

## تشخیص نقاط بر جسته تصاویر با استفاده از نمونه برداری فشرده در حوزه موجک

<sup>۴</sup> ممهدی بنی طالبی دهکردی<sup>۱</sup>، عباس ابراهیمی مقدم<sup>۲\*</sup>، مرتضی خادمی<sup>۳</sup>، هادی هادیزاده<sup>۴</sup>

<sup>۱۰</sup> دانشکده مهندسی، گروه مهندسی برق، دانشگاه فردوسی مشهد، مشهد، ایران

<sup>۴</sup> دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه صنعتی قوچان، قوچان، ایران

چکیده

امروزه پژوهش‌گران، از مزایای بسیار زیاد استفاده از مدل سازی توجه بصیری انسان، در زمینه‌های مختلف، به صورت گستردۀ استفاده می‌کنند. در روش‌های مختلف ارایه شده در این راستا، نقشه‌هایی دو بعدی موسوم به "نقشه نقاط بر جسته" استخراج می‌شود که مقادیر نقاط مختلف در آن، بیان گر میزان چلب توجه بیننده به نقاط متناظر در تصویر است. در این مقاله نیز برای بدست آوردن نقشه بر جستگی از ضرایب موجک تصاویر، براساس روش نمونه‌برداری فشرده، نمونه‌های تصادفی انتخاب می‌شوند. در ادامه، از نمونه‌های انتخاب شده نقشه‌های ویژگی تولید می‌شود. با استفاده از نقشه‌های ویژگی بدست آمده، نقشه بر جستگی محلی و نقشه بر جستگی کلی محاسبه می‌شود. در نهایت، با ترکیب خطی نقشه بر جستگی محلی و کلی بدست آمده، نقشه بر جستگی نهایی محاسبه می‌شود. ارزیابی‌های تجربی حاکمی از نتایج امیدوار کننده‌ای از برتری روش ارایه شده نسبت به سایر مدل‌های تشخیص بر جستگی، در آشکارسازی نواحی بر جسته و در عین حال در کاهش حجم محاسباتی است.

وازگان کلیدی: نقشه نقاط بر جسته، توجه بصری، تبدیل موجک، تنسکی، نمونه برداری فشرده

# Compressed-Sampling-Based Image Saliency Detection in the Wavelet Domain

**Mehdi Banitalebi-Dehkordi<sup>1</sup>, Abbas Ebrahimi-Moghadam<sup>2\*</sup>, Morteza Khademi<sup>3</sup>, Hadi Hadizadeh<sup>4</sup>**

<sup>1,2,3</sup>Faculty of Engineering, Department of Electrical Engineering, University of Mashhad, Mashhad, Iran

<sup>4</sup>Faculty of Electrical and Computer Engineering, Quchan University of Technology, Quchan, Iran

### Abstract

When watching natural scenes, an overwhelming amount of information is delivered to the Human Visual System (HVS). The optic nerve is estimated to receive around  $10^8$  bits of information a second. This large amount of information can't be processed right away through our neural system. Visual attention mechanism enables HVS to spend neural resources efficiently, only on the selected parts of the scene at a time. This results in a better and faster perception of events.

In order to perform saliency measurement on visual data, subjective eye-tracking experiments may be carried out. These experiments involve using devices to track eye movements of a number of subjects while they watch images or videos on a screen.

That being said, such devices are not very suitable in practice due to hardship involved with carrying out experiments, such as need to have restricted test environment, being time consuming as well as expensive.

\* Corresponding author

\*نوسینه‌ی عده‌کاترات

Instead, researchers developed Computational Visual Attention Models (VAMs) in attempts to mimic the HVS saliency prediction process.

Visual Attention Modelling has widely been used in various areas of image processing and understanding. Computational models of visual attention aim to predict the most interesting areas of an image to the observers. To this end, these models produce saliency maps, in which each pixel is assigned a likelihood value of being looked at. In other words, saliency maps highlight where the most likely for viewers to look at in an image is. Knowing the Regions of Interests (ROIs) can be helpful in applications such as image and video compression, object recognition and detection, visual search, retargeting, retrieval, image matching, and segmentation.

Saliency prediction is generally done in a bottom-up, top-down, or hybrid fashion. Bottom-up approaches exploit low-level attributes such as brightness, color, edges, texture, etc. Top-down approaches focus on context-dependent information from the scene such as appearance of humans, animals, text, etc. Hybrid methods combine the two streams.

This paper proposes a new method of saliency prediction using sparse wavelet coefficients selected from low-level bottom-up saliency features. Wavelet based image methods are used widely in image processing algorithms as they are especially powerful in decomposing images into several scales of resolutions. In our method, first random compressive sampling is performed on wavelet coefficients in the Lab color space. Random sampling enables a reduction in computational complexity and provides a sparse representation of the coefficients. The number of decomposition levels is chosen based on the information diffusion property of the signal. In the proposed method, the sampling can be done at a rate different than the Nyquist rate, and based on the sparsity degree of the signal. It is shown that having the basis vectors of a sparse representation of the signal, can result in an accurate signal reconstruction. In this work, the sparsity degree and thus the sampling rate is computed empirically. Next, local and global saliency maps are generated from these random samples to account for small-scale and large-scale (scene-wide) saliency attributes. These maps are then combined to form an overall saliency map. The overall saliency map therefore includes both local, and global saliency attributes. The main contribution of this paper is the use of compressive sampling in creating a novel wavelet domain representation for image saliency prediction.

Extensive performance evaluations show that the proposed method provides a promising saliency prediction performance while the computation complexity remains reasonable, thanks to the dimensionality reduction of compressive sampling. In particular, the proposed method demonstrated favorable precision, recall, and F-measure, when compared to state-of-the-art saliency detection methods, over large-scale datasets. We hope the proposed approach brings ideas to the saliency analysis research community.

**Keywords:** Saliency map, visual attention, wavelet transform, sparsity, compressive sampling

پژوهش‌های فراوانی جهت مطالعه و درک این سازوکار صورت گرفته است و مدل‌های محاسباتی مختلفی برای پیش‌بینی نقاط بر جسته در تصاویر دیجیتال طراحی و توسعه یافته‌اند [5-8].

در حالت کلی می‌توان روش‌های موجود برای پیش‌بینی نقاط بر جسته در یک تصویر را به دو دسته روش‌های پایین به بالا<sup>۱</sup> و روش‌های بالا به پایین<sup>۲</sup> تقسیم کرد. روش‌های پایین به بالا که محركمحور<sup>۳</sup> هم خوانده می‌شوند، بیشتر از ویژگی‌های سطح پایین مانند روشنایی، تباين (کنتراست)<sup>۴</sup>، رنگ و غیره، استفاده می‌کنند [8, 9] و [10]. در روش‌های بالا به پایین، که هدفمحور<sup>۵</sup> هستند، از برداششای معنایی و سطح بالا همانند تشخیص شیء و متن برای پیش‌بینی نقاط بر جسته استفاده می‌کنند [11, 12]. به طور کلی روش‌های پایین به بالا در مقایسه با

## ۱- مقدمه

در هر ثانیه در حدود  $10^8$  بیت اطلاعات از چشم‌ها به مغز انسان ارسال می‌شود. از آنجایی که مغز انسان مانند هر دستگاه فیزیکی دیگر دارای محدودیت‌های پردازشی است، نیاز است تا اطلاعات ورودی به مغز بر اساس اهمیت حیاتی و یا کاربردی آنها انتخاب و پردازش شوند. این امر توسط سازوکاری موسوم به سازوکار توجه‌بصری<sup>۶</sup> در دستگاه بینایی انسان (HVS<sup>۷</sup>) انجام می‌شود [4-1]. با استفاده از این سازوکار، مکان جلب توجه انسان در هنگام مشاهده یک تصویر یا یک صحنه تصویری مشخص می‌شود. درک سازوکار توجه بصری، کاربردهای گوناگونی در حوزه‌های مختلف علوم کاربردی و مهندسی دارد. در حقیقت، پیش‌بینی نقاط جلب توجه انسان در یک تصویر که به آن "پیش‌بینی نقاط بر جسته"<sup>۸</sup> گفته می‌شود، کاربردهای زیادی در بینایی رایانه، رباتیک و علوم اعصاب دارد؛ لذا در دهه‌های گذشته،

<sup>4</sup> Bottom-Up

<sup>5</sup> Top-Down

<sup>6</sup> Stimulus- Driven

<sup>7</sup> Contrast

<sup>8</sup> Goal-Driven

<sup>۱</sup> Visual Attention Mechanism

<sup>۲</sup> Human Visual System

<sup>۳</sup> Saliency Prediction



در روش پیشنهادی *Achenta* و همکاران [17]، برای محاسبه نقشه برجستگی بصری یک تصویر، ابتدا آن تصویر توسط یک فیلتر گاوسی هموار شده و سپس تصویر حاصله به فضای رنگی<sup>۹</sup> CIE-LAB<sup>۱۰</sup> انتقال داده می شود؛ سپس مؤلفه های رنگی هر پیکسل به عنوان یک بردار ویژگی در نظر گرفته و پس از آن میانگین حسابی کلیه بردارهای ویژگی کلیه پیکسل های تصویر محاسبه می شود؛ درنهایت، میزان برجستگی بصری هر پیکسل از تصویر با محاسبه قدر مطلق تفاوت بردار ویژگی آن پیکسل با بردار میانگین حاصله به دست می آید.

