# Traitement des Images Numériques

Traitements locaux 2017-2018

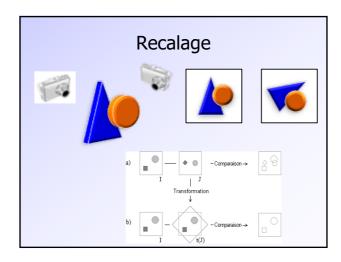


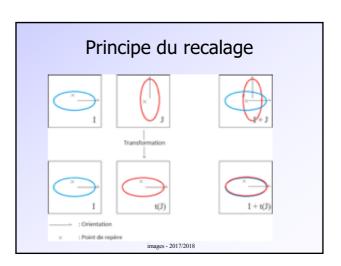
# Contours par différence

images - 2017/2018

# Recalage

- Images prises à des instants différents
- Images prises dans des conditions différentes (ajout de produits de contraste)
- Images prises avec des modalités différentes
  - images anatomiques
  - images fonctionnelles
- Recherche d'une transformation





# Recalage

- Choix de points d'appui
  - Artificiels
  - Liés à la scène (coins , luminosité)
- Choix d'une famille de transformations
  - Transformation affine  $\rightarrow$  6 paramètres
- Résolution
  - Exacte à l'aide de 3 points
  - Régression → robustesse

images - 2017/2018

## Recalage

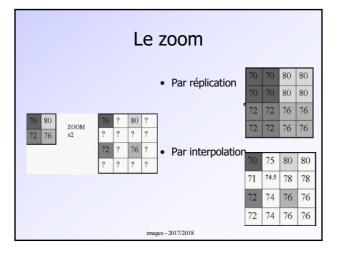
- Une forme contenue dans une image par superposition
  - Des centres de gravité
  - Des axes principaux d'inertie vecteurs et valeurs propres de la matrice d'inertie
- Translation et rotation de manière explicite

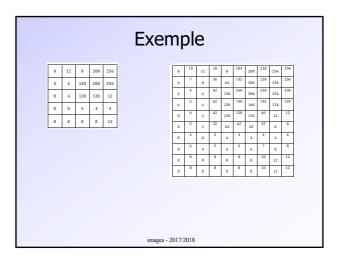
images - 2017/2018

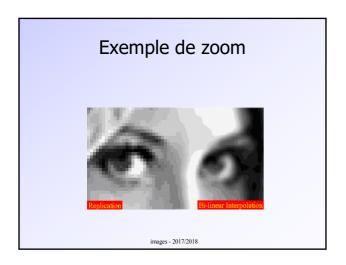
### Méthodes locales

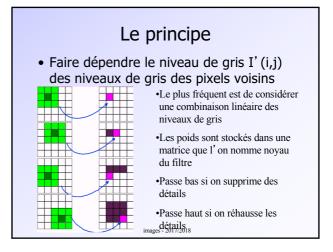
### Méthodes locales

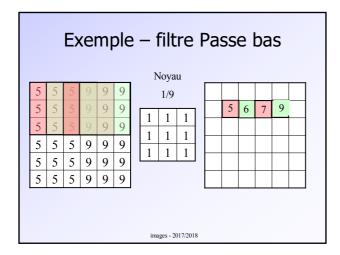
- Les transformations ponctuelles ne tiennent pas compte des positions
- Ni de l'environnement du pixel
  - un voisinage
  - toute l'image → méthode globale

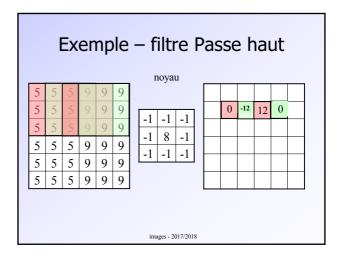


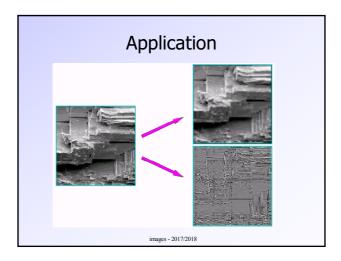










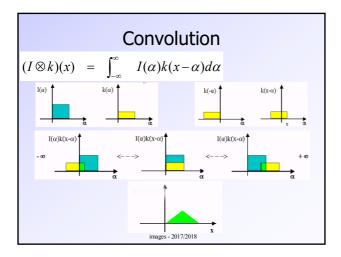


### Un outil: la convolution

 Un opérateur produit dans l'espace des fonctions

$$(f,g) \to h$$
  
 $(f \otimes g)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x-t)g(t)dt$ 

- la convolution est commutative
- f la fonction ou l'image initiale
- g un motif de référence
- h l'image transformée



### Convolution discrète

$$f \otimes g(i,j) = \sum_{\alpha = -\infty}^{+\infty} \sum_{\beta = -\infty}^{+\infty} f(i - \alpha, j - \beta) \cdot g(\alpha, \beta)$$

- Une image a un support borné et est définie par une matrice de valeurs (f<sub>ij</sub>)<sub>ij</sub> où i est l'indice de ligne et j indice de colonne
- Si le support de la fonction de référence est un carré de côté 2p+1 centré à l'origine

l'origine  $f \otimes g(i,j) = \sum_{\alpha=-p}^{+p} \sum_{\beta=-p}^{+p} f_{i-\alpha,j-\beta} \cdot g(\alpha,\beta) = \sum_{\alpha=-p}^{+p} \sum_{\beta=-p}^{+p} f_{i-\alpha,j-\beta} \cdot a_{\alpha,\beta}$ 

images - 2017/2018

### Définition d'un traitement

- Choix d'un voisinage
  - Sa forme
  - Sa taille p
- Choix de la fonction de référence, des coefficients a<sub>ij</sub> qui définissent un masque de convolution

$$\begin{array}{c} \bullet \ \ Q_{ij} \! = \! a_{00} P_{ij} \ + \ a_{10} \ P_{i-1,j} \ + \ a_{11} \ P_{i-1,j-1} \ + \ a_{01} \ P_{i,j-1} \ + a_{-11} \\ P_{i+1j-1} \ + \ a_{-10} \ P_{i+1j} \ + a_{-1-1} \ P_{i+1j+1} \ + a_{0-1} \ P_{i,j+1} \ + \ a_{1-1} \ P_{i-1,j-1} \\ 1j+1 \ \qquad a_{-11} \ a_{01} \ a_{11} \\ a_{-10} \ a_{0,0} \ a_{10} \\ a_{-1-1} \ a_{0-1} \ a_{0-1} \\ & \qquad a_{1-1} \\ & \qquad a_{0-1} \ a_{0-1} \end{array}$$

### Filtres de convolution

- · Taille du masque
- Traitement linéaire
- Détermination automatique de l'opérateur en fonction de l'objectif
- Parallélisable
- L'image transformée s'écrit :

$$I' = I \otimes m$$