

В. А. Удод

(Томск)

ОПТИМИЗАЦИЯ ПАРАМЕТРА  
ОДНОМЕРНОГО ФИЛЬТРА ИЗОБРАЖЕНИЙ  
ПО КРИТЕРИЮ МАКСИМУМА  
РАЗРЕШАЮЩЕЙ СПОСОБНОСТИ

В одномерном варианте рассмотрены изображающие системы с модельной структурой: входное изображение – заданная искажающая линейная система – заданный аддитивный белый шум – заданный линейный фильтр с регулируемым параметром – выходное изображение. Установлена максимальная разрешающая способность таких систем, достигаемая при оптимальном выборе параметра фильтра. Приведен пример использования полученных результатов и показана возможность их применения в сканирующих изображающих системах.

Введение. Вопросам повышения пространственной разрешающей способности (РС) по Фуко различных изображающих систем (ИС) традиционно уделяется значительное внимание специалистов, занимающихся обработкой информации об исследуемых объектах, получаемой в форме изображений. Одним из методов повышения РС ИС, как известно [1–4], является фильтрация сформированных изображений. В [5] в двумерном варианте решена вариационная задача оптимальной по критерию максимума РС линейной фильтрации сформированных изображений. Между тем вполне актуальной является задача оптимизации (по данному критерию) параметра одномерного фильтра заданного вида, включенного в структурный состав ИС. Это, в частности, характерно для временной фильтрации сигналов изображений в сканирующих ИС [6].

Модель изображающей системы и ее разрешающая способность. Предположим по аналогии с [2], что в одномерном варианте математическая модель функционирования ИС удовлетворительно представлена соотношением вида

$$\hat{B}(x) = [B(x) * h(x) + \xi(x)] * \eta(x). \quad (1)$$

Здесь  $\hat{B}(x)$  – изображение на выходе ИС;  $B(x)$  – изображение на входе ИС;  $h(x)$  – импульсный отклик искажающей системы;  $\xi(x)$  – стационарный шум с нулевым средним значением;  $B(x) * h(x) + \xi(x)$  – сформированное (искаженное) изображение;  $\eta(x)$  – импульсный отклик фильтра; символ  $*$  означает одномерную свертку. Относительно функций  $h(x)$  и  $\eta(x)$  предполагается,

что они удовлетворяют условию нормировки

$$\int h(x) dx = \int (x) dx = 1. \quad (2)$$

Предположим также, что пороговый контраст  $K$  обусловлен преимущественно зашумленностью выходного изображения, т. е. (см. [7])

$$K = \frac{M_{\text{пор}}}{k_0}, \quad (3)$$

где  $M_{\text{пор}}$  – пороговое отношение сигнал/шум;  $\frac{1}{B_\phi}$  – относительное среднеквадратическое значение шума на выходе ИС ( $\frac{1}{B_\phi}$  – среднеквадратическое значение шума на выходе ИС,  $B_\phi$  – яркость фона выходного изображения);  $k_0$  – исходный контраст. Тогда в одномерном варианте общее выражение для разрешающей способности  $R$  может быть представлено согласно [8] в следующем виде:

$$R = \begin{cases} \sup\{|\omega| \mid 0 \leq \omega \leq R_0, \inf_{\omega} G(\omega) \geq K\}, & 0 \leq K \leq 1; \\ 0, & K > 1. \end{cases} \quad (4)$$

Здесь  $\omega, \omega'$  – пространственные частоты;

$$R_0 = \sup\{|\omega| \mid 0 \leq \omega \leq \omega', \inf_{\omega} G(\omega) \geq 0\} \quad (5)$$

– предельная РС;  $G(\omega)$  – частотно-контрастная характеристика ИС.

Применительно к ИС, представленной моделью (1), с учетом (2) будем иметь

$$G(\omega) = \left| \tilde{h}(\omega) \right| \left| \tilde{\omega}(\omega) \right|, \quad (6)$$

$$\tilde{\omega}(\omega) = \int S(\omega') \left| \tilde{\omega}(\omega') \right|^2 d\omega', \quad (7)$$

где  $\tilde{h}(\omega)$ ,  $\tilde{\omega}(\omega)$  – передаточная функция искажающей системы и фильтра соответственно (преобразование Фурье от  $h(x)$  и  $(x)$  соответственно);  $S(\omega)$  – спектральная плотность шума.

