第十四章 彩色影像處理

内容

- 14.1 前言
- 14.2 RGB彩色模式轉換為CIE Lu'v'彩色模式
- 14.3 彩色影像調色盤的最佳對應
- 14.4 彩色影像測邊
- 14.5 彩色影像的分割
- 14.6 彩色影像的對比加強
- 14.7 馬賽克影像回復
- 14.8 結論



14.1 前言

介紹將RGB彩色模式轉換為CIE Lu'v'彩色模式。接下來,介紹彩色影像調色盤的對應、測邊與分割,彩色對比加強和彩色影像的應用實例。

14.2 RGB彩色模式轉換為Lu'v'彩色模式

範例1:如何將RGB色彩模式轉換為CIE Lu'v'彩色模式。

解答:

$$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.49000 & 0.31000 & 0.20000 \\ 0.17697 & 0.81240 & 0.01063 \\ 0.00000 & 0.01000 & 0.99000 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix}$$
(14.2.1)

Y可以視為色彩的亮度L,得到

$$u' = \frac{4X}{X + 15Y + 3Z}$$
 $v' = \frac{9X}{X + 15Y + 3Z}$ (14.2.2)



範例2:一個RGB彩色模式轉換到CIE Lu'v'彩色模式的例子。

解答:

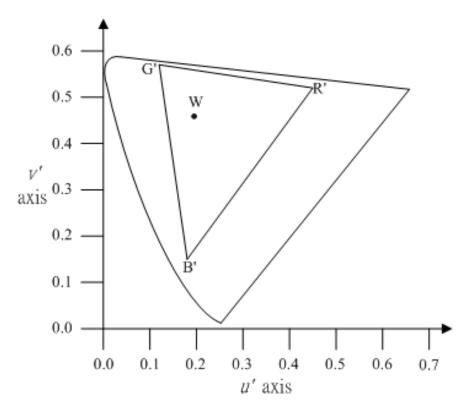
R	G	В	R	G	В	R	G	В
117	62	70	162	101	115	136	73	101
132	70	97	162	102	116	132	70	97
159	100	115	156	97	113	154	100	93

(a)

L	u'	v'	L	u'	v'	L	u'	v'
71.82	0.2629	0.5916	111.94	0.2478	0.5577	84.44	0.2609	0.587
81.26	0.2620	0.5895	112.76	0.2470	0.5557	81.26	0.2620	0.5895
110.60	0.2471	0.5559	107.61	0.2480	0.5582	109.48	0.2444	0.55

(b)

CIE u'v'色彩分布



其中三頂點R'、G'及B'座標分別為: $(u'_{R'},v'_{R'})=(0.4507,0.5229)$ 、 $(u'_{G'},v'_{G'})=(0.1250,0.5625)$ 及 $(u'_{B'},v'_{B'})=(0.1754,0.1579)$,在三角形內部的點 $W=(u'_{W},v'_{W})=(0.1798,0.4683)$ 則是對應到白色點。



解答:

將CIE Lu'v'彩色模式轉換到CIE xyY彩色模式:

$$x = \frac{9u'}{6u'+16v'+12}$$

$$y = \frac{4v'}{6u'+16v'+12}$$

$$Y = L$$
(14.2.3)

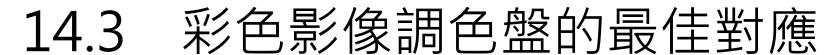
利用x、y和Y得到到CIE XYZ中三個元素值,其轉換式如下:

$$X = x(X + Y + Z)$$

$$Y = Y$$

$$Z = z(X + Y + Z)$$
(14.2.4)

在式(14.2.4)中,z=1-x-y及 Y/y=(X+Y+Z)。再透過式(14.2.1)的逆過程便可將CIE Lu'v'彩色模式轉回成RGB彩色模式。



■ 彩色影像調色盤

□ 調色盤的用意在於利用一個整數集將影像中出現的顏色對應 起來。例如,假設只有四種顏色可用,顯示於圖14.3.1,如 果將各個顏色賦予一個整數編號,則可得到圖14.3.2的調色 盤圖表。

R	G	В
0	0	0
100	100	100
255	255	255
200	200	200

圖14.3.1 一個例子

編號	R	G	В
0	0	0	0
1	100	100	100
2	255	255	255
3	200	200	200

圖14.3.2 賦予編號



範例2:給一例子以說明調色盤的功用。

解答:

200	0	255	100
200	0	255	100
200	0	255	100
200	0	255	100

圖14.3.3一個子影像

3	0	2	1
3	0	2	1
3	0	2	1
3	0	2	1

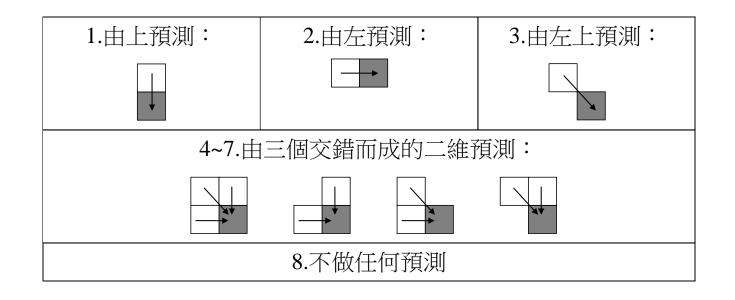
圖14.3.4按編號轉換

有了編號圖後,根據調色盤圖表自然很容易將編號圖轉換回 原色彩影像。 解答完畢 ٧

範例3:改變調色盤圖表中的顏色及對應關係,是否可達到壓縮效果?

解答:

JPEG-LS壓縮標準中,





將14.3.4編號圖改變成圖14.3.5的編號圖,的確可達到鄰近像素值較接近的效果。

0	1	2	3
0	1	2	3
0	1	2	3
0	1	2	3

圖14.3.5改良後的編號圖

編號	R	G	В
0	200	200	200
1	0	0	0
2	255	255	255
3	100	100	100

圖14.3.6改良後的對應表



範例4:利用圖論的技巧設計出有效的調色盤對應關係。

解答:

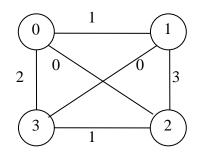
假設某一4×4的子影像經調色盤的對應轉換為

3	3	3	2
2	1	1	1
2	1	0	0
3	3	0	0

依據列優先的掃描次序,我們得到序列(3,3,3,2,2,1,1,1,2,1,0,0,3,3,0,0)。可得到下列的兩兩關係圖

	0	1	2	3
0	0	1	0	2
1	1	0	3	0
2	0	3	0	1
3	2	0	1	0

述的兩兩關係圖可表示為



找出一條最重的漢彌頓路徑(Heaviest Hamiltonian Path)

$$0 \longrightarrow 3 \longrightarrow 2 \longrightarrow 1$$

如此一來,我們就取得〈0,1,2,3〉和〈0,3,2,1〉的對應了。依據此調 色盤新的對應關係,原子影像就可以轉換為

1	1	1	2
2	3	3	3
2	3	0	0
1	1	0	0

就左預測而言,上述的新調色盤對應關係可達到較好的壓縮效果。 解答完畢



14.4 彩色影像的測邊

14.4.1 改良式的Prewitt測邊算子

$-\frac{1}{3}$	0	$\frac{1}{3}$
$-\frac{1}{3}$	0	$\frac{1}{3}$
$-\frac{1}{3}$	0	$\frac{1}{3}$

$-\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$
0	0	0
$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{3}$

(a) 水平面罩

(b) 垂直面罩

圖14.4.1 改良式Prewitt測邊面罩



範例2:利用改良式Prewitt測邊算子測得的水平反應值H和平均垂直 反應值V來決定像素為可能邊點。

解答:

計算出合成值

$$M(x, y) = \sqrt{H(x, y)^2 + V(x, y)^2}$$
 (14.4.1.1)

若其大於門檻值,則該點為邊點。

解答完畢

邊的方向性也可透過下式求得

$$\theta = \tan^{-1} \frac{V(x, y)}{H(x, y)}$$
 (14.4.1.2)

範例3:利用局部最大(Local Maxima)的概念只濾出較細的邊出來。

解答:

若一可能為邊點E(x, y)同方向性的兩邊點其合成反應值M皆小於E(x, y)的合成反應值,則E(x, y)就可成為真正的邊點。圖 14.4.1.2為此情形之示意圖。

