区域自适应多尺度强光融合的红外图像增强

巫 玲,陈念年,廖小华

(西南科技大学 计算机科学与技术学院,四川 绵阳 621010)

摘要: 图像增强可以分为全局增强和局部增强两种技术,当前基于局部的图像增强技术无法准确地对 目标和背景进行分割且难以自适应地对分割区域进行增强。本文提出了一种区域自适应多尺度强光融 合算法用于红外图像的增强处理。该算法首先使用语义分割技术完成目标区域和背景区域的划分,然 后使用改进后的多尺度强光融合算法分别对各区域进行自适应增强。实验结果表明,所提算法的增强 效果均优于当前主流算法,图像增强的视觉效果更真实。

关键词:红外图像;图像增强;强光融合;多尺度

中图分类号: TP39 文献标识码: A 文章编号: 1001-8891(2020)11-1072-06

Infrared Image Enhancement Based on Regional Adaptive Multiscale Intense Light Fusion

WU Ling, CHEN Niannian, LIAO Xiaohua

(Southwest University of Science and Technology, College of Computer Science and Technology, Mianyang 621010, China)

Abstract: Image enhancement can be divided into two kinds: global enhancement and local enhancement. Current image enhancement techniques based on local enhancement cannot accurately segment the target area and background, and it is difficult to enhance the segmentation region adaptively. In this paper, a region-adaptive multi-scale strong light fusion algorithm is proposed for infrared image enhancement. Firstly, semantic segmentation technology is used to divide the target area and background area. Then, the improved multi-scale strong light fusion algorithm is used to enhance each area adaptively. The experimental results show that the enhancement effect of the proposed algorithm is better than that of the current conventional algorithms, and the visual effect of image enhancement is more realistic.

Key words: infrared images, image enhancement, intense light fusion, multi scale

0 引言

红外成像技术具备穿透性强、隐蔽性好、辨识性 高等优点,红外图像在军事、监控、工业等领域取得 广泛应用。与可见光成像技术相比,红外成像容易受 到大气环境和成像设备的影响,这导致红外图像存在 对比度低、细节大量丢失的问题,需要进行增强处理。

图像增强不仅是图像边缘检测与特征提取等技术的基础,还是提高图像视觉效果的主要手段。

目前,图像增强可以分为全局增强和局部增强两种技术。前者指的是不考虑像素在图像空间中的分布情况,对所有像素使用相同的映射关系进行灰度变换,主要有线性变换、非线性变换、直方图均衡化、 Retinex 理论、多曝光融合以及深度学习等方法。线性变换与非线性变换理论简单,变换函数的选取决定了 图像增强的效果;直方图均衡化在增强图像的同时会 减少图像的灰度级并带来新的噪声。Retinex 理论认为 原始图像等于光照图像和反射图像的乘积,从原始图 像中剥离光照图像,剩下的反射图像就是图像增强的 结果。单尺度 Retinex^[1]算法难以对光照图像进行准确 的估计,多尺度 Retinex 算法^[2]综合多种光照信息以 提高图像的增强效果。文献[3]首先将观测图像分解成 光照图像与反射图像,然后对光照图像进行拉普拉斯 金字塔变换并进一步得到新的光照图像,最终通过融 合光照图像和反射图像达到图像增强的目的。文献[4] 利用深度学习技术设计了一种卷积神经网络用于图 像增强,该网络可以自适应地将原始图像分解为光照 图像和反射图像,通过采用大量成对的高、低质量图 像作为训练样本而获得一个能够完成图像增强的映 射模型,最终实现图像的增强处理。多曝光融合技术

收稿日期: 2019-12-30; 修订日期: 2020-11-03.

