

デジタルメディア処理

担当: 井尻 敬

フィルタ処理：トーンカーブ，線形フィルタ

達成目標

- 画素ごとの変換である**トーンカーブ**の機能と効果を説明できる
- **線形フィルタ**の機能と効果を説明できる

Contents

- トーンカーブ
 - 反転, 二値化, ポスタリゼーション, ソラリゼーション, ガンマ変換, カラー画像
- 線形フィルタ
 - 平滑化フィルタ, ソーベルフィルタ, ガウシアンフィルタ, ラプラシアンフィルタ

デジタル画像のフィルタリング

デジタル画像：カラー画像

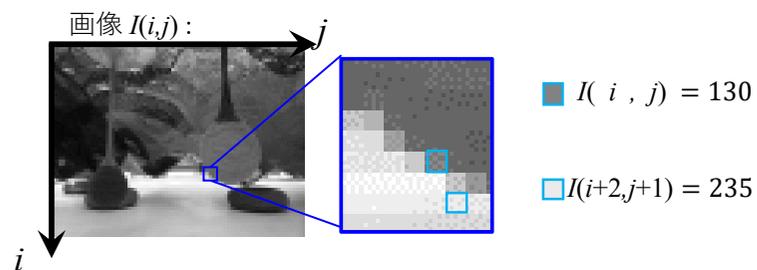
- 離散値を持つ画素が格子状に並んだデータ
- 画素：pixel = picture + element
- 例 24bit bitmap :各pixelが(R,G,B)毎に8bit[0,255]の整数値を持つ



※原点位置は左下のことも

デジタル画像：グレースケール画像

- 離散値を持つ画素が格子状に並んだデータ
- 画素：pixel = picture + element
- 例 8bit bitmap : 各pixelが8bit [0,255]の整数値を持つ

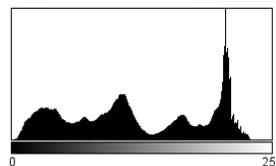


※原点位置は左下のことも

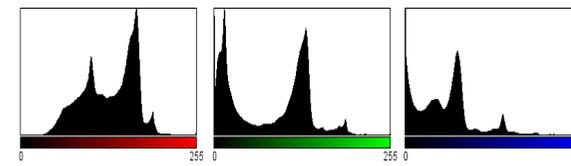
『頻度表（ヒストグラム）』とは

- 各階調の画素数を数えた表のこと
- 回転や平行移動に依存しない特徴量 → 画像処理に頻出

グレースケール画像

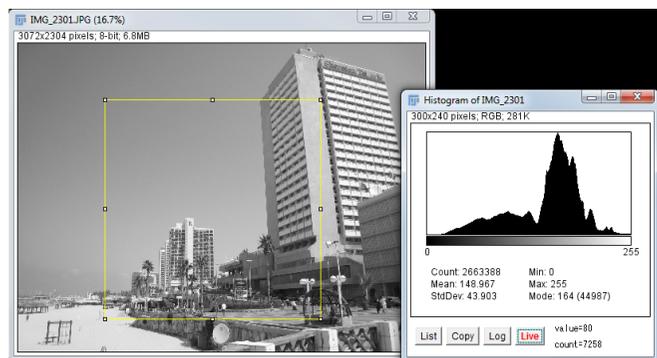


RGBカラー画像



ImageJでヒストグラムを確認してみる

1. ImageJ 起動
2. 画像読み込み
3. Menu > analyze > histogram
4. LiveをOnにすると矩形選択した領域のヒストグラムを確認可能



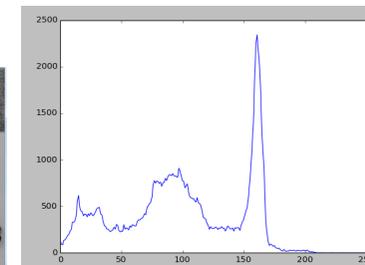
ヒストグラムの計算： histogram.py

```
import numpy as np
import pylab as plt
import cv2
import itertools
#画像読み込み & グレースケール化
img = cv2.imread("imgs/sample.png")
img_gry = cv2.cvtColor( img,
cv2.COLOR_BGR2GRAY )

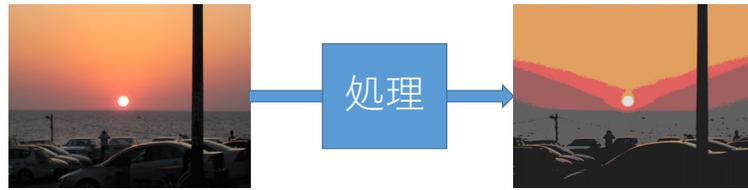
#histogram生成
hist = np.zeros(256)
for y in range(img_gry.shape[0]):
    for x in range(img_gry.shape[1]):
        hist[ img_gry[y,x] ] += 1

#windowを生成して画像を表示
cv2.imshow("Image", img_gry )

#histをmatplotlibで表示
plt.plot(hist)
plt.xlim([0,256])
plt.show()
```



