J. Infrared Millim. Waves

文章编号: 1001 - 9014(2008)01 - 0115 - 04

红外目标图像循环迭代复原算法的加速技术研究

洪汉玉^{1,2}, 王 进¹, 张天序¹, 易新建¹

(1.华中科技大学 图像识别与人工智能研究所 电子科学与技术博士后流动站,湖北 武汉 430074; 2 武汉工程大学 图像处理与智能控制实验室,湖北 武汉 430074)

摘要:为了提高图像处理的实时性,本文针对作者先前提出的循环迭代图像复原算法迭代次数多、收敛速度慢等问 题,提出了一种基于线性搜索的加速迭代技术,该加速技术利用泰勒级数展开式根据当前次的迭代结果对下次迭 代数据进行预测,合理地跳过原有的一些迭代点,从而加快算法收敛.在达到相同复原效果条件下,减少了迭代次 数,提高了算法的实时性.本文对收敛加速技术进行了理论分析和推导,在微机上进行了一系列的对比实验,实验结 果表明,本文给出的加速技术效果显著,获取了加速因子的有效取值等一些有用的实验参数,算法具有实用价值.

关键词:红外目标;气动光学;图像复原;迭代算法;加速技术

中图分类号: TP391. 41 文献标识码:A

STUDY ON ACCELERATION TECHNIQUE OF CIRCULATION ITERATIVE RESTORATION ALGORITHM FOR INFRARED TARGET MAGES

HONG Han-Yu^{1,2}, WANG Jin ¹, ZHANG Tian-Xu¹, YI Xin-Jian ¹

- (1. Institute for Pattern Recognition and Artificial Intelligence, Electric Science and Technology Postdoctoral Station, Huazhong University of Science and Technology, Wuhan 430074, China;
- 2 Laboratory for Image Processing and Intelligent Control, Wuhan Institute of Technology, Wuhan 430074, China)

Abstract: A ming at the problems that our previous proposed the circulation iterative restoration algorithm needs many iterative times and it converges very slowly, an iterative accelerating technique based on linear search was presented here to decrease the time of image processing By adopting the Taylor series of expansion items, the acceleration technique estimated in advance the next iterative result based on the current iterative result, and skiped some previous iterative points. In this way, it made the algorithm converge more quickly. On condition that the almost same restoration result as the previous restoration algorithm was obtained, the required iterative times were reduced and the real-time processing was heightened Theoretical analysis and derivation of the accelerating convergence technique were presented. A series of comparison experiments had been made on PC. Our results show that the proposed acceleration technique has a significant effect. Some useful experimental parameters such as valid accelerating factor are obtained. The proposed restoration algorithm can be used in practical application

Key words: infrared target; aero-optical; image restoration; iterative algorithm; acceleration technique

引言

为了提高新一代防空系统的成像探测、识别能 力,大气扰动引起的湍流退化图像的复原校正问题, 已经引起各国航天和国防部门的特别重视[1]. 发达 国家 20世纪 80年代初就投入大量人力与物力,耗 费巨资系统性开展气动光学效应与校正技术研究. 大气湍流引起的光学失真会导致目标图像模糊,有

碍于目标的检测与跟踪[2].由于高速流场对目标成 像影响的复杂多变性,导致流场的光学点扩展函数 难以测定,其形式也是无法事先确定的,且是随机变 化的,这就给目标图像的复原带来了很大的困难,另 外,退化图像还含有噪声,这进一步增加了复原的难 度[3]. 针对气动光学效应退化图像的校正复原问 题,作者在文献[4]中提出了一种有效的循环迭代 复原算法,但这种算法是基干逐步迭代技术,需要足

Received date: 2005 - 12 - 21, revised date: 2006 - 06 - 18

收稿日期: 2005 - 12 - 21,修回日期: 2006 - 06 - 18

基金项目:国家自然科学基金 (60572040)和中国博士后科学基金 (2005038538)资助项目

作者简介:洪汉玉 (1964-),男,湖北阳新人,教授,博士后,主要研究方向为光电成像、图像复原和图像分析等.

够多次迭代才能获得满意的复原效果,耗时长,在目 标跟踪过程中,图像处理实时性要求比较高.因此, 提高图像复原算法的实时性非常重要, 迭代收敛加 速意味着算法具有更快的处理速度,在不引入外来 干扰的条件下,减少复原时间[5].

针对红外目标图像循环迭代复原算法,本文研 究的加速迭代技术改进了循环迭代复原算法,提高 了算法的处理速度,达到了快速处理的目的.

