# WorkShop 8: ImageProcessing

Dr. Ekapol Chuangsuwanich

2110101 ComProg SEC 5

## **TODAY**

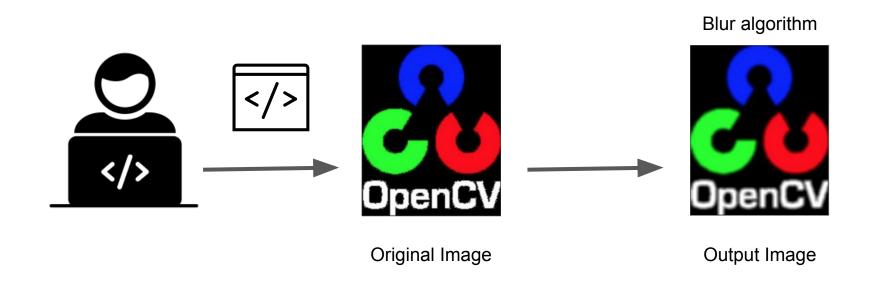
### **Our Topics**

- Digital Image Processing
- Application
- Machine Vision
- Image Representation
- Image Data
- Picture Element (Pixel)
- Spatial Resolution
- Image Cropping

- Image Scaling
- Colors
- Greyscale
- Image negetive
- Sepia
- Convolution
- Workshop (Find distance)

## **Digital Image Processing**

**Digital image processing** is the use of computer algorithm to perform image processing on digital images.



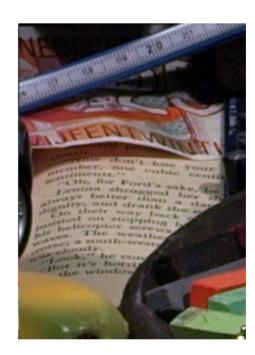
## **Digital Image Processing**

## Why do we need image processing?

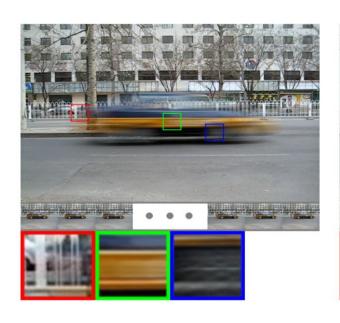
- To enhance pictorial information for human perception.
- To build autonomous vision machines for various applications.
- To make storage and transmission more efficient.

