

前回は、画像をベクトルで表し、ベクトルを直交行列で主成分に変換することで情報量を圧縮する考え方について説明しました。今回は、画像を行列で表現した場合に、ベクトルの行列による変換がどのような変換に対応するかを説明し、これに基づく直交変換・ユニタリー変換の考え方と基底画像について説明します。

### 行列の Kronecker 積と変換

前回は画像をベクトルで表して、ベクトルの直交変換について説明しました。しかし、デジタル画像は輝度を表す数値が 2 次元に配置されているものですから、画像は行列で表すほうが自然です。そこで、行列の変換について考えてみましょう。

前回、画像を表すベクトル  $\mathbf{x}$  を、行列  $P$  によってベクトル  $\mathbf{z}$  に変換するという操作を考えました。つまり、

$$\mathbf{z} = P\mathbf{x} \quad (1)$$

という変換です。このとき、列ベクトル  $\mathbf{x}$  と  $\mathbf{z}$  は  $m^2$  個の要素でできているとし、 $P$  は  $m^2 \times m^2$  行列であるとします。

ここで、画像を表すベクトル  $\mathbf{x}$  を画像を表す行列に書き換えてみます。列ベクトル  $\mathbf{x}$  を  $m$  個の  $m$  要素の列ベクトル  $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_j, \dots, \mathbf{x}_m$  に分けます。すなわち

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{x}_j \\ \vdots \\ \mathbf{x}_m \end{pmatrix} \quad (2)$$

とします。例えば、9 要素からなる列ベクトルを 3 要素の列ベクトル 3 個に分けるということです。分けられた各列ベクトルを行方向に並べ替えて、 $m \times m$  行列  $X$  を得ます。すなわち、

$$X = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_1 & \cdots & \mathbf{x}_j & \cdots & \mathbf{x}_m \end{pmatrix} \quad (3)$$

とします。同様にして、ベクトル  $\mathbf{z}$  から行列  $Z$  を得ます。

さて、 $m^2 \times m^2$  行列  $P$  が、次のような 2 つの  $m \times m$  行列  $C$  と  $R$  を使って、次のように表されるとします。

$$C = \begin{pmatrix} c_{11} & \cdots & c_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{m1} & \cdots & c_{mm} \end{pmatrix}, R = \begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{m1} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix} \quad (4)$$

$$P = \begin{pmatrix} r_{11}c_{11} & \cdots & r_{11}c_{1m} & \cdots & r_{1m}c_{11} & \cdots & r_{1m}c_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \cdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{11}c_{m1} & \cdots & r_{11}c_{mm} & \cdots & r_{1m}c_{m1} & \cdots & r_{1m}c_{mm} \\ \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots & & \vdots \\ r_{m1}c_{11} & \cdots & r_{m1}c_{1m} & \cdots & r_{mm}c_{11} & \cdots & r_{mm}c_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \cdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{m1}c_{m1} & \cdots & r_{m1}c_{mm} & \cdots & r_{mm}c_{m1} & \cdots & r_{mm}c_{mm} \end{pmatrix} \quad (5)$$

つまり、行列  $P$  は、行列  $R$  の各要素に行列  $C$  を「貼り付け」たものになっています。この関係を

$$P = R \otimes C \tag{6}$$

で表し、「 $P$  が  $R$  と  $C$  の **Kronecker 積** (Kronecker product) で表される」といいます。

これらの表現を使うと、ベクトル  $x$  の行列  $P$  による変換は

$$Z = CXR' \tag{7}$$

と、行列  $X$  の行列  $C, R$  による変換で表されます。

これは、以下のように証明されます。ベクトル  $x, z$  の内部にある (縦にならんでいる)  $j$  番目のベクトルを、それぞれ (2) 式に示すように、 $x_1, \dots, x_j, \dots, x_m$  および  $z_1, \dots, z_j, \dots, z_m$  で表します。さらに、(内部の) ベクトル  $x_j, z_j$  のそれぞれ  $i$  番目の要素をそれぞれ  $x_{ij}, z_{ij}$  とすると、(1)(5) 式から

$$\begin{aligned}
 z_{ij} &= \left( r_{j1}c_{i1} \cdots r_{j1}c_{im} \ r_{jk}c_{i1} \cdots r_{jk}c_{im} \ r_{jm}c_{i1} \cdots r_{jm}c_{im} \right) \begin{pmatrix} x_{11} \\ \vdots \\ x_{m1} \\ \vdots \\ x_{1k} \\ \vdots \\ x_{mk} \\ \vdots \\ x_{1m} \\ \vdots \\ x_{mm} \end{pmatrix} \\
 &= \sum_{k=1}^m r_{jk} \sum_{l=1}^m c_{il}x_{lk} \tag{8}
 \end{aligned}$$