1 循环迭代复原算法的原理

作者在文献 [4] 中提出了一种循环迭代复原算 法,其算法原理及推导过程在文献[4]中已经进行 了详细论述.在此,将主要结论简介如下:

定义目标强度为非负函数: $f(x), x \in X$,定义 点扩展函数为: $\{h_k(y|x), y \in Y\}, k=1, 2, ..., K,$ 其 中 k为帧序号. 定义 ik (y)为第 k帧图像在坐标 y处 的强度,则有

$$i_{k}(y) = \int_{x=X}^{x} h_{k}(y \mid x) \otimes f(x)$$

$$= \int_{x=X}^{x} h_{k}(y - x) f(x) . \qquad (1)$$

设图像像元位置 v处实际观测到的图像数据灰 度值为 $g_k(y)$, $g_k(y) = i_k(y) + n(y)$,其中 n(y)为 像元位置 v处的噪声项. 可以假定 g, (v)是一个以 $i_k(y; \mathbf{f}, \mathbf{h}_k)$ 为均值的服从泊松分布的独立随机变 量,因此,在像元位置 y处取整数灰度值 gk (y)的概 率可以表达为

$$P(g_k(y) / \mathbf{f}, \mathbf{h}_k) = \frac{\int_{\mathbf{g}_k}^{g_k} e^{-i_k}}{g_k!}$$
 (2)

由文献 [4]可知,假定已得到 $f^{(n)}$ 和 $h_k^{(n)}$, 求 $f^{(n+1)}$ 和 $h_k^{(n+1)}$ 时,可建立如下非线性迭代关系

$$f^{(n+1)}(x) = f^{(n)}(x) \frac{1}{K} \int_{k=y}^{\infty} g_k \frac{h_k^{(n)}(y - x)}{h_k^{(n)}(y - z)f^{(n)}(z)}.$$

$$h_k^{(n+1)}(x) = h_k^{(n)}(x) \sum_{y \in Y} g_k(y) \frac{f^{(n+1)}(y-x)}{\sum_{z \in X} h_k^{(n)}(z) f^{(n+1)}(y-z)}, \quad (4)$$

其中上标 n为第 n次迭代

为充分利用式 (3)及式 (4)中的目标与点扩展 函数的内在关系,将算法流程作些调整,增加内循环 迭代次数,算法要进行两个内循环迭代,假定已得到 $f^{(n)}$, 求 $f^{(n+1)}$ 时,进行如下 M_1 次迭代

$$f_{(m+1)}^{(n+1)}\left(x\right) = f_{(m)}^{(n)}\left(x\right) \frac{1}{K} \sum_{k=y=Y}^{g_{k}\left(y\right)} \frac{h_{k}^{(n)}\left(y-x\right)}{h_{k}^{(n)}\left(y-z\right)f_{(m)}^{(n)}\left(z\right)}\,,$$

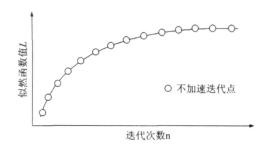


图 1 不加速迭代示意图

Fig. 1 Iteration with no acceleration

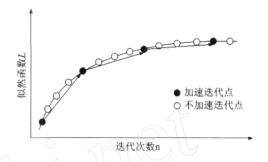


图 2 迭代加速示意图 Fig. 2 Iteration with acceleration

$$(m = 0, 1, ..., M_1 - 1)$$
 (5)

求解得到 $f^{(n+1)}$ 后,假定已知 $h_k^{(n)}$ 求 $h_k^{(n+1)}$ 时, 进行如下 M, 次迭代:

$$h_{k_{(m+1)}}^{(n+1)}(x) = h_{k_{(m)}}^{(n)}(x) \int_{y=Y}^{y=1} g_{k}(y) \frac{f^{(n+1)}(y-x)}{h_{k_{(m)}}^{(n)}(z)f^{(n+1)}(y-z)},$$

$$(m = 0, 1, ..., M_{2} - 1)$$
(6)

其中下标 m 表示内循环,在求解 $f^{(n+1)}$ 及 $h_k^{(n+1)}$ 的内 循环中,分别进行 M_1 和 M_2 次迭代. 完成所有内循 环迭代后进入外循环,外循环执行 N 次 (n = 0, 1, 1)..., N - 1). 一般情况下, 求解 $f^{(n+1)}$ 的内循环次数 M_1 较少, 求解 $h_k^{(n+1)}$ 的内循环次数 M_2 较多.

