

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِیْمِ

## افزایش وضوح ناحیه‌ای

محمود امین‌طوسی محمود فتحی ناصر مزینی

دانشگاه علم و صنعت ایران

چهاردهمین کنفرانس ملی انجمن کامپیوتر - اسفندماه ۱۳۸۷

# بهبود کیفیت تصویر و فیلم‌ها

- همه‌گیر شدن ابزار تصویر برداری دیجیتال همچون موبایل‌ها
- داشتن عکس‌ها و فیلم‌های با کیفیت‌های متفاوت
- علاقمندی به افزایش کیفیت و وضوح تصاویر و فیلم‌ها

وضوح برتر (Super-Resolution)

تولید یک، یا یک مجموعه از تصاویر با وضوح بالا از روی یک دنباله از تصاویر با وضوح پایین

# بهبود کیفیت تصویر و فیلم‌ها

- همه‌گیر شدن ابزار تصویر برداری دیجیتال همچون موبایل‌ها
- داشتن عکس‌ها و فیلم‌های با کیفیت‌های متفاوت
- علاقمندی به افزایش کیفیت و وضوح تصاویر و فیلم‌ها

## وضوح برتر (Super-Resolution)

تولید یک، یا یک مجموعه از تصاویر با وضوح بالا از روی یک دنباله از تصاویر با وضوح پایین

# ویژگی‌های تصاویر

## تصاویر ورودی

- جابجایی
- شدت روشنایی
- پخش نقطه‌ای
- نویز

## تعریف

وضوح: میزان جزئیات قابل تشخیص در تصویر

# ویژگی‌های تصاویر

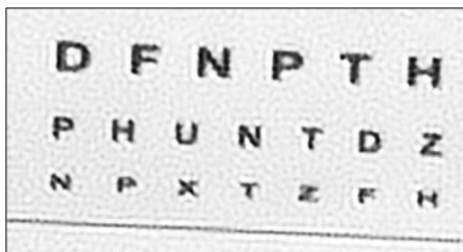
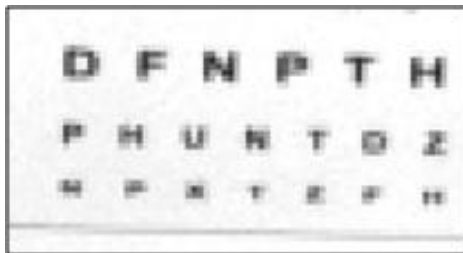
## تصاویر ورودی

- جابجایی
- شدت روشنایی
- پخش نقطه‌ای
- نویز

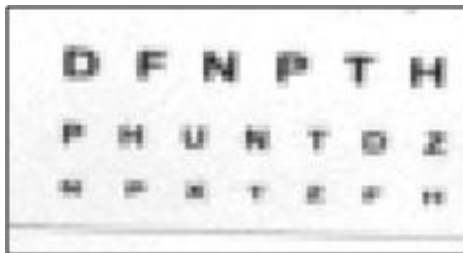
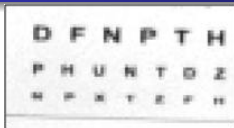
## تعریف

وضوح: میزان جزئیات قابل تشخیص در تصویر

# یک مثال



# یک مثال



# تاریخچه وضوح برتر

- روشی برای افزایش وضوح تصاویر دریافتی از ماهواره در سال ۱۹۸۴، توسط تی سای و هوآنگ<sup>۱</sup> [Tsai and Huang, 1984].
- کاربردها:
  - پزشکی
  - نظامی
  - مراقبت بینایی
  - ...

---

<sup>۱</sup>Tsai and Huang



# تاریخچه وضوح برتر

- روشی برای افزایش وضوح تصاویر دریافتی از ماهواره در سال ۱۹۸۴، توسط تی سای و هوآنگ<sup>۱</sup> [Tsai and Huang, 1984].
- کاربردها:
  - پزشکی
  - نظامی
  - مراقبت بینایی
  - و ...