При подстановке (3), (6), (7) в (4), (5) получаем

$$R = \begin{cases} \sup\{|\omega| \mid 0 \leq \omega \leq R_0, \inf_{\omega} H(\omega) \geq C \int S(\omega') \left| \tilde{\omega}(\omega') \right|^2 d\omega'\}, & \text{если } 0 \leq C \int S(\omega') \left| \tilde{\omega}(\omega') \right|^2 d\omega' \leq 1; \\ 0, & \text{если } C \int S(\omega') \left| \tilde{\omega}(\omega') \right|^2 d\omega' > 1, \end{cases} \quad (8)$$

где

$$R_0 = \sup_{\tau \in [0, \infty)} \inf_{\theta \in [0, \infty)} H(\tau, \theta);$$

$$H(\tau, \theta) = |\tilde{h}(\tau)|^2; \quad \tilde{h}(\tau) = |\tilde{h}(\tau)|^2; \quad C = \frac{M_{\text{пор}}^2}{k_0 B_{\text{ф}}}.$$

Постановка задачи. Предположим теперь, что шум белый, т. е.

$$S(\omega) = S, \quad (9)$$

а фильтр задан с точностью до параметра  $a$  ( $a > 0$ ), и при этом

$$W(\omega) = W(a); \quad (10)$$

где  $W(x)$  – некоторая заданная функция, причем  $0 < \int_0^L W(x) dx < \infty$ .

Подставив (9), (10) в (8), получим

$$R = R(a) = \sup_{\tau \in [0, \infty)} \inf_{\theta \in [0, \infty)} [H(\tau, \theta) W(a)] = \frac{L}{a}, \quad a \in L; \quad (11)$$

$$0, \quad 0 < a < L,$$

где

$$L = CS \int_0^L W(x) dx = \text{const} > 0. \quad (12)$$

Заметим, что в полученном выражении для РС  $R(a)$  неравенство  $a \in L$  опущено в силу положительности  $L$ .

В предлагаемой работе оптимизационную задачу будем решать в следующей математической постановке: требуется найти максимум функции  $R(a)$  ( $a > 0$ ), определяемой равенством (11), в предположении, что функции  $W(x)$  и  $H(\tau, \theta)$  удовлетворяют условиям:

- 1а)  $W(x)$  определена и неотрицательна для всех  $x \in (0, \infty)$ ;
- 1б)  $H(\tau, \theta)$  определена и неотрицательна для всех  $(\tau, \theta) \in (0, \infty) \times (0, \infty)$ ;
- 2а)  $W(x)$  четная;
- 2б)  $H(\tau, \theta)$  четная;
- 3а)  $W(0) = 1$ ;
- 3б)  $H(0, 0) = 1$ ;
- 4а)  $W(x)$  непрерывна в нуле;
- 4б)  $H(\tau, \theta)$  непрерывна в нуле;
- 5) для любого  $a \in L$  справедливо равенство

$$\inf_{\theta \in [0, \infty)} [H(\tau, \theta) W(a)] = \inf_{\tau \in [0, \infty)} H(\tau, \theta) \inf_{\theta \in [0, \infty)} W(a) \quad \text{для всех } \tau \in [0, \infty); \quad (13)$$

б) существует

$$\max_{x \in [0, \infty)} [x \inf_{y \in [0, \infty)} W(y)].$$

Следует заметить, что условия 1–4 по существу являются «естественными» (следуют из свойств модуля одномерного преобразования Фурье [9] и соотношения (2)) и поэтому не ограничивают сколько-нибудь значительно общность постановки данной задачи.

Решение задачи. Решение сформулированной выше оптимизационной задачи представим в виде утверждения.

Утверждение. Максимум функции  $R(a)$ , определяемой (11), при условиях 1–6 есть

$$R_{\max} = \sup_{a > 0} R(a) = \sup_{\omega > 0} \{ |H(\omega)| - 1 \}, \quad \inf_{\omega > 0} |H(\omega)| = L^{-1} \quad (14)$$

и достигается при

$$a_{\text{opt}} = x_0 / R_{\max}, \quad (15)$$

где  $x_0$  – произвольная точка наибольшего значения функции  $x \inf_{0 < y < x} W(y)$  на промежутке  $[0, \infty)$ ;  $L$  – постоянная, определяемая равенством (12).