2 基于线性搜索的迭代加速方法

基干线性搜索的迭代加速方法利用当前迭代点 所具有的信息预测下次迭代的结果,从而减少迭代 次数,达到迭代加速的目的,针对本文红外图像复原 算法迭代加速方法,其加速原理可用图 1和图 2来 示意.图 1为原循环迭代算法各迭代点所对应的似 然函数值,随迭代步的增多,似然函数值变化比较缓 慢 .图 2为迭代加速后迭代点与似然函数值的变化.

不加速时,循环迭代复原算法严格按照迭代步 进行,所需迭代点较多;应用加速后,算法能够预测 下次迭代点,从而跳过这些预测迭代点,在达到相同 似然水平条件下减少迭代次数.

利用泰勒级数展开式来对迭代点进行预测. 泰 勒级数的完整形式是

$$s_{k+} = s_k + s_k + \frac{1}{2} \cdot s_k + \dots + \frac{1}{n'} \cdot s_k + \dots , \quad (7)$$

其中, " s, 是 s, 的第 n次差分.

利用泰勒级数的前两项对 & 进行近似

$$s_{k+} \qquad s_k + s_k \quad . \tag{8}$$

本文循环迭代图像复原算法求解 $h_k^{(n+1)}$ 的内循 环迭代次数较多,减少内循环迭代次数 M_2 是加速 迭代的重点,应用式(8)对点扩展函数迭代点进行 预测,在式(6)中,令

$$(h_m) = h_{k_{(m)}}^{(n+1)}(x)$$

$$= h_{k_{(m)}}^{(n)}(x) \int_{y}^{y} g_k(y) \frac{f^{(n+1)}(y-x)}{\int_{z=x}^{x} h_{k_{(m)}}^{(n)}(z) f^{(n+1)}(y-z)},$$
(9)

 h_m 是内循环中 m 次迭代后 PSF的估计值 ,即为 h_m^n . 线性搜索技术提供一个加性的校正因子,对点 扩展函数估计值进行预测

$$h_{m+1} = h_m + d_m , \qquad (10)$$

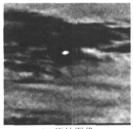
其中, $d_m = (h_m) - h_m$ 在这里, d_m 是由迭代算法产 生的差分向量,用来作为梯度方向的估计, d, 即为 式 (8)中的 s₁. 称为加速因子. 本文将 设定为 常量. 在式 (7)中,取泰勒级数的二阶展开项能够使 迭代点更加精确. 为简便起见,本文加速方法主要采 用泰勒级数的一阶项.

3 实验结果分析

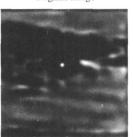
为了能客观地评价算法的图像恢复质量,本文 统一采用归一化均方误差 NM SE^[3]对图像质量进行 度量.

同时,为了对加速的效果进行评价,引入加速比 μ , 定义加速比 $\mu = T_N / T_A$, 其中 T_N 为算法未加速时 所耗时间, Ta 为加速后耗时. 加速比 µ越大表明算 法加速效果越好,耗时小.

图 3(a)为小目标红外原始图像(红外斑点目 标,远距离飞机),大小为 128 ×128 图 3(b)为退化 图像,图 3(c)为采用原循环复原算法复原出的图 像 .图 3(d) .图 3(e)和图 3(f)为采用本文基于线性 搜索的加速技术,加速因子 分别取 2,6和 8时,所 恢复出的图像. 由实验结果可以看出,原算法处理耗 时 10.3 s,对该算法应用加速技术后,在复原效果基 本相同的条件下, = 2时,耗时 5.8s,加速比 $\mu =$ 1. 8; =6时,耗时 2.8s,加速比 µ = 3.7; =8时,耗



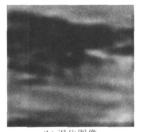
(a) 原始图像 Original image



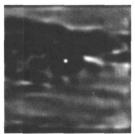
(c) 复原图像, 未加速 耗时10.3 s Restored image, no acceleration, time10.3 s



(e) 复原图像, 加速因子 $\lambda=6$, 耗时2.8 s, 加速比 μ =3.7 Restored image, λ =6, time $2.8 \text{ s}, \mu = 3.7$



(b) 退化图像 Degraded image



(d) 复原图像, 加速因子 $\lambda = 2.5.8s$, 加速比 $\mu = 1.8$ Restored image, $\lambda=2$, time 5.8 s, μ =1.8



(f) 复原图像, 加速因子λ=8, 耗时2.4 s, 加速比μ=4.3 Restored image, λ =8, time

图 3 加速前后复原实验结果对比

Fig. 3 Comparison of restoration result with acceleration and no acceleration

时 2 4s,加速比 µ = 4. 3.