デジタル画像のフィルタリング



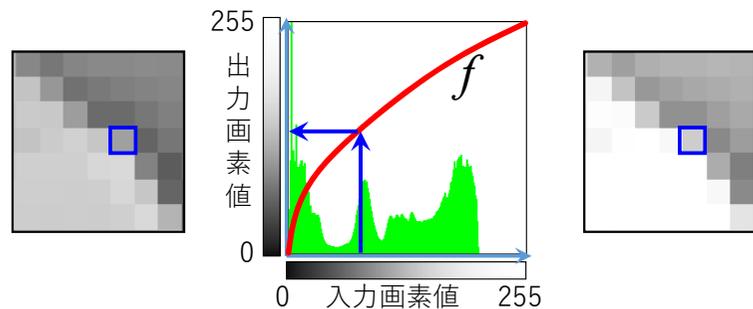
- 入力画像に対し計算処理を施し、 所望の画像に変換する
- 特定の周波数を強調する・捨てる (ノイズ除去)
 - 画像処理 (ステレオ視・領域分割・識別器) の前処理として利用する
 - アーティスティックな効果を得る

トーンカーブ

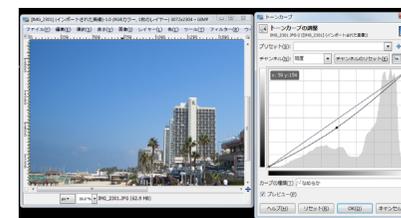
トーンカーブ

ToneCurve.exe (C++)
Image>Adjust>Window/Level (ImageJ)

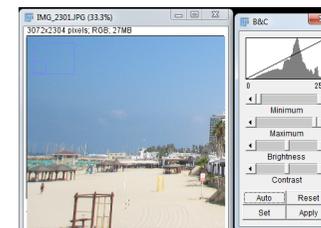
- 画像は8bit グレースケールとする
- 各画素の値を異なる値に変換する **階調変換関数** を考える
 - 新しい画素値 = f (画素値)
- 階調変換関数を曲線で表現したものを **トーンカーブ** と呼ぶ



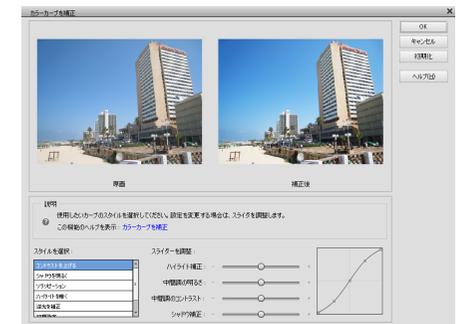
トーンカーブは写真編集の基本ツール



GIMP

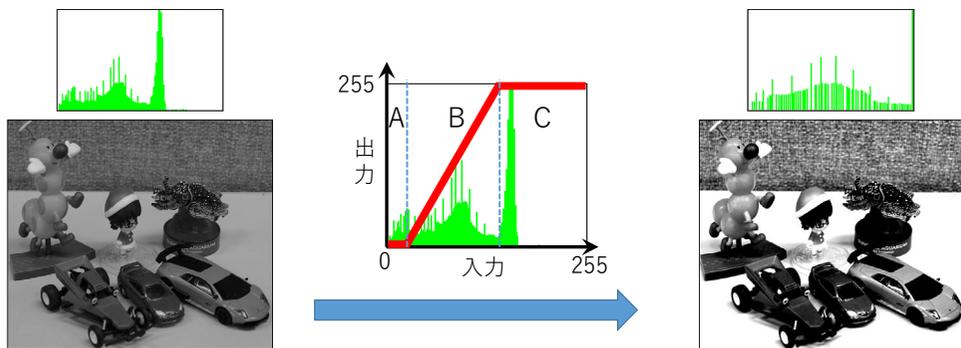


ImageJ: 自由編集でないのちょっと違うけど



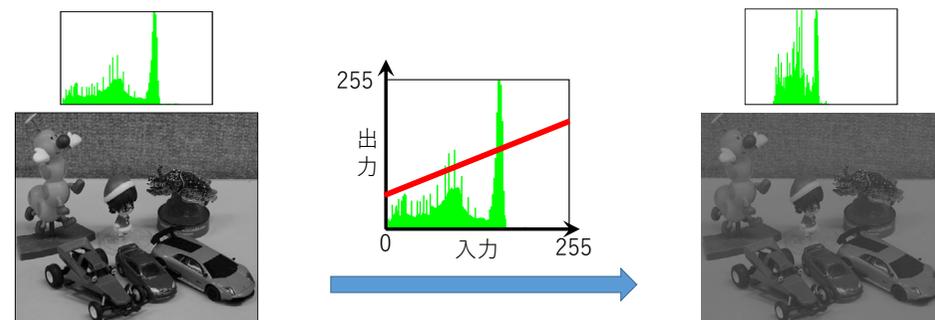
Photoshop Elements カラーカーブ
使いやすいように自由度の限定されたトーンカーブのようなもの
Photoshop CSにはトーンカーブがある (あった)