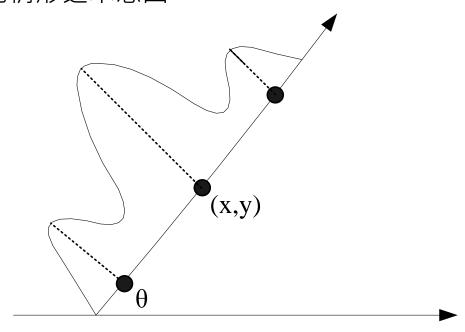


圖 13.4.1.2 局部最大示意圖

範例4:加強細邊的連結性(Linking Property)。

解答:

如果 $|\theta(e_1,e_2)|<|\theta(e_1,e_3)|$,則將EM中的 e_2 加入細邊集中以便加強細邊 e_1 的連結性。

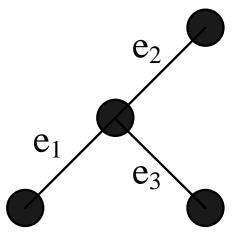


圖14.4.1.3 加強細邊的連結性

實作結果

給一張輸入的彩色影像,如圖14.4.1.4所示,利用上述的測邊法並細化邊圖,我們得到圖14.4.1.5的彩色測邊的結果。



圖 14.4.1.4 F16原影像

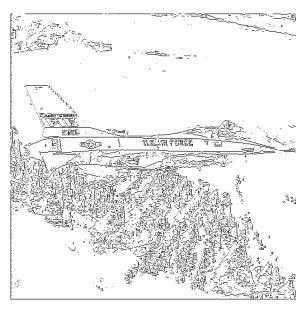


圖 14.4.1.5 F16細化邊圖

14.4.2 向量排序統計為基礎的彩色測邊器

範例2:向量式排序應用到側邊上。

解答:利用一個 w^2 大小的面罩取出一塊等大的彩色子影像。 求出像素 P_i 與其餘的像素之差異總和 d_i :

$$d_i = \sum_{k=1}^{w^2} ||P_i - P_k||, \quad i = 1, 2, \dots, w^2$$

所得之序列為

$$d_{(1)} \le d_{(2)} \le \dots \le d_{(w^2)}$$

利用 $VR = ||P_{(w^2)} - P_{(1)}||$,得到一個較簡單的測邊器。當VR (vector range)值高於一個門檻值時,將面罩中心的像素視為一邊點。解答完畢



範例3:提高VR測邊器的抗雜訊能力。

解答:(1)將VR修改成最小化向量化(Minimum VR,MVR)測邊器。

$$MVR = \min_{j} \left\{ \left\| P_{(w^2 - j + 1)} - P_{(1)} \right\| \right\}, \quad j = 1, 2, ..., k; \quad k < w^2$$

(2)使用取平均值的方式來分散雜訊,VR可修改成 $Vector\ Dispersion$ (VD): $VD = \left\| P_{(w^2)} - \sum_{i=1}^l \frac{P_{(i)}}{l} \right\|, \ l < w^2$

(3)結合MVR與VD,

$$MVD = \min_{j} \left\{ \left\| P_{(w^{2}-j+1)} - \sum_{i=1}^{l} \frac{P_{(i)}}{l} \right\| \right\}, \quad j = 1, 2, ..., k; \quad k, l < w^{2}$$

當MVD值高於一個門檻值,面罩中心的像素則可視為一個邊點。 解答完畢 v

範例4:測邊實作結果。

解答:給一張輸入的彩色影像,如圖14.4.2.1示,利用上述的MVD測邊法, 我們得到圖14.4.2.2彩色測邊的結果。



圖 14.4.2.1 F16原影像

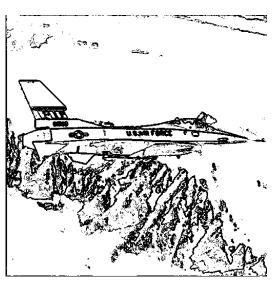


圖 14.4.2.2 F16邊圖



14.5 彩色影像的分割

得到彩色影像上邊和粗糙區域的訊息 先將彩色影像轉換成灰階影像。接下來,利用測邊法來求得該灰階影像的邊訊息。再利用分水嶺分割法求得灰階影像的粗糙區域。令這些粗糙的區域集為 $\{R_1,R_2,...R_m\}$ 。

