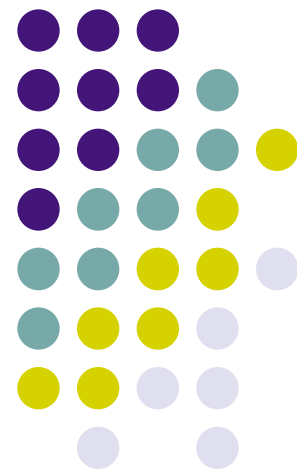


数字图像处理

第二章

图像获取、显示和表示





CH2 图像获取、显示和表示

- 一、图像获取
- 二、图像显示
- 三、图像表示
- 四、小结
- 习题

1 图像获取



- **图像获取**：图像的数字化过程，包括扫描、采样和量化。
- **图像获取设备**：5个组成部分，采样孔，扫描机构，光传感器，量化器和输出存储体。
- **关键技术**：
 - 采样（成像技术）；量化（模数转换技术）。
- **图像获取设备分类**：
 - 取决于**CCD**的规格
 - 黑白摄象机、彩色摄象机、扫描仪、数字相机等；
 - 其它的专用设备，如显微摄象设备、红外摄象机、高速摄象机、胶片扫描器等。
 - 此外，遥感卫星、激光雷达等设备提供其它类型的数字图像。