トーンカーブ: コントラストを上げる



- 領域A: 出力画素値0となり黒つぶれ
- 領域C: 出力画素値255となり白飛び
- 領域B: 傾きが1より大きいため、画素値の取り得る範囲が広がりコントラストが上がる
画素値は離散値であるため出力ヒストグラムは飛び飛びに

トーンカーブ: コントラストをさげる



- 傾きが1より小さいため、出力画素値の取り得る範囲が縮まり、コントラストが下がる

トーンカーブ: 特殊効果

元画像

ネガポジ反転

二値化

閾値より下は0
閾値以上は255

ポスタリゼーション

出力の色数を極端に減らす

ソラリゼーション

上記のような曲線を指定

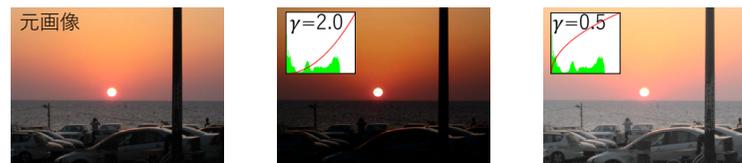
※実装が間に合わず手書きで曲線を与えました。
※本来は関数で与えるべき

トーンカーブ: ガンマ変換 (ガンマ補正)

次のトーンカーブを利用した濃淡変換をガンマ変換と呼ぶ

$$y = 255 \left(\frac{x}{255} \right)^\gamma$$

x : 入力値 [0,255]
 y : 出力値 [0,255]
 γ : パラメータ (>0)



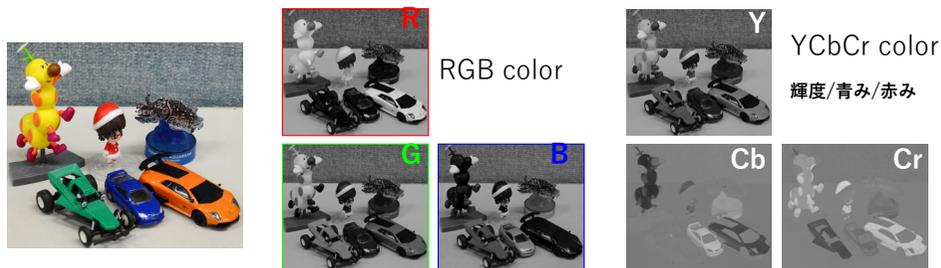
※ RGB各チャンネルにガンマ補正を適用

※ 画像出力デバイスには『出力値 = (入力値)^γ』という関係があり、この特性を補正する目的で上記の関数が用いられていた。これを画像の補正に利用したのがガンマ変換

トーンカーブ：カラー画像への適用

カラー画像をトーンカーブで編集するとき …

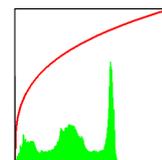
- RGBの各チャンネルにトーンカーブの画素値変換を適用
- YCbCr Colorに変換し輝度値成分（Y）のみに変換を適用
- その他



トーンカーブ：カラー画像への適用



入力画像



$\gamma=0.3$
のガンマ変換



RGB各チャンネル

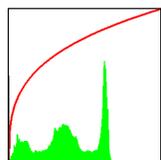


YCbCrの輝度Yのみ

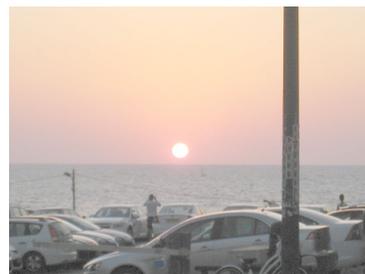
トーンカーブ：カラー画像への適用



入力画像



$\gamma=0.3$
のガンマ変換



RGB各チャンネル

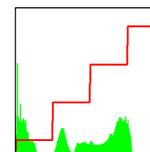


YCbCrの輝度Yのみ

トーンカーブ：カラー画像への適用



入力画像



ポストリゼーション



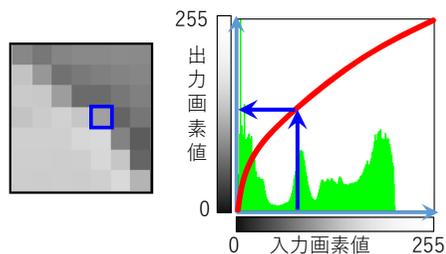
RGB各チャンネル



YCbCrの輝度Yのみ
(Cb・Crの階調数は減らない)

トーンカーブ：まとめ

- トーンカーブ：各画素の輝度値・色を変換する階調変換関数
- 画像の見栄えの編集に利用される
- キーワード: コントラスト変換・ネガポジ反転・ポスタリゼーション・ソラリゼーション・2値化・ガンマ補正