と表されます。ここで、 $k$  はベクトル  $x$  の内部にあるベクトルの番号、 $l$  は  $k$  番の (内部) ベクトル  $x_k$  の要素の番号です。一方、 $z_{ij}$  は行列  $Z$  の  $i$  行  $j$  列の要素ですから、(7) 式から

$$\begin{aligned}
 z_{ij} &= (CX)_{i\text{th row}} R'_{j\text{th column}} \\
 &= \left( \sum_{l=1}^m c_{il}x_{l1} \cdots \sum_{l=1}^m c_{il}x_{lk} \cdots \sum_{l=1}^m c_{il}x_{lm} \right) \begin{pmatrix} r_{j1} \\ \vdots \\ r_{jk} \\ \vdots \\ r_{jm} \end{pmatrix} \\
 &= \sum_{k=1}^m r_{jk} \sum_{l=1}^m c_{il}x_{lk} \tag{9}
 \end{aligned}$$

となり、(8) 式と (9) 式から、確かに (8) 式と (9) 式が同等であることがわかります。

さて、 $P$  の2つの列の内積は

$$\begin{aligned}
 & \sum_{i=1}^m mr_{1k}c_{il} \cdot r_{1k'}c_{il'} + \cdots \\
 & \quad + \sum_{i=1}^m mr_{jk}c_{il} \cdot r_{jk'}c_{il'} + \cdots + \sum_{i=1}^m mr_{mk}c_{il} \cdot r_{mk'}c_{il'} \\
 = & \sum_{j=1}^m m \sum_{i=1}^m mr_{jk}c_{il} \cdot r_{jk'}c_{il'} \\
 = & \sum_{j=1}^m mr_{jk}r_{jk'} \sum_{i=1}^m mc_{il}c_{il'} \tag{10}
 \end{aligned}$$

となります。この値は、 $P$  が正規直交行列であるとすると、 $k = k', l = l'$  のとき1、その他の時は0となります。 (10) 式の前の  $\sum$  は行列  $R$  の  $k$  列と  $k'$  列の積、後の  $\sum$  は行列  $C$  の  $l$  列と  $l'$  列の積ですから、 $R$  と  $C$  がいずれも正規直交行列であれば、 $P$  は正規直交行列となります。

以上から、画像を表すベクトル  $x$  を正規直交行列  $P$  で変換する演算は、ベクトル  $x$  を行列  $X$  で表した場合、 $P$  が正規直交行列  $C$  と  $R$  の Kronecker 積で表されるならば、(7) 式のように表されることがわかりました。ところで、(7) 式を見ると、行列  $C$  は行列  $X$  の列に、行列  $R$  は行列  $X$  の行に作用していることがわかります<sup>1</sup>。つまり、「 $P$  が  $C$  と  $R$  の Kronecker 積で表される」とは、「 $P$  の作用を、画像  $X$  の列に対する作用と行に対する作用に分解できる」ことを意味しています。このことを、変換  $P$  が分離可能 (separable) であるといいます。

#### 行列の直交変換、ユニタリー変換

前回説明したように、画像の直交変換は、画像を「重要な成分」と「重要でない成分」に分けることを目的としています。そこで、前回は (1) 式の変換でベクトル  $z$  の下の方の要素をほとんど0にしてしまう方法を説明しました。一方今回説明した (7) 式の表現では、 $Z$  が対角行列になるように行列  $C, R$  を選ぶ方法が知られており、これを特異値分解 (singular value decomposition, SVD) といいます。 $m \times m$  行列  $Z$  が対角行列ならば、0でない要素は  $m$  個だけなので、前回と同様の情報圧縮が行われていると言えます。

しかし、特異値分解では、このような行列  $C, R$  は、それぞれの画像  $X$  1つ1つに対して、別々に選ばなければなりません。しかし、事前にどんな画像を圧縮しなければならないかは、一般にはわかりませんから、特異値分解を画像圧縮に用いることはできません。これは、前回説明した KL 変換についても、対象とする画像群の分散共分散行列がわからなければならないので、一般に KL 変換を画像圧縮に用いることはできない、と言っていたのと同じ問題です。われわれの目的は、「いろいろな画像に一定の変換を施して、少ない情報量で画像を伝達する」ことなのです。

そこで、行列  $C, R$  を画像に依存せずあらかじめ選んでおいて、変換後の画像  $Z$  を、値0の要素（あるいはほとんど0とみなせる要素）が、「たいていの」画像について「なるべく多く」なるようにします。この際、画像の行と列について異なる取り扱いをする理由は通常ないので、 $C = R$  とします。すると (7) 式は

$$Z = RXR' \tag{11}$$

となります。 $R$  は正規直交行列ですから  $RR' = I$  なので ( $I$  は単位行列)、逆変換は

$$X = R'ZR \tag{12}$$

となります。このような変換を画像の直交変換 (orthogonal transformation) といいます。また、 $R$  の要素に複素数を考えるときは、 $RR'^* = I$  となるような行列  $R$  を用います。記号  $*$  は共役行列 (各要素の複素