---

<sup>۱</sup>Tsai and Huang

## زیرمسائل

دو مسئله‌ی اصلی در الگوریتم‌های وضوح برتر :

- باید تمام تصاویر ورودی دقیقاً نسبت به هم و روی یک شبکه‌ی مشترک تنظیم شوند (ثابت تصویر)<sup>۲</sup>
- بایستی تصویر نهایی از روی این تصاویر تنظیم شده بازسازی شود.<sup>۳</sup>

---

۲ Registration

۳ Reconstruction

## زیرمسائل

دو مسئله‌ی اصلی در الگوریتم‌های وضوح برتر :

- باید تمام تصاویر ورودی دقیقاً نسبت به هم و روی یک شبکه‌ی مشترک تنظیم شوند (ثبت تصویر)<sup>۲</sup>
- بایستی تصویر نهایی از روی این تصاویر تنظیم شده بازسازی شود<sup>۳</sup>.

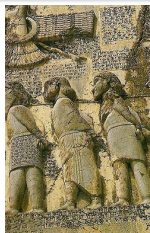
---

۲ Registration

۳ Reconstruction

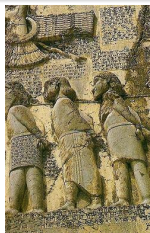
# مسئله ما: افزایش وضوح یک تصویر با استفاده از تعدادی تصویر با وضوح بالا

یک تصویر با وضوح پایین از نقش برجسته‌ی داریوش در بیستون



# مسئله ما: افزایش وضوح یک تصویر با استفاده از تعدادی تصویر با وضوح بالا

یک تصویر با وضوح پایین از نقش برجسته‌ی داریوش در بیستون



# کاربردهایی از این حالت خاص

- برداشت عکس‌هایی با وضوح متفاوت به دلیل محدودیت حافظه‌ی دوربین،
- به صورت ناخواسته، دوربین روی وضوح پایین تنظیم شده بوده است،
- گرفتن عکس از صحنه از زوایای مختلف توسط یک یا چند نفر،
- محدودیت میدان دید<sup>۴</sup>

# کاربردهایی از این حالت خاص

- برداشت عکس‌هایی با وضوح متفاوت به دلیل محدودیت حافظه‌ی دوربین،
- به صورت ناخواسته، دوربین روی وضوح پایین تنظیم شده بوده است،
- گرفتن عکس از صحنه از زوایای مختلف توسط یک یا چند نفر،
- محدودیت میدان دید<sup>۴</sup>

# کاربردهایی از این حالت خاص

- برداشت عکس‌هایی با وضوح متفاوت به دلیل محدودیت حافظه‌ی دوربین،
- به صورت ناخواسته، دوربین روی وضوح پایین تنظیم شده بوده است،
- گرفتن عکس از صحنه از زوایای مختلف توسط یک یا چند نفر،
- محدودیت میدان دید<sup>۴</sup>