線形フィルタ

線形フィルタの例

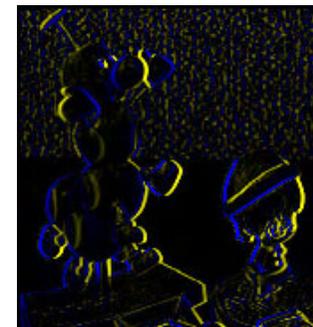


ぼかす

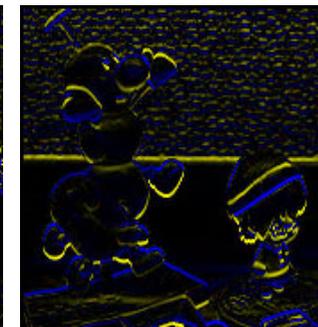


鮮鋭化

線形フィルタの例：エッジ抽出



縦方向



横方向

空間フィルタとは

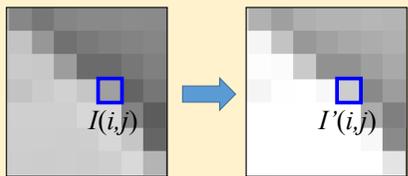
- 空間フィルタとは周囲の情報を利用して画素値を決めるフィルタ
- 空間フィルタは、線形フィルタと非線形フィルタに分けられる

トーンカーブ:

出力画素 $I'(i,j)$ を求めるのに
入力画素 $I(i,j)$ のみを利用

入力画像: $I(i,j)$

出力画像: $I'(i,j)$

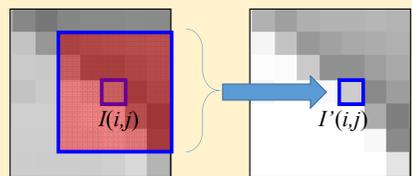


空間フィルタ:

出力画素 $I'(i,j)$ を求めるのに
入力画素 $I(i,j)$ の周囲画素も利用

入力画像: $I(i,j)$

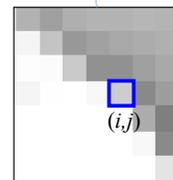
出力画像: $I'(i,j)$



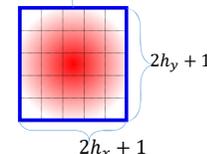
2次元 線形フィルタ とは

出力画素値を、入力画像の周囲画素の重み付和で計算する

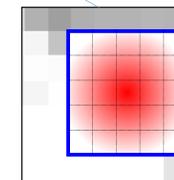
$$I'(i,j) = \sum_{m=-h_y}^{h_y} \sum_{n=-h_x}^{h_x} h(m,n) I(i+m,j+n)$$



$I'(i,j)$
出力画像

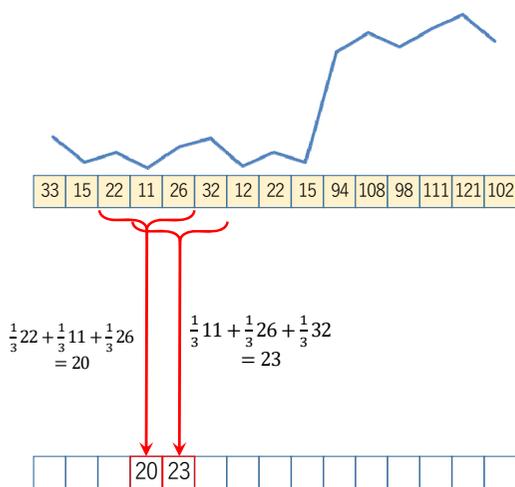


$h(i,j)$
フィルタ
各画素に重みが入っている



$I(i,j)$
入力画像

線形フィルタの例 1D

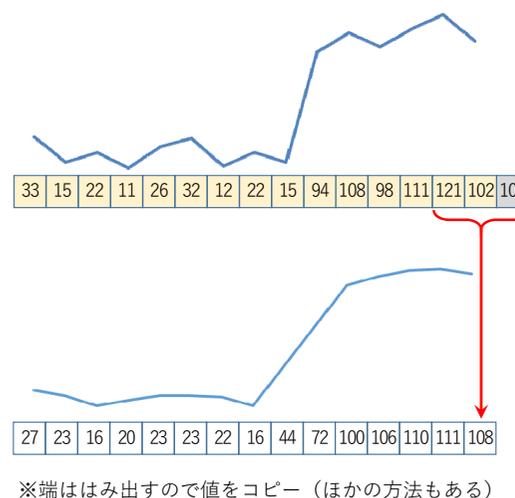


平滑化したい!