1 图像获取

- 图像获取设备的性能指标
 - 像素大小
 - 图像大小
 - 线性度
 - 噪声
 - 其他局部特征



γ校正的概念

1 图像获取



- 图像量化

- 取样点数和量化级数的选取

条件：图像有 $M*N$ 个像素，每个像素有 Q 个灰度级别。

取值规则： M 、 N 和 Q 通常总是取为2的整数次幂。 $Q=2^b$ ，若 $Q=256$ ，则 $b=8$ ，称为图像的8bit量化，或称256级灰度。

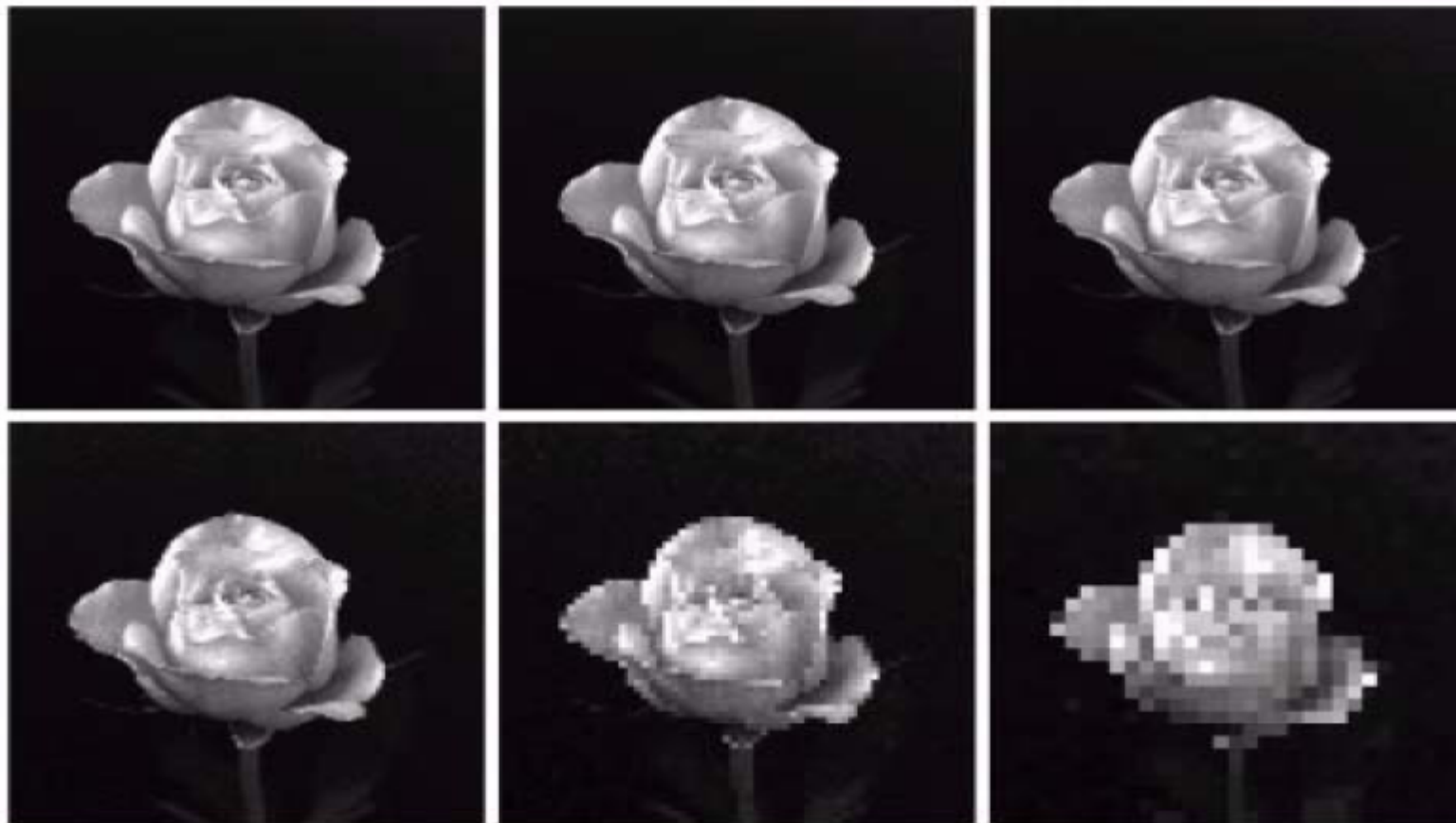
取值范围：由于存在量化误差，原则上 b 越大重建图像失真越小。

对于人眼应用 b 取5-8；

而对于卫星图片等图像分析应用 b 取8-12。

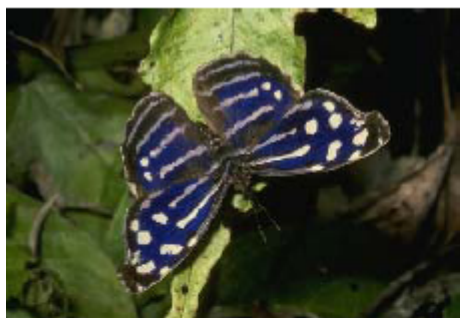
$M*N$ 必须满足奈奎斯特取样定理，否则会因取样点数不够产生混淆失真。

采样数

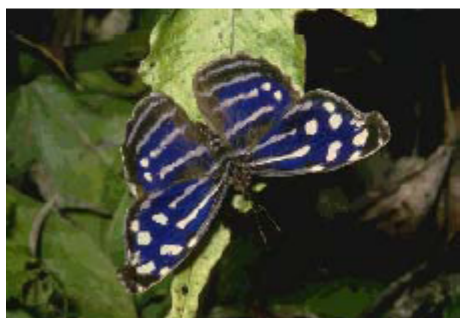


$1024 \times 1024 \rightarrow 512 \times 512 \rightarrow 256 \times 256 \rightarrow 128 \times 128 \rightarrow 64 \times 64$

灰度级数



256灰度级



16灰度级



8灰度级



4灰度级

1 图像获取



实际需要：

- 1) 当图像中有大面积灰度变化缓慢的平滑区域（如人脸），则**b**加大， $M*N$ 可变小。否则会出现假轮廓。
- 2) 当复杂的图像时（如球场观众），则**b**减小， $M*N$ 可加大。否则会丢失图像细节。

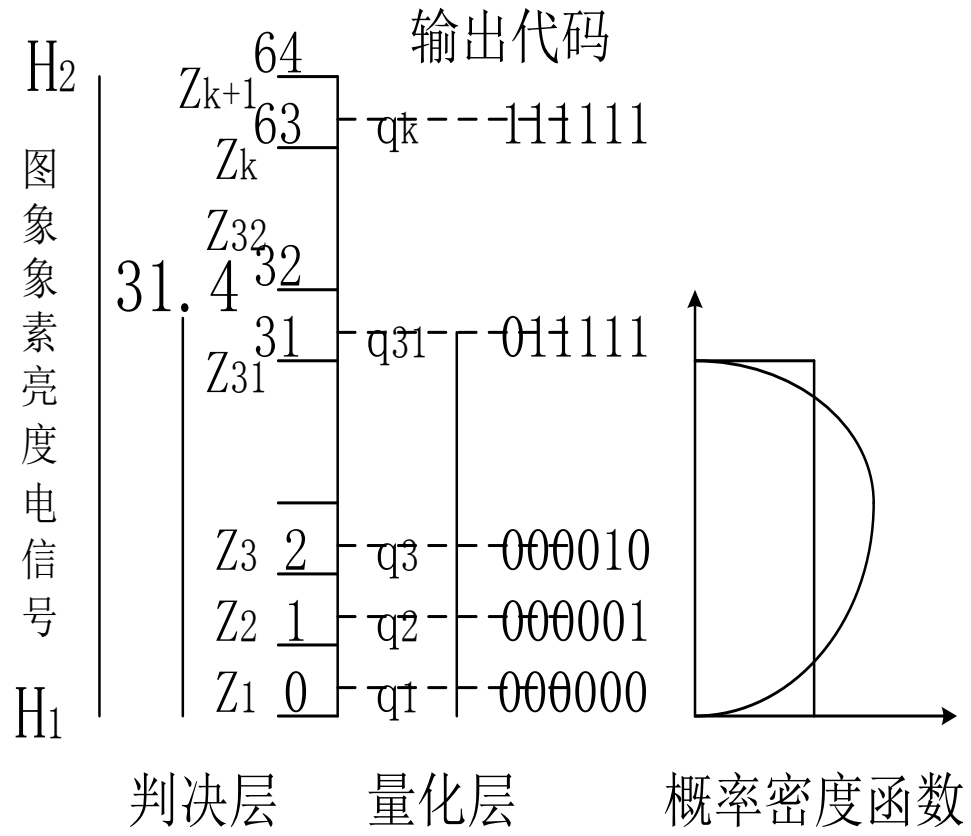
请思考？



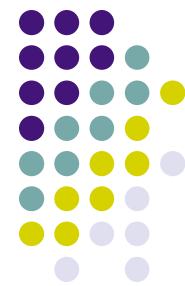
1 图像获取

● 典型量化过程

1. 多大区间中的电信号对应同一个输出代码?
2. 在显示时, 一个输出代码到底对应哪个电信号数值?



1 图像获取



- 最佳量化

使量化误差最小的量化方法为最佳量化。

使用均方误差测度讨论最佳量化。

设： Z 和 q 分别代表数字图像像素幅度和其量化值；

$p(Z)$ 为像素幅度概率密度函数；

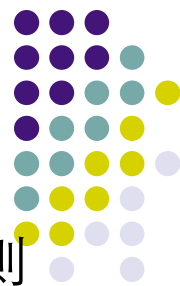
Z 的取值范围在 $H_1 \sim H_2$ 之间，量化总层数为 K ，

δ^2 表示量化器量化的均方误差。

解：根据均方误差定义可得

$$\delta^2 = \sum_{k=1}^K \int_{Z_k}^{Z_{k+1}} (Z - q_k)^2 p(Z) dZ$$

1 图像获取



当量化层数足够大时，每个判决层的 $p(Z)$ 可以近似为均匀分布，则

$$\begin{aligned}\delta^2 &= \sum_{k=1}^K p(Z) \int_{Z_k}^{Z_{k+1}} (Z - q_k)^2 dZ \\ &= \frac{1}{3} \sum_{k=1}^K p(Z) \left[(Z_{k+1} - q_k)^3 - (Z_k - q_k)^3 \right]\end{aligned}$$