图 4给出 在 1~12之间变化时,在相同复原 效果的条件下,算法耗时曲线图.由图可见,随着 增大,复原算法耗时逐渐减少,当 8时耗时趋近 于 2s, 当 过大时,加速太快,引起算法不稳定,复 原效果差.

图 5给出了 在 1~15之间变化时,在相同迭 代次数的条件下,复原图像与原图像之间的归一化 均方误差 NMSE 由图 5可见:当 1 NMSE较小,且数值基本上保持不变;当 > 11时, NM SE迅速增大,这说明加速因子 过大时,算法将 不稳定. 考虑到加速因子 越大算法耗时越少,但 过大时,算法将不稳定.

根据图 4和图 5的试验结果,可以看出,加速因 子 在 4到 8之间取值较为合适.

图 6和图 7给出了空中小目标序列图像复原前

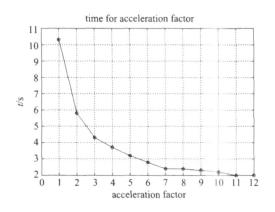


图 4 加速因子与耗时关系

Fig. 4 Acceleration factor and spending time

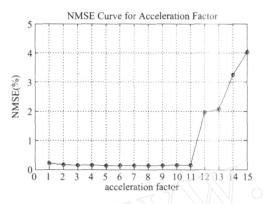
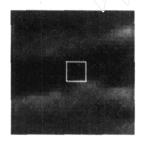


图 5 原始图像和复原图像之间的 NMSE

Fig. 5 NMSE between original image and restored image



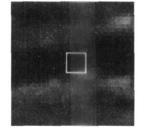
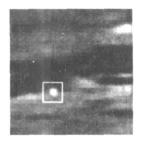


图 6 序列模糊图像的跟踪结果,跟踪失败

Fig. 6 Track result for serial blurred infrared images, track failed

后跟踪结果对比,图 6为序列模糊图像的跟踪结果,跟踪失败,图 7为采用本文算法恢复后的小目标序列图像的跟踪结果,能准确捕获目标,这说明算法具有实用价值.

4 结语



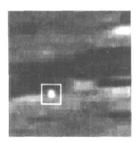


图 7 采用本文算法恢复后的小目标序列图像的跟踪结果,准确捕获目标

Fig 7 Small object track result for serial infrared images restored by our algorithm, object is captured

本文将加速收敛技术应用于迭代过程中,有效地减少了迭代次数,提高了算法的处理速度,使循环迭代复原算法更加有利于实际应用.在微机上进行了一系列的对比实验,实验表明本文的加速迭代技术效果显著,从实验中得出了加速因子的合理取值以及加速比结果等一些有用的实验参数,具有实用价值,本文算法已成功移植到了气动光学图像校正多 DSP并行校正实时处理系统中.

REFERENCES

- [1] YN XingLian Principle of Aem Optical [M]. Beijing: China Aem space Press(殷兴良. 气动光学原理. 北京:中国宇航出版社), 2003.
- [2] HONG Han-Yu, ZHANG Tian-Xu, YU Guo-Lian Regularized restoration algorithm of astronautcal turbulence-degrade images using maximum-likelihood estimation [J]. J. Infrared Millim. Waves (洪汉玉,张天序,余国亮. 航天湍流退化图像的极大似然估计复原算法. 红外与毫米波学报), 2005, 24(2):130—134.
- [3] HONG Han-Yu, ZHANG Tian-Xu Investigation of restoration algorithm for degraded images caused by aero-optics effects using multi-resolution blind deconvolution[J]. Chinese Journal of Computers (洪汉玉,张天序. 基于多分辨率 盲目去卷积的气动光学效应退化图像复原算法. 计算机学报), 2004, 27(7): 952—963.
- [4] HONG Han-Yu, ZHANG Tian-Xu, YI Xin-Jian, et al Study on circulation iterative restoration algorithm of degraded images with aero-optical effects [J]. Journal of Huathong University of Science And Technology (Nature Science) (洪汉玉,张天序,易新建,等.气动光学效应退化图像循 环迭代复原算法研究.华中科技大学学报(自然科学版)),2005,33(9):15—18
- [5] Biggs S C, Andrews M. Acceleration of iterative image restoration algorithms [J]. Appl. Opt., 1997, 36 (8): 1766—1775.