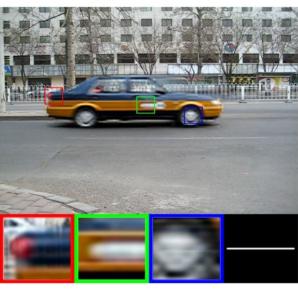
## **Image Enhancement**





# **Motion Deblurring**

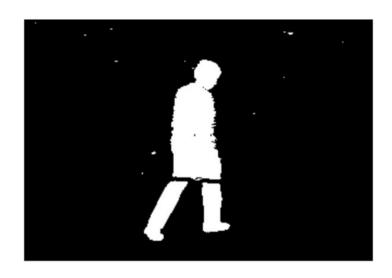


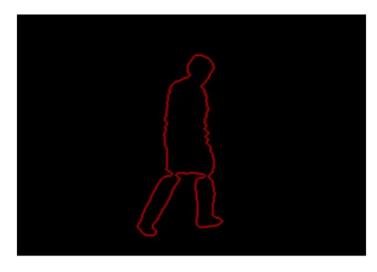


## **Contrast Enhancement**

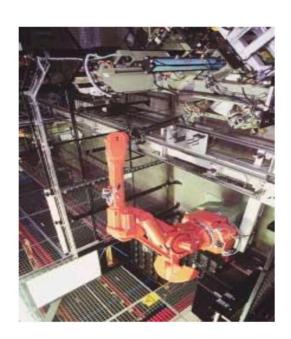


## **Boundary Detection**





## Vision-guided robots assemble wheel parts

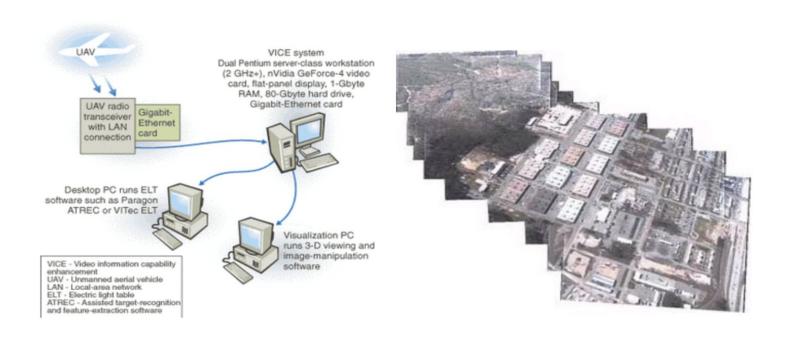


Vision system grades moving food products



Camera Buffer

## Airborne imager tracks targets

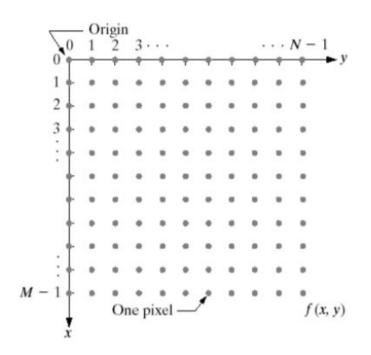


## **Smart Vehicles**





## **Image Representation**



## นิยาม

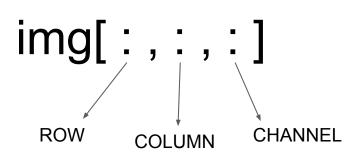
- "ภาพ" (Image) : ฟังก์ชันสองูมิตุิ f(x,y) โดยที่
  - o x และ y เป็นพิกัดเชิงพื้นที่ (spatial cooordinates)
  - ⊃ ขนาดข้องฟังก์ชัน f คือ "ความเข้มของจุดภาพ" (intensity) หรือ gray level ของจุด x,y นี้
- "ภาพดิจิทัล" (Digital Image) : x,y,f are finite and discrete

## **Image Data**

หากต้องการนำข้อมูลประเภท "ภาพ" มาใช้ในการประมวลผล ข้อมูลภาพจะถูกเก็บอยู่ในรูปแบบของ numpy array



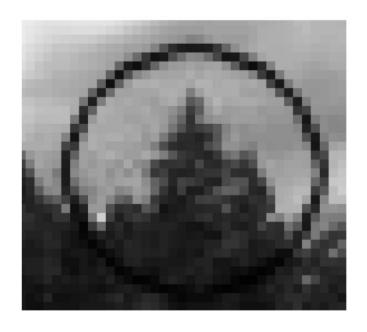




โดยทั่วไปค่าของสีในแต่ละ pixels จะถูกเก็บเป็นจำนวนเต็ม ที่มีค่าอยู่ระหว่าง 0 - 255

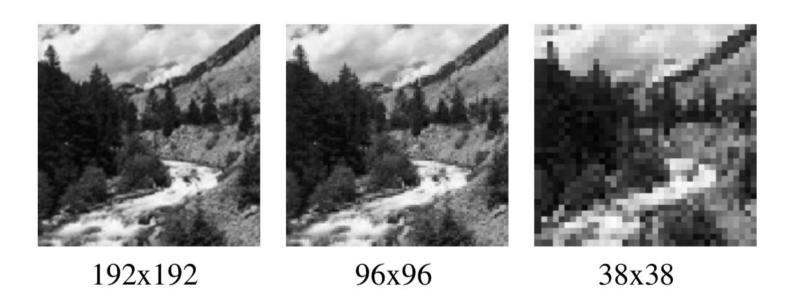
# Picture Element (Pixel)





## **Spatial Resolution**

A measure of the smallest discernible detail in an image



## **Image Cropping**



บน ล่าง ซ้าย ขวา
img[10:230, 30:1200, : ]

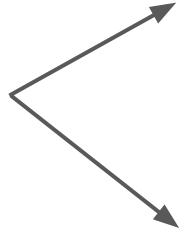
เราสามารถเลือก Crop ภาพได้ตามที่ต้องการ

โดยกำหนดจุดเริ่มต้นและสิ้นสุดของ Row และ Column

# Image Scaling







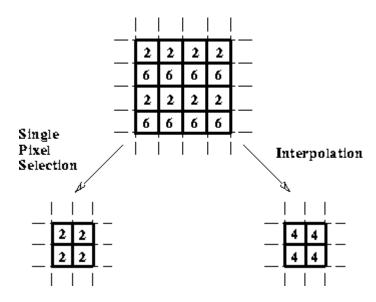
Scale Up 200%





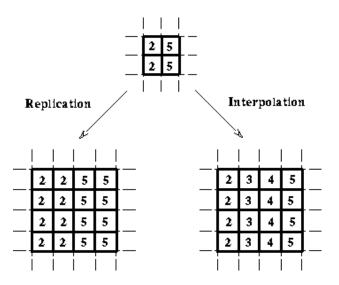
Scale down 50%

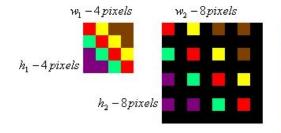
## Scale-Down

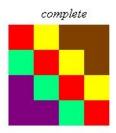


In workshop we will use Interpolation algorithm by convolve2d.