٧

■ 利用所得的邊和粗糙區域訊息來進行粗糙區域的合併:

色調距離度=
$$Min\{|\mu_h(R_i)-\mu_h(R_j)|, (360-|\mu_h(R_i)-\mu_h(R_j)|)\}$$

交界邊近似度 = $\left(\sum_{(x,y)\in B_{ij}}I_G(x,y)\right)/|B_{ij}|$

 $I_G(x,y)$: 界邊點數; B_{ij} : 交界像素數

■ 綜合差異度 = w_1 ×色調近似度 (R_i, R_j) + w_2 ×交界邊近似度 (R_i, R_j)

14.6 彩色影像的對比加強

範例1:在CIE Lu 'v' 彩色模式下做彩色影像的對比加強。

解答:輸入的彩色像素 $C = (u'_c, v'_c, Y)$ 。將C點沿著 \overrightarrow{WC} 移動,會與 $\overrightarrow{B'R'}$ 相交 C_s ,我們稱 C_s 為C的最大飽和色彩。由於在彩色區域三角形做 \overrightarrow{U} 及 \overrightarrow{V} 的色彩飽和,並不會影響到Y值,因此 $C_s = (u'_c, v'_c, Y)$ 。

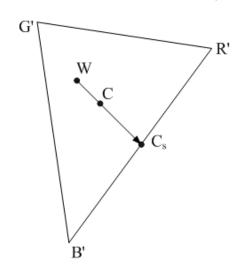


圖14.6.1色彩飽和化示意圖

7

範例2:增加飽和影像的色彩。

解答:為了增加飽和影像的色彩,我們必須對飽和影像做「反飽和」的動作,如圖14.6.2所示。

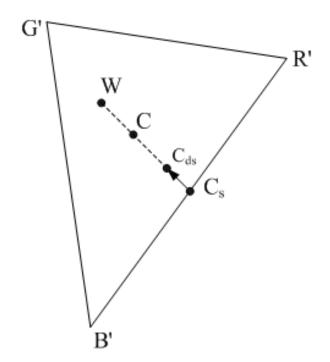


圖14.6.2 色彩反飽和示意圖

×

針對C與W 做CIE色彩混合,以達到反飽和的效果,

得到的色彩為
$$C_{ds} = (u'_{Cds}, v'_{Cds}, Y_{Cds})$$

$$u'_{C_{ds}} = \frac{u'_{W} \frac{Y_{W}}{v'_{W}} + u'_{Cs} \frac{Y}{v'_{Cs}}}{\frac{Y_{W}}{u'_{W}} + \frac{Y}{u'_{Cs}}}$$

$$v'_{C_{ds}} = \frac{Y_W + Y}{\frac{Y_W}{u'_W} + \frac{Y}{u'_{Cs}}}$$

$$Y_{C_{ds}} = Y + Y_{W}$$

其中 $_{1}Y_{w}=k\overline{Y}$, Y 為整張圖片的平均亮度值 , $_{2}$ 規則是由使用者自定的參數 ,用以調整增強後影像的亮度 。

v

範例4:在對比增強時做保邊的處理。

解答:先透過14.4.2節所介紹的測邊器求得原影像的邊圖,然後我們調整顏色C以達到色彩對比加強與保邊的平衡,調整後的顏色稱為,如圖14.6.3所示。

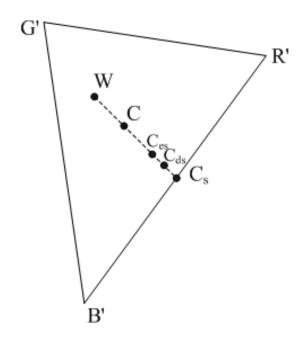


圖14.6.3 對比加強與保邊的平衡點 C_{es} 示意圖

M

圖14.6.4顯示一個被3×3的遮罩覆蓋的子影像,在以「列優先」的影像 處理的方式之下,標示為P的像素代表已經做過加強的像素,標示為U的 則為尚未加強的像素,中心標示為C的像素,即是我們正在做色彩對比加