(Доказательство утверждения приведено в приложении.)

Следствие. Если в ИС отсутствуют (пренебрежимо малы) систематические искажения, т. е.  $\tilde{h}(\omega) = H(\omega) - 1$ , то согласно (14) и (15) будем иметь

$$R_{\max} = 1/L; \quad a_{\text{opt}} = x_0(L/2).$$

Пример оптимизации параметра фильтра. Рассмотрим применение утверждения:

– импульсный отклик искажающей системы есть функция вида

$$h(x) = \begin{cases} 1/b, & |x| \leq b/2; \\ 0, & \text{в остальных случаях,} \end{cases} \quad (16)$$

где параметр  $b$  ( $b > 0$ ) означает длину промежутка усреднения;

– импульсный отклик фильтра есть функция вида

$$f(x) = \begin{cases} (1/a)\exp(-x/a), & x \geq 0; \\ 0, & x < 0. \end{cases} \quad (17)$$

Тогда

$$\tilde{h}(\omega) = \frac{\sin \omega b}{\omega b}; \quad \tilde{f}(\omega) = \frac{1}{1 + i\omega a}. \quad (18)$$

Отсюда

$$H(\omega) = \frac{\sin^2 \omega b}{(\omega b)^2}, \quad (19)$$

$$\tilde{f}(\omega) = \frac{1}{1 + 4\omega^2 a^2}. \quad (20)$$

Из (10) и (20) следует, что в данном случае

$$W(x) = \frac{1}{1 - 4x^2}, \quad (21)$$

и при этом согласно (12)

$$L = CS/2. \quad (22)$$

Заметим, что функция (18) (а значит, и функция (19)) считается доопределенной в точке  $x = 0$  значением 1. Это следует из определения одномерного преобразования Фурье и того, что функция (16) удовлетворяет условию нормировки (2). С учетом такого замечания нетрудно видеть, что функции (19) и (21) удовлетворяют условиям 1–4. Далее, поскольку функция (19) монотонно убывает на отрезке  $[0, 1/b]$ , где  $1/b$  есть ее первый положительный нуль, а функция (20) монотонно убывает на промежутке  $[0, \dots]$ , то для всех  $x \geq 0$  будут верны следующие равенства:

$$\inf_{0 \leq y \leq x} \frac{\sin^2 by}{(by)^2} \frac{1}{1 - 4x^2} = \frac{\sin^2 by}{(by)^2} \frac{1}{1 - 4x^2}, \quad 0 \leq x \leq 1/b; \quad (23)$$

$$0, \quad x > 1/b,$$

$$\inf_{0 \leq y \leq x} \frac{\sin^2 by}{(by)^2} = \frac{\sin^2 by}{(by)^2}, \quad 0 \leq x \leq 1/b; \quad (24)$$

$$0, \quad x > 1/b,$$

$$\inf_{0 \leq y \leq x} \frac{1}{1 - 4x^2} = \frac{1}{1 - 4x^2}. \quad (25)$$

Из (23)–(25) следует, что функции (19) и (21) удовлетворяют равенству (13) для любого  $a > 0$ , а значит, для этих функций условие 5 выполняется. Наконец, поскольку функция (21) монотонно убывает на промежутке  $[0, \dots]$ , то для всех  $x \geq 0$  будет верно равенство

$$\inf_{0 \leq y \leq x} W(y) = W(x) = \frac{1}{1 - 4x^2}.$$

Следовательно,

$$\max_{x \geq 0} x \inf_{0 \leq y \leq x} W(y) = \frac{1}{4}, \quad (26)$$

и при этом (единственная) точка максимума

$$x_0 = 1/2. \quad (27)$$

Отсюда вытекает, что для функции (21) выполняется условие 6.

| $b/(CS)$ | $CSR_{\max}$ | $a_{\text{opt}}/(CS)$ |
|----------|--------------|-----------------------|
| 0,1      | 0,50         | 1,00                  |
| 1,0      | 0,46         | 1,09                  |
| 3,0      | 0,35         | 1,43                  |
| 5,0      | 0,27         | 1,85                  |
| 10,0     | 0,17         | 2,94                  |