$1/3 \ 1/3 \ 1/3$

周囲 3 ピクセル
の平均を取る

線形フィルタの例 1D



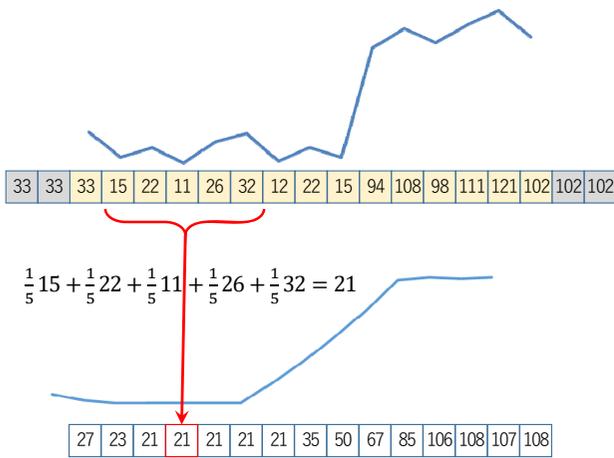
平滑化したい!

$1/3 \ 1/3 \ 1/3$

周囲 3 ピクセル
の平均を取る

※端ははみ出すので値をコピー (ほかの方法もある)

線形フィルタの例 1D

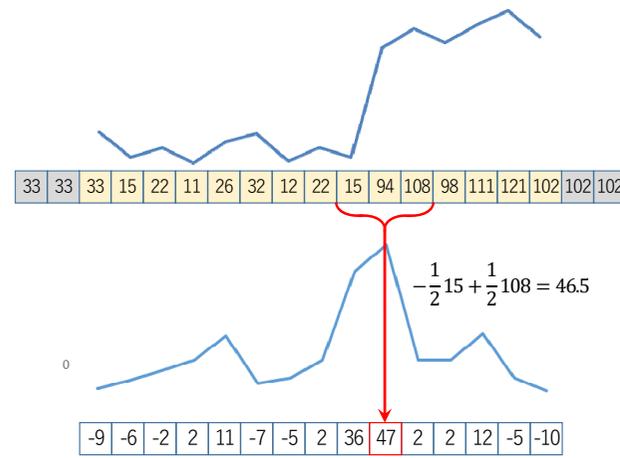


もっと
平滑化したい!

$\frac{1}{5}$ $\frac{1}{5}$ $\frac{1}{5}$ $\frac{1}{5}$ $\frac{1}{5}$

周囲5ピクセル
の平均を取る

線形フィルタの例 1D



エッジ
(変化の大きい部分)
を検出したい

-0.5 0 0.5

右と左のピクセルの
差をとる

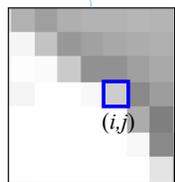
※端ははみ出すので値をコピー (ほかの方法もある)

線形フィルタとは

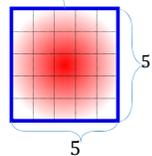
出力画素値を、入力画像の周囲画素の重み付和で計算する

$$I'(i, j) = \sum_{m=-2}^2 \sum_{n=-2}^2 h(m, n) I(i + m, j + n)$$

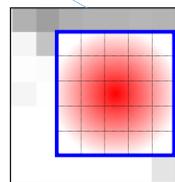
サイズ 5x5
の例



$I'(i, j)$
出力画像



$h(i, j)$
5x5 フィルタ
各画素に重みが入っている

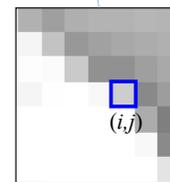


$I(i, j)$
入力画像

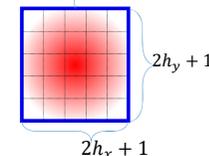
線形フィルタとは

出力画素値を、入力画像の周囲画素の重み付和で計算する

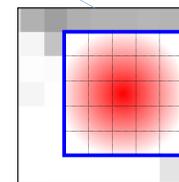
$$I'(i, j) = \sum_{m=-h_y}^{h_y} \sum_{n=-h_x}^{h_x} h(m, n) I(i + m, j + n)$$



$I'(i, j)$
出力画像



$h(i, j)$
フィルタ
各画素に重みが入っている



$I(i, j)$
入力画像

線形フィルタ：平滑化

$$\frac{1}{9}$$

1	1	1
1	1	1
1	1	1

$$\frac{1}{25}$$

1	1	1	1	1
1	1	1	1	1
1	1	1	1	1
1	1	1	1	1
1	1	1	1	1



LinaerFilter.exe (C++)
convolution1.py (python)
Process>Filters>Convolve (ImageJ)

