

Projet de Traitement du Signal

Segmentation d'image SAR

Rapport

Philippe TRAN BA & Élie BOUTTIER

10 juin 2012

Résumé

This report deals with a way to detect the edge using the normalized Ratio Of Exponentially Weighted Average (ROEWA) on opposite sides of the central pixel. It thus produces a map of edge with their intensity. In order to improve the result, it can be use in both direction horizontal and vertical, and the magnitude of the two components yields an edge strength map.

This edge detector can cope with the presence of speckle, which can be modeled as a strong multiplicative noise. So, It should be used for instance on SAR image. This report describe step by step the processus used in order to simulate a segmentation with MatLab.

Résumé

Ce rapport traite d'une méthode de détection de rupture utilisant le rapport des moyennes pondérées exponentiellement (ROEWA) normalisé sur chaque côté d'un pixel central. Elle permet ainsi d'obtenir une carte des ruptures en intensité. Pour améliorer son efficacité, le processus peut-être appliqué suivant plusieurs directions, par exemple horizontalement et verticalement, les différentes composantes étant ensuite moyennées quadratiquement.

Ce détecteur de rupture est particulièrement adapté pour traiter les signaux avec présence de bruit speckle multiplicatif, tel que les images radars à synthèse d'ouverture (Synthetic Aperture Radar — SAR). Ce rapport décrit étape par étape la simulation d'une segmentation sous MatLab.

Table des matières

1 Introduction

1.1 Préface

En analyse d'images, la segmentation est une étape essentielle, préliminaire a des traitements de haut niveau tels que la classification, la détection ou l'extraction d'objets. Elle consiste à décomposer une image en régions homogènes. Les deux principales approches sont l'approche région et l'approche contour. L'approche région cherche à regrouper les pixels présentant des propriétés communes tandis que l'approche contour vise à détecter les transitions entre régions. Des détecteurs efficaces ont été développés dans le cadre de l'imagerie optique, mais s'avèrent inadaptés aux images SAR de par la présence d'un bruit speckle multiplicatif.

1.2 Objectif du projet

L'objectif de ce projet est d'effectuer la segmentation d'une image radar a synthèse d'ouverture (image SAR) à l'aide d'une méthode originale de détection de ruptures appliquée successivement sur les lignes et colonnes de l'image. La méthode est issue d'une publication intitulée "An Optimal Multiedge Detector for SAR Image Segmentation" publiée en mai 1998 dans la revue IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing.