Таким образом, функции (19) и (21) удовлетворяют всем условиям утверждения. Тогда при подстановке (19), (22) и (26) в (14) получим для максимума РС рассматриваемой ИС согласно утверждению следующее выражение:

$$R_{\max} = \sup_{\omega} \left| 1 - \frac{1}{4} \frac{\sin^2 \omega b}{(\omega b)^2} \frac{CS}{2} \right|. \quad (28)$$

При этом согласно (15) и (27) оптимальный параметр фильтра

$$a_{\text{opt}} = 1/(2 R_{\max}). \quad (29)$$

Из (24) следует, что множество в фигурных скобках в (28) будет отрезком  $[0, \hat{\omega}]$ , где  $\hat{\omega}$  – решение уравнения

$$\frac{\sin^2 \omega b}{(\omega b)^2} = 2 CS \quad (30)$$

относительно  $\omega$  на отрезке  $[0, 1/b]$ . А поскольку  $\sup[0, \hat{\omega}] = \hat{\omega}$ , то с учетом (28) окончательно получаем, что максимум РС равен решению уравнения (30) относительно  $\omega$  на отрезке  $[0, 1/b]$ .

Результаты численного решения уравнения (30) для различных значений параметра  $b$  искажающей системы представлены в таблице. Там же для удобства приведены соответствующие значения оптимального параметра фильтра, рассчитанного по формуле (29).

Заключение. Выражение (8) может быть интерпретировано для двумерного случая как продольная (вдоль оси  $O_x$ ) РС ИС, импульсный отклик  $h_0(x, y)$  фильтра которой представим в виде

$$h_0(x, y) = H(x) S(y), \quad (31)$$

где  $S(y)$  –  $\delta$ -функция Дирака. При этом функции  $H(x)$  и  $S(y)$  могут быть интерпретированы как квадраты продольной частотно-контрастной характеристики искажающей системы и фильтра соответственно, а функция  $S(y)$  будет представлять собой спектральную плотность шума, проинтегрированную по переменной  $\omega_y$  (пространственной частоте вдоль оси  $O_y$ ) в пределах от  $-\infty$  до  $\infty$ .

В частности, равенство (31) будет верно для ИС, в которых осуществляется непрерывное сканирование входных изображений вдоль оси  $O_x$  со скоростью  $v$ , а возникающие при этом (на выходе искажающей системы) сиг-

налы подвергаются временной фильтрации [6]. При этом импульсному отклику  $B(t)$  временного фильтра будет соответствовать функция

$$(x) \frac{1}{B} x.$$

В рассмотренном выше примере функция (17) соответствует импульсному отклику временного RC-фильтра с постоянной времени  $a/$ .

Конкретными примерами ИС, где выполняется соотношение (31), могут служить некоторые типы сканирующих систем цифровой рентгенографии [10, 11]. Это позволяет использовать полученные в предлагаемой работе результаты (утверждение, следствие) для соответствующей оптимизации параметров временных фильтров, применяемых в данных системах.

#### ПРИЛОЖЕНИЕ

Доказательство утверждения. При подстановке (13) в (11) получим

$$R(a) \sup_{|^- 0, \inf_0 H( ) \inf_0 W(a) \frac{L}{a}, a \leq L. \quad (\text{П1})$$

Таким образом, стоящая перед нами задача заключается в отыскании максимума функции (П1) при условиях 1–4, 6.

Обозначим множество в правой части (П1)

$$X(a) \sup_{|^- 0, \inf_0 H( ) \inf_0 W(a) \frac{L}{a} \quad (a \leq L) \quad (\text{П2})$$

и множество в правой части (14)

$$X \{ |^- 0, \inf_0 H( ) \leq L \}. \quad (\text{П3})$$

Принимая во внимание условия 3а и 3б, нетрудно убедиться, что система неравенств

$$\sup_{|^- 0, \inf_0 H( ) \inf_0 W(a) \frac{L}{a}, \quad (\text{П4})$$

определяющих множество  $X(a)$  в (П2), будет эквивалентна системе неравенств

$$\sup_{|^- 0, \inf_0 H( ) a \inf_0 W(a) \leq L. \quad (\text{П5})$$

Из условий 1а и 1б следует согласно [12], что точные нижние границы  $\inf_0 H( )$  и  $\inf_0 W(a)$  как функции от аргумента  $|^-$  будут определены и неотрицательны для всех  $|^- \geq 0$ . Учитывая это и равенство