به طور کلی، مدل هایی همانند مدل *Itti* و GBVS از اطلاعات محلی تصویر برای پیش بینی برجستگی بصری استفاده می کنند، در حالی که مدل هایی نظیر مدل ارایه شده توسط *Hou* و همکاران و همچنین مدل ارایه شده توسط *Achenta* و همکاران، تنها از اطلاعات کلی (سراسری) برای این منظور استفاده می کنند؛ اما در دسته ای دیگر از روش ها، علاوه بر اطلاعات محلی، از اطلاعات کلی نیز به همراه اطلاعات محلی استفاده شده است. از جمله این روش ها می توان به روش ارایه شده توسط *Ye* و همکاران اشاره کرد [18]. در این روش، مشابه با روش ارایه شده در [14]، بعد از تقسیم بندی تصویر به آبر پیکسل ها<sup>۱۱</sup>، تصویر با یک گراف مدل می شود؛ به طوری که گره های گراف را ابر پیکسل های حاصله تشکیل می دهند و وزن یال متصل کننده دو گره از گراف بر اساس تفاوت بین ویژگی های دو ابر پیکسل متناظر تعریف می شود. ویژگی های در نظر گرفته شده برای هر آبر پیکسل در این روش عبارتند از: برجستگی محلی آن آبر پیکسل، میزان تشابه آن آبر پیکسل به یک شیء<sup>۱۲</sup> و میزان ظهور<sup>۱۳</sup> آن آبر پیکسل. در ادامه، با استفاده از گراف به دست آمده، یک نقشه موسوم به نقشه احتمال شیء<sup>۱۴</sup> به دسته می آید که با قطعه بندی<sup>۱۵</sup> آن، اشیا و نقاط برجسته در تصویر از زمینه تفکیک و شناسایی می شوند.

در مدل هایی که تاکنون در این بخش در مورد آنها صحبت شد، از ویژگی های استخراج شده از تصویر در حوزه پیکسل برای مدل سازی سازوکار توجه بصری استفاده می شود. در دسته ای دیگر از مدل ها، از ویژگی های استخراج شده در حوزه تبدیل یا فرکانس برای استخراج نقشه نقاط برجسته استفاده می شود [19-22]. برای مثال، *Guo* و

روش های بالا به پایین ساده تر بوده و از سرعت پردازش بالاتری برخوردار هستند؛ به این دلیل، تعداد مدل های توسعه یافته در این دسته به مرتبه بیشتر از تعداد مدل های موجود بالا به پایین است. در این مدل ها، نقشه هایی دو بعدی موسوم به "نقشه نقاط برجسته" محاسبه می شود که مقادیر نقاط مختلف در آن، بیان گر میزان جلب توجه بیننده به نقاط متناظر در تصویر ورودی است.

بیشتر مدل های پایین به بالا که از ویژگی های سطح پایین برای محاسبه نقشه نقاط برجسته استفاده می کنند، مبتنی بر اصولی هستند که نخستین بار توسط *Itti* و همکاران او پیشنهاد شده است [12]، [13]. در مدل ارایه شده توسط *Itti*، فرض می شود که نقاط برجسته در یک تصویر نقاطی هستند که در حوالی آن نقاط، تضاد ویژگی های سطح پایین (همانند رنگ، جهت گیری و شدت روشنایی) در مقایسه با سایر نقاط بیشتر است؛ لذا در این مدل، نقاط برجسته با اندازه گیری تضادهای محلی در کانال های ویژگی مختلف، در یک چهار چوب چند سطحی<sup>۱۶</sup> آشکار سازی می شوند [12].

در [14]، *Harel* و همکاران یک مدل پیش بینی نقاط برجسته، موسوم به GBVS<sup>۱۷</sup> بر مبنای گراف پیشنهاد کردند که در آن فرض می شود تکه هایی<sup>۱۸</sup> از تصویر که عدم تشابه بیشتری با سایر تکه ها دارند، از برجستگی بصری بالاتر برخوردارند و برعکس؛ لذا، هر یک از تکه های تصویر در غالب گره های یک گراف در نظر گرفته می شود، بدنه های وزن هر یال بین دو گره از گراف، برابر با میزان عدم تشابه دو تکه متناظر در تصویر ورودی است. برای اندازه گیری عدم تشابه دو تکه نیز، از یک زنجیره مارکوف استفاده می شود. مشابه با این مدل، *Liu* و همکاران با بهره گیری از میدان های تصادفی شرطی (CRF<sup>۱۹</sup>) و استخراج ویژگی های تباين چند سطحی<sup>۲۰</sup>، هیستو گرام اختلاف مرکز با اطراف<sup>۲۱</sup> و چگونگی توزیع مکانی رنگ، روشی برای آشکار سازی نقاط برجسته ارائه کردند [15]. *Hou* و همکاران نیز با استفاده از این فرضیه که توجه انسان به سمت نقاط با بیشترین حجم اطلاعات، جلب شود، روشی برای پیش بینی نقاط برجسته با استفاده از مفهوم نمایش تُنُک<sup>۲۲</sup> تصاویر ارائه کردند [16].

<sup>۱</sup> Visual Saliency Map

<sup>۲</sup> Multiscale

<sup>۳</sup> Graph-Based Visual Saliency

<sup>۴</sup> Patch

<sup>۵</sup> Conditional Random Fields

<sup>۶</sup> Multi-Scale Contrast

<sup>۷</sup> Center-Surround Histogram

<sup>۸</sup> Sparse Representation

<sup>۹</sup> Commission internationale de l'éclairage

<sup>۱۰</sup> Super-Pixels

<sup>۱۱</sup> Objectness

<sup>۱۲</sup> Appearance

<sup>۱۳</sup> Object Probability Map

<sup>۱۴</sup> Segmentation

همکاران، مدلی جهت تولید نقشه نقاط بر جسته در قاب های ویدیو با بهره گیری از چهار ویژگی اندازه بدرارهای حرکتی، تضاد در شدت روشنایی و دو طیف از طیف های رنگ، ارایه کردن. در این مدل، با محاسبه تبدیل فوریه چهار گانه ( $\text{QFT}^4$ ) ویژگی های استخراج شده از قاب های ویدیو و اعمال عکس تبدیل  $\text{QFT}$  بر روی مرحله طیف نرم الیزه شده، نقشه نقاط بر جسته استخراج می شود [22].

در دسته‌ای دیگر از مدل‌های موجود، از تبدیل موجک ( $WT^3$ ) برای تولید نقشه نقاط بر جسته استفاده شده است. با توجه به اینکه تبدیل موجک قادر به ارائه اطلاعات مکان-فرآنکسی است، استفاده از این تبدیل در مدل‌های استخراج نقشه نقاط بر جسته، به صورت گسترده‌ای مورد توجه پژوهش‌گران قرار گرفته است [23-27]. به عنوان نمونه، *Libao* و همکاران، روشی جهت آشکارسازی نقاط بر جسته با استفاده از تبدیل موجک ارائه کردند که در آن از بررسی تغییرات ویژگی‌های محلی و کلی به دست آمده از ضرایب موجک در مقیاس‌های مختلف، برای آشکارسازی نقاط بر جسته استفاده می‌شود. ایده اصلی برای استخراج ویژگی‌های محلی و کلی در فضای  $WT$ ، انتخاب نقاط با تغییرات بیشتر (براساس قدر مطلق اندازه ضرایب موجک) و دنبال کردن آنها در راستای آشکارسازی نقاط بر جسته است [23].

مشابه با [23]، Murry و همکاران نیز روشی ارائه کردند که در آن برای تولید نقشه نقاط بر جسته از ضرایب موجک فرکانس بالا استفاده می شود. در این روش با بهره گیری از بردارهای ویژگی استخراج شده از ضرایب موجک، میزان تأثیر نقاط در جلب توجه بیننده در قالب یک ماتریس وزن نمایش داده می شود [25]. درنظر گرفتن حساسیت انسان به تبیان محلی و قابلیت جلب توجه نقاط مرکزی نسبت به اطراف، ایده های استفاده شده در استخراج نقطه نقاط بر جسته د. ا. روش هستند.