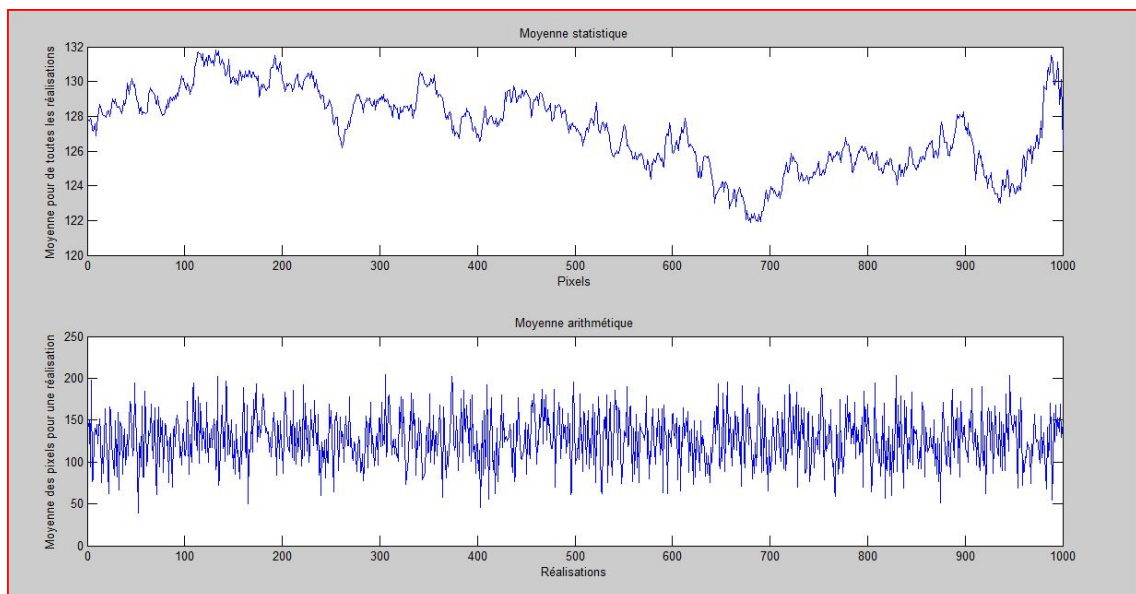
2 Génération d'une ligne d'image SAR

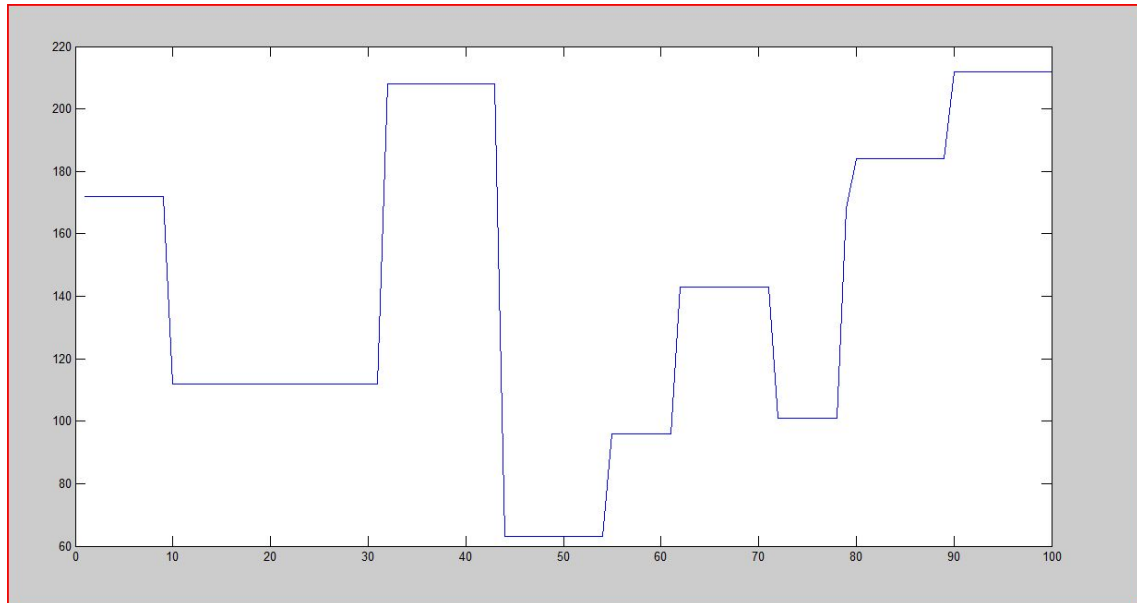
Cette partie consiste à générer des lignes d'image radar conformément au modèle proposée par l'article. La méthode de segmentation choisie sera d'abord testée sur ces lignes avant d'être appliquée à des images entières.

2.1 Ligne d'image non bruitée $R(x)$

Une ligne d'image apparaît comme une juxtaposition de segments de réflectivité constante. Elle est correctement modélisée comme un processus constant par morceaux dont les sauts d'intensité obéissent à un processus de Poisson de paramètre λ . La largeur des segments obéit alors à une loi exponentielle de paramètre λ , $\frac{1}{\lambda}$ représentant le nombre moyen de pixels séparant deux sauts d'intensité. La fonction suivante nous permet de générer une ligne d'image SAR, largeur étant sa largeur en pixel, et profondeur, le nombre de niveaux d'intensités.

```
1 function [ ligne ] = genligne( lambda , largeur , profondeur )
2 % Generation d'une ligne de pixel
3
4 ligne = zeros(1, largeur); % Preallocation de la ligne
5
6 i = 1; % Position du pixel courant
7 k = 1; % k-ieme intensite
8
9 while(i <= largeur)
10     valeur = randi(profondeur); % Generation de l'intensite
11     poisson = ceil(exprnd(1/lambda)); % Largeur de l'intensite
12     j = 0;
13     while j <= poisson && i <= largeur
14         ligne(i, i) = valeur;
15         i = i + 1;
16         j = j + 1;
17     end
18     k = k + 1;
19 end
20 end
```





