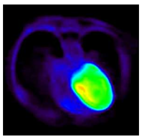
Westfälische Wilhelms-Universität Münster

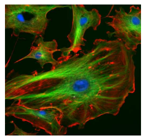
Institut für Numerische und Angewandte Mathematik
Prof. Dr. Martin Burger
Dr. Christoph Brune



Übungen zur Vorlesung

Variationsmethoden in der Biomedizinischen Bildgebung

WS 2010/11 — Blatt 7, Abgabe: Fr. 03.12., 12 Uhr, BK 86



Aufgabe 1 (Dynamik: Registrierung und Optischer Fluss) (5 Punkte)

Das Ziel dieser Aufgabe ist der Zusammenhang zwischen Variationsmethoden zur Registrierung und Variationsmethoden zur Berechnung des optischen Flusses. Gegeben sei das folgende Variationsproblem bestehend aus einem L^2-Datenterm zwischen Referenz- und Templatebild und der Regularisierung einer Gittertransformation,

$$\frac{1}{2}\int_\Omega (f_T(\mathbf{y}(x)) - f_R(x))^2 \, dx \; + \; \alpha\, R_1(\mathbf{y}) \;\to\; \min_{\mathbf{y}} \; . \tag{1}$$

Wir suchen bei diesem Problem eine optimale Gittertransformation $\mathbf{y}(x)$. Zum Vergleich betrachten wir das folgende Variationsproblem

$$\frac{1}{2}\int_\Omega (u(x,1) - f_R(x))^2 \, dx \; + \; \alpha\, R_2(\mathbf{v}) \;\to\; \min_{\mathbf{v}} \; , \tag{2}$$

wobei u die Lösung der Anfangswertaufgabe mit dem *optical flow constraint* (Bewegungsgleichung)

$$\begin{aligned} \partial_t u + \mathbf{v}(x)\cdot\nabla u &= 0 \\ u(x,0) &= f_T(x) \qquad \text{(Anfangswert)} \end{aligned} \tag{3}$$

darstellt. Bei diesem Problem, bestehend aus (2) und (3), suchen wir ein optimales Bewegungsfeld (optischer Fluss) $\mathbf{v}$.

(a) Setzen Sie für diese Teilaufgabe die Regularisierungsterme R_1 und R_2 gleich Null.
Zeigen Sie: Zu jedem Vektorfeld $\mathbf{v}$, das (2) unter (3) löst, existiert eine Gittertransformation $\mathbf{y}$ als Lösung des Registrierungsproblems in (1).

(**Hinweis: Charakteristikenmethode.** Partielle Differentialgleichungen 1.Ordnung können mit der Charakteristiken-Methode gelöst werden. Eine Charakteristik ist eine Lösung u einer partiellen Differentialgleichung entlang einer Kurve $t \mapsto y(t)$ und kann durch die Lösung einer gewöhnlichen Differentialgleichung für die Funktion $t \mapsto z(t) := u(y(t),t)$ bestimmt werden. Betrachtet man eine Anfangswertaufgabe, so wird für jeden Punkt der Anfangskurve eine Charakteristik durch diesen Punkt bestimmt. Fügen sich diese Charakteristiken zu einer Fläche zusammen, so wird dies eine Lösungsfläche der partiellen Differentialgleichung.
Strategie hier: Betrachten Sie $\frac{d}{dt}y(x,t) = \mathbf{v}(y(x,t),t))$ mit Anfangswert $y(x,0) = x$, sowie $\frac{d}{dt}z(x,t)$ für $z(x,t) := u(y(x,t),t)$.

(b) Betrachten Sie nun die beiden Probleme mit quadratischen Regularisierungtermen bzgl. $\mathbf{y} := (y_1, y_2)$ bzw. $\mathbf{v} := (v_1, v_2)$.

$$R_1(\mathbf{y}) = \int_\Omega \|\nabla(y_1(x) - x)\|_2^2 + \|\nabla(y_2(x) - x)\|_2^2 \, dx \quad \text{und} \quad R_2(\mathbf{v}) = \int_\Omega \|\nabla v_1(x)\|_2^2 + \|\nabla v_2(x)\|_2^2 \, dx \, .$$

Zeigen Sie, dass für sehr kleine Zeitschritte Δt die beiden Regularisierungen übereinstimmen.

