2019年度秋学期　画像情報処理　第８回

行列の直交変換と基底画像

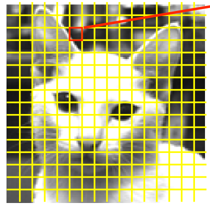
浅野　晃

関西大学総合情報学部

JPEG方式による画像圧縮

画像を波の重ね合わせで表わし，
一部を省略して，データ量を減らす

8×8ピクセルずつの
セルに分解



ひとつのセルを，
これらの波の重ね合わせで表す

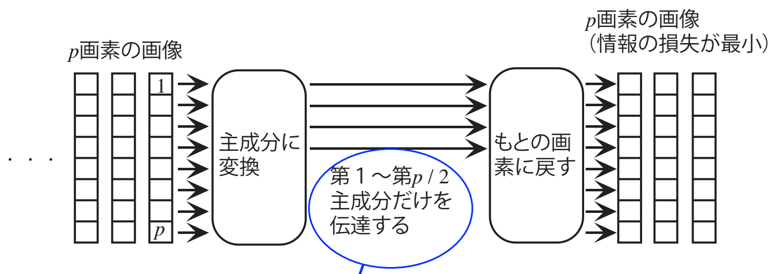
（著作権の問題により画像をはずしました）

細かい部分は，どの画像でも大してか
わらないから，省略しても気づかない

省略すると，データ量が減る

Karhunen-Loève変換（KL変換）

画像を主成分に変換してから伝送する



データ量が半分でも
情報の損失は最小

KL変換の大問題

主成分を求めるには，
分散共分散行列が必要

分散共分散行列を求めるには，
「いまから取り扱うすべての画像」が
事前にわかっていないといけない

そんなことは不可能

じゃあ，主成分を求めるのはあきらめて，
どういう直交変換をするか「直観的」に🤔

A. Asano, Kansai Univ.

画像をベクトルにしてしまったら，
直観がはたらかない…

A. Asano, Kansai Univ.

行列の直交変換💡

A. Asano, Kansai Univ.

画像を行列であらわす

素直に表せばいいのですが。

前回はベクトルで考えていたので，

$$\boldsymbol{z} = P'\boldsymbol{x}$$

変換後の画像を表すベクトル（m^2要素）

直交変換を表す行列（$m^2 \times m^2$）

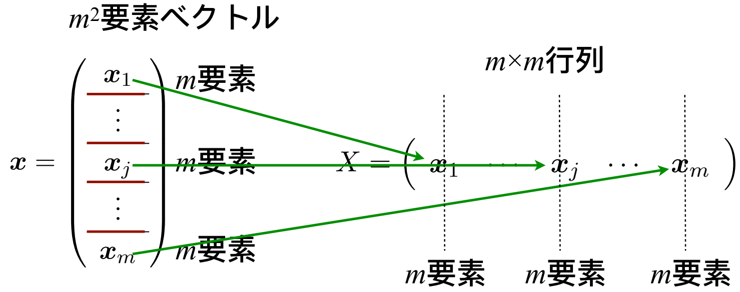
原画像を表すベクトル（m^2要素）

ベクトルから行列に書き換える（戻す）ことを考える

A. Asano, Kansai Univ.

A. Asano, Kansai Univ.

ベクトルを行列に書き換える



zも同じ

A. Asano, Kansai Univ.

直交変換行列P'は？

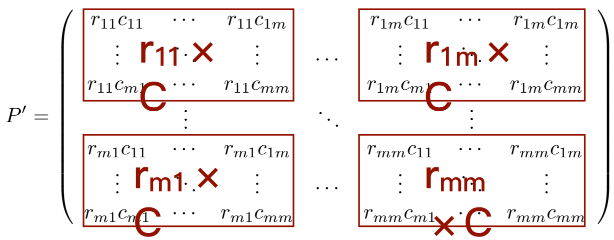
P'がこういう形になっているのなら

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

こういう形ってどういう形？

A. Asano, Kansai Univ.

行列のKronecker積



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

Rの各要素に
Cを貼付けたもの

$$P' = R \otimes C$$ Kronecker積

こうなっているのなら

A. Asano, Kansai Univ.

行列の変換に書き換える

$$\boldsymbol{z} = P'\boldsymbol{x}$$

ベクトル$\boldsymbol{x}$から
ベクトル$\boldsymbol{z}$への
行列P'による変換

$$Z = CXR'$$

行列Xから
行列Zへの
行列CとR'による変換

証明は…ひたすら計算（付録1）

分離可能性

$CXR' =$

$$\begin{pmatrix} c_{11} & \cdots & c_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{m1} & \cdots & c_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{11} & \cdots & x_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{m1} & \cdots & x_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{m1} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{1m} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix}$$