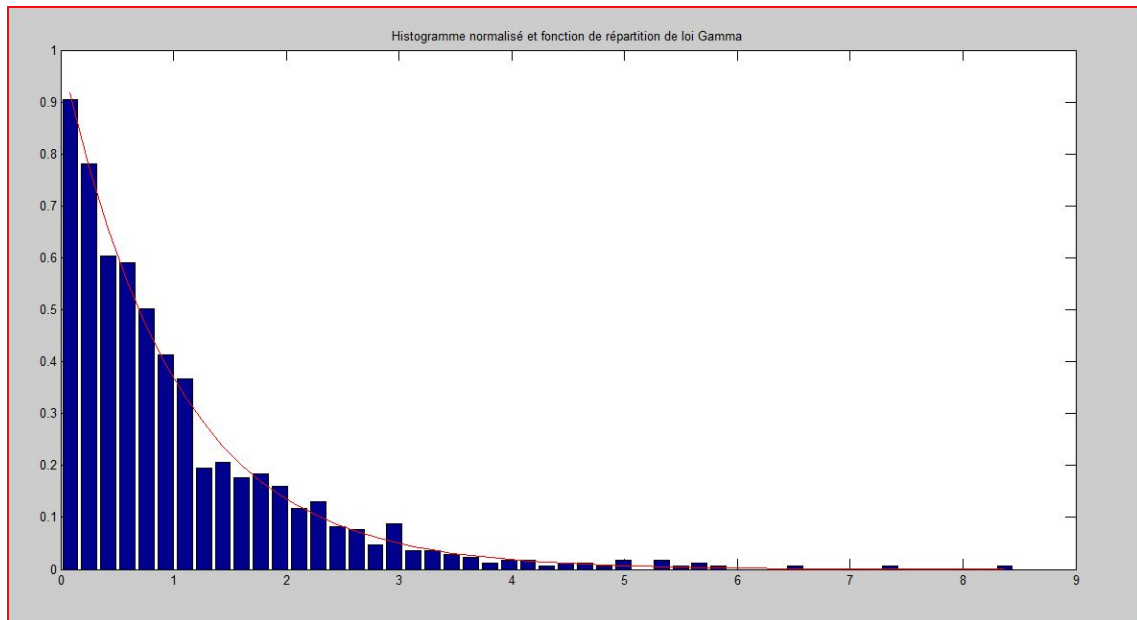
2.2 Bruit Speckle Multiplicatif $n(x)$

Pour modéliser le bruit speckle, on utilisera une suite de variables aléatoires indépendantes suivant une loi Gamma de moyenne $\mu_n = 1$ et de variance $\sigma_n^2 = 1/L$, où L correspond au nombre de vue moyennée.

```

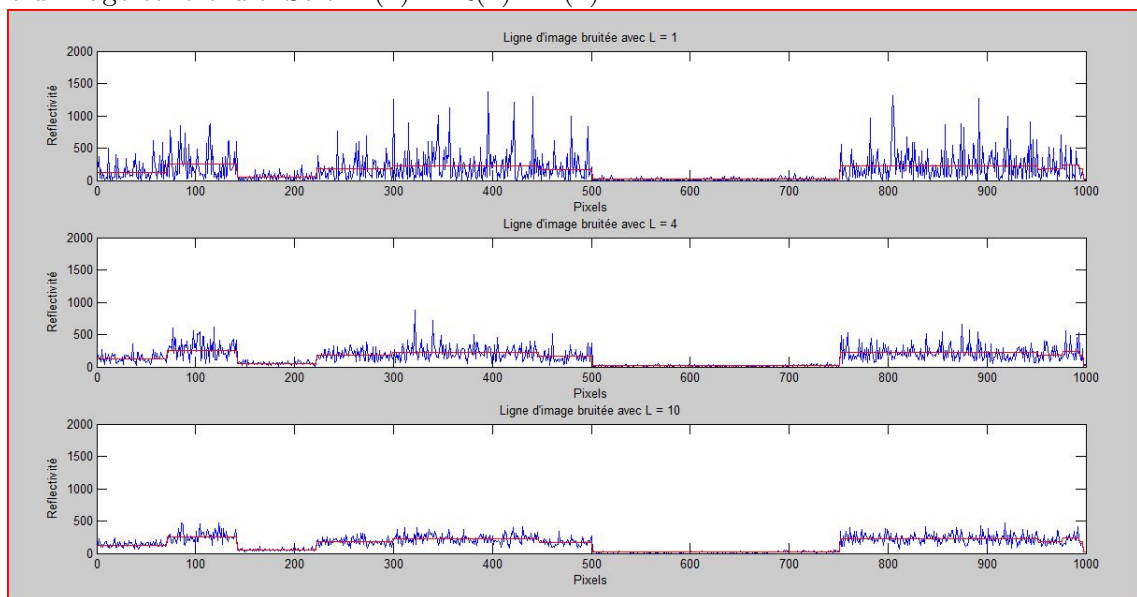
1  L = 1; % nombre de vues moyennées
2  N = 500; % nb de valeur
3  Nc = 80; % nombre de classe
4
5  %Generer l'histogramme normalise
6  bruit_mult = gamrnd(L, 1/L, 1, N);
7  [hist abs] = hist(bruit_mult, Nc);
8  bruit_th = gampdf(abs, L, 1/L);
9  Nc = 50;
10 dx = (max(bruit_mult) - min(bruit_mult)) / Nc;
11 %Affichage de l'histogramme normalise
12 figure('name', 'Bruit multiplicatif n(x)')
13 bar(abs, hist / (dx * length(bruit_mult)));
14 title('Histogramme normalise et fonction de repartition de loi Gamma')
15 hold on
16 %Affichage de la fonction de repartition theorique
17 plot(abs, bruit_th, 'r');
18
19 n = bruit_mult;

```



2.3 Ligne d'image bruitée $I(x)$