上式分别对 Z_k 和 q_k 求导，并令等于0。

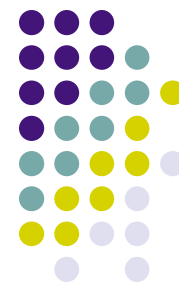
将上式求和符号展开，如对 Z_2 求导：

$$0 = -3(Z_2 - q_2)^2 + 3(Z_2 - q_1)^2$$

$$\text{则 } Z_2 = \frac{1}{2}(q_1 + q_2)$$

$$\text{因此 } Z_k = \frac{1}{2}(q_{k-1} + q_k) \quad k = 2, 3, \dots, K$$

1 图像获取



$$\begin{aligned}\because \delta^2 &= \sum_{k=1}^K p(Z) \int_{Z_k}^{Z_{k+1}} (Z - q_k)^2 dZ \\ &= \sum_{k=1}^K p(Z) \int_{Z_k}^{Z_{k+1}} (Z^2 - 2Zq_k + q_k^2) dZ\end{aligned}$$

对 q_k 求导

$$0 = \int_{Z_k}^{Z_{k+1}} p(Z)(-2Z + 2q_k) dZ$$

$$\therefore q_k = \frac{\int_{Z_k}^{Z_{k+1}} Zp(Z) dZ}{\int_{Z_k}^{Z_{k+1}} p(Z) dZ}$$

若 $P(Z)$ 为常数, 则

$$q_k = \frac{1}{2}(Z_k + Z_{k+1})$$

$$\text{此时量化误差为 } \frac{(H_2 - H_1)^2}{12K^2}$$

1 图像获取



- 对于非均匀分布，如高斯分布等，根据概率密度采用反复迭代逼近最佳量化层和判决层位置。
- 其他问题：请思考（最优准则）？

1 图像获取



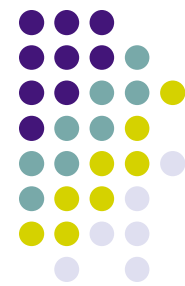
- 图像获取设备（数字化设备）的主要应用
 - 可分为两类：
 - 一类是基于图像采集卡或图像卡将模拟制式的视频信号采集到计算机；
 - 另一类是摄像机本身带有数字化部件可以直接将数字图像通过计算机端口（如并口、**USB**接口）或标准设备（如磁盘驱动器）传送进计算机。
 - 低端图像卡
 - 一般不具有图像帧存体而是直接将图像采集到计算机的内存中以供处理，如加拿大**Matrox**公司的**Metero**系列；

1 图像获取



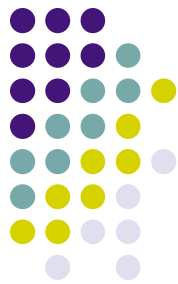
- 高端图像卡
 - 集采集和处理于一身的昂贵的非标准配件。如**Matrox**公司的**Genesis**图像卡，具有帧存体和数字信号处理器**DSP**及邻域处理加速器**NOA**，用于开发高速或实时处理应用。
- 多媒体视频采集卡
 - 主要用于视频会议、视频邮件等应用,如宝狮**Boser602**。
- 压缩卡
 - 是一类多媒体应用中使用的压缩卡。如**AV8 Mpeg**压缩卡，可以将视频压缩成**Mpeg1**格式，主要用于**VCD**制作和视觉保安系统中，当然也具有图像采集功能。

2 图像显示



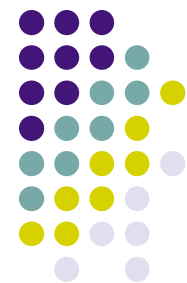
- 图像显示和打印的基本原理
 - **显示分辨率**：每英寸荧光点或打印墨点的数目，单位是**dpi**。
 - **显示器分辨率**一般在**72dpi (Mac)** 或**96dpi (Pc)** 以上。
 - 电视机平均分辨率**0.76mm**
 - **SVGA**显示器平均分辨率**0.28mm**
 - **打印分辨率**需要在**300dpi—600dpi**之上。
 - 点阵位图格式
 - 用文件中的几个字节表示表示像素点的位置和颜色。
 - **图像分辨率**：每英寸像素点的数目，单位**ppi**。

2 图像显示



- 显示与文件的对应关系
 - 若图像分辨率比显示分辨率高，则显示出的图像比实际图像大。
 - 若图像分辨率比显示分辨率低，则显示出的图像比实际图像小。
 - 图片1：640像素*480像素
*72ppi (22.58cm*16.93cm)
 - 图片2：320像素*240像素
*36ppi (22.58cm*16.93cm)
 - 利用photoshop软件对比图片1和图片2。(请课后实验之)

2 图像显示

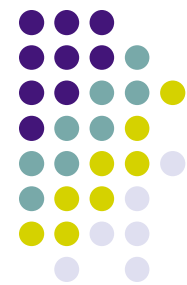




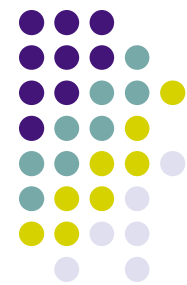
3 图像表示

- 1位二值图像
- 8位灰度图像
 - 位平面
 - 抖动技术
- 24位彩色图像
 - 彩色模型
- 索引图像

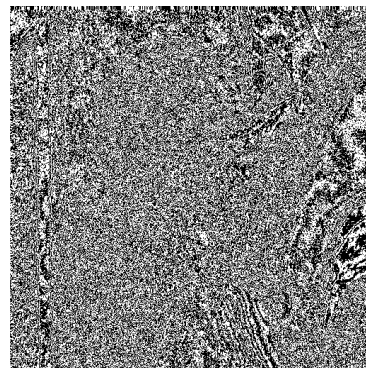
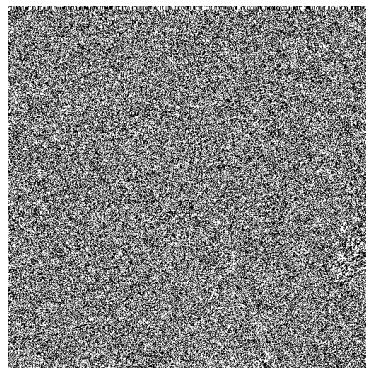
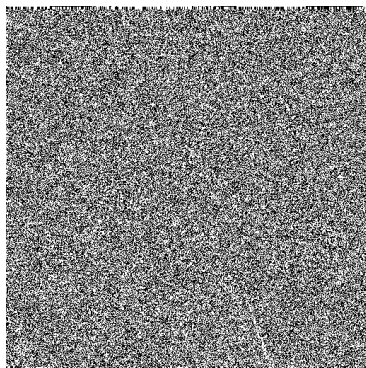
1位二值图像