線形フィルタ：ガウシアンフィルタ

係数をガウス分布に近づけ
中央ほど強い重みに

$$\frac{1}{16}$$

1	2	1
2	4	2
1	2	1

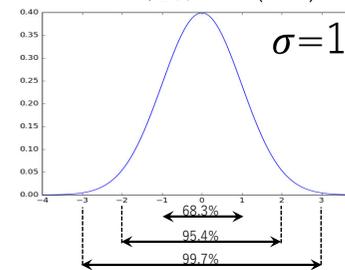
$$\frac{1}{256}$$

1	4	6	4	1
4	16	24	16	4
6	24	36	24	6
4	16	24	16	4
1	4	6	4	1

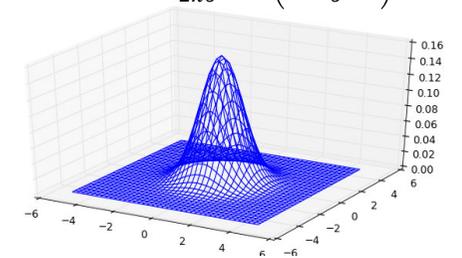


線形フィルタ：ガウシアンフィルタ

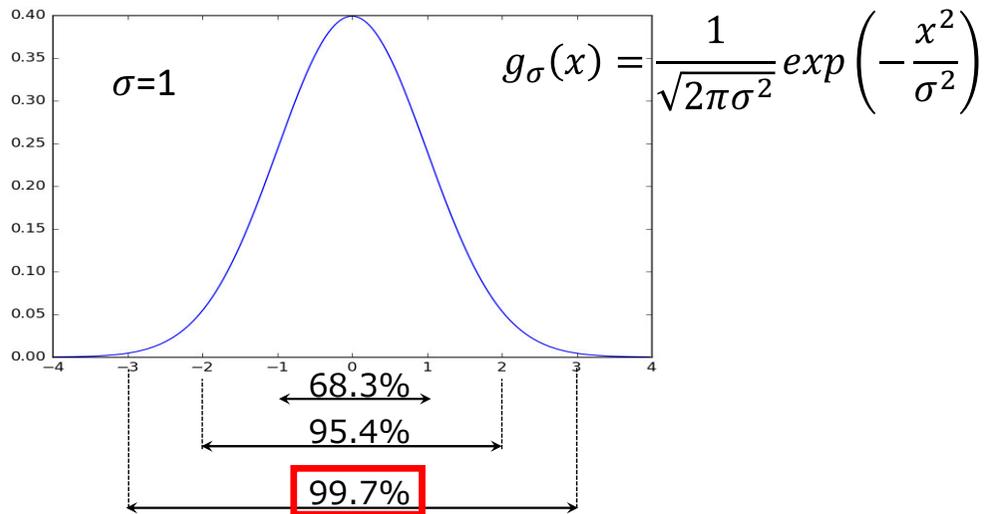
ガウス関数1D
$$g_{\sigma}(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{x^2}{\sigma^2}\right)$$



ガウス関数2D
$$g_{\sigma}(x, y) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} \exp\left(-\frac{x^2 + y^2}{\sigma^2}\right)$$



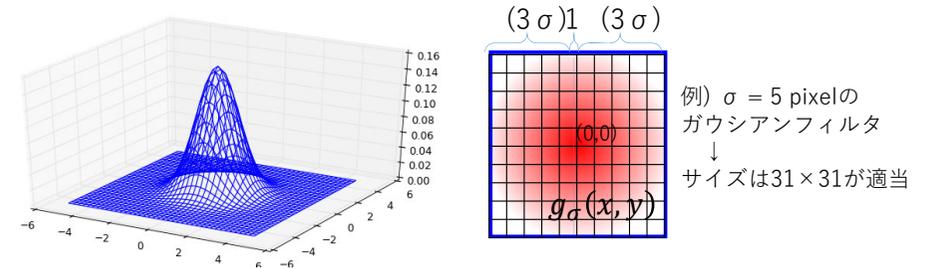
これを重みにして線形フィルタをしたい
さすがに3x3は精度が悪くない??



線形フィルタ：ガウシアンフィルタ

課題によっては『3×3』や『5×5』の窓では精度が悪い

→精度を出すには窓の半径を 3σ程度にすべき
(計算時間はかかる)



線形フィルタ：エッジ検出（微分）

関数 $f(x,y)$ の x 軸, y 軸方向の偏微分は以下の通り定義され、

$$\frac{\partial f(x,y)}{\partial x} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h,y) - f(x-h,y)}{2h}$$

$$\frac{\partial f(x,y)}{\partial y} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x,y+h) - f(x,y-h)}{2h}$$

また, $f(x,y)$ の勾配 $\nabla f(x,y)$ は 2次元ベクトルであり、

$$\nabla f(x,y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f(x,y)}{\partial x} \\ \frac{\partial f(x,y)}{\partial y} \end{pmatrix}$$

点 (x,y) において $f(x,y)$ の増加が一番大きくなる方向を示す

※微分の復習.

練習.