$$\{ a^- | a \leq L, |^- \geq 0 \} [0, L),$$

оценим сверху левую часть во втором неравенстве (П5):

$$\begin{aligned} & \inf_0 H(\cdot) a^- \inf_0 W(a) \quad \inf_0 H(\cdot) \sup_{\frac{a}{2} \leq L} [a^- \inf_0 W(a)] \\ & \inf_0 H(\cdot) \sup_{a^-} [a^- \inf_0 W(a)] \quad \inf_0 H(\cdot) \sup_{x \geq 0} [x \inf_0 W(y)] \\ & \inf_0 H(\cdot) \max_{x \geq 0} [x \inf_0 W(y)] \quad \inf_0 H(\cdot). \end{aligned} \quad (\text{П6})$$

Из (П6) следует, что для любого  $a \in L$  система неравенств (П5) или система неравенств (П4), что то же самое, повлечет за собой систему неравенств

$$0 \leq \inf_0 H(\cdot) \leq L^-,$$

а значит, согласно (П2) и (П3) будет верно включение

$$X(a) \subseteq X \quad \text{для всех } a \in L. \quad (\text{П7})$$

Из (П7) вытекает (см. [13])

$$R(a) = \sup X(a) = \sup X = \hat{R} \quad \text{для всех } a \in L. \quad (\text{П8})$$

Таким образом мы нашли верхнюю границу  $\hat{R}$  функции  $R(a)$  из (П1). Покажем теперь, что

$$\hat{R} = 0. \quad (\text{П9})$$

Из условий 3а и 4а следует, что для  $\epsilon = 1/2$  существует  $\delta > 0$  такое, что

$$|W(x) - 1/2| < \delta, \quad \text{если } x \in (\delta, 2 - \delta).$$

Отсюда

$$W(x) > 1/2 - \delta \quad \text{для всех } x \in [0, 2],$$

а значит, (см. [12])

$$\inf_{x \in [0, 2]} W(x) > 1/2 - \delta,$$

откуда получаем

$$\max_{x \geq 0} [x \inf_0 W(y)] \leq \frac{1}{2} \inf_{y \in [0, 2]} W(y) \leq \frac{1}{2} (1/2 - \delta) < 0. \quad (\text{П10})$$

Далее, из условий 3б и 4б следует, что для  $\epsilon = 1/2$  существует  $\delta > 0$  такое, что

$$|H(\cdot) - 1/2| < \delta, \quad \text{если } \cdot \in (\delta, 2 - \delta).$$

Отсюда

$$H(\cdot) > 1/2 - \delta \quad \text{для всех } \cdot \in [0, 2].$$



Следовательно, (см. [12])

$$\inf_{[0, 1/2]} H(\cdot) \geq 1/2,$$

а значит, (см. [13])

$$\inf_0 H(\cdot) \geq 1/2 \text{ для всех } \tau \in [0, 1/2]$$

или в силу положительности

$$\inf_0 H(\cdot) \geq 1/2 \text{ для всех } \tau \in [0, 1/2], \quad (\text{П11})$$

что то же самое. Далее, из непрерывности функции  $L^-$  в нуле имеем, что для  $\delta > 0$  (по доказанному выше) существует  $\epsilon > 0$  такое, что  $|L^-| \leq \delta$ , если  $\tau \in (0, \epsilon)$ . Отсюда

$$L^- \geq -\delta \text{ для всех } \tau \in [0, \epsilon/2]. \quad (\text{П12})$$

Из (П11) и (П12) получаем

$$\inf_0 H(\cdot) \geq L^- \text{ для всех } \tau \in [0, \epsilon_1],$$

где  $\epsilon_1 = \frac{1}{2} \min\{\epsilon, \delta\}$ . Отсюда и из (П3) следует, что  $[0, \epsilon_1] \in X$ , а значит, (см. [13])

$$\hat{R} \sup X \sup [0, \epsilon_1] \geq \epsilon_1 > 0,$$

что и доказывает справедливость неравенства (П9).