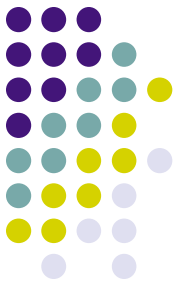
8位灰度图像



位平面



抖动技术



- 任务
 - 如何使用600dpi的黑白激光打印机打印灰度图像呢？
- 抖动 (Dithering)
 - 基本策略是平衡灰度分辨率到空间分辨率
(*intensity resolution vs spatial resolution*).
- 基本原理
 - 当人眼从较远距离观察图像时，将会平均局部小区域像素的灰度值，并记录之。

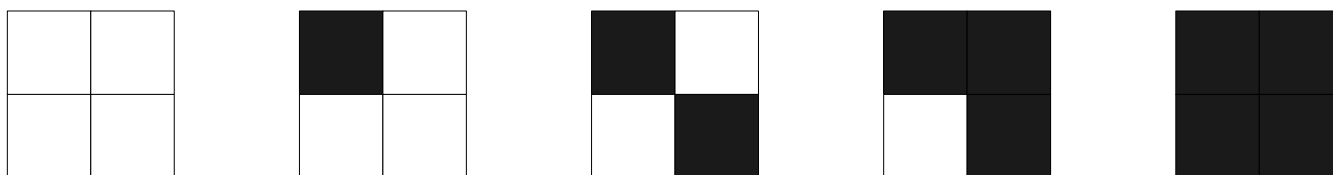
Also be called *halftoning*, or *clustered-dot ordered dithering*(*halftoning approximation*).

抖动矩阵



- **2×2抖动矩阵**

- 用于逼近**5**个灰度级



$$\begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$$

- **4×4抖动矩阵**

- 用于逼近**17**个灰度级

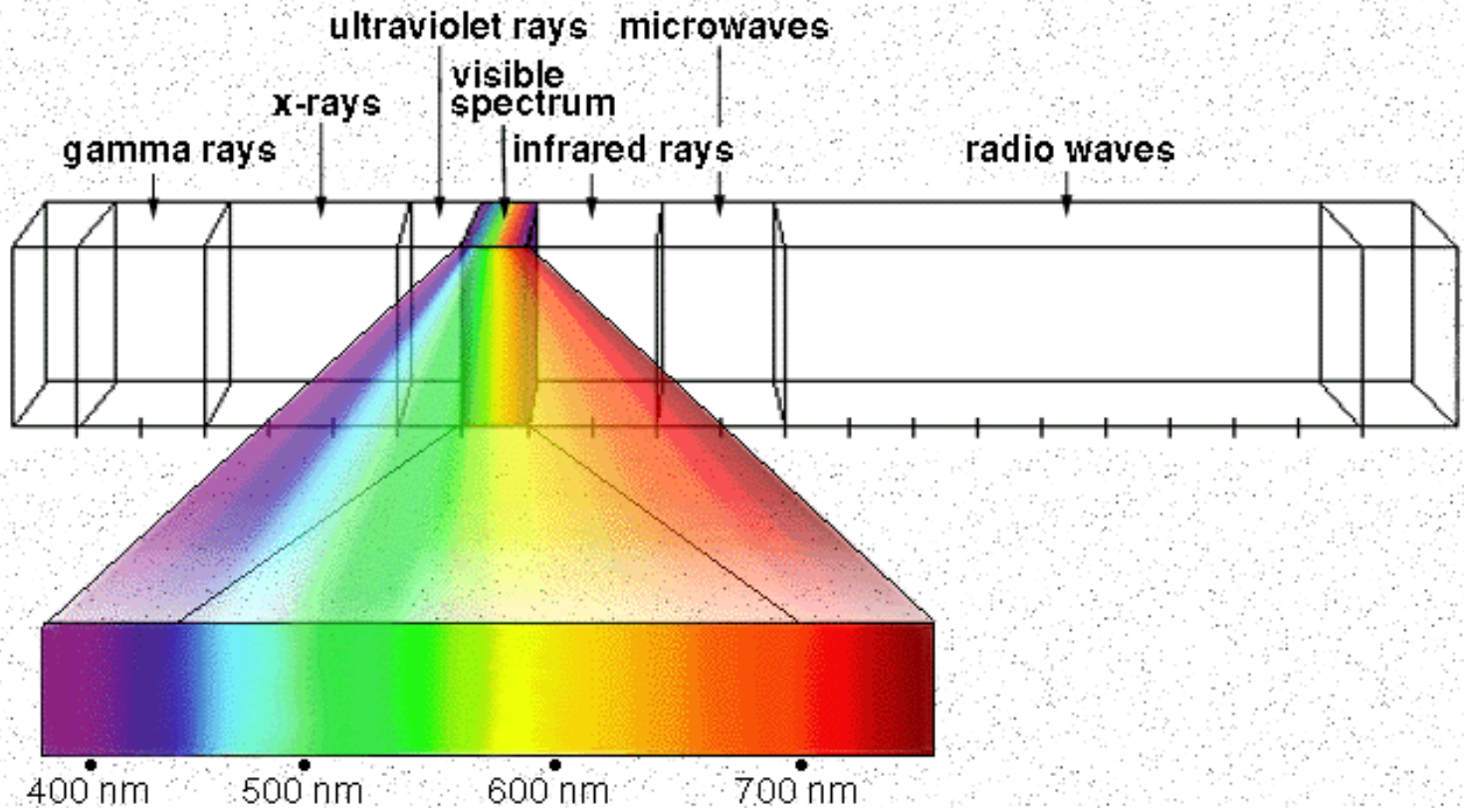
$$\begin{pmatrix} 0 & 8 & 2 & 10 \\ 12 & 4 & 14 & 6 \\ 3 & 11 & 1 & 9 \\ 15 & 7 & 13 & 5 \end{pmatrix}$$