作者简介: 巫玲(1982-)女,四川遂宁人,讲师,硕士,主要研究方向为光学测量、视觉检测。Email: wuling751@126.com。 1072 要求获取同一场景下不同曝光程度的多幅图像,根据 图像的曝光程度和像素信息计算相机响应函数从而 达到图像增强的目的。多曝光融合技术要求获取同一 场景下不同曝光程度的多幅图像,文献[5-6]根据计算 得到相机响应函数从而达到图像增强的目的。文献[7] 首先利用一幅原始图像生成多幅不同曝光程度的图 像,然后根据设计好的权值矩阵对原始图像和生成的 曝光图像进行最终的合成。

为了避免全局增强方法容易导致局部过增强、颜 色失真的现象,局部增强方法得到了重视与发展。文 献[8]提出了深度双边网络用于图像的增强研究,虽然 获得的网络模型是一个全局映射关系,但由于该网络 充分考虑了原始图像的局部信息和全局信息,所以增 强后的图像具有较好的细节表现。文献[9]将红外图像 分割成目标区、过渡区和背景区3种区域,对各区域 进行不同的灰度变换而完成了红外图像的增强处理。 文献[10]利用视觉显著性区域检测将原始图像分解成 目标分量和背景分量,通过分别对目标分量和背景分 量进行处理而实现了图像增强。

综上,目前基于局部的图像增强方法研究较少, 且无法准确地分割原始图像。强光融合^[11]技术以平均 灰度级为阈值将原始图像分解成明暗两个分量,并利 用全局高频分量对明暗分量进行增强处理而得到增 强后的图像。

强光融合技术采用平均灰度级分割图像且全局 高频分量存在尺度性,本文在强光融合的基础上提出 了一种区域自适应多尺度强光融合算法。所提算法首 先准确地对目标和背景进行区域分割,然后从各区域 中获取多种尺度的高频分量并利用各区域的平均像 素对目标区域和背景区域进行明暗分解,最后通过加 权融合目标区域和背景区域从而得到增强图像。

1 本文算法

全文算法模型如图1所示,首先利用语义分割技 术将给定的红外图像分割成目标和背景两类图像,再 对目标图像和背景图像分别进行自适应多尺度强光 融合,最后将目标图像与背景图像融合而实现图像增 强。

1.1 强光融合

强光融合是一种利用图像的高频成分进行图像 增强的技术,在增强图像的同时能有效避免过增强现 象的出现。强光融合算法主要分为3步:

Step 1: 计算图像增强所需的模板 M:

$$M = x < 0.5$$
 (1)

Step 2: 获取输入图像 *x* 的高反差分量 *h*:

$$h = x - x^* W + 0.5$$
 (2)

Step 3: 对输入图像 x 进行增强处理:

$$y = T_1 \cdot \boldsymbol{M} + T_2 \cdot (1 - \boldsymbol{M}) \tag{3}$$

式中: *x* 为归一化至[0, 1]之间的单通道原始图像; *y* 表示增强后的图像; *W* 表示高斯算子, "*"表示卷积 运算; *M* 为一个 0-1 矩阵; "·"表示点乘运算。*T*₁和 *T*₂根据式(4)、式(5)计算:

$$T_1 = 2 \cdot x \cdot h \tag{4}$$

$$T_2 = 1 - 2 \cdot (1 - x) \cdot (1 - h) \tag{5}$$



Fig.1 The flow chart of the regional adaptive multiscale intense light fusion algorithm

1.2 多尺度强光融合

虽然红外图像普遍存在对比度低、细节损失的问 题,但拍摄场景、拍摄技术以及拍摄设备本身等差异 性仍将决定红外图像质量各异。强光融合技术的关键 在于从图像中提取合适的高频分量,若待增强的红外 图像中只含有少量高频成分,则必须将式(2)使用的高 斯滤波器的σ值设置较大才能确保得到足够有效的细 节信息。本小节提出了多尺度强光融合算法以更有效 地实现红外图像增强,算法分为4步:

Step 1: 利用式(1)计算图像增强所需的模板 M;