# Scale-Up







In work shop we will use Replication

## Colors

- Our vision and action are influenced by an abundance of geometry and color information.
  - Traffic light
  - Search for a car in the parking lot.
- In the past, color image processing was limited, it has gained importance in recent years.

## **Colors Perception**

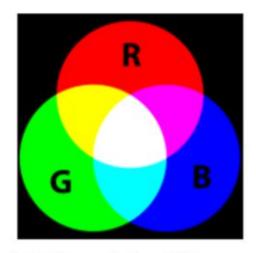
- Color perception depends on both
  - the physics of light
  - complex processing by the eye-brain to integrate stimulus' properties with experience



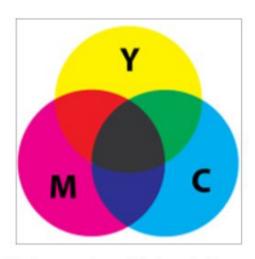


Pictures from Shapiro and Stockman's book

# **Colors Systems**



Additive Color Mixture



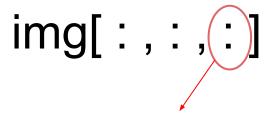
Subtractive Color Mixture

# **Colors Image**

ภาพสีทั่วไปจะเกิดจากการผสมสีระหว่าง R(แดง) G(เขียว) และ B(น้ำเงิน)

ในค่าที่แตกต่างกันจนเกิดเป็นภาพ











- 0 หมายถึง สีแดง
- 1 หมายถึง สีเขียว
- 2 หมายถึง สีน้ำเงิน

# **Greyscale**

นอกจากภาพสีแล้วก็ยังมีภาพขาวดำ ซึ่งมีลักษณะการเก็บข้อมูลคล้ายๆ ภาพสี กล่าวคือเป็น Numpy array เหมือนกัน เพียงแต่ Channel สีทีเพียงแค่ช่องเดียว เรียกว่าภาพ Greyscale



สำหรับค่าสีของภาพ Greyscale

0 คือ สีขาว

1 - 254 คือ สีเทาไล่ระดับตามความเข้ม

255 คือ สีดำ

## Greyscale

#### การแปลงภาพสีให้เป็นภาพขาวดำด้วยวิธีการเฉลี่ยสี



เป็นการแปลงภาพสีที่มี 3 channel ให้เหลือเพียง 1 channel

$$Gray[i] = (R[i] + G[i] + B[i]) / 3$$

## Greyscale

#### การแปลงภาพสีให้เป็นภาพขาวดำด้วย วิธีการคูณด้วยค่าคงที่เฉพาะตัว



การแปลงภาพสีเป็นภาพขาว-ดำด้วยวิธีการเฉลี่ยค่าสี เป็นวิธีที่อาจจะทำให้เกิดความคลาดเคลื่อนของสีที่แสดงผลได้ (อาจไม่มีเห็นความแตกต่างมากนัก)

วิธีที่ทำให้ได้ค่าสีที่ตรงคือการคูณด้วยค่าคงที่แล้วหาผลรวม



## **Image Negative**

• ภาพลบ (negative image) ที่มีสเกลสีเทาอยู่ระหว่างค่า [0,L-1] หาได้โดยใช้ negative transformation function

$$s = L - 1 - r$$





# Sepia



เป็นการ process ภาพให้ภาพธรรมดาของเรา ให้เป็นภาพสี Sepia ซึ่งทำให้อารมณ์ภาพดูเหมือนภาพเก่าๆ

R' = np.minimum(1.0, 0.393R + 0.769G + 0.189B)

G' = np.minimum(1.0, 0.349R + 0.686G + 0.168B)

B' = np.minimum(1.0, 0.272R + 0.534G + 0.131B)

## Convoluted

# การทำคอนโวลูชัน (convolution)

$$w(x, y) + f(x, y) = \sum_{s=-a}^{a} \sum_{t=-b}^{b} w(s, t) f(x-s, y-t)$$

• โดยที่ w(x,y) คือ ตัวพรางขนาด  $m \ge n$  f(x,y) คือ ภาพนำเข้า a = (m-1)/2 และ b = (n-1)/2

## Convoluted

# ตัวพราง ( Mask / Kernel )

- A mask is a set of pixel positions and corresponding values called weights.
- Each mask has an origin.

1	1	1
1	1	1
1	1	1

1	2	1
2	4	2
1	2	1

• Applying a mask on a  $M \times N$  image (I) yields a  $M \times N$  output image (J).