3 图像表示



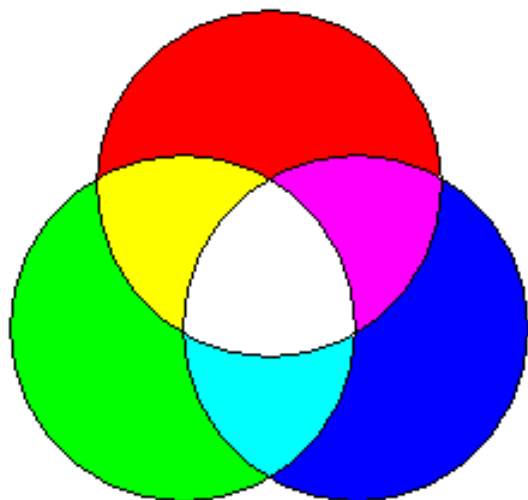
- 光谱



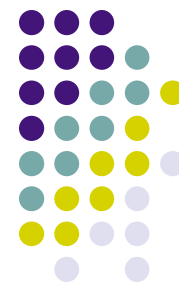
3 图像表示



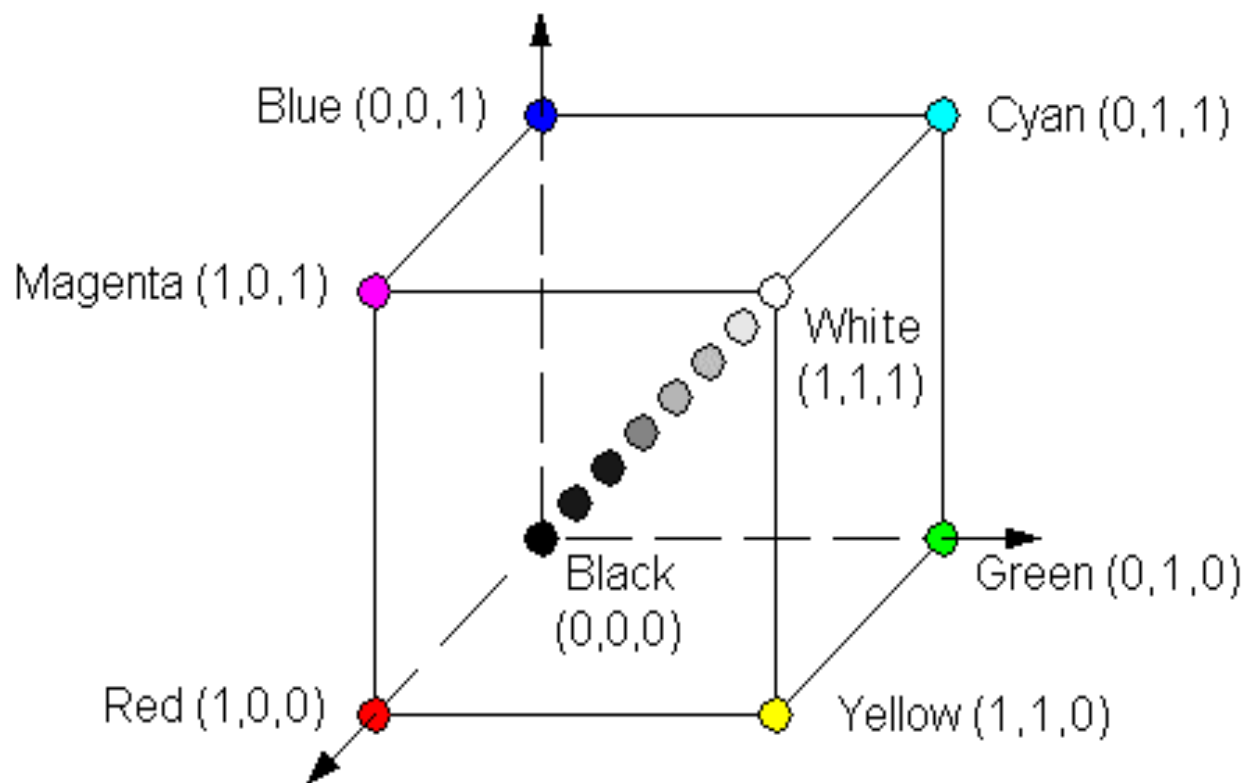
- **24位彩色图像**：通常真彩色用三字节的R，G，B来表示，即8:8:8=24位。
- R、G、B（三基色波长（CIE）Blue: 435.8nm, Green: 546.1nm, Red: 700nm）