CはXの列に作用　　RはXの行に作用

縦方向と横方向の作用を分離できることを，分離可能(separable)という

行列の直交変換とユニタリー変換

縦横の作用を区別する必要はない場合，
C=Rとする

$$Z = RXR' \qquad X = R'ZR$$

ただし　$RR'=I$

行列Xの行列Rによる直交変換

*は複素共役（iを$(-i)$にかえる）

要素が複素数の場合は，R'のかわりに R'^*を用いる

行列Xの行列Rによるユニタリー変換

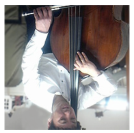
ちょっと余談ですが☕

縦横の作用を区別する必要はないのか？

画像処理としてはその仮定はおかしくないが，

現実世界においては，
重力があるので，左右と上下は異なる





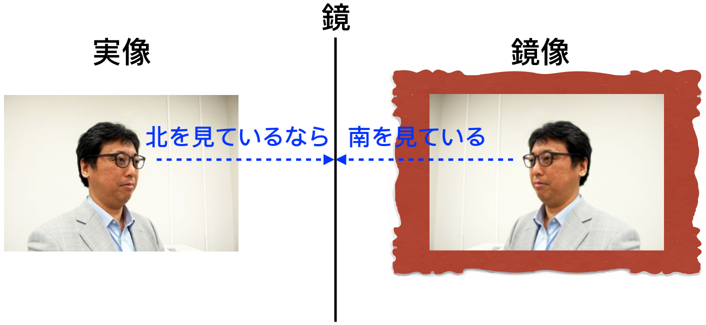
上下反転のほうが
違和感が大きい

だから

鏡ではなぜ左右だけ逆になるのか？

鏡で逆になっているのは，左右でも上下でもなく

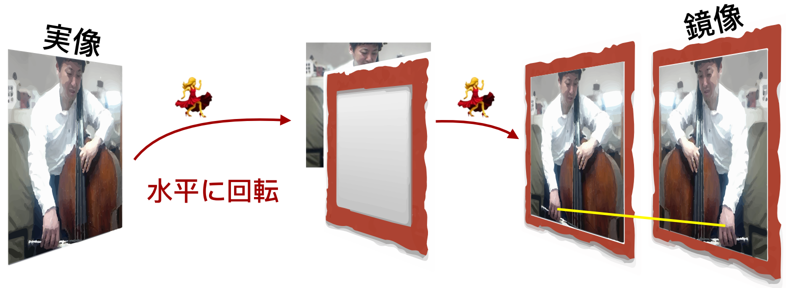
前後。



A. Asano, Kansai Univ.

鏡ではなぜ左右だけ逆になるのか？

「鏡で逆になる」というなら，「正解」はなにか？



🐻💭 正解はこれしかないでしょう？

左右が反転
上下はそのまま

A. Asano, Kansai Univ.

鏡ではなぜ左右だけ逆になるのか？

👨‍🎓💬 いいえ，正解はそれだけではありません

水平回転が正しいと思うのは
重力の都合でしかない

上下が反転
左右はそのまま

A. Asano, Kansai Univ.

基底画像🤔

A. Asano, Kansai Univ.

基底画像

$$Z = RXR'$$

どういうRを用いれば，
最適に画像データを圧縮できるか？

それは，依然わからない

しかし，画像をベクトルでなく行列で表したことで，
直交変換の効果がヴィジュアルにわかる

基底画像

変換後の画像Zのm^2個の要素を，
それぞれ行列に分ける

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

$X = R'ZR$　を，上の各行列で行う。たとえば

$$\begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{m1} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{1m} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{m1} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix}$$

基底画像

r_{11}が残る　かけ算　かけ算　r_{11}が残る

$$\begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{m1} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{1m} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{m1} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix}$$

この列が残る　この行が残る

$$\begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{m1} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{1m} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{11} & \cdots & r_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{m1} & \cdots & r_{mm} \end{pmatrix}$$

$$z_{11} \begin{pmatrix} r_{11} \\ \vdots \\ r_{1m} \end{pmatrix} (r_{11} \cdots r_{1m}) = z_{11} \begin{pmatrix} r_{11}r_{11} & r_{11}r_{12} & \cdots & r_{11}r_{1m} \\ r_{12}r_{11} & r_{12}r_{12} & \cdots & r_{12}r_{1m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{1m}r_{11} & r_{1m}r_{12} & \cdots & r_{1m}r_{1m} \end{pmatrix}$$

ベクトルの直積（付録3）　行列すなわち画像

基底画像

つまり

$$X = z_{11}\mathbf{r}_1\mathbf{r}_1' + z_{12}\mathbf{r}_1\mathbf{r}_2' + \cdots + z_{mm}\mathbf{r}_m\mathbf{r}_m'$$

基底画像

原画像Xは，m^2個の基底画像に
それぞれZの各要素をかけて足し合わせた
ものになっている

つづきは

原画像Xは，m^2個の基底画像に
それぞれZの各要素をかけて足し合わせた
ものになっている

つまり，今日の最初にでてきた，8×8
画像の１つ１つが基底画像です

元の関数は，いろいろな周波数の波に，
各々対応するフーリエ係数をかけて足し合わせた
ものになっている…

第１部のこれと同じ？

A. Asano, Kansai Univ.

つづきは

原画像Xは，m^2個の基底画像に
それぞれZの各要素をかけて足し合わせた
ものになっている

元の関数は，いろいろな周波数の波に，
各々対応するフーリエ係数をかけて足し合わせた
ものになっている…

逆フーリエ変換？

フーリエ変換も，ユニタリー変換の一種

フーリエ変換を基本に，
画像圧縮に適した基底画像（一部を省略しても
影響が少ない基底画像）を選ぶ

A. Asano, Kansai Univ.