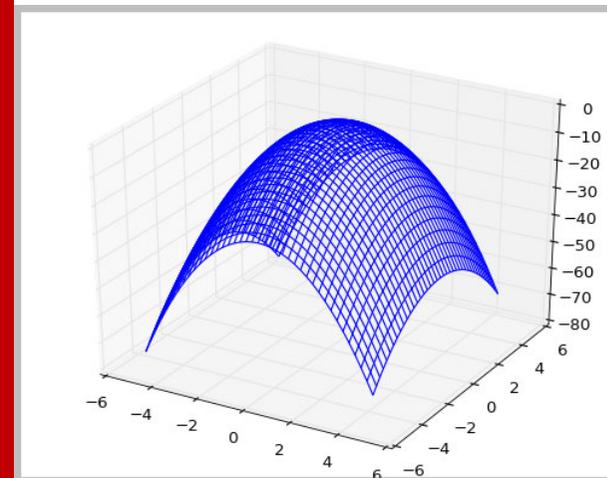
$$f(x,y) = -x^2 - 2y^2$$

上記の関数の $(1,1)$, $(2,3)$

における勾配を計算し、

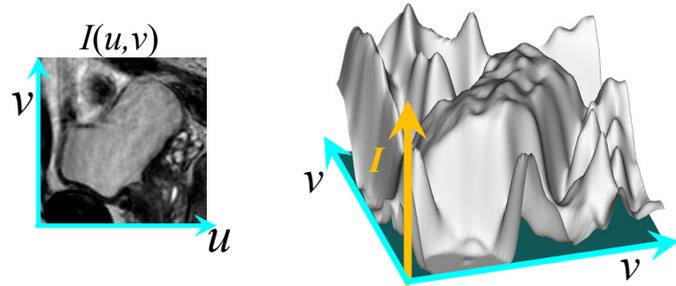
さらに図示せよ

余談（復習）：勾配 ∇f とは



$$f(x,y) = -x^2 - 2y^2$$

線形フィルタ：エッジ検出（微分）



グレースケール画像 $I(u,v)$ は、高さ関数 $z = I(u,v)$ と見なせる
 なので関数 $I(u,v)$ の勾配（微分）は計算できそう
 $I(u,v)$ の勾配は、画像の変化の大きい方向を表す

画像の出典 [Ijiri et al 2013, Eurographics]

線形フィルタ：エッジ検出（微分）

2次元関数 $f(x,y)$ の x 方向偏微分

$$\begin{aligned} f_x &= \frac{\partial f(x,y)}{\partial x} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h,y) - f(x,y)}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x,y) - f(x-h,y)}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h,y) - f(x-h,y)}{2h} \end{aligned}$$

画像 $I(i,j)$ の横方向偏微分（近似）

$$I_j(i,j) \approx I(i,j+1) - I(i,j) \quad \dots(a)$$

$$\approx I(i,j) - I(i,j-1) \quad \dots(b)$$

$$\approx \frac{I(i,j+1) - I(i,j-1)}{2} \quad \dots(c)$$

※ $h = \text{pitch}$ (画素サイズ) = 1 と近似

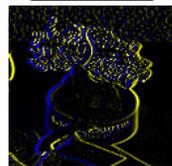
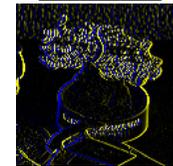
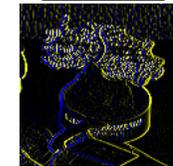


※ 正值:黄色,
負値:青 で可視化

0	0	0
0	-1	1
0	0	0

0	0	0
-1	1	0
0	0	0

0	0	0
-1/2	0	1/2
0	0	0



(a)

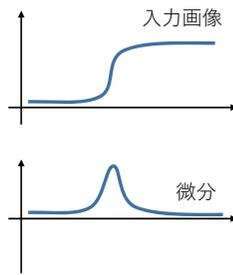
(b)

(c)

線形フィルタ：エッジ検出(微分)

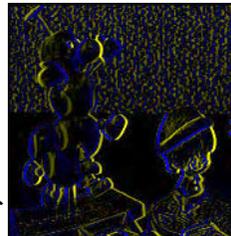


$I(i,j)$ 入力画像



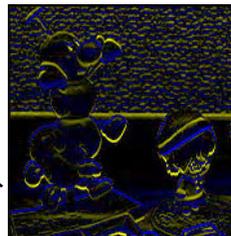
0	0	0
-1/2	0	1/2
0	0	0

$I_j(i,j)$
横方向微分



0	-1/2	0
0	0	0
0	1/2	0

$I_i(i,j)$
縦方向微分



微分フィルタには画像のエッジ
で強く応答する

線形フィルタ：エッジ検出（微分）

- 前述の単純なフィルタはノイズにも鋭敏に反応する
 - ノイズを押さえつつエッジを検出するフィルタが必要
- 横方向微分：横方向微分 し 縦方向平滑化 する
 縦方向微分：縦方向微分 し 横方向平滑化 する

Prewitt filter

-1	0	1
-1	0	1
-1	0	1

-1	-1	-1
0	0	0
1	1	1

Sobel filter

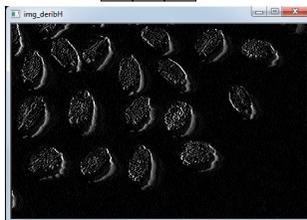
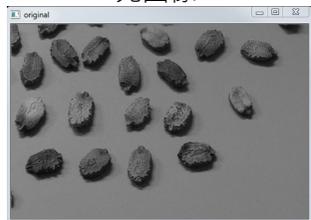
-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

-1	-2	-1
0	0	0
1	2	1

元画像

-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

0	0	0
-4	0	4
0	0	0



微分フィルタの正値を可視化
Sobelフィルタではノイズが削減されているのが分かる

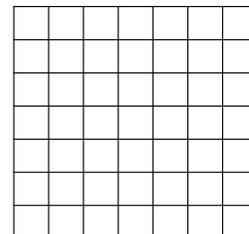
フィルタ処理

• 右の7x7 画像に対して...