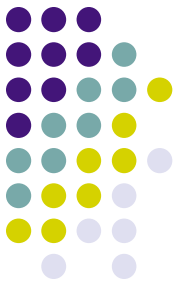
彩色模型



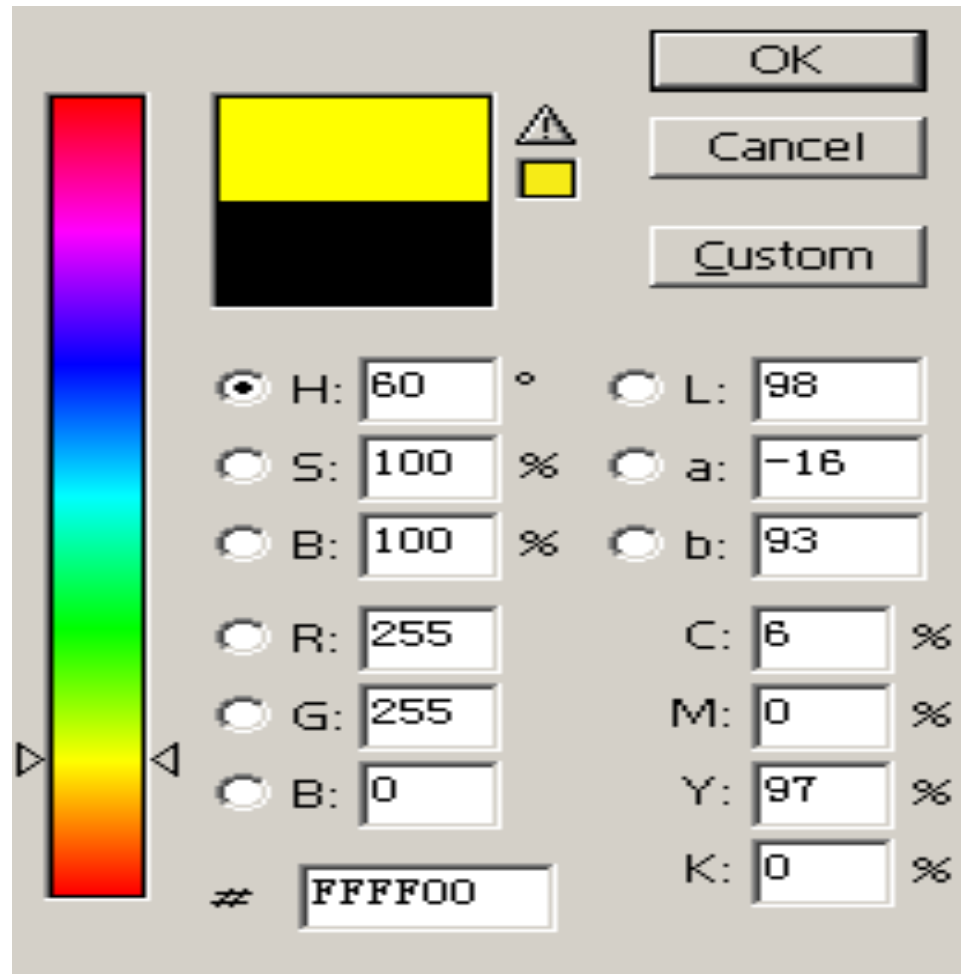
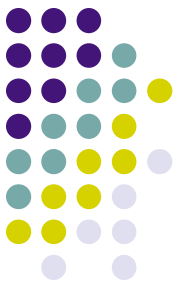
- **RGB模式** (相加混色模型，用于发光物体)



24位彩色图像



彩色模型



彩色模型



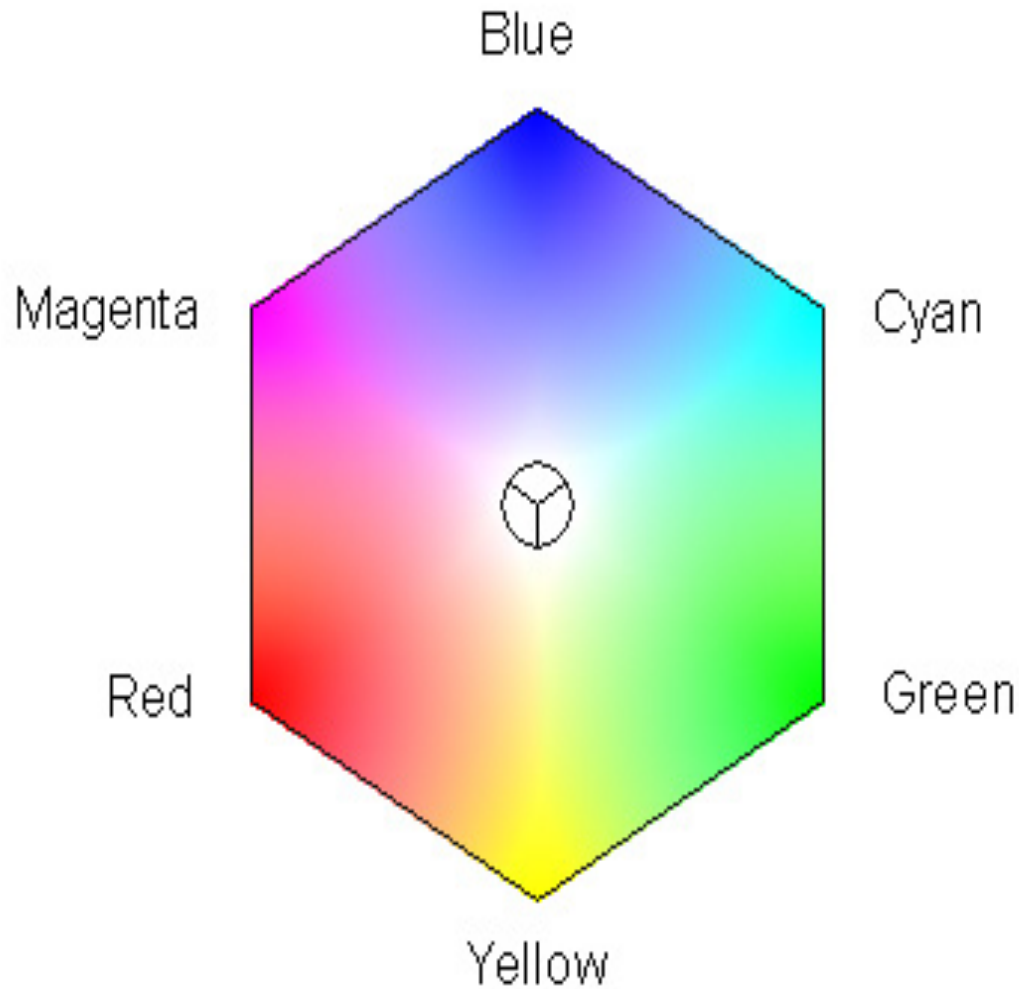
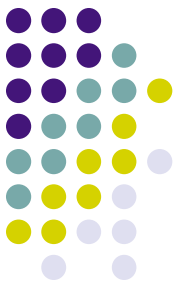
- **CMYK模式** (相减混色模型，用于不发光物体)

