# Traitement d'Images Numériques - TP6 Contours

Daniel Felipe González Obando dgonzale@pasteur.fr



### Code pour le TP6

Code pour TP <a href="https://github.com/danyfel80/descartes-image-L3-2019">https://github.com/danyfel80/descartes-image-L3-2019</a>

#### Exercice 1 - Détection de contours

- Testez le code de le plugin Convolve2 disponible sur le projet convolution.
- Vous pouvez utiliser l'image
   LenaGray pour essayer ce plugin
- Quel filtre est appliqué sur l'image ?







#### Exercice 2 – Filtre Sobel

- Le filtre sobel est calculé par la norme de la somme composants de différenciation en X et Y.
- Utilisez le code du plugin Convolve2 pour créer un nouveau plugin qui calcule le résultat d'appliquer le filtre Sobel sur une image.

$$\mathbf{G}_x = egin{bmatrix} +1 & 0 & -1 \ +2 & 0 & -2 \ +1 & 0 & -1 \end{bmatrix} * \mathbf{A} \quad ext{and} \quad \mathbf{G}_y = egin{bmatrix} +1 & +2 & +1 \ 0 & 0 & 0 \ -1 & -2 & -1 \end{bmatrix} * \mathbf{A}$$

$$\mathbf{G}=\sqrt{{\mathbf{G}_x}^2+{\mathbf{G}_y}^2}$$





## Exercice 3 - Filtre Sobel et détection de directions

- Les composants de différenciation en X et Y peuvent servir pour détecter les directions des contours sur une image en utilisant l'arc tangent.
- Créez un nouveau plugin qui les directions des contours sur une image en utilisant le filtre Sobel.

$$\mathbf{G}_x = egin{bmatrix} +1 & 0 & -1 \ +2 & 0 & -2 \ +1 & 0 & -1 \end{bmatrix} * \mathbf{A} \quad ext{and} \quad \mathbf{G}_y = egin{bmatrix} +1 & +2 & +1 \ 0 & 0 & 0 \ -1 & -2 & -1 \end{bmatrix} * \mathbf{A}$$

$$oldsymbol{\Theta} = ext{atan}igg(rac{\mathbf{G}_y}{\mathbf{G}_x}igg)$$