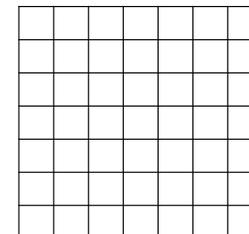
1. 横方向Sobelフィルタを適用せよ
2. 縦方向Sobelフィルタを適用せよ
3. ガウシアンフィルタを適用せよ

4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3

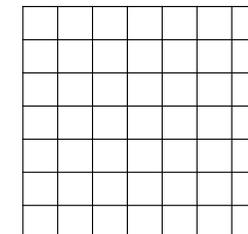
入力画像



横Sobel



縦Sobel



ガウシアン

4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3
4	4	4	1	2	3	3

入力画像



フィルタ処理

	a					

出力画像

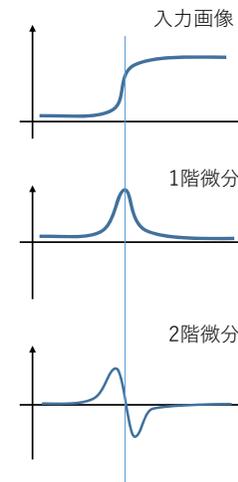
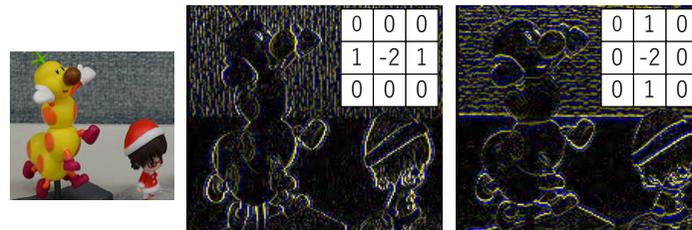
線形フィルタ：2階微分

関数 $f(x, y)$ の2階偏微分は、以下の通り定義される

$$f_{xx} = \frac{\partial^2 f(x, y)}{\partial x^2} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h, y) - 2f(x, y) + f(x-h, y)}{h^2}$$

画像 $I(i, j)$ の2階偏微分の近似は...

$$I_{jj} = I(i, j+1) - 2I(i, j) + I(i, j-1)$$



線形フィルタ：ラプラシアンフィルタ

関数 $f(x,y)$ のラプラシアン

$$\Delta f(x,y) = \frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial y^2}$$

画像 $I(i,j)$ のラプラシアン

$$I(i,j) = I_{ii} + I_{jj}$$

$\Delta I(i,j) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} * \text{Image} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} * \text{Image}$

$= \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} * \text{Image}$

↑
ラプラシアンフィルタ

『*』はフィルタ処理

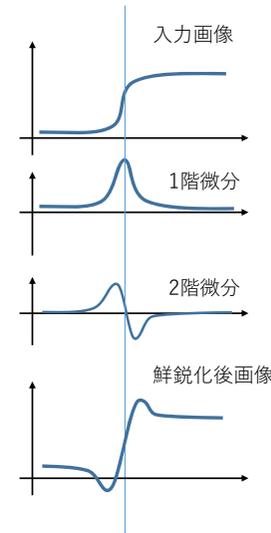
$\Delta I(u,v)$

方向に依存しないエッジが一度で得られる
エッジをまたぎ正負の対が現れる
白→黒なら [0-+0]が現れる

線形フィルタ：鮮鋭化フィルタ

2回微分に関するラプラシアンフィルタを改良すると
画像のエッジを強調する鮮鋭化フィルタが設計できる

	?	



まとめ: 線形フィルタ

出力画素値を周囲画素の重み付和で計算するフィルタ

$$I'(i,j) = \sum_{m=-h_y}^{h_y} \sum_{n=-h_x}^{h_x} h(m,n) I(i+m,j+n)$$

平滑化フィルタ	ガウシアンフィルタ	鮮鋭化フィルタ									
$\begin{bmatrix} 1/9 & 1/9 & 1/9 \\ 1/9 & 1/9 & 1/9 \\ 1/9 & 1/9 & 1/9 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1/16 & 2/16 & 1/16 \\ 2/16 & 4/16 & 2/16 \\ 1/16 & 2/16 & 1/16 \end{bmatrix}$	<table border="1"><tr><td></td><td></td><td></td></tr><tr><td></td><td>?</td><td></td></tr><tr><td></td><td></td><td></td></tr></table>					?				
	?										
$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$									
Sobelフィルタ(横)	Sobelフィルタ(縦)	ラプラシアンフィルタ									