Step 2: 设计多个高斯滤波器 (不同 σ), 获取给 定红外图像的多级高频分量:

$$h_k = x - x^* W_k + 0.5$$
 (6)

Step 3: 针对各级高频分量对原始图像进行强光 融合:

$$y_k = T_1^{(k)} \cdot \boldsymbol{M} + T_2^{(k)} \cdot (1 - \boldsymbol{M})$$
(7)

Step4: 将不同尺度的增强图像进行加权融合:

$$Y = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^{k} y_i \tag{8}$$

式中: k 表示尺度个数; W_k 表示第 k 个高斯算子; h_k 和 y_k分别表示 W_k滤波得到的高频分量和对应的增强 图像, $T_1^{(k)}$ 和 $T_2^{(k)}$ 分别将 x 和 h_k 代入式(4)、式(5)计算 得到。

图 2、图 3 展示了不同尺度下的高频分量及对应 的增强图像。



(a) High frequency components

(b)Enhanced image

图 2 $\sigma=1$ 对应的高频分量及增强图像

Fig.2 High frequency components and enhanced image ($\sigma=1$)





(a) Hgh frequency components

(b) Enhanced image

图 3 $\sigma=5$ 对应的高频分量及增强图像

Fig.3 High frequency components and enhanced image ($\sigma=5$)

1.3 区域自适应多尺度强光融合

被动式红外成像是一种根据物体自身辐射热量 而成像的技术。在夜晚或室内等场景中,由于人体、 机器等与环境温差较大, 红外相机拍摄到的图像通常 1074

表现为目标明亮和背景暗淡的现象。强光融合算法在 计算模板 M (式(2)) 时没有考虑到目标和背景的差异 性,本小节提出区域自适应多尺度强光融合算法,该 算法的核心部分在于根据目标区域和背景区域自适 应地计算阈值。因此 M 的计算方法如式(9)所示:

 $M = x < A_{yg}$ (9)式中: x 表示目标区域或背景区域; Avg 是 x 中像素的 均值。

自适应融合的关键在于目标/背景分割的完整性, 本文重新训练了语义分割网络(Unet^[12])以对原始图 像实现区域分割。图4对比展示了两种图像分割方法 的分割效果,其中,(a)表示图像显著性检测(Itti^[13]) 的结果,(b)表示图像语义分割的结果。



(a) Result of Itti's method (b) Result of our method 图 4 两种不同图像分割方法的分割结果

Fig.4 Segmentation results of two image segmentation methods

2 实验与分析

本文实验中, Unet 网络训练用到的软件硬件平台 为: Linux 操作系统 Ubuntu16.04, Intel Xeon E5-1630 v3@3.7 GHz 四核处理器, 16 GB 内存, Nvidia GTX 1080Ti 11GB 显卡,实验程序在 keras2.2.5 框架下使用 Python 2.7.15 语言编写。部分对比实验的软硬件平台 为: Windows 7 旗舰版 64 位操作系统, Intel(R) Core(TM) i5-6500 CPU @ 3.20 GHz, 8 GB 内存, 编程 环境为 Matlab 2015a.

2.1 实验数据及评价指标

文中主要使用实验室自主拍摄的红外图像展开 研究,部分红外图像如图5所示。

为了全面地评价图像增强的效果,选择 Brenner 函数^[14]和图像熵(Entropy)作为图像的客观评价指标。 Brenner 函数是一种梯度评价函数,定义如式(10)所 示:

$$B = \frac{1}{MN} \sum_{i=0}^{N-2} \sum_{j=0}^{M} \left[I(i+2,j) - I(i,j) \right]^2$$
(10)

式中: I(i, j)表示图像第(i, j)处的像素值; N、M 分别 表示图像的高和宽; B 值越大说明图像清晰度越好, 质量越高。

图像信息熵反映图像信息的丰富程度, 定义如式

(11)所示:

$$E = -\sum_{i=0}^{L} p_i \cdot \log_2 p_i \tag{11}$$

巫

式中: L 表示图像的灰度级; pi 表示第 i 个灰度级出 现的概率; E 值越大说明图像质量越高。





(a) 白天室外场景

(a) Outdoor scene at daytime





(d) 夜晚室内人物

at night

(c) 白天室外人物 (c) A person standing outside (c) A person sitting inside at davtime 图 5 实验用的部分红外图像

Fig.5 Some infrared images for the experiment.