<sup>1</sup>ここで文字  $C, R$  を選んでいるのは、 $C$  は列 (column) の頭文字、 $R$  は行 (row) の頭文字だからです。

共役をとった行列) を意味します。このような行列をユニタリ行列 (unitary matrix) といい、このとき (11)(12) の変換をユニタリ変換 (unitary transformation) といいます。

### 基底画像

さて、どのような直交変換あるいはユニタリ変換を行なえば、つまりどんな  $R$  を選べば、「たいていの」画像を圧縮できるのでしょうか？ それは後で説明するとして、ここでは、とりあえず、どのようなユニタリ変換  $R$  を用いるかを決めたものとして、先に進みましょう。

変換後の画像  $Z$  を、「要素のうち 1 つだけが 0 でない行列  $m^2$  個の和」、すなわち

$$Z = \begin{pmatrix} z_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & z_{12} & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} + \cdots + \begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & z_{mm} \end{pmatrix} \quad (13)$$

のように分解すると考えます。このとき、行列  $R$  を行ベクトルを使って

$$r'_j = (r_{j1} \cdots r_{jk} \cdots r_{jm}), \quad R = \begin{pmatrix} r'_1 \\ \vdots \\ r'_j \\ \vdots \\ r'_m \end{pmatrix} \quad (14)$$

と表すと、(12) 式は

$$\begin{aligned} X &= R' \begin{pmatrix} z_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} R + R' \begin{pmatrix} 0 & z_{12} & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} R + \cdots + R' \begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & z_{mm} \end{pmatrix} R \\ &= R' z_{11} \begin{pmatrix} r'_1 \\ \mathbf{0}' \\ \vdots \\ \mathbf{0}' \end{pmatrix} + R' z_{12} \begin{pmatrix} r'_2 \\ \mathbf{0}' \\ \vdots \\ \mathbf{0}' \end{pmatrix} + \cdots + R' z_{12} \begin{pmatrix} \mathbf{0}' \\ r'_m \\ \vdots \\ \mathbf{0}' \end{pmatrix} \\ &= z_{11} r_1 r'_1 + z_{12} r_1 r'_2 + \cdots + z_{mm} r_m r'_m \\ &= \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m z_{ij} r_i r'_j \end{aligned} \quad (15)$$

のように、 $R$  の行 ( $R'$  の列) どうしの外積でできる行列に分解されます。

これらの外積による行列を、基底画像 (basis image) といいます。このように書くと、変換後の画像 (行列) の各要素  $z_{ij}$  は各々の基底画像の係数と考えることができます。すなわち、「元の画像  $X$  は、 $(ij)$  番の基底画像を  $z_{ij}$  倍して足しあわせたもので表される」こととなります。

そこで、画像  $X$  を通信する際、事前に変換  $R$  を決めたので、それから求められる基底画像を送信側と受信側に知らせておくとします。そうすると、もしも、 $m^2$  個ある  $z_{ij}$  のうちいくつか以外を 0 とみなせるならば、そのいくつかの  $z_{ij}$  だけを伝えることで、情報量を圧縮して画像を伝達することができます。このとき、画像  $X$  は、0 でない  $z_{ij}$  に対応する基底画像だけでほとんど表現されていることとなります。

これには、これまでの経験にもとづいて、さまざまな考え方が提示されていますが、その中でもっとも広く受け入れられているのが、フーリエ変換あるいはその変形を用いる方法です。第1部で説明したフーリエ変換が、どのようにしてユニタリー変換で表されるかは、次回の講義で説明することにします。

ここまでの説明で、画像  $X$  は「基底画像にそれぞれ何かの値をかけて合計する」ことで表されることを示しました。そこで、基底画像を「正弦波を表す指数関数」に置き換えると、これは、第1部で説明した、「さまざまな周波数の波に、それぞれ何かの値をかけて合計する」というフーリエ変換の説明と同じであることに気がつくと思います。

実は、2次元離散フーリエ変換はユニタリー変換の1つとして表現され、このときの基底画像は、いろいろな細かさの縦横の波の組み合わせが現れます。このとき、もしも画像  $X$  に細かい波の成分（高い空間周波数成分）があまり含まれていないならば、細かい波を表す基底画像は用いなくてもよく、それに対応する  $z_{ij}$  は伝えなくてもよい、ということになります。

これまでの経験にもとづいて、画像圧縮のためのさまざまな基底画像の選び方が提案されていますが、その中でもっとも広く受け入れられているのが、実はこのフーリエ変換あるいはその変形を用いる方法なのです。次回の講義では、離散フーリエ変換が、どのようにしてユニタリー変換で表されるか説明し、さらに JPEG 方式の画像圧縮で用いられる離散コサイン変換について説明します。