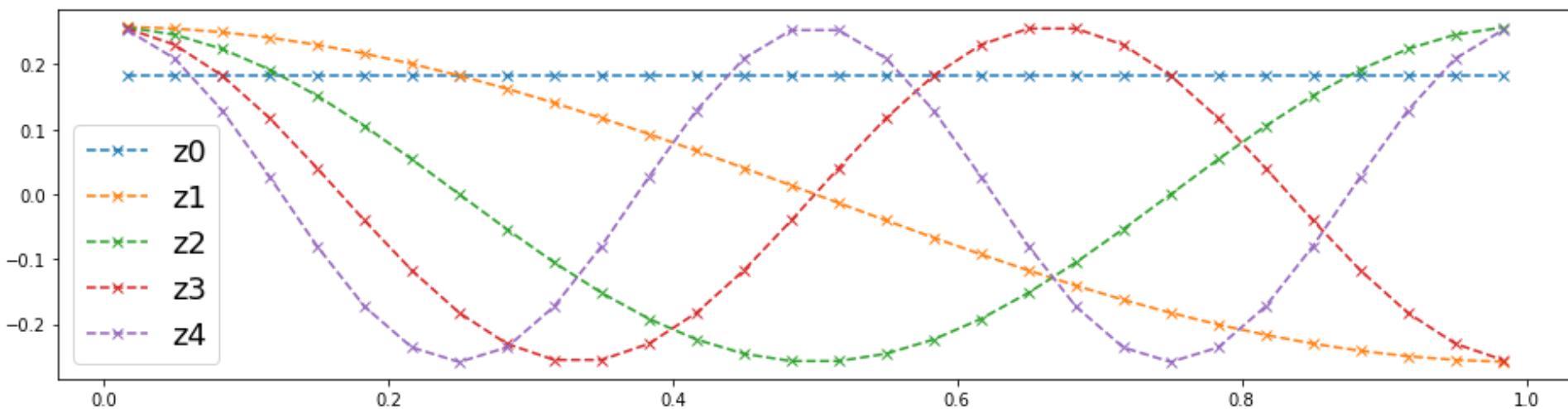
$$\vec{z}^k \in \mathbb{C}^n \text{ mit } z_l^k = \exp \left(2\pi i l \frac{k}{n} \right)$$

Komplexe Exponentialfunktion zur Darstellung von reellen Bildern nicht intuitiv.

Andere Möglichkeit einer Art diskreten Frequenzanalyse:

$$\vec{f} = \sum_{k=0}^{n-1} c_k \vec{z}^k \quad \vec{z}^k \in \mathbb{R}^n \text{ mit } z_l^0 = \frac{1}{\sqrt{n}} \text{ und } z_l^k = \sqrt{\frac{2}{n}} \cos(\pi k x_l)$$

und einem etwas anderen
diskreten Sampling: $x_l = \frac{(l + \frac{1}{2})}{n}, \quad l \in \{0, 1, \dots, n-1\}$



Oder eingesetzt / anders geschrieben:

$$f_l = \frac{1}{\sqrt{n}} c_0 + \sqrt{\frac{2}{n}} \sum_{k=1}^{n-1} c_k \cos \left(\pi k \frac{l + \frac{1}{2}}{n} \right)$$

**Inverse
DCT**

Wobei man die Koeffizienten $c \in \mathbb{R}^n$ als *diskrete Cosinustransformation (DCT)* von $f \in \mathbb{R}^n$ bezeichnet.

Ähnlich zur Fourier Transformation kann man auch bei der DCT zeigen, dass die $\vec{z}^k \in \mathbb{R}^n$ eine Basis bilden. Für obige Normalisierung gilt sogar

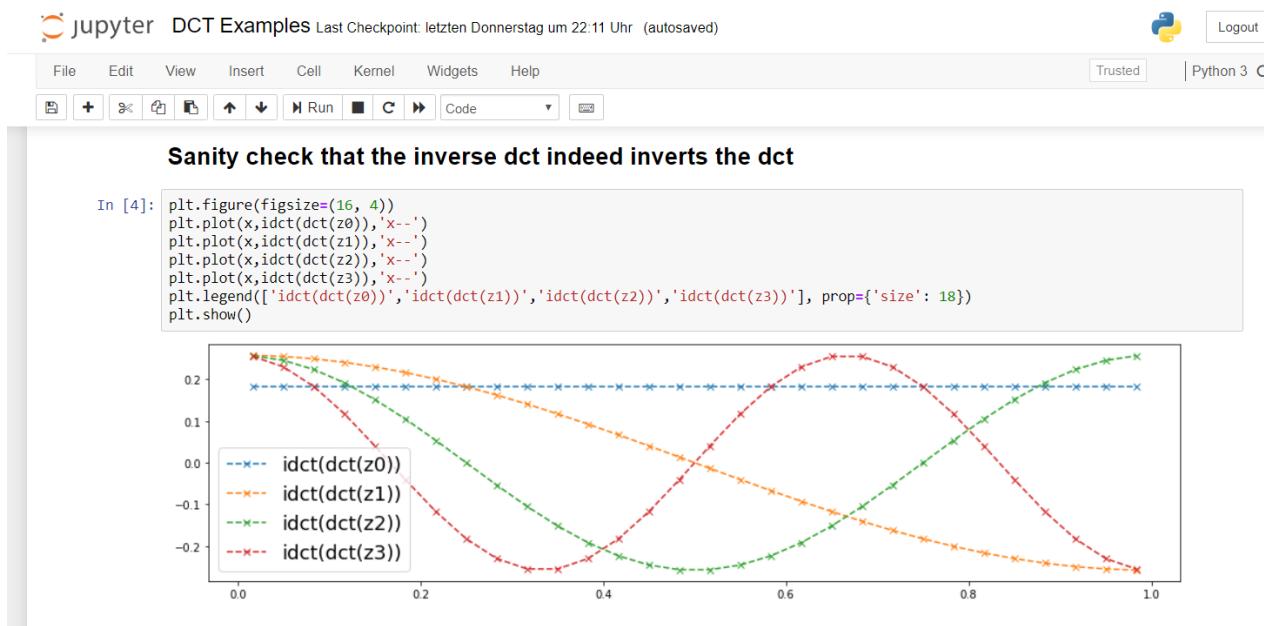
$$\langle z^k, z^s \rangle = \begin{cases} 1 & \text{falls } k = s \\ 0 & \text{falls } k \neq s \end{cases}$$