Pour obtenir une ligne d'image altérée par un bruit multiplicatif, il suffit de multiplier la ligne d'image et le bruit. Soit : $I(x) = R(x) * n(x)$.



3 Analyse Spectrale d'une ligne d'image SAR

Dans cette partie, le signal synthétique est étudié à l'aide des outils classiques d'analyse spectrale (corrélogramme, périodogramme).

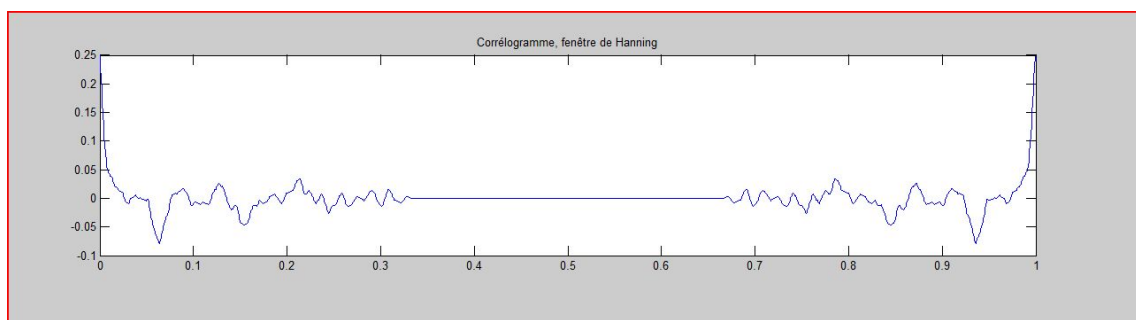
3.1 Périodogramme

```
1 function [ perio ] = periodogramme( lambda , largeur , profondeur , fenetre , bruit )
2     %Generation du periodogramme
3
4     %Generation d'une ligne
5     if nargin < 5
6         ligne = genligne(lambda , largeur , profondeur);
7     else
8         ligne = genlignebruite(lambda , largeur , profondeur , bruit);
9     end
10
11     % On rend la moyenne nulle
12     % (Pour supprimer le terme constant dans le periodogramme)
13     ligne = ligne - mean(ligne);
14
15     % Fenetrage
16     ligne = ligne .* fenetre;
17
18     % Generation du periodogramme
19     perio = (abs(fft(ligne)).^2)./ largeur;
20
21 end
```