و همکاران نیز روشی مبتنی بر ضرایب *İmamoğlu* موجک برای آشکارسازی نقاط برجسته ارائه کردند [28]. در این روش نیز مانند [17]، با توجه به نزدیکی فضای رنگ CIE-Lab به ادراک انسان، ابتدا تصاویر به این فضا منتقال پیدا می‌کنند؛ در ادامه، تبدیل موجک بر روی هر یک از کanal‌های رنگی تصویر اعمال می‌شود تا نمایش چندسطحی تصویر در باندهای فرکانسی مختلف به دست آید؛ پس از آن، تبدیل عکس موجک (WT) بر روی هر یک از زیر باندهای

میانی به دست آمده، اعمال می‌شود تا یک نقشه ویژگی برای هر زیرباند میانی به دست آید. بدین ترتیب، هر نقشه ویژگی حاوی اطلاعات محلی تصویر در یک باند فرکانسی میانی است که در آن جزئیات مختلفی از لبه‌ها تا بافت‌ها ظاهر می‌شود. این امر به آشکارسازی ساختارها و بی‌نظمی‌های مختلف در فرکانس‌های متفاوت کمک می‌کند؛ سپس، با استفاده از نقشه‌های ویژگی به دست آمده، یک نقشه بر جستگی بصری محلی و یک نقشه بر جستگی کلی محاسبه می‌شود. برای محاسبه نقشه بر جستگی محلی، ابتدا بیشینه مقدار ویژگی در هر نقطه بر روی هر سه کانال رنگی محاسبه می‌شود؛ سپس مقادیر به دست آمده بر روی کلیه مقیاس‌ها با یکدیگر جمع و نتیجه حاصله به عنوان بر جستگی بصری محلی در آن نقطه در نظر گرفته می‌شود. برای محاسبه نقشه بر جستگی کلی نیز، ابتدا توزیع ویژگی‌های محاسبه شده به صورت یک توزیع گاووسی مدل می‌شود؛ میزان بر جستگی کلی هر نقطه در تصویر بر اساس تابعی از میزان احتمال مشاهده آن مقدار ویژگی در آن نقطه محاسبه می‌شود؛ در نهایت، با ترکیب خطی نقشه بر جستگی محلی و کلی به دست آمده، نقشه بر جستگی نهایی تصویر ورودی محاسبه می‌شود. نتایج آزمایش‌های گزارش شده در [28]، نشان می‌دهند که برخلاف پیچیدگی محاسباتی بالای روش یادشده، این روش از کارایی و دقت خوبی در مقایسه با سایر روش‌های موجود برخوردار است.

در این مقاله، قصد داریم تا روش [28] را به گونه‌ای تغییر دهیم تا از پیچیدگی محاسباتی آن کاسته شود. برای این منظور از مفهوم نمایش  $\mathcal{T}_n$ <sup>۳</sup> تصاویر در حوزه موجک [29] استفاده می‌کنیم. در حقیقت، ایده اصلی در روش پیشنهادی این است که تصاویر طبیعی در حوزه موجک  $\mathcal{T}_n$  هستند. این بدین معنی است که بیشتر ضرایب موجک تصاویر طبیعی دامنه بسیار کوچکی دارند و لذا می‌توان یک تصویر دلخواه را فقط با تعداد محدودی از ضرایب غیرصفر بازسازی با خطای کم کرد. از طرف دیگر، مطالعات مختلفی نشان داده‌اند که تصاویر در دستگاه بینایی مغز انسان به صورت  $\mathcal{T}_n$  پردازش می‌شوند [30]؛ لذا به نظر می‌رسد که در روشی همچون روش ارایه شده در [28]، نیازی به استفاده از کلیه ضرایب موجک هر زیرباند جهت تولید نقشه ویژگی آن زیرباند نیست و به احتمال تعداد محدودی از ضرایب برای حصول به یک دقت مشخص در پیش‌بینی نقاط بر جسته، کفایت می‌کند.

### <sup>3</sup> Sparse Representation

---

<sup>1</sup> Quaternion Fourier Transform

Quaternions Fourier

امین کانال تصویر حاصله در فضای رنگی CIE-Lab باشد که  $\{L, a, b\} \in \{L, a, b\}$ . برای حذف و یا کاهش نویه احتمالی در  $J^c$ ، ابتدا آن را با یک فیلتر پایین گذر  $3 \times 3$  (h) به صورت زیر پالایش می کنیم تا تصویر  $\hat{J}^c$  به دست آید:

$$\hat{J}^c = J^c * h. \quad (1)$$

سپس هریک از کانال های  $\hat{J}^c$  را بین [۰ و ۲۵۵] نرمالیزه می کنیم تا  $\hat{J}^c$  به دست آید. پس از آن تبدیل موجک دو بعدی گستته با  $N$  سطح تجزیه را بروی  $\hat{J}_n^c$  اعمال می کنیم تا ضرایب موجک  $[A_N^c, H_s^c, V_s^c, D_s^c]$  را به صورت زیر به دست آوریم:

$$[A_N^c, H_s^c, V_s^c, D_s^c] = WT_N(\hat{J}_n^c), \quad (2)$$

که در آن  $(.)$   $WT_N$  بیانگر تبدیل موجک گستته با  $N$  سطح تجزیه است و  $A_N^c, H_s^c, V_s^c$  و  $D_s^c$  به ترتیب بیان گر ضرایب تقریب در سطح تفکیک  $N$ ، ضرایب جزئیات در سطح تفکیک  $c$  در راستاهای افقی، عمودی و مورب در  $-c$  - امین کانال  $\hat{J}^c$  است. در این مقاله با توجه به تصاویر موجود در پایگاه داده مورد استفاده در شبیه سازی ها، به صورت تجربی  $N = 15$  تعیین شد.

حال برای استخراج ویژگی های مورد نظر از ضرایب جزئیات به دست آمده  $[H_s^c, V_s^c, D_s^c]$  به صورت تصادفی نمونه انتخاب می کنیم. فرض کنید  $[H_s^c, \hat{V}_s^c, \hat{D}_s^c]$   $N_{Sparse}$  بیان گر نمونه های به دست آمده باشد. از این نمونه ها به عنوان ویژگی های مورد نظر استفاده می کنیم. مقدار  $N_{Sparse}$  در شبیه سازی های انجام شده در این مقاله به صورت تجربی و برای دست یابی به جواب بهینه بر روی پایگاه داده مورد استفاده،  $N_{Sparse} = 4$  استخراج شد.

### ۲-۳- تولید نقشه های ویژگی

در این مرحله، از نمونه های حاصله در بخش قبل برای تولید نقشه هایی موسوم به نقشه های ویژگی استفاده می کنیم. برای این منظور عکس تبدیل موجک در سطح  $s$  ( $IWT_s$ ) را بروی  $(\hat{H}_s^c, \hat{V}_s^c, \hat{D}_s^c)$  به صورت زیر اعمال می کنیم تا یک نقشه ویژگی (y)  $Map_s^c(x, y)$  در سطح  $c$  برای کانال  $c$  تصویر  $\hat{J}^c$  به دست آید:

$$Map_s^c(x, y) = \frac{(IWT_s(\hat{H}_s^c, \hat{V}_s^c, \hat{D}_s^c))^2}{\eta}, \quad (3)$$

در روشی موسوم به نمونه برداری فشرده (CS<sup>1</sup>) از ویژگی تنکی سیگنال ها در حوزه مورد نظر جهت کاهش نرخ نمونه برداری لازم برای بازسازی کامل و بدون خطای سیگنال مورد نظر استفاده می شود [31]. در حقیقت، با بهره گیری از این روش، می توان یک سیگنال تنک را با تعداد محدودی از نمونه های تصادفی با دقت بسیار بالایی بازسازی کرد. بر این اساس، در این مقاله، جهت کاهش پیچیدگی محاسباتی روش [28]، به جای استفاده از کلیه ضرایب موجک هر زیرباند جهت تولید نقشه های ویژگی، از تعداد محدودی از ضرایب موجک که به صورت تصادفی انتخاب می شوند، استفاده می کنیم. نتایج تجربی به دست آمده در این مقاله نشان می دهد که روش پیشنهادی در این مقاله، ضمن کاهش حجم محاسباتی روش ارایه شده در [28]، قادر است تا دقت و عملکرد آن را نیز تا حدی بهبود دهد.

طرح و سازمان کلی این مقاله بدین شرح است: در بخش بعد، روش پیشنهادی شرح داده می شود. آزمایش های انجام شده و نتایج به دست آمده در بخش ۳ ارایه خواهد شد و در پایان، در بخش ۴، نتیجه گیری مطالعه ارایه می شود.

## ۲- روش پیشنهادی

### ۲-۱- معرفی کلی

همان طور که در بخش قبیل اشاره شد، در این مقاله روشی جهت آشکارسازی نقاط بر جسته در یک تصویر با استفاده از نمونه برداری تصادفی از ضرایب موجک در زیرباندهای تصویر ارائه می کنیم. در شکل (۱)، نمودار گردش کار روش پیشنهادی نشان داده شده است. همان طور که از این نمودار مشاهده می شود، روش پیشنهادی از سه مرحله (۱) استخراج ویژگی، (۲) تولید نقشه های ویژگی و (۳) ترکیب نقشه های ویژگی جهت محاسبه نقاط بر جسته، تشکیل شده است. عملکرد هریک از این مراحل در ادامه به تفصیل شرح داده خواهد شد.