強處理的像素。

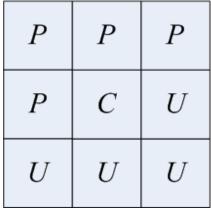


圖14.6.4 一個被3×3的遮罩覆蓋的子影像

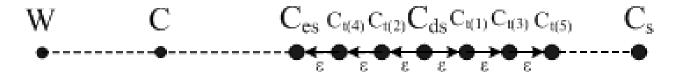


圖14.6.5交錯搜尋示意圖

對比加強與保邊的效果



圖14.6.6 Pepper原影像



圖14.6.8對比加強影像



圖14.6.10 保邊加強影像



圖14.6.7 原影像邊圖

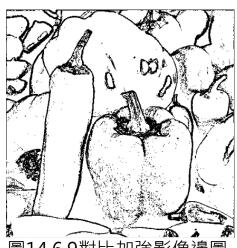


圖14.6.9對比加強影像邊圖

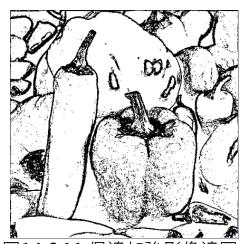


圖14.6.11 保邊加強影像邊圖

14.7 馬賽克影像回復

 為了節省相機成本,在相機市場上出現只有一個CD(Charge Coupled Device)的數位靜態相機(Digital Still Camera, DSC), 圖14.7.1為此一類型相機較廣泛使用的拜耳濾波陣列。圖14.7.2 及圖14.7.3為單一CCD及三CCD相機示意圖。

В	G	В	G	В	G
G	R	G	R	G	R
В	G	В	G	В	G
G	R	G	R	G	R
В	G	В	G	В	G
G	R	G	R	G	R

圖14.7.1 拜耳彩色濾波陣列

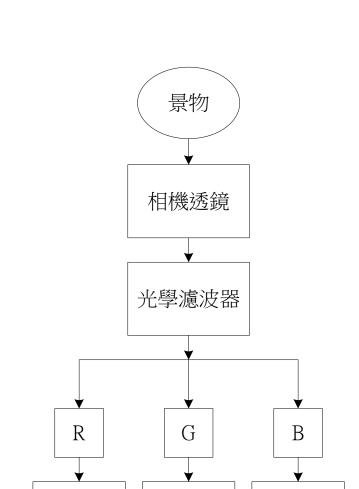


圖14.7.2 三個CCD的DSC相機

CCD

CCD

CCD

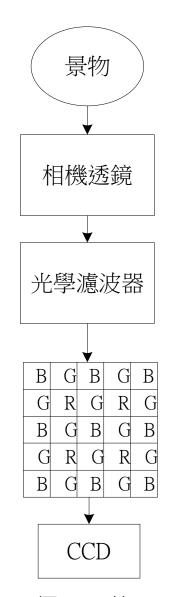


圖14.7.3 一個CCD的CFA相機



範例1:傳統去馬賽克方法。

解答:

R	G	R	G	R
G	B ₂	G ₃	B ₄	G
R	G ₆	R ₇	G ₈	R
G	B ₁₀	G ₁₁	B ₁₂	G
R	G	R	G	R

圖14.7.4 編號後的馬賽克影像



依據平均內插方式,對像素R7而言,其綠色和藍色值可被估計為

$$G_7' = \frac{G_3 + G_6 + G_8 + G_{11}}{4}$$

$$B_7' = \frac{B_3 + B_6 + B_8 + B_{11}}{4}$$

同理對像素G3而言,其藍色值為

$$B_3' = \frac{B_2 + B_4}{2}$$

下圖14.7.5和圖14.7.6分別為馬賽克影像與去馬賽克結果。

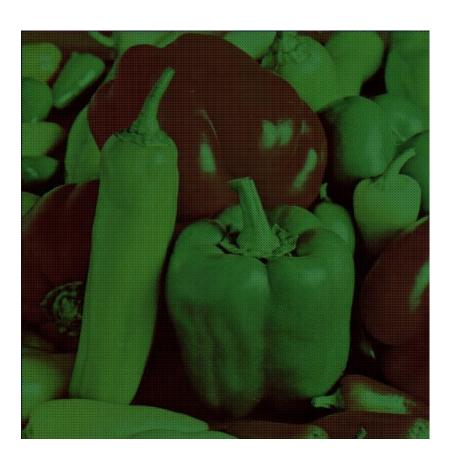


圖14.7.5 馬賽克影像



圖14.7.6 去馬賽克後的結果