Aufgabe 2 (Statistische Modellierung von Datentermen) (5 Punkte)

In der Vorlesung wurde gezeigt, wie bei Daten mit *additivem Gauss'schen Rauschen* und einem Gibbs-Modell bzgl. R für die a priori Wahrscheinlichkeit ein kontinuierliches Variationsproblem modelliert werden kann, das aus einem L^2-*Datenterm* und einem Regularisierungsterm $R(u)$ besteht. Führen Sie analog eine Modellierung für *Poisson*- und *multiplikatives Gamma*-Rauschen durch:

(a) *Zeigen Sie*, dass wenn die diskreten gegebenen Daten F_{ij} Realisierungen von paarweise unabhängig und identisch *Poisson-verteilten* Zufallsvariablen mit Erwartungswert U_{ij} sind, d.h.

$$\rho_{\mathbb{P}}(F \mid U) = \prod_{ij} \frac{{U_{ij}}^{F_{ij}}}{F_{ij}!} e^{-U_{ij}} \ ,$$

und wenn wir analog eine Gibbs-Verteilung als a priori Wahrscheinlichkeit annehmen, *dann führt dies* zu folgendem Variationsproblem

$$\int_\Omega (f \log \frac{f}{u} - f + u) \ dx \ + \ \alpha \, R(u) \ \rightarrow \ \min_u \ .$$

(b) Im Fall von multiplikativem *Gamma*-Rauschen, d.h. $F_{ij} = U_{ij} \cdot \delta_{ij}$, wobei δ_{ij} Realisierungen von *Gamma-verteilten* Zufallsvariablen mit Erwartungswert 1 für das Rauschen darstellen, so erhält man die folgende bedingte Wahrscheinlichkeitsdichte

$$\rho_{\mathbb{P}}(F \mid U) = \prod_{ij} \frac{n^n}{U_{ij}^n \, \Gamma(n)} f_{ij}^{n-1} e^{-n \frac{F_{ij}}{U_{ij}}} \ ,$$

wobei $n := nx * ny$ die Anzahl an Pixeln der gegebenen diskreten Daten und Γ die Gammafunktion bezeichnet. Wenn wir auch hier analog eine Gibbs-Verteilung als a priori Wahrscheinlichkeit annehmen, dann *zeigen Sie*, dass dies zu folgendem Variationsproblem führt

$$\int_\Omega (\log u + \frac{f}{u}) \ dx \ + \ \beta \, R(u) \ \rightarrow \ \min_u \ .$$

Aufgabe 3 (Anisotrope Totalvariation) (5 Punkte)

Sei $\Omega = \mathbb{R}^2$. In der Vorlesung wurde beim Übergang vom Sobolevraum $W^{1,1}(\Omega)$ auf den größeren Raum $BV(\Omega)$ auch der Übergang von der *isotropen* L^1-Regularisierung des Gradienten

$$\int_\Omega |\nabla u| \ dx = \int_\Omega \sqrt{|\partial_x u|^2 + |\partial_y u|^2} \ dx$$

auf die exakte Definition der Totalvariation in $BV(\Omega)$

$$|u|_{BV} := \sup_{\substack{\varphi \in C_0^\infty(\Omega;\mathbb{R}^2) \\ ||\varphi||_\infty \leq 1}} \int_\Omega u \ \nabla \cdot \varphi \ dx.$$

erläutert. *Leiten Sie* analog zur anisotropen Regularisierung in $W^{1,1}(\Omega)$

$$\int_\Omega |\partial_x u| + |\partial_y u| \ dx$$

die passende *exakte* Definition der *anisotropen* Totalvariation im Raum $BV(\Omega)$ her. Geben Sie intuitiv eine *geometrische Interpretation* bei der Verwendung dieser unterschiedlichen Regularisierungsterme an?

Aufgabe 4 (Entrauschung: ROF Modell, Filtermethoden) (5 Punkte)

Verwenden Sie den Matlab Code für das ROF-Modell von der Webseite und eine Filtermethode(z.B. iterativer linearer Filter oder Faltung mit fft) von einem der früheren Übungszettel, um die Bilder aus dem Hörsaal zu entrauschen. Verwenden Sie bei Bedarf zusätzliches additives Gauss'sches Rauschen. Was stellen Sie bei den Texturen bei starker Regularisierung fest?