

Lösung zu Aufgabe U5

(a) zu zeigen; $K*B = B*K$

sei $K*B = A$, mit $a_{jk} = \sum_m \sum_n k_{m,n} \cdot b_{j-m,k-n}$;

sei $B*K = A' = (a'_{jk})$ $a'_{jk} = \sum_p \sum_q b_{p,q} \cdot k_{j-p,k-q}$

Substituiere $j-p = m, k-q = n$:

$$a'_{jk} = \sum_m \sum_n b_{j-m,k-n} \cdot k_{m,n}$$

Summationsgrenzen:

$p=0, \dots, j$ (für $p > j$ wird Index bei k negativ)

$\Rightarrow m = j-0, j-1, \dots, 0$ bzw. (umgekehrt) $m=0, \dots, j$
analog für q, n

$$\Rightarrow a'_{jk} = a_{jk}$$

(b) z.z.: $K*(B+C) = K*B + K*C$

wegen a) gilt:

$$(K+L)*B = K*B + L*B$$

Sei $A = (a_{jk}) = \sum_m \sum_n k_{m,n} (b_{j-m,k-n} + c_{j-m,k-n})$

$$= \sum_m \sum_n (k_{m,n} b_{j-m,k-n} + k_{m,n} c_{j-m,k-n})$$

$$= K*B + K*C = (a'_{jk})$$

(b) z.z.: $K*(B+C) = K*B + K*C$

(Wegen (a) gilt dann auch: $(K+L)*B = K*B + L*B$.)

Sei $A=(a_{jk}) = K * (B + C)$

$$\begin{aligned} a_{jk} &= \sum_m \sum_n k_{m,n} \cdot (b_{j-m,k-n} + c_{j-m,k-n}) \\ &= \sum_m \sum_n k_{m,n} \cdot b_{j-m,k-n} + \sum_m \sum_n k_{m,n} c_{j-m,k-n} \\ &= a'_{jk} \end{aligned}$$

Lösung zu Aufgabe U6:

(a)

$$K = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

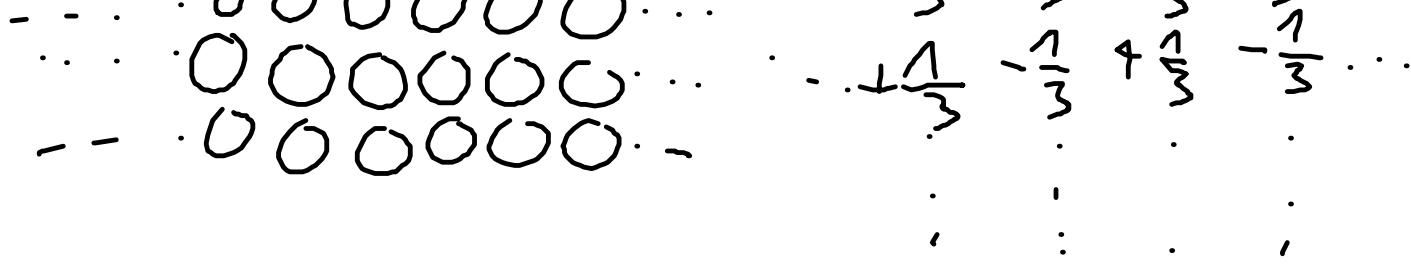
$$B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

zu (b)

$$\begin{array}{cccccccc} & & & \vdots & & & & \vdots \\ \dots & 1 & -2 & 1 & 1 & -2 & 1 & \dots \\ \dots & 1 & -2 & 1 & 1 & -2 & 1 & \dots \\ \dots & 1 & -2 & 1 & 1 & -2 & 1 & \dots \\ & & & \vdots & & & & \vdots \end{array}$$

$$\dots + \frac{1}{3} - \frac{1}{3} + \frac{1}{3} - \frac{1}{3} \dots$$



⇒ hohe Frequenzen werden nicht in allen Fällen ausgelöscht,
Mittelwertfilter als Tiefpassfilter nicht uneingeschränkt geeignet

Lösung zu Aufgabe U7:

$$K*B - K*B_0 = K*(B - B_0) = K*R, \text{ sei } (a_{jk}) = K*R$$

$$a_{jk} = \sum_{m=0}^2 \sum_{n=0}^2 \frac{1}{9} \cdot 1 \cdot r_{j-m, k-n} = \frac{1}{9} \sum \sum r_{j-m, k-n}$$

linearer Operator

$$E(K*R) = \frac{1}{9} \sum \sum E(r_{j-m, k-n}) = \frac{1}{9} \cdot 0 = 0$$

$$Var(K*R) = E((K*R)^2) - (E(K*R))^2 = E\left(\frac{1}{9} \sum \sum r_{j-m, k-n}\right)^2$$

$r_{x'y'}$ u r_{xy} , stochastisch unabh. für
Erwartungswert des Prod. $(x'y') \neq (x,y)$ = 0

$$= \frac{1}{81} \sum \sum (E(r_{j-m, k-n}^2)) = \frac{1}{81} \sigma^2$$

die Varianz des Rauschanteils wird durch den Filter um den Faktor 1/81 vermindert, der Erwartungswert von B bleibt erhalten.

⇒ "Glättungsfilter" !

Lösung zu Aufgabe U8:

$$\binom{n}{k} = \frac{n!}{(n-k)!k!} \text{ ,einfacher sind Binomialkoeffizienten aus dem}$$

Pascalschen Dreieck zu entnehmen:

$$\begin{array}{l}
 B_1 = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} \\
 B_2 = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \\
 B_3 = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 1 \end{bmatrix}
 \end{array}$$

$\binom{n}{0} = 1$
 $\binom{n}{1} = n$
 $\binom{n}{2} = \frac{n(n-1)}{2}$
 \dots

2dim Form: $B_m^T \cdot B_n$

warum der Faktor $\frac{1}{2^n}$? \rightarrow bewirkt Normierung auf Summe 1, denn

$$\sum_{k=0}^n \binom{n}{k} = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} \cdot 1^k \cdot 1^{n-k} \stackrel{\text{bin Formel}}{=} (1+1)^n = 2^n$$

$$\frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{8} (1 \ 3 \ 3 \ 1) = \frac{1}{32} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 & 1 \\ 2 & 6 & 6 & 2 \\ 1 & 3 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

Anwendung auf die periodischen Muster :

$$\begin{array}{cccccc}
 1.) & - & \frac{1}{8} & \frac{1}{4} & - & \frac{1}{8} & - & \frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \dots & \dots \\
 & - & \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & - & \frac{1}{4} & - & \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \dots & \dots
 \end{array}$$

4 0 0 4
:

2 ... 0 0 0 0 0 ...
... .. 0 0 0 0 0 ...

günstigeres Verhalten für Tiefpass
als Mittelwertfilter