Покажем теперь, что

$$\hat{R} \leq L^-. \quad (\text{П13})$$

Из условия 3б и свойства точной нижней границы имеем

$$\inf_0 H(\cdot) \geq H(0) - 1 \text{ для всех } \tau \geq 0.$$

Из этого вытекает, что система неравенств

$$\tau \geq 0, \quad \inf_0 H(\cdot) \geq L^-,$$

определяющая множество  $X$ , повлечет за собой систему неравенств  $\tau \geq 0$ ,  $L^-$ . Следовательно, будет справедливо включение

$$X \subseteq \{\tau \geq 0, L^-\} \subseteq \{\tau \geq 0, \tau \leq L^-\} \subseteq [0, L^-],$$

а значит, (см. [13])

$$\hat{R} \sup X \sup [0, L^-] \leq L^-,$$

что в силу положительности  $L^-$  и доказывает справедливость неравенства (П13).

Докажем теперь справедливость включения

$$X \subset [0, \hat{R}). \quad (\text{П14})$$

Действительно, из условия 1б согласно [12] следует, что точная нижняя граница  $\inf_0 H(\cdot)$  как функция от аргумента  $\cdot$  будет определена, неотрицательна и будет невозрастающей при  $\cdot \geq 0$ , а значит, с учетом положительности  $L$  и функция  $f(\cdot) = \inf_0 H(\cdot) - L$  будет определена и невозрастающей при  $\cdot \geq 0$ . Отсюда и из (П3) имеем

$$X \subset \{\cdot \mid \cdot \geq 0, f(\cdot) \geq 0\}. \quad (\text{П15})$$

Так как функция  $f(\cdot)$  определена и не возрастает при  $\cdot \geq 0$ , то множество  $X$  в виде (П15) может быть согласно [14, 15] только одним из множеств вида  $[0, \hat{R})$ , где  $\hat{R} \geq 0$ , или  $[0, \hat{R}]$ , где  $\hat{R} > 0$ . Отсюда с учетом соотношений  $\sup X = \hat{R} > 0$  вытекает справедливость включения (П14).

Докажем теперь справедливость неравенства

$$x_0 / \hat{R} \leq L. \quad (\text{П16})$$

Доказано, что  $X \subset [0, \hat{R})$ . Тогда отсюда и из (П3) имеем

$$\inf_0 H(\cdot) - L \geq 0 \quad \text{для всех } \cdot \in [0, \hat{R}) \quad (\text{П17})$$

или

$$L - \inf_0 H(\cdot) \geq 0 \quad \text{для всех } \cdot \in [0, \hat{R}), \quad (\text{П18})$$

что то же самое.

При доказательстве включения (П14) было отмечено, что функция  $f(\cdot) = \inf_0 H(\cdot) - L$  определена и не возрастает при  $\cdot \geq 0$ . Следовательно, противоположная ей по знаку функция  $g(\cdot) = -f(\cdot)$ , стоящая в левой части неравенства (П18), будет определена и неубывающей при  $\cdot \geq 0$ , а значит, и на промежутке  $[0, \hat{R})$ . Кроме того, согласно (П18) функция  $g(\cdot)$  ограничена сверху нулем на промежутке  $[0, \hat{R})$ . Таким образом, согласно теореме о пределе монотонной функции [12] при  $\cdot \rightarrow \hat{R}^-$  функция  $g(\cdot)$  имеет конечный левый предел, причем

$$\lim_{\cdot \rightarrow \hat{R}^-} g(\cdot) = \lim_{\cdot \rightarrow \hat{R}^-} [L - \inf_0 H(\cdot)] = \sup_{\cdot \in [0, \hat{R})} [L - \inf_0 H(\cdot)]. \quad (\text{П19})$$

Далее, как было отмечено при доказательстве включения (П14), функция  $\inf_0 H(\cdot)$  от аргумента  $\cdot$  определена, неотрицательна и не возрастает при  $\cdot \geq 0$ . Значит, в силу положительности  $L$  функция  $\inf_0 H(\cdot)$  от аргумента  $\cdot$  будет определена, неубывающая и ограничена сверху нулем на промежутке

ке  $[0, \hat{R})$ . Отсюда по теореме о пределе монотонной функции [12] вытекает, что при  $\hat{R} \rightarrow 0$  функция  $\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)$  имеет конечный левый предел, причем

$$\lim_{\hat{R} \rightarrow 0} [\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)] = \sup_{[0, \hat{R})} [\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)]. \quad (\text{П20})$$