### ۲-۲- مرحله استخراج ویژگی

فرض کنید یک تصویر RGB (Rورودی ۱) در اختیار داریم و می خواهیم نقشه نقاط بر جسته آن را محاسبه کنیم. از آن جایی که مطالعات پیشین نشان داده اند که فضای رنگی CIE-Lab تطبیق زیادی با ساختار ادراکی انسان دارد [11]، ابتدا تصویر ورودی را به فضای رنگی CIE-Lab انتقال می دهیم تا تصویر  $J$  حاصل شود. فرض کنید  $J^c$  بیانگر  $c$

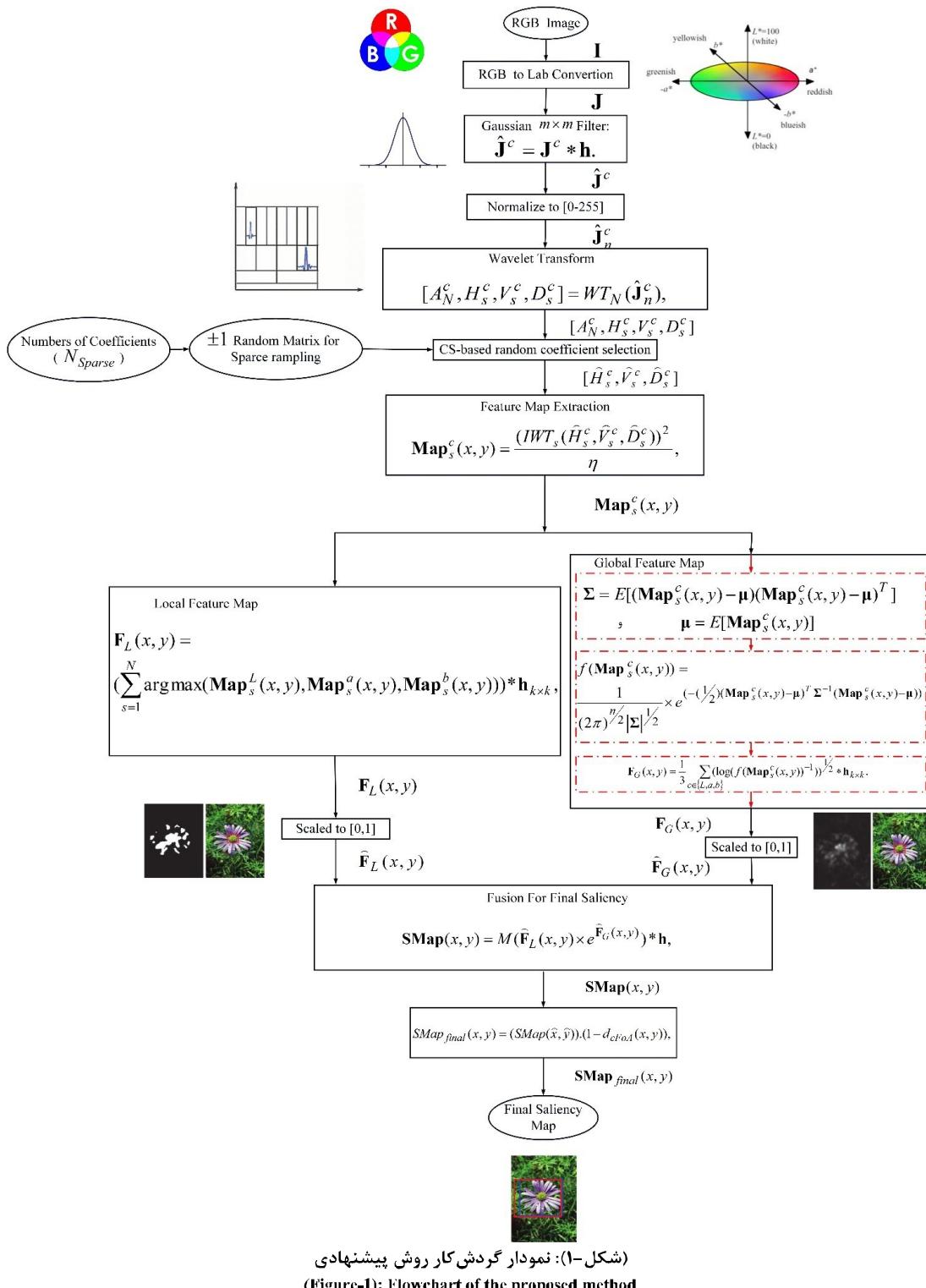
<sup>1</sup> Compressive Sampling





مقیاس‌گذاری و جلوگیری از ایجاد تغییرات بزرگ در محاسبات مربوط به نقشه‌های ویژگی به صورت تجربی و با آزمون و خطأ برابر با  $10^4 = \eta$  انتخاب شد.

که در آن  $\eta$  یک ثابت نرمالیزه کردن است. با توجه به اینکه گستره مقادیر برای تصویر ورودی در فضای Lab، برای هر کanal [۰ و ۲۵۵] است، طیف وسیعی از مقادیر ویژگی در  $\text{Map}_s^c(x,y)$  وجود دارد. مقدار  $\eta$  در (۳) برای





مقادیر ممکن برای خروجی رابطه (۸)، با توجه به انتخاب پارامترها، بین صفر و یک است.

از رابطه (۸)، نقشه نقاط برجسته‌ای مبتنی بر نقشه‌های برجستگی محلی و کلی به دست آید. در ایجاد نقاط برجستگی نهایی از روشی مشابه با روش سرح داده شده در [28] استفاده می‌کنیم که توسط آن میزان برجستگی مناطق اطراف نقطه‌ای که بیشترین میزان برجستگی را دارد (FoA<sup>۱</sup>، افزایش می‌یابد و بر عکس میزان برجستگی نقاط دورتر کاهش می‌یابد. برای این منظور از رابطه زیر استفاده می‌کنیم:

$$SMap_{final}(x,y) = (SMap(\bar{x},\bar{y})).(1 - d_{FoA}(x,y)), \quad (9)$$

که در این رابطه  $(SMap_{final}(x,y))$  مقدار برجستگی در نقطه  $(x,y)$  است،  $SMap(\bar{x},\bar{y})$  نیز برابر با بیشترین مقدار برجستگی به دست آمده از نقشه نقاط برجسته استخراج شده از (۸) (در مکان  $(\bar{x},\bar{y})$ ) است، و  $d_{FoA}(x,y)$  نیز فاصله بین محل  $(x,y)$  و نزدیک‌ترین FoA را نشان می‌دهد.

### ۳- نتایج آزمایش‌های انجام شده

نتایج شبیه‌سازی‌های انجام شده در این مقاله، بر روی پایگاه داده میکروسافت به دست آمده است [33]. این پایگاه داده شامل پنج هزار تصویر رنگی و نتایج قابل اطمینان حاصل از داده‌های تعقیب چشم انسان در راستای آشکارسازی نواحی برجسته است. به منظور ارزیابی کمی روش پیشنهادی بر روی پایگاه داده یادشده، از معیارهای "میزان دقต P"، "نرخ فراخوان R" و "معیار F<sub>α</sub>"، که به صورت زیر تعریف می‌شوند، استفاده می‌کنیم:

$$P = \frac{\sum \sum (t(x,y) \times s(x,y))}{\sum \sum (s(x,y))} \quad (10)$$

$$R = \frac{\sum \sum (t(x,y) \times s(x,y))}{\sum \sum (t(x,y))} \quad (11)$$

$$F_{\alpha} = \frac{(1+\alpha) \times P \times R}{\alpha \times P + R} \quad (12)$$

در این روابط،  $t(x,y)$ <sup>۲</sup> نقشه نقاط برجسته مبنی به دست آمده با استفاده از دستگاه دنبال‌کننده حرکات چشم، و  $s(x,y)$  نقشه نقاط برجستگی به دست آمده از مدل

در ادامه از نقشه به دست آمده در رابطه (۳)، برای تولید یک نقشه ویژگی محلی و یک نقشه ویژگی کلی استفاده می‌کنیم. جهت تولید نقشه ویژگی محلی در هر کanal از رابطه زیر استفاده می‌کنیم:

$$\mathbf{F}_L(x,y) = \sum_{s=1}^V \arg \max (\text{Map}_s^L(x,y), \text{Map}_s^a(x,y), \text{Map}_s^b(x,y)) * \mathbf{h}_{k \times k}, \quad (4)$$

که در آن  $\mathbf{h}_{k \times k}$  یک فیلتر پایین‌گذر  $k \times k$  است که از آن برای به دست آوردن یک نقشه هموار استفاده شده است. در اینجا برای رسیدن به جواب بهینه در شبیه‌سازی‌ها با آزمون و خطای مقدار  $k = 5$  در نظر گرفته شده است.