Und es ergibt sich

$$c_k = \langle f, z^k \rangle = \begin{cases} \frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{l=0}^{n-1} f_l & \text{falls } k = 0 \\ \sqrt{\frac{2}{n}} \sum_{l=0}^{n-1} f_l \cos \left(\pi k \frac{l + \frac{1}{2}}{n} \right) & \text{sonst.} \end{cases}$$

DCT

Gehen wir einfach mal direkt zum Code über!



Um es auch auf den Folien festzuhalten:

Beispielnutzung der Diskreten Cosinustransformation (DCT) für die Bildkompression



Kodierung

Aufteilen in Patches (kleine Bildflächen),
z.B. der Größe 8x8

Ausrechnen der DCT auf jedem Patch
einzel

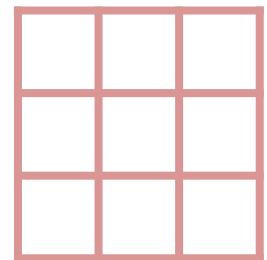
Quantisieren der Koeffizienten (individuell
für jeden DCT Koeffizienten)

Effizientes Codieren der Koeffizienten
(nicht besprochen, siehe Huffman Coding)

Einfache Dekodierung

Inverse DCT mit quantisierten Koeffizienten
(Mittelwert des zugehörigen Intervalls)

Interpretation der DCT auf einem Patch (hier für einen 3x3 Patch):



$$f \in \mathbb{R}^{3 \times 3} = c_{0,0} \begin{matrix} \text{gray} \end{matrix} + c_{0,1} \begin{matrix} \text{white} & \text{gray} & \text{black} \end{matrix} + c_{0,2} \begin{matrix} \text{white} & \text{black} & \text{white} \end{matrix} + c_{1,0} \begin{matrix} \text{white} \\ \text{gray} \\ \text{black} \end{matrix} + c_{1,1} \begin{matrix} \text{white} & \text{gray} & \text{black} \\ \text{gray} & \text{white} & \text{gray} \\ \text{black} & \text{gray} & \text{white} \end{matrix} + c_{1,2} \begin{matrix} \text{gray} & \text{black} & \text{gray} \\ \text{black} & \text{white} & \text{black} \\ \text{gray} & \text{black} & \text{gray} \end{matrix} + c_{2,0} \begin{matrix} \text{white} \\ \text{black} \\ \text{white} \end{matrix} + c_{2,1} \begin{matrix} \text{light gray} & \text{gray} & \text{dark gray} \\ \text{black} & \text{white} & \text{black} \\ \text{light gray} & \text{gray} & \text{dark gray} \end{matrix} + c_{2,2} \begin{matrix} \text{gray} & \text{black} & \text{gray} \\ \text{black} & \text{white} & \text{black} \\ \text{gray} & \text{black} & \text{gray} \end{matrix}$$

Vielfältige Anwendungen jenseits der Bildkompression!

Z.B. „**Entrauschen**“ von Bildern

Implementierung hier:

http://demo.ipol.im/demo/ys_dct_denoising/

- DCT auf 16x16 Patches
- Thresholding der Koeffizienten (setze die Koeffizienten die kleiner sind als ein Schwellwert auf 0)
- Inverse DCT
- Trick im Paper: Verwende keine disjunkten Patches, sondern überlappende. Den Bilde den Durchschnitt über alle Kandidaten.





Die Idee ein Bild in Patches aufzuteilen und lokal zu bearbeiten, scheint recht leistungsstark zu sein.

Diese Idee ist uns eigentlich auch schon bekannt: Faltungs- bzw. Korrelationsfilter arbeiten genau so!

Nächste Vorlesung: Einige weitere Beispiele für lokale (aber nicht-lineare) Filter.
Mehr Details zum Thema Bildentrauschen!