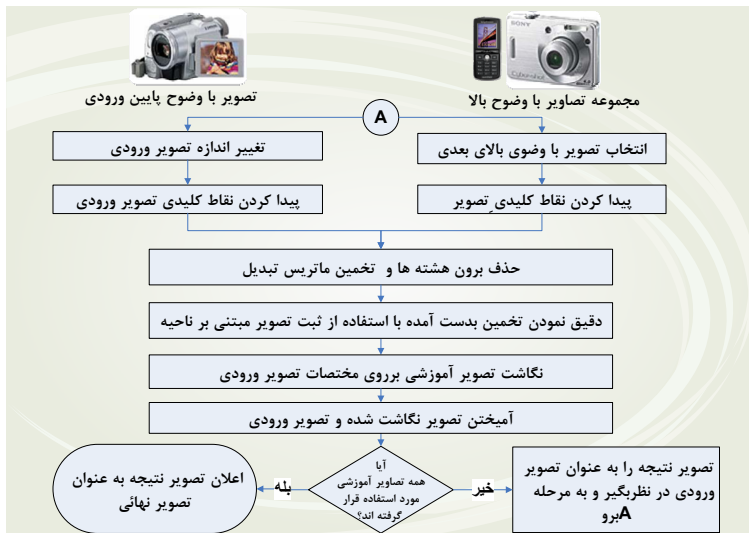


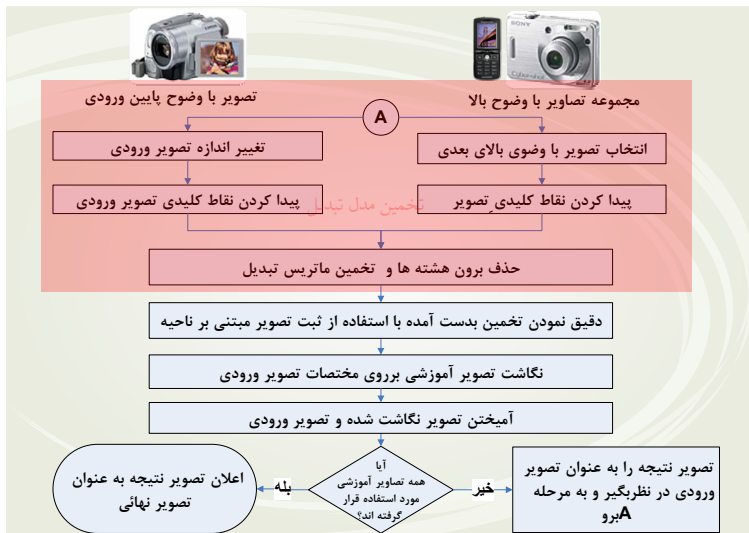
# کاربردهایی از این حالت خاص

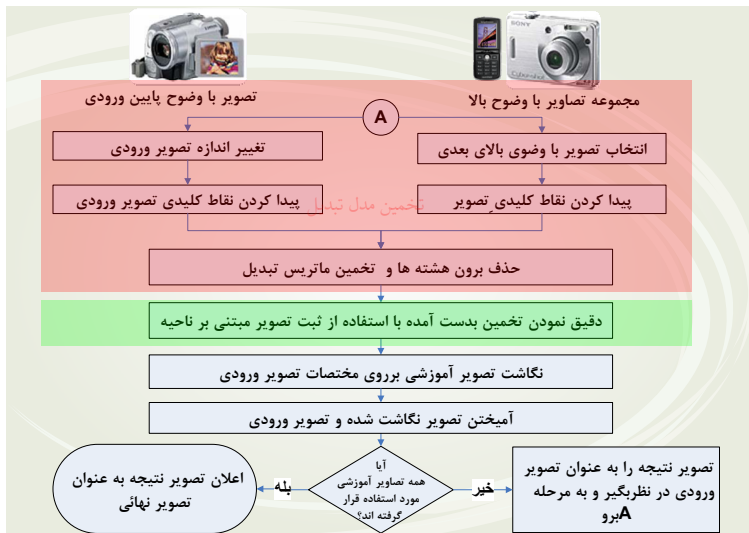
- برداشت عکس‌هایی با وضوح متفاوت به دلیل محدودیت حافظه‌ی دوربین،
- به صورت ناخواسته، دوربین روی وضوح پایین تنظیم شده بوده است،
- گرفتن عکس از صحنه از زوایای مختلف توسط یک یا چند نفر،
- محدودیت میدان دید<sup>۴</sup>