三次色（青色Cyan，洋红Magenta和黄色Yellow）。

K为真正黑色。

颜色1	颜色2	颜色3	混合结果
	黄色Y	洋红M	红R
青色C	黄色Y		绿G
青色C		洋红M	蓝B

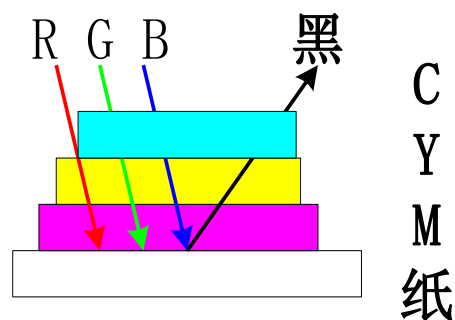
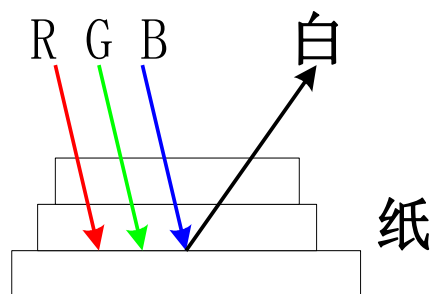
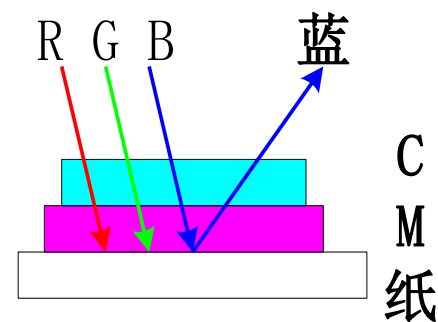
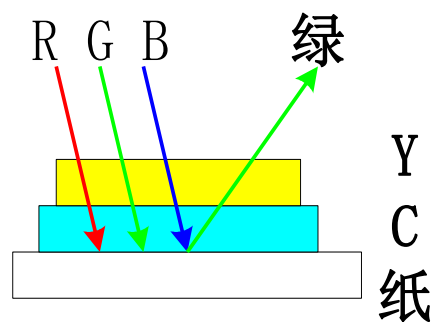
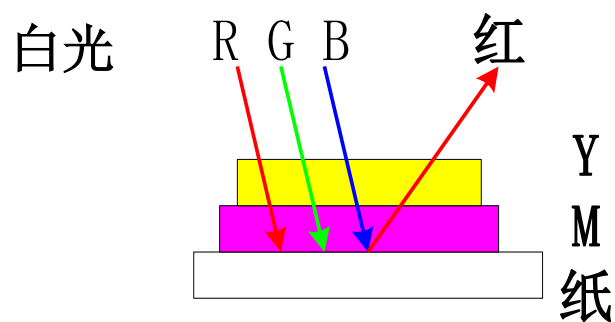
彩色模型