به منظور تولید نقشه ویژگی کلی ابتدا مطابق با [28] توزیع ویژگی‌های به دست آمده در هر نقشه را باتابع چگالی احتمال نرمال  $f(\text{Map}_s^c(x,y))$  تعریف می‌کنیم. به بیان ریاضی، توزیع احتمال  $\text{Map}_s^c(x,y)$  به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$f(\text{Map}_s^c(x,y)) = \frac{1}{(2\pi)^{\frac{N}{2}} |\Sigma|^{\frac{1}{2}}} e^{-\left(\frac{1}{2}\right)(\text{Map}_s^c(x,y) - \mu)^T \Sigma^{-1} (\text{Map}_s^c(x,y) - \mu)}, \quad (5)$$

که در آن:

$$\Sigma = E[(\text{Map}_s^c(x,y) - \mu)(\text{Map}_s^c(x,y) - \mu)^T] \quad (6)$$

$$\mu = E[\text{Map}_s^c(x,y)]$$

سپس همانند روش [28] از رابطه زیر برای محاسبه نقشه ویژگی کلی استفاده می‌شود:

$$\mathbf{F}_G(x,y) = \frac{1}{3} \sum_{a \in \{L,a,b\}} (\log(f(\text{Map}_s^c(x,y)))^{-1})^{\frac{1}{2}} * \mathbf{h}_{k \times k}. \quad (7)$$

### ۴-۲-۴- ترکیب نقشه‌های ویژگی جهت محاسبه

#### نقشه نقاط برجسته

برای تولید نقشه نقاط برجسته تصویر ورودی، ابتدا هریک از دو نقشه ویژگی محلی و کلی به دست آمده در مرحله قبل را بین صفر تا یک نرمالیزه می‌کنیم و سپس از رابطه زیر برای محاسبه نقشه نقاط برجسته استفاده می‌کنیم:

$$SMap(x,y) = M(\hat{\mathbf{F}}_L(x,y) \times e^{\hat{\mathbf{F}}_G(x,y)}) * \mathbf{h}, \quad (8)$$

در این رابطه  $\hat{\mathbf{F}}_L(x,y)$  و  $\hat{\mathbf{F}}_G(x,y)$  به ترتیب نرمالیزه شده نقشه‌های ویژگی محلی و کلی به بازه  $[0 \dots 1]$  هستند. همچنین  $M(.)$  تابع نرمال‌ساز غیرخطی به صورت  $M(.) = (. \ln \sqrt{2}) / \sqrt{2}$  است که برای کاهش اثر تقویت دامنه بر روی نقشه نقاط برجسته نهایی استفاده می‌شود [28].



محاسباتی است.  $\alpha$  در رابطه (۱۲)، پارامتری مثبت برای تنظیم میزان دقت ارزیابی است. مقادیر بیشتر از  $\alpha$  نشان دهنده اهمیت بیشتر در دقت است. در این مقاله بر اساس شبیه‌سازی‌های صورت گرفته، مقدار  $\alpha = 0.۳$  انتخاب شده است.

در شبیه‌سازی‌ها،  $P$  نشانگر میزان کیفیت روش پیشنهادی بهتی پیش‌بینی برجستگی بصری،  $R$  نسبت مناطق برجسته صحیح تشخیص داده شده به اطلاعات مبنا است و  $I_\alpha$  بیانگر عملکرد مناسب از طریق بدست آوردن  $P$ ،  $R$  و  $F_\alpha$ ، با انتخاب یک آستانه مناسب، نقشه‌های  $(x,y)$  و  $(y,x)$ <sup>۸</sup> که در روابط (۱۰) و (۱۱) محاسبه شده اند، تبدیل به نقشه‌های دودویی می‌شوند. این مقادیر آستانه توسط روش آستانه‌گذاری خودکار *Otsu* [۳۴] به دست می‌آیند. علاوه بر موارد بالا، در شبیه‌سازی‌ها، عملکرد مدل پیشنهادی بر اساس مشخصه عملکرد گیرنده (ROC<sup>۱</sup>) نیز مورد بررسی قرار می‌گیرد. نقشه برجستگی دربرگیرنده دو ناحیه برجسته و غیر برجسته است.

در صدی از مناطق برجسته که منطبق با نقشه برجستگی به دست آمده از نتایج قابل اطمینان است، نرخ اعلام درست (TPR<sup>۲</sup>) نامیده می‌شود. در صدی از مناطق غیر برجسته که توسط الگوریتم، منطبق با نقشه برجستگی به دست آمده از نتایج قابل اطمینان تشخیص داده می‌شود، نرخ اعلام درست کاذب (FPR<sup>۳</sup>، نامیده می‌شود. نمودار ROC تغییرات TPR نسبت به FPR را نمایش می‌دهد.

در نخستین قسمت از آزمایش‌ها، عملکرد روش پیشنهادی در استخراج نقشه‌های برجستگی به صورت کیفی مورد بررسی قرار می‌گیرد. در این راستا در شکل (۲)، نقشه نقاط برجسته کلی، محلی و نهایی به دست آمده از تصویر "کیمیا" نمایش داده شده است. برای تسهیل در مقایسه شهودی نتایج به دست آمده، در سطر نخست از این شکل، تصویر اصلی (۲-الف) در کنار نقشه برجستگی نهایی (۲-ب) و در سطر دوم نقشه برجستگی محلی (۲-ج) و کلی (۲-د) در کنار یکدیگر آورده شده‌اند. نقشه نقاط برجسته نهایی به دست آمده در شکل (۲)، شباهت زیادی به نقشه نقاط برجسته محلی (محاسبه شده از (۷)) دارد. این نتیجه زمانی ایجاد می‌شود که توزیع ویژگی‌های محلی برای مناطق برجسته هم سطح با تباین محلی برای برجستگی‌های داده شده باشد.

<sup>۱</sup> Receiver Operating Characteristic

<sup>۲</sup> True Positive Rate

<sup>۳</sup> False Positive Rate

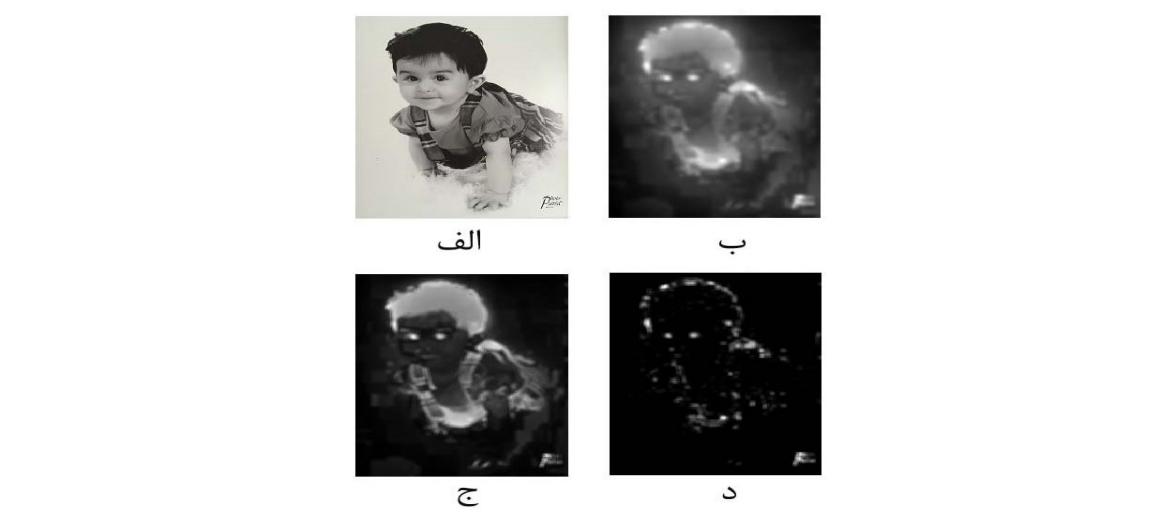
در ادامه شبیه‌سازی‌های انجام شده کیفیت عملکرد روش پیشنهادی به صورت کمی مورد بررسی قرار می‌گیرد. برای این منظور نقشه‌های برجستگی کلی و محلی و نهایی به دست آمده، با استفاده از اندازه‌گیری  $P$ ،  $R$  و  $F_\alpha$ ، در شکل (۳) نمایش داده شده است. از این شکل به‌وضوح می‌توان دریافت که با وجود شباهت زیاد در پیاده‌سازی، نقشه برجستگی محلی نسبت به نقشه برجستگی کلی، عملکرد مناسب‌تری دارد.

همچنین از این شکل می‌توان دریافت که نقشه برجستگی به دست آمده از ترکیب نقشه‌های محلی و کلی به عملکرد بهتری نسبت به نقشه برجستگی محلی و یا کلی به صورت جداگانه دارد، چرا که نقشه برجستگی کلی و نقشه برجستگی محلی دربرگیرنده اطلاعات مهم از مناطق مختلف یک تصویر هستند و با وجود همپوشانی اطلاعات آنها، نقشه برجستگی نهایی اطلاعات بیشتری نسبت به تک‌نک آنها دارد.

همان‌طور که در بخش‌های قبل بیان شد، روش‌های ارائه شده توسط *Itti* و همکاران [۱۳]، *Achanta* و همکاران [۱۷]، *Hou* و همکاران [۱۶]، *Murray* و همکاران [۲۵] و *İmamoğlu* و همکاران [۲۸] برای مقایسه در شبیه‌سازی‌ها انتخاب شده‌اند. این روش‌ها به ترتیب مبتنی بر مدل مکانی، مبتنی بر تبدیل فوریه و مبتنی بر تبدیل موجک هستند.