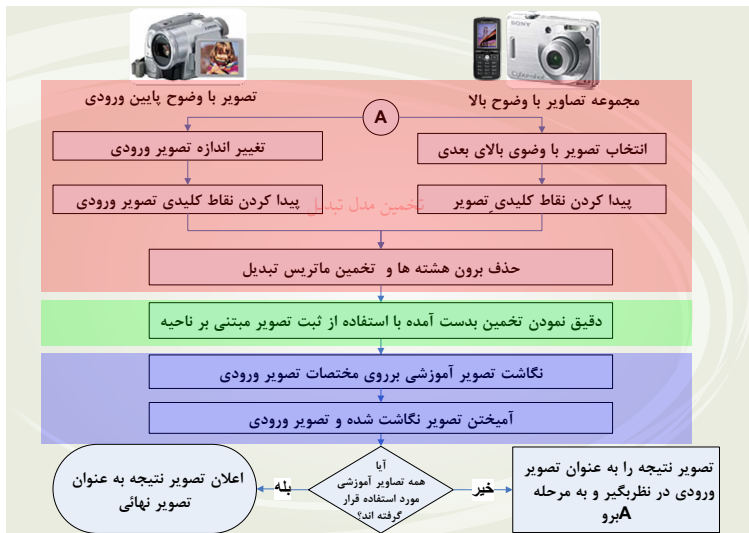
---

<sup>۴</sup> Field of view









# پیدا کردن نقاط کلیدی

انواع نقاط کلیدی

- گوشه‌ها
- نقاط کلیدی SIFT (تبدیل ویژگی نامتغیر با مقیاس) <sup>۵</sup>

---

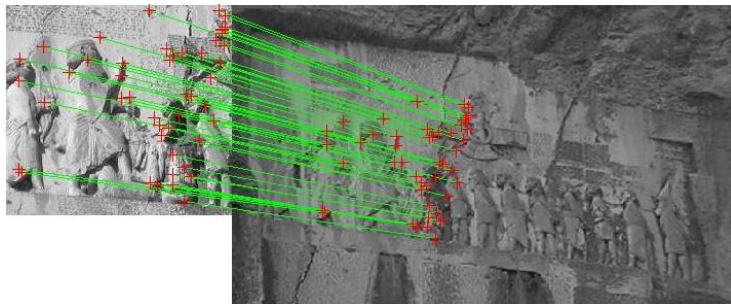
(SIFT) Scale Invariant Feature Transform

## تغییر اندازه‌ی تصویر ورودی

- انتخاب یک ضریب بزرگنمایی ثابت ( $r$ )
- ناکارا بودن برای مسئله ما
- تخمین  $r$  بر اساس نسبت اندازه‌ی اشیاء مشترک در دو تصویر

## تغییر اندازه‌ی تصویر ورودی

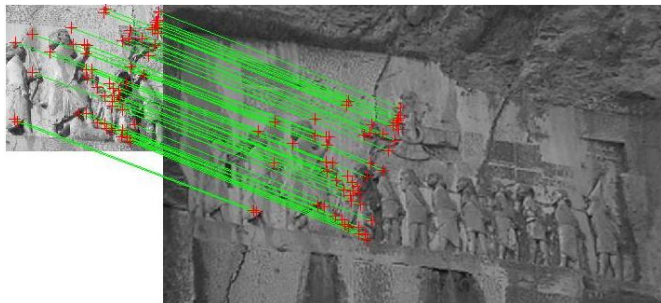
- انتخاب یک ضریب بزرگنمایی ثابت ( $r$ )
- ناکارا بودن برای مسئله ما
- تخمین  $r$  بر اساس نسبت اندازه‌ی اشیاء مشترک در دو تصویر





## تغییر اندازه‌ی تصویر ورودی

- انتخاب یک ضریب بزرگنمایی ثابت ( $r$ )
- ناکارا بودن برای مسئله ما
- تخمین  $r$  بر اساس نسبت اندازه‌ی اشیاء مشترک در دو تصویر



