Traitement des Images Numériques

Traitements ponctuels - locaux 2021-2022

Recalage

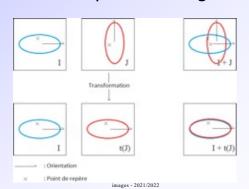
- Images prises à des instants différents
- Images prises dans des conditions différentes (ajout de produits de contraste)
- Images prises avec des modalités différentes
 - images anatomiques
 - images fonctionnelles
- Recherche d'une transformation

images - 2021/2022

1

2

Principe du recalage



Recalage

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

images - 2021/2022

3

4

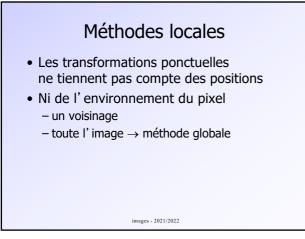
Recalage

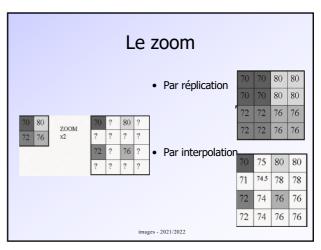
- Une forme contenue dans une image par superposition
 - Des centres de gravité
 - Des axes principaux d'inertie vecteurs et valeurs propres de la matrice d'inertie
- Translation et rotation de manière explicite

images - 2021/2022

Méthodes locales

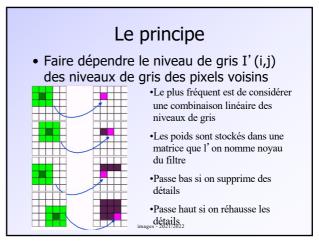
5 6



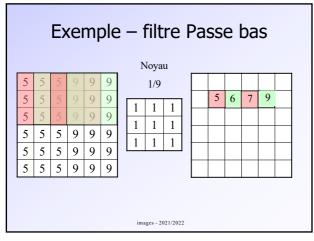


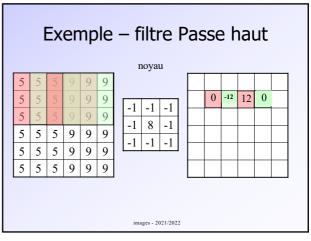
7 8



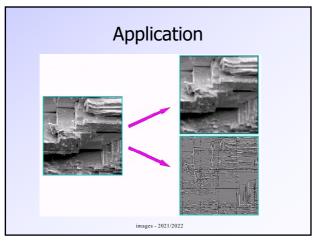


9 10





11 12



Un outil: la convolution

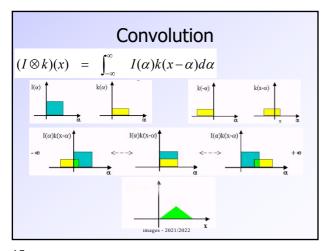
• Un opérateur produit dans l'espace des fonctions

$$(f,g) \to h$$

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

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

13 14



Convolution discrète

$$f \otimes g(i,j) = \sum_{\alpha} \sum_{\alpha=1}^{+\infty} f(i-\alpha, j-\beta) \cdot g(\alpha, \beta)$$

- Une image a un support borné et est définie par une matrice de valeurs (fij)ij 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 I' origine $f \otimes g(i,j) = \sum_{\alpha=-p}^{+p} \sum_{\beta=-p}^{+p} f_{i-\alpha,j-\beta} \cdot g(\alpha,\beta) = \sum_{\alpha=-p}^{+p} \sum_{\beta=-p}^{+p} f_{i-\alpha,j-\beta} \cdot a_{\alpha,\beta}$

15 16

Définition d'un traitement

- Choix d'un voisinage
 - Sa forme
 - Sa taille p ou (2p+1)
- Choix de la fonction de référence, des coefficients aii qui définissent un masque de convolution

Filtres de convolution

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

$$I' = I \otimes m$$

images - 2021/2022

Lissage

• Remplacer le niveau de gris d'un pixel par la moyenne des niveaux des pixels voisins

$$\frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

• La somme des coefficients est égale à 1 pour conserver la dynamique de l'image

images - 2021/2022

Régularisation

- Défocalisation de l'objectif fonction de la taille du filtre – dégradation des contours
- Diminution de l'effet de flou

$$\frac{1}{10} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{16} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

19

20

Composition

• Filtre moyenneur et filtre de contour

$$m \otimes g$$

$$\begin{bmatrix}
1 & 1 & 1 \\
1 & 1 & 1 \\
1 & 1 & 1
\end{bmatrix} \qquad
\begin{bmatrix}
1 & 1 & 1 \\
0 & 0 & 0 \\
-1 & -1 & -1
\end{bmatrix}$$

images - 2021/2022