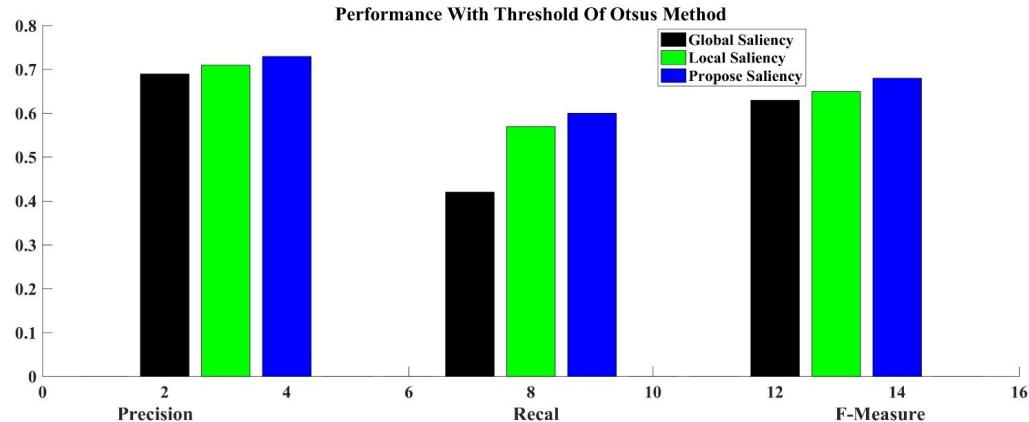
شکل‌های (۴) و (۵)، عملکرد کلی مدل‌های مورد بررسی را بر اساس مقادیر آستانه به دست آمده از روش *Otsu* و مقدار متوسط نقشه نقاط برجسته، نشان می‌دهند. همان‌گونه که از این دو شکل می‌توان دریافت، برای هر دو روش انتخاب آستانه، مدل ارائه شده در این مقاله برای معیار  $F$  و  $P$  عملکرد مناسب‌تری نسبت به روش‌های مورد بررسی از خود نشان می‌دهد. همچنین از این دو شکل می‌توان دریافت که روش ارایه شده در [۲۵] از دید معیار  $R$  نسبت به روش پیشنهادی در این مقاله اندکی بهتر عمل می‌کند این در حالی است که از دید معیارهای  $F$  و  $P$ ، روش پیشنهادی عملکرد مناسب‌تری دارد.

همان‌گونه که در مقدمه نیز بیان شد، مدل ارائه شده در این مقاله شباهت زیادی به مدل ارائه شده در [۲۸]، در فرآیند تولید نقشه‌های برجستگی محلی و کلی دارد. تفاوت این دو مدل در چگونگی انتخاب ضرایب ضرایب موجک برای تولید نقشه‌های ویژگی است. نتایج ارائه شده در شکل‌های (۴) و (۵) برتری نسبی روش پیشنهادی را نسبت به [۲۸] نشان می‌دهد.



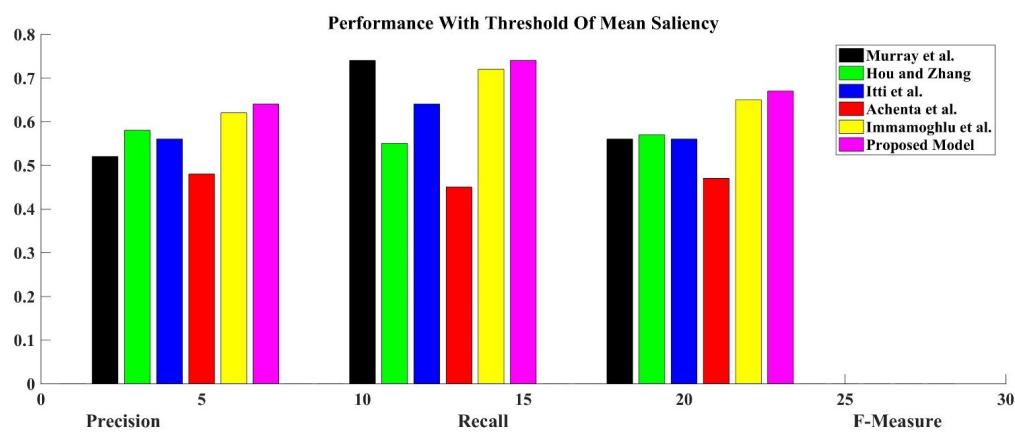
(شکل-۲): مقایسه نقشه نقاط بر جسته محلی و کلی و نقشه نقاط بر جسته به دست آمده از روش پیشنهادی برای تصویر کیمیا. الف-تصویر کیمیا، ب-نقشه بر جستگی نهایی، ج-نقشه بر جستگی محلی و د-نقشه بر جستگی کلی

(Figure 2): An example showing local and global saliency maps from the proposed method. A) Input image, B) Final saliency map, C) Local saliency map, and D) Global saliency map



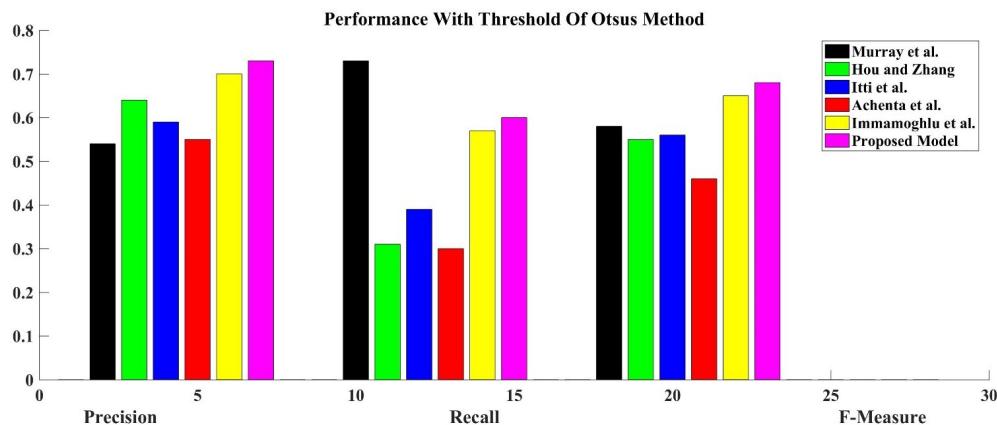
(شکل-۳): مقایسه عملکرد روش پیشنهادی برای نقشه های بر جستگی محلی، کلی و نهایی با استفاده از پایگاه داده مایکروسافت

(Figure 3): performance evaluation of the proposed method for local, global, and final Saliency maps using Microsoft's saliency dataset



(شکل-۴): مقایسه عملکرد روش پیشنهادی با سایر روش های مطرح شده بر حسب سه معیار  $P$ ,  $R$  و  $F$  آستانه گذاری منوسط نقشه بر جستگی

(Figure 4): performance evaluation of various saliency prediction methods in terms of precision, recall, and F-measure (middle threshold of the saliency map)

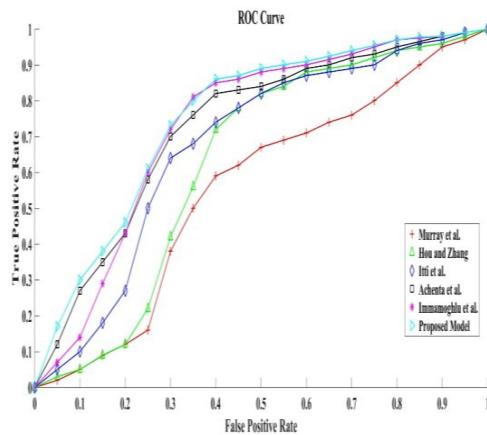


(شکل-۵): مقایسه عملکرد روش پیشنهادی با سایر روش‌های مطرح شده بر حسب سه معیار  $P$ ،  $R$  و  $F$ -Measure (آستانه‌گذاری اتوماتیک اوتسو)

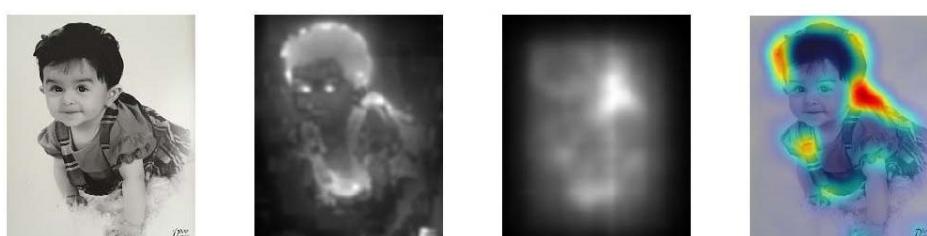
(Figure-5): performance evaluation of various saliency prediction methods in terms of precision, recall, and F-measure (Otsu's Auto-thresholding)

نشان می‌دهد. در مقایسه عملکرد این روش با [28]، در نمودار ROC رقابت تنگاتنگی مشاهده می‌شود. با این وجود در یک جمع‌بندی کلی در این نمودار نیز مدل پیشنهادی عملکرد مناسب‌تری را از خود نشان می‌دهد.

منحنی ROC در شکل (۶) نمایش داده شده است. در نمودار ROC مقادیر بزرگتر نشان‌دهنده عملکرد مناسب‌تر الگوریتم آشکارسازی مناطق بر جسته است. در این نمودار روش پیشنهادی در این مقاله نسبت به روش‌های ارائه شده در [13, 17, 16, 25] به وضوح کیفیت عملکرد بالایی از خود



(شکل-۶): مقایسه روش پیشنهادی و سایر روش‌ها توسط نمودار ROC  
(Figure-6): evaluating ROC diagrams for various saliency prediction models.