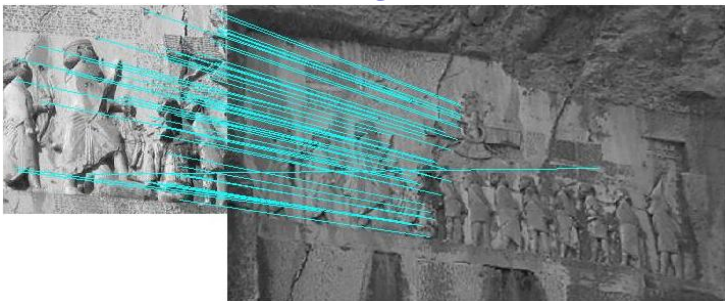
# حذف برون‌هسته‌ها و تخمین ماتریس تبدیل با الگوریتم RANSAC

الگوریتم معروف RANSAC<sup>۶</sup> [Fischler and Bolles, 1981]، مجموعه دادگان را به دو مجموعه‌ی درون‌هسته‌ها<sup>۷</sup> و برون‌هسته‌ها<sup>۸</sup> افراز نموده و همزمان تخمینی از مدل بر اساس مجموعه‌ی حداقل با بیشترین تصدیق<sup>۹</sup> را بدست می‌دهد [Hartley and Zisserman, 2004].

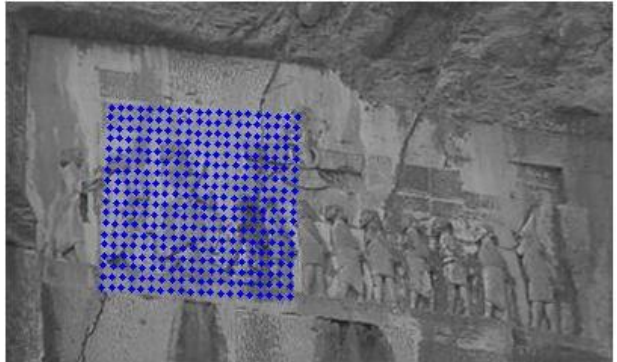
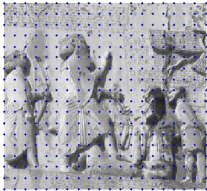
- 
- ۶ Random Sample Consensus
  - ۷ Inliers (The largest consensus set)
  - ۸ Outliers (The rest of the data set)
  - ۹ The minimal set with greatest support

# حذف برون‌هسته‌ها و تخمین ماتریس تبدیل با الگوریتم RANSAC

الگوریتم معروف RANSAC<sup>۶</sup> [Fischler and Bolles, 1981]، مجموعه دادگان را به دو مجموعه‌ی درون‌هسته‌ها<sup>۷</sup> و برون‌هسته‌ها<sup>۸</sup> افراز نموده و همزمان تخمینی از مدل بر اساس مجموعه‌ی حداقل با بیشترین تصدیق<sup>۹</sup> را بدست می‌دهد [Hartley and Zisserman, 2004].



# نگاشت تصویر آموزشی بر اساس این تخمین



# نگاشت تصویر آموزشی بر اساس این تخمین



# چرا دقیقتر؟



# چرا دقیقتر؟



# چرا دقیق‌تر؟

قبل از دقیق نمودن



پس از دقیق نمودن





# چگونه دقیق‌تر؟

با الگوریتم لوکاس - کانادا [Lucas and Kanade, 1981]