3.2 Périodogramme cumulé

```
1 function [ p ] = periocumule( lambda , largeur , profondeur , fenetre , cumule , bruit )
2     % Creer un periodogramme cumule
3
4     p = zeros(1, largeur); % Preallocation de la memoire
5     for i = 1:cumule;
6         % Ajout d'un nouveau periodogramme
7         if nargin < 6
8             p = p + periodogramme(lambda , largeur , profondeur , fenetre);
9         else
10            p = p + periodogramme(lambda , largeur , profondeur , fenetre , bruit);
11        end
12    end
13
14    % Moyennage
15    p = p ./ cumule;
16
17 end
```

3.3 Corrélogramme



```

1 function [ corr_sym ] = correlogramme( lambda, largeur, profondeur, fenetre, zlargeur )
2
3     ligne = genligne(lambda, largeur, profondeur);
4
5     ligne = ligne .* fenetre;
6
7     corr = xcov(ligne, 'biased');
8
9     part1 = corr(1, largeur:end);
10    part2 = zeros(1, zlargeur);
11    part3 = 0;
12    part4 = part2;
13    part5 = corr(1, end-1:-1:largeur);
14
15    corr_sym = [part1 part2 part3 part4 part5];
16
17 end

```


4 Détection de Ruptures sur une ligne d'image SAR

Le détecteur ROEWA est appliqué au signal simulé. Il est basé sur des contrastes locaux de niveau radiométrique moyen.

La détection s'effectue au moyen d'une fenêtre d'analyse glissante. Une forte différence de réflectivité moyenne de part et d'autre d'un pixel permet de repérer un contour. Cette méthode, bien adaptée aux images optiques, est mise en défaut pour l'imagerie radar. La présence d'un bruit multiplicatif augmente en effet le taux de fausses détections dans les régions de forte réflectivité. Pour pallier cette limitation, l'article propose un détecteur basé non plus sur des différences, mais sur des rapports de réflectivité moyenne. En outre, les moyennes arithmétiques sont remplacées par des moyennes pondérées exponentiellement pour traiter les cas de contours multiples (présence de plusieurs contours dans la fenêtre d'analyse). Les plus proches voisins du pixel central sont ainsi favorisés aux dépens de pixels plus éloignés pouvant correspondre à un nouveau contour.