2.2 算法有效性验证

为了验证所提算法的多尺度和区域自适应阈值 计算的有效性,对单尺度强光融合增强、多尺度强光 融合增强以及区域自适应多尺度强光融合增强进行 了对比实验,代表性结果如图6所示。单尺度时高斯 滤波器σ=3,多尺度时σ=2、3、5、7、9、11、13。 对比图 6 和表 1,本文提出的算法能有效增强图像的 目标区域与背景区域,其增强效果更真实,指标得分 更高。

2.3 不同算法的实验对比

将文中所提算法与基于光照图估计的微光图像 增强(Low-light image enhancement via Illumination Map Estimation, LIME)^[15]、保持自然增强(Naturalness Preserved Enhancement, NPE)^[16]、相机响应模型

(Camera Response Model, CRM)^[6]、多偏差融合 (Multi-deviation Fusion method, MF)^[3]、仿生多曝光 融合(Bio-Inspired Multi-Exposure Fusion, BIMEF)^[7]、 带色彩恢复的多尺度 Retinex 算法(Multi-Scale Retinex with Color Restoration, MSRCR)^[17]等主流算 法进行比较,图7给出了不同算法的增强结果的对比, 表2给出了对比指标数据。

由图 7(g)和(h)可知,本文所提多尺度算法比 MSRCR 增强的图像直观感觉更真实、清晰度更高; BIMEF 是一种多曝光融合算法, MF 是将原始图像分 解成光照分量和反射分量并对光照分量进行多尺度 增强融合的算法,对比图 7(e)和(f), BIMEF 算法增强 的图像更有层次感;对比图7(c)~(f),NPE、CRM和 MF 算法增强效果相近, NPE 相对更佳; 图 7(a)显示, LIME 算法出现全局过增强现象。





(b) 单尺度强光融合

(a) 原始红外图像 (a) Original infrared image (b) Multiscale intense light fusion





(c) 多尺度强光融合 (d) 区域自适应多尺度强光融合 (c) Multiscale intense light (d) Regional adaptive multiscale Fusion intense light fusion 图 6 算法有效性验证效果展示

Fig.6 Demonstration of algorithm validity verification effect 表1 算法有效性验证的评价指标对比

Table 1 Comparison of evaluation indexes of algorithm validity verification

	Brenner	Entropy
Input image	0.4907	6.3527
Single scale	0.9100	6.5170
Multiscale	1.0244	6.5541
Proposed	1.4699	6.6882

从表 2 中可以看出,无论是 Brenner 评价函数还 是信息熵,本文算法均最优。排名第2的LIME算法, 直观看来具有全局过增强的不足。Brenner 评价函数 和信息熵对各算法的评价时,只有对 CRM 算法和 BIMEF 算法交换了顺序,其他算法排名均保持了一 致。



(a) Input image

(b) LIME

(c) NPE

(d) CRM



(e) MF

Entropy







(h) Proposed

6.7776

(f) BIMEF (g) MSRCR
 图 7 不同算法增强效果对比

Fig 7 Comparison of enhancement effects of different algorithms

Fig.7 Comparison of enhancement effects of different algorithms 表 2 不同算法增强后的评价指标对比

	Table 2	Comparison of evaluation indexes of different algorithms							
	Input image	LIME	NPE	CRM	MF	BIMEF	MSRCR	Proposed	
Brenner	0.8259	1.5939	1.3525	0.9502	1.0140	0.8831	0.4191	2.2327	