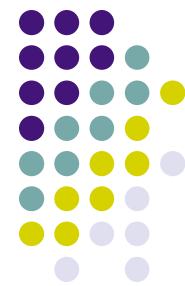
彩色模型



- 采用**CMYK**模式的原因



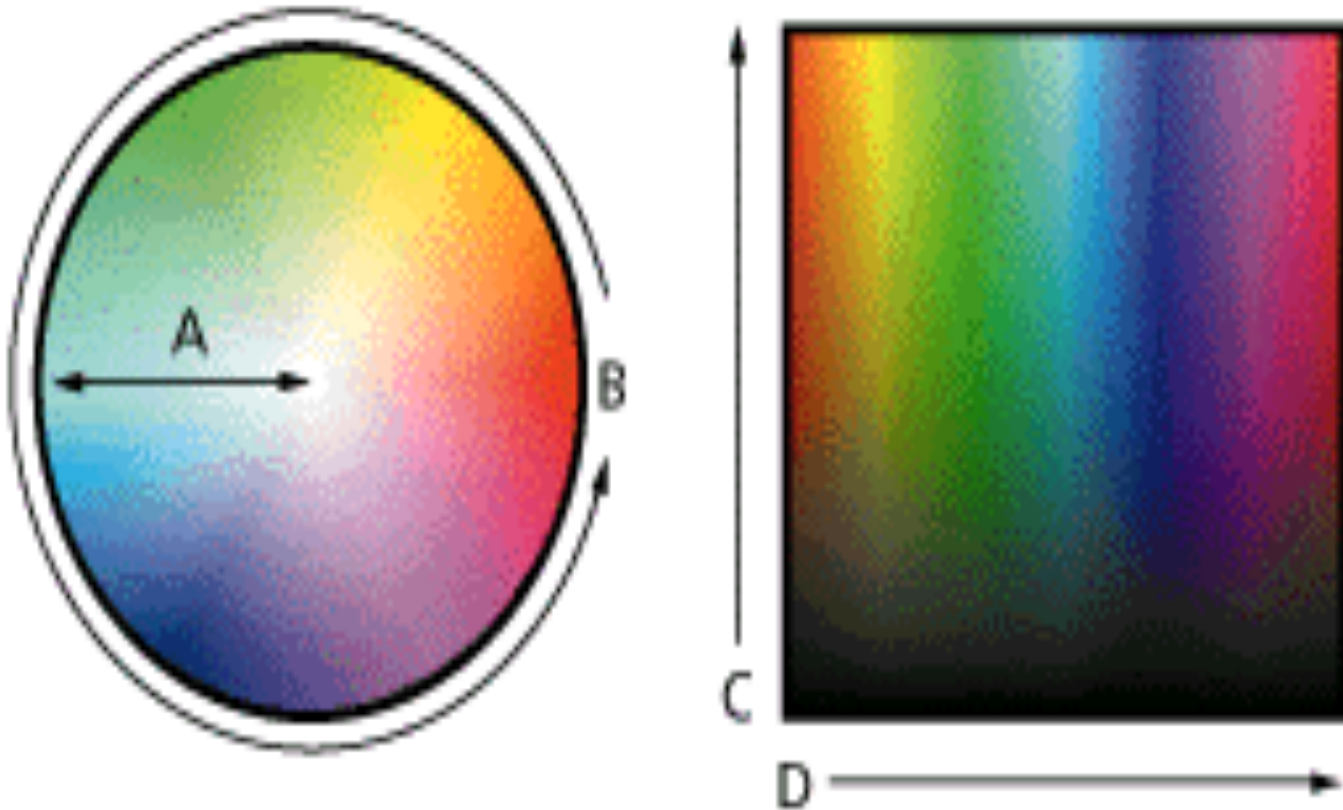
彩色模型



● HSB模型

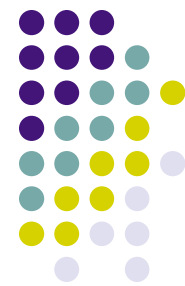
- 基于人类对颜色的感觉，**HSB**模型描述颜色的三个基本特征。又称为**HSI**空间。
- **色相（或色度Hue）**
 - 是从物体反射或透过物体传播的颜色。在 **0** 到 **360** 度的标准色轮上，色相是按位置度量的。在通常的使用中，色相是由颜色名称标识的，比如红、橙或绿色。
- **饱和度（Saturation）**
 - 有时也称色品，是指颜色的强度或纯度。饱和度表示色相中灰成分所占的比例，用从 **0%**（灰色）到 **100%**（完全饱和）的百分比来度量。在标准色轮上，从中心向边缘饱和度是递增的。
- **亮度（Brightness）**
 - 是颜色的相对明暗程度，通常用从 **0%**（黑）到 **100%**（白）的百分比来度量。

彩色模型



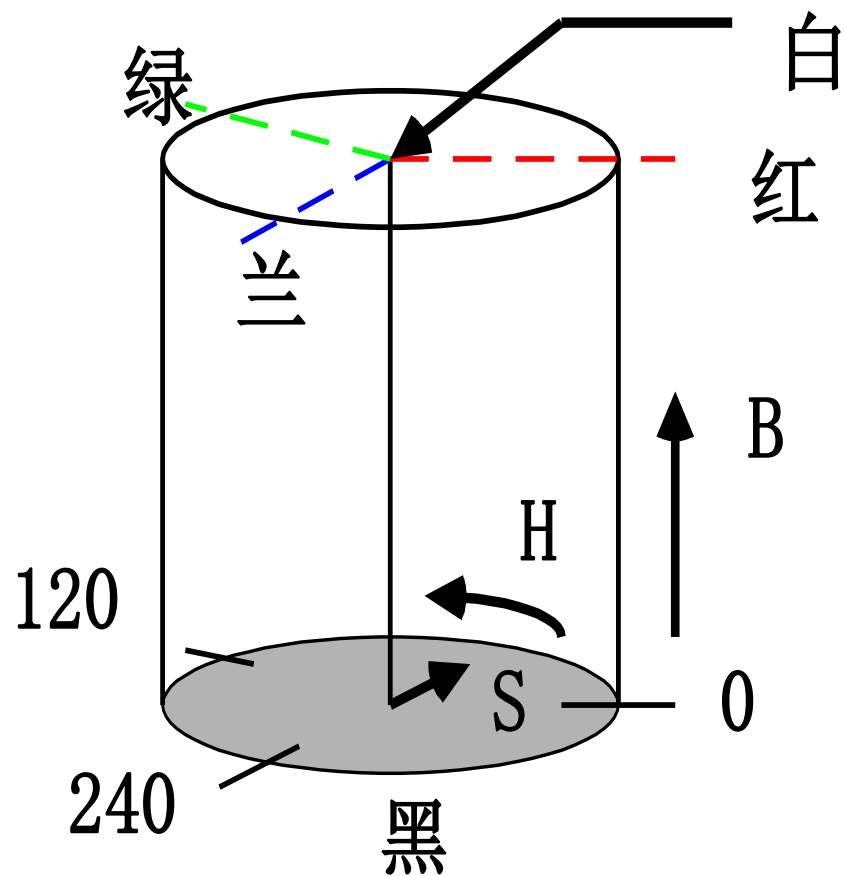
A. 饱和度 **B.** 色相 **C.** 亮度 **D.** 所有色相

彩色模型



- 在绘画艺术上，**饱和度**的概念可描述如下：
 - 是一种纯色加上白色染料后的结果，此时色彩的饱和度发生变化而色彩的亮度不发生变化。
- 同样在绘画艺术上，**亮度**的概念可描述如下：
 - 是一种纯色加上黑色染料后的结果，此时色彩的亮度发生变化而色彩的饱和度不发生变化。
- **HSB**空间的坐标体系

彩色模型



8位索引图像



- 调色板 (**palette**) :
 - 图像的色彩索引表。若图像的色彩数远小于全色彩数时，当每个像素的值用色彩索引表的位置表示就可以大大节约存储空间。这种技术常用于各种图像的存储格式中，如**bmp, tif, gif**等。（图像表示用到调色板时，像素值是**palette**的地址）
 - 课后思考：灰度图像 和 彩色图像索引图像的区别？
(用**photoshop**实验之)



4 本章要点



- 1、图像获取的基本概念，及图像量化的典型过程和最佳量化。
- 2、图像显示的基本概念，及图像分辨率与显示分辨率的对应关系。
- 3、图像表示的基本概念，彩色空间及其模式。