

Exercice 25 (réduction d'images)

On rappelle que $\ell^1(\mathbb{Z}^2)$ est l'espace vectoriel des fonctions $u : \mathbb{Z}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ vérifiant

$$\sum_{(k,l) \in \mathbb{Z}^2} |u(k,l)| < \infty.$$

On considère trois opérateurs $R_1, R_2, R_3 : \ell^1(\mathbb{Z}^2) \rightarrow \ell^1(\mathbb{Z}^2)$ permettant d'effectuer un zoom arrière de facteur 2 sur une image discrète $u \in \ell^1(\mathbb{Z}^2)$. L'opérateur R_1 consiste en une convolution par le noyau

$$K_1 = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

suivi d'une réduction de facteur 2 obtenue par moyennage sur des blocs 2×2 (simulation de capteurs jointifs). L'opérateur R_2 consiste en une convolution par le noyau $K_2(k,l) = \varphi(k)\varphi(l)$ défini par

$$\varphi = [\lambda \quad 1 - 2\lambda \quad \lambda]$$

(λ étant un paramètre positif fixé), suivie d'un sous-échantillonnage de facteur 2. L'opérateur R_3 est la réduction optimale au sens de l'interpolation de Shannon (coupure fréquentielle brutale suivie d'un sous-échantillonnage de facteur 2).

1. Montrer que R_1 et R_2 coïncident pour une valeur de λ bien choisie.
2. On pose $v_3 = R_3 u$. Exprimer \hat{v}_3 en fonction de \hat{u} .
3. Exprimer de même \hat{v}_2 en fonction de \hat{u} , où $v_2 = R_2 u$.
4. En comparant les formules obtenues pour \hat{v}_2 et \hat{v}_3 , expliquer pourquoi l'opérateur R_2 va en général introduire du flou et de l'aliasing.
5. Montrer que si $0 \leq \lambda \leq \lambda_c$ (λ_c étant une constante à préciser), alors R_2 est monotone. Quelle conséquence cela a-t-il en termes de ringing sur v_2 ?