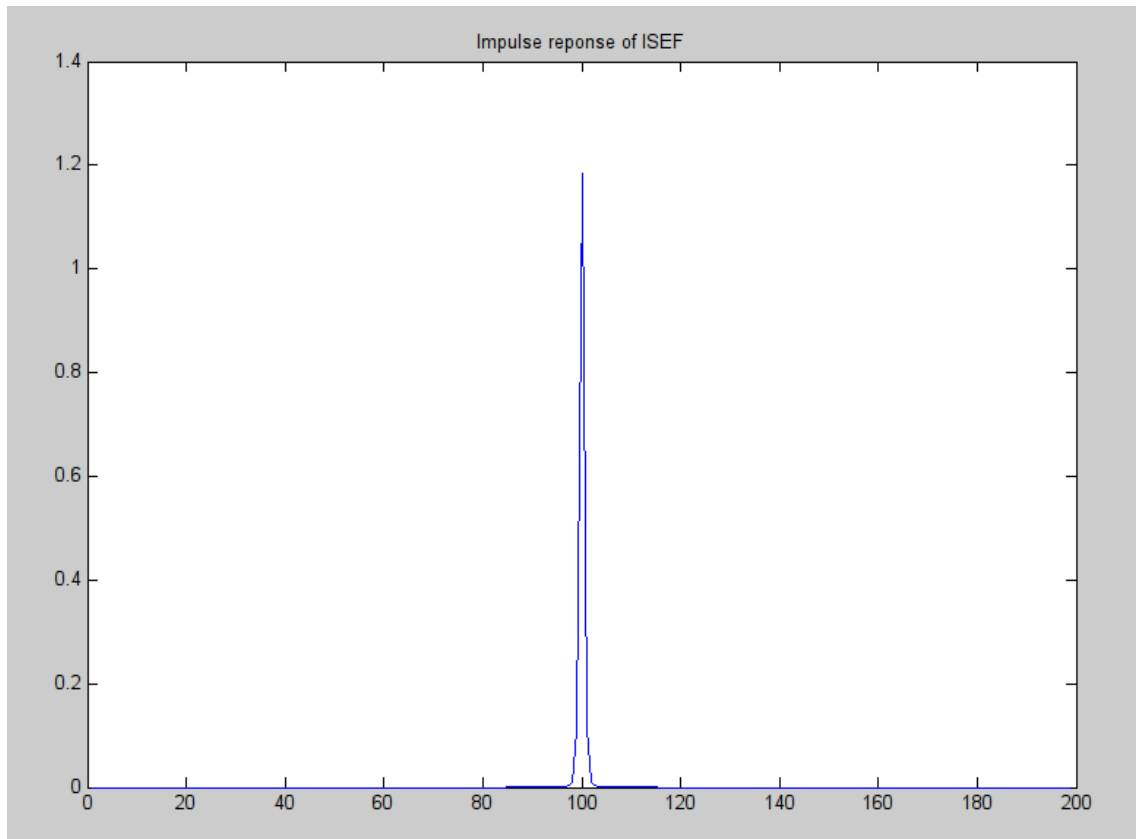
Le code MatLab ci dessous nous permet de synthétiser un filtre ISEF et de l'utiliser sur une ligne bruitée.

```
1 %
2 % Parametres
3 profondeur = 32 % Precision de la quantification
4 N = 2000 % Taille de notre ligne en pixel
5 mu = 150 % Nombre moyen de pixel entre deux ruptures d'intensite
6 lambda = 1/mu
7 L = 500 % Parametre du bruit
8
9 % Generation d'une ligne de pixels
10 ligne = genligne(lambda, N, profondeur);
11 subplot(3, 1, 1);
12 plot(ligne);
13 title('Ligne non bruitée');
14
15 % Generation du bruit de scintillement
16 bruit = gamrnd(L, 1/L, 1, N);
17 subplot(3, 1, 2);
18 plot(bruit);
19 title('Bruit de scintillement');
20
21 % Multiplication de notre ligne par le bruit
22 ligne_bruite = ligne .* bruit;
23 subplot(3, 1, 3);
24 plot(ligne_bruite);
25 title('Ligne bruitée');
26 figure;
27
28 %
29 % Parametres
30 muI = mean(ligne);
31 sigmaI = sqrt(var(ligne));
32
33 muR = muI;
34 sigmaR = (L*sigmaI^2 - muI^2) / (L + 1);
35
36 alpha = sqrt(((2*L*lambda) / (1 + (muR/sigmaR)^2)) + lambda^2);
37 C = alpha/2;
38
39 order = 199
40
41 % Generation de la reponse impulsionnelle
42 ISEF = C * exp(-alpha*abs(-(order - 1)/2:1:order/2));
43 plot(ISEF);
44 title('Impulse response of ISEF');
45
46 % Filtrage du signal. Celui-ci est alonge de la longueur du retard afin
47 % de pouvoir effectuer le filtrage jusqu'au bout.
48 ligne_debruite = filter(ISEF, 1, [ligne_bruite zeros(1, ceil(order/2))]);
```

```

50 ligne_debruite = ligne_debruite(1, ceil(order/2):end); % Suppression du retard
51 figure
52 plot(ligne_bruite, 'b');
53 hold on
54 plot(ligne_debruite, 'r');
55 title('Comparaison signal bruité et signal débruite');
56 legend('Signal bruité', 'Signal débruite');