6.4660

6.5497

6.5351

6.6354

3 结论

本文在现有强光融合算法的基础上提出一种区 域自适应多尺度强光融合算法用于红外图像的增强 研究,该算法充分考虑了原始图像的区域信息和多种 尺度的高频特征。

6.1967

6.7101

本文方法与目前主流图像增强算法进行比较,结 果表明,所提算法主观、客观上均能更真实地增强图 像。

参考文献:

- Land E H, Mccann J J. Lightness and retinex theory[J]. Journal of the Optical Society of America, 1971, 61(1):1-11.
- [2] Jobson D J, Rahman Z, Woodell G A. A multiscale retinex for bridging the gap between color images and the human observation of scenes[J]. *IEEE Transactions on Image Processing*, 1997, 6(7): 965-976.
- [3] FU X, ZENG D, HUANG Y, et al. A Fusion-based Enhancing Method for Weakly Illuminated Images[J]. Signal Processing, 2016, 12(129):82-96.

[4] CHEN W, WANG W, YANG W, et al. Deep Retinex Decomposition for Low-Light Enhancement[C]//The British Machine Vision Conference (BMVC),2018: 61772043.

6.1148

- [5] Debevec P E, Malik J. Recovering high dynamic range radiance maps from photographs[C]//SIGGRAPH 97 Conference Proceedings, 1997: 369-378.
- [6] YING Z, LI G, REN Y, et al. A New Low-Light Image Enhancement Algorithm using Camera Response Model[C]//International Conference on Computer Vision Workshop (ICCV Workshop). IEEE Computer Society, 2017: 3015-3022.
- [7] YING Z, LI G, GAO W. A Bio-Inspired Multi-Exposure Fusion Framework for Low-light Image Enhancement[J]. *Journal of Latex Class Files*, 2015, 14(8): 1-10.
- [8] Gharbi M, Chen J, Barron J T, et al. Deep Bilateral Learning for Real-Time Image Enhancement[J]. Acm Transactions on Graphics, 2017, 36(4): 118.

(下转第1080页)

*θ*₂₅°=1113.8540×83.2=92672.6528 h 最终,得到常温 25℃贮存特征寿命约为 11 年。

4 结论

对试验数据基于威布尔分布模型,应用经典可靠 性理论,最小二乘法进行参数拟合,获得产品失效分 布规律,进而求得产品可靠性指标。分析结果表明, 该方法合理、简便、有效,并且数据结果可以进一步 应用到推导产品常温贮存寿命。

参考文献:

 王忆锋, 唐利斌, 岳清. OLED 器件寿命衰退模型的 MATLAB 分析计 算[J]. 电子器件, 2010, 33(4): 412-415.

WANG Yifeng, TANG Libing, YUE Qing. MATLAB Analysis and Computation of OLED Lifetime Degradation Model[J]. *Electron Devices*, 2010, **33**(4): 412-415.

[2] 张方晖,席俭飞,王秀峰.硫系玻璃薄膜封装层对 OLED 寿命的影响[J]. 半导体光电, 2010, 31(1): 30-33.

ZHANG Fanghui, XI Jianfei, WANG Xiufeng. Influence of Sulfide Glass Thin Film Encapsulation Layer on Lifetime of OLEDs[J]. *Semiconductor Optoelectronics*, 2010, **31**(1): 30-33.

- [3] Eisenbrand F, Karrenbauer A, XU C. Algorithms for longer OLED lifetime[J]. Lecture Notes in Computer. Science, 2007, 4525: 338-351.
- [4] HAN C W, KIM H K, PANG H S, et al. Dual plate OLED display(DOD) embedded with white OLED[J]. J. Display Technol., 2009, 5(12):

541-545

- [5] NEISON W B. Accelerated Life Testing-step-stress Model Sand Data Analysis[J]. IEEE Transactions on Reliability, 1980, 29(2): 103-108.
- [6] 陈循,张春华,汪亚顺,等.加速寿命试验技术与应用[M].北京:国防工业出版社,2013.
 CHEN Xun, ZHANG Chunhua, WANG Yashun, et al. *Technology And*

Application of Accelerated Life Test[M]. Beijing: National Defence Industry Press, 2013.