الف

ب

ج

د

(شکل-۷): مقایسه نقشه نقطه برجسته به دست آمده از روش پیشنهادی و دو روش دیگر برای تصویر کیمیا. الف- تصویر کیمیا، ب- روش پیشنهادی، ج- روش GVBS و د- روش Image Signature

(Figure-7): A demonstration of saliency maps generated from different approaches: A) Input image, B) Proposed algorithm, C) GVBS method, D) Image Signature method.

(جدول-۱): مقایسه نقشه نقاط بر جسته به دست آمده از روش پیشنهادی و دو روش دیگر برای تصویر کیمیا بر اساس متوسط زمان اجرا.

(Table-1): Comparison of the proposed method with other classic methods in terms of average computational time.

نام روش	روش پیشنهادی	روش ارایه شده در [۱۴]	روش ارایه شده در [۱۳]	روش ارایه شده در [۱۷]	روش ارایه شده در [۲۸]	روش ارایه شده در [۱۶]	روش ارایه شده در [۱۵]	روش ارایه شده در [۱۲]	روش ارایه شده در [۲۵]
مدت زمان اجرا (ثانیه)	۰.۱۸۰	۰.۳۸۰	۰.۴۰۱۵	۰.۵۲۴۹	۰.۲۱۵۲	۰.۴۱۰۲	۰.۳۱۰۹	۰.۲۹۱۳	۱۲۵

انجام شده نشان می دهد که این روش از کارایی و دقت خوبی در مقایسه با سایر روش های موجود برخوردار و در عین حال زمان اجرای کمتری دارد.

## 5- References

## ۵- مراجع

- [1] Y. Fang, W. Lin, Zh. Chen, Chia-Ming Tsai, and Chia-Wen Lin, "A Video Saliency Detection Model in Compressed Domain", *IEEE Trans. Circuits and Systems for Video Technology*, vol. 24, no. 1, Jan. 2014.
- [2] S. Mathe and C. Sminchisescu, "Actions in the Eye: Dynamic Gaze Datasets and Learnt Saliency Models for Visual Recognition", *IEEE Trans. Pattern Analysis and Machine Intelligence*, vol. 37, no. 7, Jul 2015.
- [3] S. H. Khatoonabadi, I. V. Bajc, Yuseng Shan, "Comparison of visual saliency models for compressed video", in Proc. IEEE International Conference on Image Processing (ICIP), Jan 2015.
- [4] M. Xu, L. Jiang, X. Sun, Zhaotong Ye, and Z. Wang, "Learning to Detect Video Saliency with HHVC Features", *IEEE Trans. Image Procesing*, vol. 26, no. 1, Jan 2017.
- [5] C. Li, Q. Tu, M. Zhao, J. Xu and A. Men, "A multiscale compressed video saliency detection model based on ant colony optimization", in Proc. IEEE CIC/ICCC 2015 Symposium on Signal Processing for Communications, Nov. 2015.
- [6] M. Jiang, X. Boix, G. Roig, J. Xu, L. V. Gool and Q. Zhao, "Learning to Predict Sequences of Human Visual Fixations", *IEEE Trans. Neural Networks and Learning Systems*, vol 27, no.6, Jun 2016.
- [7] حسین فیاضی، حمید دهقانی، مجتبی حسینی، "تجزیه تُنک تصاویر ابر طیفی با استفاده از یک کتابخانه طیفی هرس شده"، فصل نامه پردازش علائم و داده ها، سال سیزدهم شماره ۳ (پیاپی ۲۹، ۱۳۹۵)، ۱۵۵ - ۱۳۹۵.
- [7] H.Fayazi, H.Dehqani, and M.Hosseini,"sparse unmixing of hyper-spectral images using a pruned

در شکل (۷)، روش پیشنهادی در مقایسه با روش GVBS [14] و روش Image Signature [16] مورد بررسی قرار می گیرد. نتایج به دست آمده ارائه شده است. در این شکل برتری روش پیشنهادی قابل مشاهده است.

در قسمت آخر از شبیه سازی های انجام شده مدت زمان اجرای متوسط روش پیشنهادی، به عنوان یک تخمین از میزان پیچیدگی، مورد بررسی قرار گرفته است. نتایج ارایه شده در جدول (۱) برای تصویر استاندارد از "کیمیا" با ابعاد  $720 \times 480$  و با استفاده از یک دستگاه رایانه با پردازنده Core i7 6700HQ و فرکانس پردازش ۲.۶ GHz در محیط Matlab ۲۰۱۷ با ۱۶ GB RAM به دست آمده اند. نتایج به دست آمده نشان دهنده سرعت بالای روش پیشنهادی در استخراج نقشه نقاط بر جسته هستند. دلیل سرعت بالای روش پیشنهادی، مدل سازی تُنک تصویر در فضای موجک و استفاده از خواص تکنیک نمونه برداری تصادفی است.

## ۴- نتیجه گیری

در این مقاله، روشی برای پیش بینی نقاط بر جسته در تصاویر با استفاده از نمونه برداری تصادفی از ضرایب موجک ارایه شد. در روش پیشنهادی برای به دست آوردن نقشه بر جستگی از ضرایب موجک تصاویر، براساس روش نمونه برداری فشرده، نمونه های تصادفی انتخاب می شود؛ سپس از نمونه های تصادفی انتخاب شده در هر زیر باند میانی، معکوس تبدیل موجک گرفته شده تا نقشه هایی موسوم به نقشه های ویژگی به دست آیند. نقشه های ویژگی به دست آمده حاوی اطلاعات محلی تصویر در یک باند فرکانسی میانی است که در آن جزئیات مختلفی از لبه ها تا بافت ها ظاهر می شود. در ادامه، با استفاده از نقشه های ویژگی به دست آمده، نقشه بر جستگی بصری محلی و نقشه بر جستگی کلی محاسبه می شود؛ در نهایت، با ترکیب خطی نقشه بر جستگی محلی و کلی به دست آمده، نقشه بر جستگی نهایی تصویر و روایی محاسبه می شود. نتایج آزمایش های