## Convoluted

#### INPUTS

#### FILTERS ("MAGNIFYING GLASSES")

#### CONV 1

#### R - Red channel



#### Weights 1 Red to feature map 1

0	1	1
1	1	-1
1	-1	-1

#### From Red



$$= \frac{(0 \times 0) + (0 \times 1) + (2 \times 1) +}{(0 \times 1) + (2 \times 1) + (2 \times -1) +} = \frac{0 + 0 + 2 +}{0 + 2 + (-2) +} = \frac{2 +}{0 +}$$
$$\frac{(0 \times 1) + (2 \times -1) + (1 \times -1)}{(0 \times 1) + (2 \times -1) + (1 \times -1)} = \frac{0 + 0 + 2 +}{0 + 2 +} = \frac{2 +}{0 +}$$
9 multiplications for 1 layer

#### R - Red channel



#### Weights 1

Red to feature map 1

Α	В	С
D	Ε	F
G	н	T

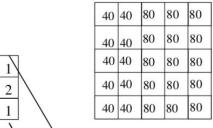
#### From Red





9 multiplications for 1 layer

## **Applying Masks to Images**



80

40 40

40 40

80

T .	•	T
Inniif	image	•
mout	mage	

Apply mask to every	pixels,
e.g., at I(0,0)	

J(0,0) = 40*1 + 40*2 + 80*1
+ 40*2 + 40*4 + 80*2 + 40*1
+ 40*2 + 80*1 = <b>800</b>

0 1280	113	800	
0 1280	112	800	
0 1280	112	800	
0 12	112	800	

Mask

Temporary image *J* 

#### INPUTS

(Height x Width) x Depth (RGB)

(5 x 5) x 3

Stride = # of pixels to move glass Stride = 1

No padding

#### Start

#### R - Red channel

			1000	
0	0	2	0	2
0	2	2	1	1
0	2	1	2	1
0	2	1	1	0
2	0	2	0	0

#### G - Green channel

C	2	2	1	
1	1	1	0	B
C	0	0	0	
2	1	1	0	ì
2	2	1	0	

#### B - Blue channel

0	2	1	1	0
1	2	0	2	1
2	1	0	0	1
1	1	1	2	1
1	2	1	2	1

# Applying Masks to Images with padding

40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80

1	2	1
2	4	2
1	2	1

## Input image I

Mask

40	40	40	80	80	80	80
40	40	40	80	80	80	80
40	40	40	80	80	80	80
40	40	40	80	80	80	80
40	40	40	80	80	80	80
40	40	40	80	80	80	80
40	40	40	80	80	80	80

Create a virtual image by expand top&bottom rows and left&right columns

Padding can be any value depend on each task.

Virtual image

INPUTS
(Height x Width) x Depth (RGB)
(5 x 5) x 3
Stride = # of pixels to move glass
Stride = 1
Zero nadding

#### 1. Start

R - Red channel

it ited citatine						
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	2	0	2	0
0	0	2	2	1	1	0
0	0	2	1	2	1	0
0	0	2	1	1	0	0
0	2	0	2	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

G - Green channel

5	G - Green Channel								
	0	0	0	0	0	0	1		
	0	0	2	2	1	0	Ì		
	0	1	1	1	0	0	1		
	0	0	0	0	0	1	Ì		
	0	2	1	1	0	0	3		
	0	2	2	1	0	2	(		
	0	0	0	0	0	0	Ì		

B - Blue channel

B - Blue Channel							
0	0	0	0	0	0	0	
0	0	2	1	1	0	0	
0	1	2	0	2	1	0	
0	2	1	0	0	1	0	
0	1	1	1	2	1	0	
0	1	2	1	2	1	0	
0	0	0	0	0	0	0	

## Normalization

40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80

1	2	1
2	4	2
1	2	1

Input image I

Mask

640	800	1120	1280	1280
640	800	1120	1280	1280
640	800	1120	1280	1280
640	800	1120	1280	1280
640	800	1120	1280	1280

Normalize the image J by dividing by sum of the weights (16) to obtain J'

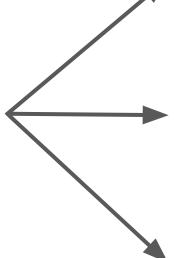
40	50	70	80	80
40	50	70	80	80
40	50	70	80	80
40	50	70	80	80
40	50	70	80	80

Temporary image

Normalized Output image *J*'

# **Convoluted Output**











# with kernel [[1/9, 1/9, 1/9], 1/9, 1/9, 1/9], [1/9, 1/9, 1/9]]

with kernel [[1, 1, 1], [1, -8, 1], [1, 1, 1]]

with kernel [[1, 1, 1], [1, -8, 1], [1, 1, 1]] with negative input

## Workshop

## Find Distance : การหาระยะห่างระหว่างกล่อง