- [7] ELSAYED A. Reliability Engineering[M]. 2nd (SECOND EDITION), 1984.
- [8] 陈光宇,张文,张小民.威布尔分布下系统全寿命周期成本建模与决策[J].系统工程理论与实践,2016,36(11):2933-2940.
 CHEN Guangyu, ZHANG Chunhua, WANG Yashun. Modeling and decision-making of system lifecycle costs under Weibull distribution[J]. Systems Engineering-Theory & Practice, 2016, 36(11): 2933-2940.
- [9] ROLINK. Infrared Focal Plane Array Storage Life Assessment By Accelerated Aging[J]. *Quality and Reliability Engineering International*, 1998, 14(6): 425-432.
- [10] 蒋仁言. 可靠性模型及应用[M]. 北京: 机械工业出版社, 1999. JIANG Renyan. *Reliability Model and Application*[M]. Beijing: China Machine Press, 1999.
- [11] 赵宇. 可靠性数据分析[M]. 北京: 国防工业出版社, 2014.
 ZHAO Yu. *Reliability Data Analysis*[M]. Beijing: National Defence Industry Press, 2014.

(上接第1076页)

[9] 徐军,梁昌洪,张建奇.一种红外图像增强的新方法[J]. 西安电子科
 技大学学报:自然科学版,2000,27(5):14-17.

XU J, LIANG C H, ZHANG J Q. A New Approach to IR Image Enhancement[J]. *Journal of Xidian University*, 2000, **27**(5): 14-17.

[10] 汪忱,张宝辉,王虹,等.基于视觉显著区域的红外图像增强算法研 究[J]. 红外技术, 2017(9): 835-840.

WANG C, ZHANG B H, WANG H, etc. Research on Infrared Image Enhancement Algorithm based on Visual Saliency[J]. *Infrared Technology*, 2017(9): 835-840.

[11] 关文涛. 选择的艺术: Photoshop CS 图层通道深度剖析[M]. 北京:人民邮电出版社, 2006: 459.

GUAN W T. *The art of choice: depth analysis of Photoshop CS layer channel*[M]. BeiJing: People's Posts and Telecommunications Press, 2006: 459.

[12] Ronneberger O, Fischer P, Brox T. U-Net: Convolutional Networks for Biomedical Image Segmentation[C]//International Conference on Medical Image Computing & Computer-assisted Intervention, 2015: 234-241.

- [13] Itti L. A model of saliency-based visual attention for rapid scene analysis[J]. IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence, 1998, 20(11): 1254-1259.
- [14] 王竑舒, 徐熙平. 广角相机图像的调焦评价函数研究[J]. 长春理工大 学学报: 自然科学版, 2019(3): 38-41, 50.
 WANG H S, XU X P. Study on Focusing Evaluation Function of Wide-angle Camera Image[J]. Journal of Changchun University of Science and Technology: Natural Science Edition, 2019(3): 38-41, 50.
- [15] GUO X, LI Y, LING H. LIME: Low-Light Image Enhancement via Illumination Map Estimation[J]. *IEEE Transactions on Image Processing*, 2017, 26(2): 982-993.
- [16] WANG S, ZHENG J, HU H M, et al. Naturalness Preserved Enhancement Algorithm for Non-Uniform Illumination Images[J]. *IEEE Transactions on Image Processing*, 2013, 22(9): 3538-3548.
- [17] Petro A B, Sbert C, Morel J M. Multiscale Retinex[J]. *Image Processing on Line*, 2014(4): 71-88.