По доказанному  $\lim_{\hat{R} \rightarrow 0} L^- = L\hat{R}$ . В результате в силу непрерывности функции  $L^-$  получаем

$$\lim_{\hat{R} \rightarrow 0} [L^-] = L\hat{R}. \quad (\text{П21})$$

Поскольку функции  $L^-$  и  $\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)$  имеют конечные односторонние пределы при  $\hat{R} \rightarrow 0$ , то согласно [16] будем иметь

$$\lim_{\hat{R} \rightarrow 0} [L^- \inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)] = \lim_{\hat{R} \rightarrow 0} [L^-] \lim_{\hat{R} \rightarrow 0} [\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)]. \quad (\text{П22})$$

Подставляя теперь правые части равенств (П19)–(П21) в (П22), получим

$$\sup_{[0, \hat{R})} [L^- \inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)] = L\hat{R} \sup_{[0, \hat{R})} [\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)]. \quad (\text{П23})$$

Из (П18) согласно [12] следует, что

$$\sup_{[0, \hat{R})} [L^- \inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)] = 0.$$

Отсюда и из (П23) имеем

$$L\hat{R} \sup_{[0, \hat{R})} [\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)] = 0. \quad (\text{П24})$$

С другой стороны,

$$\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot) = \sup_{[0, \hat{R})} [\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot)] \text{ для всех } \hat{R} \in [0, \hat{R}). \quad (\text{П25})$$

Из (П24) и (П25) окончательно получаем

$$L\hat{R} \inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot) = 0 \text{ для всех } \hat{R} \in [0, \hat{R})$$

или

$$\inf_{[0, \hat{R})} H(\cdot) = L\hat{R} \text{ для всех } \hat{R} \in [0, \hat{R}), \quad (\text{П26})$$

что то же самое.

Пусть теперь  $x_0$  – произвольная точка наибольшего значения функции  $x_0 \inf_{y \in x} W(y)$  на промежутке  $[0, \dots)$  (по условию б такая точка существует).

Тогда

$$x_0 \inf_{y \in x_0} W(y). \quad (\text{П27})$$

Доказано, что  $\dots > 0$ , следовательно,  $x_0 > 0$ . Подставляя (П27) в (П26), получим

$$x_0 \inf_{y \in x_0} W(y) \inf_{\dots} H(\dots) \leq L\hat{R} \text{ для всех } \dots \in [0, \hat{R}). \quad (\text{П28})$$

Из условий 1а, 1б, 3а, 3б и положительности  $x_0$  имеем

$$x_0 \inf_{y \in x_0} W(y) \inf_{\dots} H(\dots) \leq x_0 \text{ для всех } \dots \in [0, \hat{R}).$$

Отсюда и из (П28) получаем  $x_0 \leq L\hat{R}$ , что и доказывает с учетом положительности  $\hat{R}$  справедливость (П16).

Докажем, наконец, что граница  $\hat{R}$  достигается при

$$a = a_0 = x_0/\hat{R}. \quad (\text{П29})$$

Поскольку доказано, что  $a_0 \leq L$ , то при подстановке (П29) в (П2) с учетом положительности  $x_0$  и  $\hat{R}$  получим

$$\begin{aligned} X(a_0) &= \dots \inf_{\dots} H(\dots) \inf_{\dots} W(a_0) \leq \frac{L}{a_0} \\ &= \dots \inf_{\dots} H(\dots) x_0 \inf_{\dots} W \frac{x_0}{\hat{R}} \leq L\hat{R} \\ &= \dots \inf_{\dots} H(\dots) x_0 \inf_{\dots} W \frac{x_0}{\hat{R}} \leq L\hat{R} \\ &= \dots \inf_{\dots} H(\dots) x_0 \inf_{\dots} W(y) \leq L\hat{R}. \end{aligned} \quad (\text{П30})$$

Так как  $x_0$  и  $\hat{R}$  положительны, то

$$0 < x_0 \frac{\dots}{\hat{R}} < x_0 \text{ для всех } \dots \in [0, \hat{R}). \quad (\text{П31})$$

Из условия 1а и положительности  $x_0$  и  $\hat{R}$  согласно [12] следует, что функция  $F(\dots) = \inf_{y \in \frac{x_0}{\hat{R}} \dots} W(y)$  будет определена, неотрицательна и будет невозраста-