**Input:** The reference image  $I$  and template image  $T$ .

**Output:** The warp model  $\mathbf{W}(\mathbf{x}; \mathbf{p})$ .

**Repeat**

1. Warp  $I$  with  $\mathbf{W}(\mathbf{x}; \mathbf{p})$  to compute  $I(\mathbf{W}(\mathbf{x}; \mathbf{p}))$ .
2. Compute the error image  $T(\mathbf{x}) - I(\mathbf{W}(\mathbf{x}; \mathbf{p}))$ .
3. Warp the gradient  $\nabla I$  with  $\mathbf{W}(\mathbf{x}; \mathbf{p})$ .
4. Evaluate the Jacobian  $\frac{\partial \mathbf{W}}{\partial \mathbf{p}}$  at  $(\mathbf{x}; \mathbf{p})$ .
5. Compute the steepest descent images  $\nabla I \frac{\partial \mathbf{W}}{\partial \mathbf{p}}$ .
6. Compute  $H = \sum_x [\nabla I \frac{\partial \mathbf{W}}{\partial \mathbf{p}}]^T [\nabla I \frac{\partial \mathbf{W}}{\partial \mathbf{p}}]$ .
7. Compute  $\Delta \mathbf{p} = H^{-1} \sum_x [\nabla I \frac{\partial \mathbf{W}}{\partial \mathbf{p}}]^T [T(\mathbf{x}) - I(\mathbf{W}(\mathbf{x}; \mathbf{p}))]$ .
8. Update the parameters  $\mathbf{p} \leftarrow \mathbf{p} + \Delta \mathbf{p}$ .

**Until**  $\|\Delta \mathbf{p}\| \leq \epsilon$  or Reaching to Maximum Iteration allowed

# آمیختن یا ترکیب (Fusion)

## روشهای ترکیب

- هم‌رنگ‌سازی چند بانده [Burt and Adelson, 1983]

# آمیختن یا ترکیب (Fusion)

## روشهای ترکیب

- هم‌رنگ‌سازی چند بانده [Burt and Adelson, 1983]
- تبدیل موجک [Hill et al., 2002]

# تصویر نهایی تولید شده با نمایش قاب‌ها



# تصویر نهایی تولید شده بدون نمایش قاب‌ها



# تصویر نهایی تولید شده

## تصویر اولیه



# مقایسه‌ی بصری



Nearest



Freeman



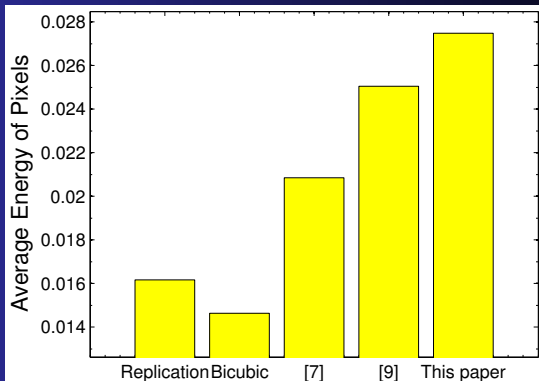
روش قبلی ارائه شده در کنفرانس بینایی ماشین



روش پیشنهادی در این مقاله

# مقایسه‌ی کمی







$$e(l) = \left| \frac{\partial l}{\partial x} \right| + \left| \frac{\partial l}{\partial y} \right| \text{ انرژی تصویر:}$$





## با تشکر از شما و همچنین اعضای گروه زی‌پرشین (XqPersian)

?

-  Peter J. Burt and Edward H. Adelson. A multiresolution spline with application to image mosaics. *ACM Trans. Graph.*, 2(4):217–236, 1983. ISSN 0730-0301.
-  Martin A. Fischler and Robert C. Bolles. Random sample consensus: a paradigm for model fitting with applications to image analysis and automated cartography. *Commun. ACM*, 24(6):381–395, 1981.
-  R. I. Hartley and A. Zisserman. *Multiple View Geometry in Computer Vision*. Cambridge University Press, ISBN: 0521540518, second edition, 2004.
-  Paul Hill, Nishan Canagarajah, and Dave Bull. Image fusion using complex wavelets. In *BMVC2002*, pages 487–496, 2002.
-  B.D. Lucas and T. Kanade. An iterative image registration technique with an application to stereo vision. In *IjCAI81*, pages 674–679, 1981.
-  R. Tsai and T. Huang. Multiframe image restoration and registration. In R. Y. Tsai and T. S. Huang, editors, *Advances in Computer Vision and*