- IEEE Trans. Multimedia*, vol. 19, no. 8, pp. 1742 - 1756, Apr 2017.
- [19] L. Zhang, X. Li, L. Nie, Y. Yang, and Y. Xia, "Weakly Supervised Human Fixations Prediction", *IEEE Trans. Cybernetics*, vol. 46, no. 1, pp. 258 - 269, Jan. 2016.
- [20] J. Li, L. Duan, X. Chen, T. Huang, and Y. Tian, "Finding the Secret of Image Saliency in the Frequency Domain", *IEEE Trans. Pattern Analysis and Machine Intelligence*, vol. 37, no. 12, pp. 2428-2440, Apr 2015.
- [21] X. Hou and L. Zhang, "Saliency detection: A spectral residual approach," in *Proc. IEEE Int. Conf. Comput. Vision and Pattern Recognition*, pp. 1-8, Nov. 2007.
- [22] C. Guo, Q. Ma, and L. Zhang, "Spatio-temporal saliency detection using phase spectrum of quaternion Fourier transform," in *Proc. IEEE Int. Conf. Comput. Vision and Pattern Recognition*, pp. 1-8, 2008.
- [23] L. Zhang, J. Chen, and B. Qiu, "Region-of-Interest Coding Based on Saliency Detection and Directional Wavelet for Remote Sensing Imagery", *IEEE Trans. Geoscience and Remote Sensing Letters*, vol. 14, no. 1, pp. 23-27, Jan 2017.
- [24] Y. Yang, Y. Qu, Sh. Huang, and P. Lin, "Multiple Visual Features Measurement with Gradient Domain Guided Filtering for Multi-sensor Image Fusion", *IEEE Trans. Instrumentation and Measurement*, vol. 66, no. 4, Apr 2017.
- [25] N. Murray, M. Vanrell, X. Otazu, and C. A. Parraga, "Saliency estimation using a non-parametric low-level vision model," in *Proc. IEEE Int. Conf. Comput. Vision and Pattern Recognition*, 2011.
- [26] X. Liu, D. Zhai, J. Zhou, X. Zhang, D. Zhao, and Wen Gao, "Compressive Sampling-Based Image Coding for Resource-Deficient Visual Communication", *IEEE Trans. Image Processing*, vol. 25, no. 6, Jun 2016.
- [27] M. Aghagolzadeh, H. Radha, "Joint Estimation of Dictionary and Image from Compressive Samples", *IEEE Trans. Computational Imaging*, vol. pp, no. 99, Feb 2017.
- [28] N. İmamoğlu, W. Lin, Y. Fang, "A Saliency Detection Model Using Low-Level Features Based on Wavelet Transform", *IEEE Trans. Multimedia*, vol. 15, no. 1, pp. 96-106, Jan 2013.
- [29] S. A. Raza Naqvi, "Image compression using haar wavelet based tetrolet transform", in *Proc. IEEE Int. Conf. Open Source Systems and Technologies (ICOSST)*, pp. 50-54, Jan 2014.
- spectral library", *signal and data processing*, no.13, pp.155-169, 1395.
- [8] مهدی بنی طالبی دهکردی, محمد تقی صادقی, حمید رضا ابوطالبی, "راهکار جدید استخراج ویژگی مبتنی بر نمونهبرداری فشرده در پردازش سیگنال‌های صوتی", فصلنامه پردازش علائم و داده‌ها, سال دهم شماره ۱ (پیاپی ۱۰، ۱۳۹۲)، ۵۷-۶۸.
- [8] M.Bani Talebi.D, M.T.Sadegi, and H.R. Aboutalebi, "New comprehensive sampling based feauture extraction method and its APPLICATION in audio signal processing", *signal and data processing*, no.01,pp.57-68,1392.
- [9] N. Li, J. Ye, Y. Ji, H. Ling and J. Yu, "Saliency Detection on Light Field", *IEEE Trans. Pattern Analysis and Machine Intellegence*, vol. 39, no. 8, Aug 2017.
- [10] S. Tajima and K. Komine, "Saliency-Based Color Accessibility", *IEEE Trans. Image Procesing*, vol. 24, no. 3, Mar 2015.
- [11] S. Frintrop, "VOCUS: A visual attention system for object detection and goal directed search," Ph.D. dissertation, Rhinische Friedrich- Wilhelms-Universität Bonn, Bonn, Germany, 2005.
- [12] L. Itti, "Models of bottom-up and top-down visual attention," Ph.D. dissertation, Dept. Computat. Neur. Syst., California Inst. Technol, Pasadena, 2000.
- [13] L. Itti, C. Koch, and E. Niebur, "Model of saliency-based visual attention for rapid scene analysis," *IEEE Trans. Pattern Anal. Mach. Intell.*, vol. 20, no. 11, pp. 1254-1259, Nov. 1998.
- [14] J. Harel, Ch. Koch, P. Perona, "Graph-Based Visual Saliency", *Advances in Neural Information Processing Systems*, No.19. MIT Press, Cambridge, MA, pp. 545-552, 2007.
- [15] T. Liu, J. Sun, N.-N. Zheng, X. Tang, and H.-Y. Shum, "Learning to detect a salient object," in *Proc. IEEE Int. Conf. Comput. Vision and Pattern Recognition*, pp. 1-8, Apr. 2007.
- [16] X. Hou, J. Harel, and Ch. Koch, "Image Signature: Highlighting sparse salient regions", *IEEE Trans. Pattern Analysis and Machine Intelligence*, vol. 34, no. 1, pp. 194-201, Jan 2012.
- [17] R. Achanta, S. Hemami, F. Estrada, and S. Susstrunk, "Frequencytuned salient region detection", in *Proc. IEEE Int. Conf. Comput. Vision and Pattern Recognition*, pp. 1597-1604, 2009.
- [18] L. Ye, Z. Liu, L. Li, L. Shen, C. Bai, and Yang Wang, "Salient Object Segmentation via Effective Integration of Saliency and Objectness",



کانادا دریافت کرده‌اند و از سال ۱۳۹۰ به عنوان استادیار در دانشگاه فردوسی مشهد فعالیت علمی می‌کنند. زمینه‌های پژوهشی مورد علاقه ایشان پردازش گفتار، پردازش تصویر و ویدیو، بینایی ماشین و پردازش سیگنال‌های حیاتی است.

نشانی رایانامه ایشان عبارت است از:  
a.ebrahimi@um.ac.ir



**مرتضی خادمی** تحصیلات خود را در مقاطع کارشناسی و کارشناسی ارشد مهندسی برق به ترتیب در سال‌های ۱۳۶۴ و ۱۳۶۶ در دانشگاه صنعتی اصفهان به پایان رسانده است. نامبرده از سال ۱۳۶۶ الی ۱۳۷۰ به عنوان عضو هیأت علمی (مربی) در دانشگاه فردوسی مشهد به کار مشغول بود. پس از آن به دوره دکترای مهندسی برق در دانشگاه ولونگونگ (استرالیا) وارد گردیده و در سال ۱۳۷۴ موفق به اخذ درجه دکترا در مهندسی برق از دانشگاه یادشده شد. دکتر خادمی از سال ۱۳۷۴ دوباره در دانشکده مهندسی دانشگاه فردوسی مشهد مشغول به فعالیت شد و اینک نیز استاد این دانشکده است. زمینه‌های علمی مورد علاقه نامبرده شامل موضوعاتی مانند مخابرات ویدئویی، فشرده‌سازی ویدئو، پردازش تصویر، پردازش سیگنال‌های پزشکی و پنهان‌سازی اطلاعات در ویدئو است.

نشانی رایانامه ایشان عبارت است از:  
khademi@um.ac.ir



**هادی هادیزاده** مدرک کارشناسی و کارشناسی ارشد برق در گرایش الکترونیک خود را به ترتیب از دانشگاه صنعتی شاهرود در سال ۱۳۸۴ و دانشگاه علم و صنعت ایران در سال ۱۳۸۷ اخذ کرده است. وی مدرک دکترای خود را در رشته برق گرایش مخابرات از دانشگاه Simon Fraser کانادا در سال ۱۳۹۲ دریافت کرده و از همان سال به عنوان استادیار در دانشگاه صنعتی قوچان فعالیت می‌کند. زمینه‌های پژوهشی مورد علاقه ایشان پردازش و فشرده‌سازی تصاویر و ویدیوهای دیجیتال، شبکه‌های مخابراتی، بینایی و آموزش ماشین، بازشناسی الگو و مدل‌سازی دستگاه بینایی مغز انسان

[30] N. D. B. Bruce, Sh. Rahman, D. Carrier, "Sparse Coding in Early Visual Representation: From Specific Properties to General Principles", *Neurocomputing*, vol. 2, no. 1, pp. 1085–1098, Aug 2015.

[31] M. Banitalebi-Dekordi, A. Banitalebi-Dekordi, J. Abouei, K. N. Plataniotis, "Face recognition using a new compressive sensing-based feature extraction method", *Multimedia Tools and Applications*, vol. 1, no.2, pp.1-21, Jul. 2017.

[32] S. Goferman, L. Zelnik-Manor, and A. Tal, "Context-aware saliency detection," in Proc. *IEEE Int. Conf. Comput. Vision and Pattern Recognition*, pp. 2376–2383, 2010.

[33] Microsoft Research Cambridge-12 database, available in: <https://www.microsoft.com/en-us/download/details.aspx? id= 52283& from=https%3A%2F%2Fresearch.microsoft.com%2Fenu%2Fum%2Fcambridge%2Fprojects%2Fmsrc12%2F>, April, 2012.

[34] S. Theodoridis and K. Koutroumbas, *Pattern Recognition*, 4th ed. London, U.K.: Academic/Elsevier, pp. 20–24, 2009.

**مهندی بنی‌طالبی دهکردی** دوره کارشناسی خود را در رشته مهندسی برق گرایش الکترونیک در دانشگاه شهرکرد در سال ۱۳۸۶ به پایان رسانده و در سال ۱۳۹۱ مدرک کارشناسی ارشد خود را در

رشته مهندسی برق گرایش مخابرات سیستم از دانشگاه یزد اخذ کرده است. وی از سال ۱۳۹۳ دانشجوی دکترا برق گرایش مخابرات سیستم در دانشگاه فردوسی مشهد است. زمینه‌های پژوهشی مورد علاقه ایشان پردازش گفتار، پردازش تصویر و ویدیو و به صورت خاص تعیین کیفیت ویدیو است.

نشانی رایانامه ایشان عبارت است از:  
Mehdi.banitalebidehkordi@mail.um.ac.ir



**عباس ابراهیمی** مقدم مدرک کارشناسی برق گرایش الکترونیک خود را از دانشگاه صنعتی شریف در سال ۱۳۷۰ و در سال ۱۳۷۴ مدرک کارشناسی ارشد را از دانشگاه صنعتی خواجه نصیر اخذ کرده است. ایشان مدرک دکترای خود را از دانشگاه McMaster

می باشد. دکتر هادیزاده از سال ۲۰۰۹ تاکنون، موفق به کسب ۲۲ عنوان و افتخار علمی مختلف از دانشگاه‌های داخلی و بین‌المللی شده است. از جمله آنها می‌توان به کسب عنوان بهترین مقاله در کنفرانس بین‌المللی IEEE-ICME2012 در ملبورن استرالیا، اخذ گرنت Microsoft Canon Information Systems Research و Research Australia (CiSRA) و اخذ عنوان بهترین مقاله کنفرانس بین‌المللی مهندسی برق در دانشگاه تهران اشاره کرد. در سال ۲۰۱۳ نیز به عنوان دبیر اجرایی IEEE Signal Processing Society در حوزه ونکوور کانادا فعالیت کرده‌اند. ایشان تجربه کاری در شرکت‌های بین‌المللی همچون Dolby و Icron Technologies و Laboratories را دارد.

نشانی رایانمه ایشان عبارت است از:

[h.hadizadeh@qiet.ac.ir](mailto:h.hadizadeh@qiet.ac.ir)