ющей при  $\hat{R} = 0$ . Отсюда и из (П31) получаем

$$\inf_{y \in [x_0 - \frac{x_0}{\hat{R}}, x_0]} W(y) = \inf_{y \in [x_0 - \frac{x_0}{\hat{R}}, x_0]} W(y) \text{ для всех } \hat{R} \in [0, \hat{R}). \quad (\text{П32})$$

Как было отмечено выше, точная нижняя граница  $\inf_{x_0} H(\cdot)$  как функция от аргумента  $\hat{R}$  будет определена и неотрицательна при  $\hat{R} = 0$ . С учетом этого, неравенства (П32) и положительности  $x_0$  будем иметь

$$\inf_{x_0} H(\cdot) x_0 = \inf_{y \in [x_0 - \frac{x_0}{\hat{R}}, x_0]} W(y) = \inf_{x_0} H(\cdot) x_0 = \inf_{y \in [x_0 - \frac{x_0}{\hat{R}}, x_0]} W(y) \text{ для всех } \hat{R} \in [0, \hat{R}). \quad (\text{П33})$$

Из (П28) и (П33) следует

$$\inf_{x_0} H(\cdot) x_0 = \inf_{y \in [x_0 - \frac{x_0}{\hat{R}}, x_0]} W(y) = L \hat{R} \text{ для всех } \hat{R} \in [0, \hat{R}).$$

Отсюда и из (П30) вытекает, что  $[0, \hat{R}) \subset X(a_0)$ . Но тогда [13]

$$\sup[0, \hat{R}) \hat{R} = R(a_0) = \sup X(a_0).$$

Отсюда и из выражения (П8) получаем  $R(a_0) = \hat{R}$ . Учитывая равенство  $\sup_{a \in [0, L]} R(a) = \sup_{a \in [0, L]} R(a)$  согласно (11), окончательно имеем

$$\sup_{a \in [0, L]} R(a) = R(a_0) = \hat{R}.$$

Утверждение доказано.

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Ярославский Л. П. Введение в цифровую обработку изображений. М.: Сов. радио, 1979.
2. Обработка изображений при помощи цифровых вычислительных машин: Пер. с англ. /Под ред. Г. Эндрюса, Л. Инло. М.: Мир, 1973.
3. Прэтт У. Цифровая обработка изображений: Пер. с англ. М.: Мир, 1982. Кн. 2.
4. Обработка изображений и цифровая фильтрация: Пер. с англ. /Под ред. Г. Хуанга. М.: Мир, 1979.
5. Завьялкин Ф. М., Удод В. А. Максимальная разрешающая способность изображающих систем, достигаемая при апостериорной линейной фильтрации изображений // Автометрия. 1992. № 3. С. 75.
6. Смирнов А. Я., Меньшиков Г. Г. Сканирующие приборы. Л.: Машиностроение, 1986.
7. Гурвич А. М. Квантовые флуктуации и их роль в прикладной рентгенолюминесценции // Изв. АН СССР. Сер. физ. 1981. 46, № 5.
8. Удод В. А. Корректное формальное описание критерия пространственной разрешающей способности по Фуко // Обзорение прикл. и промышл. матем. 2002. 9, вып. 2. С. 473.

9. Макс Ж. Методы и техника обработки сигналов при физических измерениях: Пер. с франц. М.: Мир, 1983. Т. 1.
10. Недавний О. И., Удод В. А. Современное состояние систем цифровой рентгенографии (обзор) // Дефектоскопия. 2001. № 8. С. 62.
11. Недавний О. И., Удод В. А. Математическая модель многоканальных сканирующих систем цифровой рентгенографии // Контроль. Диагностика. 2002. № 2. С. 27.
12. Фихтенгольц Г. М. Курс дифференциального и интегрального исчисления. М.: Наука, 1966. Т. 1.
13. Александров П. С. Введение в теорию множеств и общую топологию. М.: Наука, 1977.
14. Колмогоров А. Н., Фомин С. В. Элементы теории функций и функционального анализа. М.: Наука, 1989.
15. Рудин У. Основы математического анализа: Пер. с англ. М.: Мир, 1966.
16. Бронштейн И. Н., Семендяев К. А. Справочник по математике для инженеров и учащихся втузов. М.: Наука, 1986.

Томский государственный университет,  
E-mail: udod@ef.tsu.ru

Поступила в редакцию  
21 марта 2003 г.