```



Grâce au filtre ISEF, le bruit est fortement atténué et le signal est bien plus lisible. Nous allons donc pouvoir procéder à la détection de rupture par l'opérateur ROEWA noté r_{max} . Nous utilisons donc la suite du programme suivante afin de calculer le tableau des ROEWA :

```

1 %
2 % Separation des parties droite et gauche du filtre ISEF
3 ISEF1 = [ISEF(1, 1:ceil(order/2)) zeros(1, ceil(order/2))];
4 ISEF2 = [zeros(1, ceil(order/2)) ISEF(1, ceil(order/2):end)];
5
6 % Filtrage du signal par les deux filtres
7 mu1 = abs(filter(ISEF1, 1, [ligne_debruite zeros(1, floor(order/2))]));
8 mu1 = mu1(1, floor(order/2):end); % Suppression du retard
9 mu2 = abs(filter(ISEF2, 1, [ligne_debruite zeros(1, floor(order/2))]));
10 mu2 = mu2(1, floor(order/2):end); % Suppression du retard
11
12 figure;
13 subplot(5, 1, 1);
14 plot(mu1);
15 title('mu1');
16 subplot(5, 1, 2);
17 plot(mu2);
18 title('mu2');
19 subplot(5, 1, 3);
20 plot(mu1./mu2);
21 title('mu1/mu2');
22 subplot(5, 1, 4);
23 plot(mu2./mu1);
24 title('mu2/mu1');
25 subplot(5, 1, 5);
26 % Calcul de Rmax
27 rmax = max(mu1./mu2, mu2./mu1);

```

```

28 plot(rmax);
29 title('Rmax');
30
31 % Observation de Rmax superpose avec le signal bruité
32 figure;
33 plot(ligne_bruite, 'b');
34 hold on;
35 plot(rmax, 'r', 'LineWidth', 1.5);
36 legend('Signal bruité', 'Rmax');
37 hold off

```

Enfin, pour terminer, nous déterminons les ruptures à partir d'un seuil de ROEWA. Nous affichons suite au programme MatLab une figure présentant ROEWA, les ruptures détectées ainsi que le signal non bruité.

```

1 %
2 seuil = 1.2 % Seuil de detection des transitions
3
4 p = 0;
5 trans = [];
6
7 figure
8 plot(ligne, 'b', 'LineWidth', 1); % Signal non bruité
9 hold on
10 plot(rmax-2, 'r'); % Rmax (-2 pour éviter les superpositions)
11
12 for i = 2:N-1;
13     % Detection des maximums locaux
14     if rmax(i-1)<rmax(i) && rmax(i)>rmax(i+1);
15         % Verification que le maximum dépasse le seuil
16         if rmax(i) > seuil;
17             p = p+1;
18             trans(p) = i-1;
19             x = [trans(p); trans(p)];
20             y = [min(ligne(i-2:i+2)), max(ligne(i-2:i+2))];
21             line(x, y, 'color', 'g', 'LineWidth', 2)
22         end
23     end
24 end
25 legend('Signal (avant bruitage)', 'Rmax', 'Transitions');
26
27 trans

```

5 Détection de Ruptures sur une image TEST

La segmentation d'une image est réalisée en plusieurs étapes. Les ruptures sont détectés successivement en ligne et en colonne de façon à créer une carte des contours délimitant les régions de radiométrie différente.

La détection de contours sur une image est réalisée en deux temps. Le détecteur ROEWA est d'abord appliqué successivement à chaque ligne de l'image, préalablement lissée dans la direction opposée, pour obtenir la carte horizontale des contours $r_X(x, y)$. En opérant de façon similaire dans la direction verticale, la carte verticale des contours est construite. Ces deux composantes peuvent alors être combinées pour former la carte des contours en deux dimensions :

$$r_{2D}(x, y) = \sqrt{r_X^2 + r_Y^2}$$

6 Conclusion