



Universidade Estadual de Londrina

Departamento de Computação

**Programa de Mestrado em**  
**Computação**

**Módulo 7 – Transformada Hotelling**  
**(PCA-KLT)**

Autor: Prof. Dr. Alan Salvany Felinto

email: alan@uel.br

(2017)



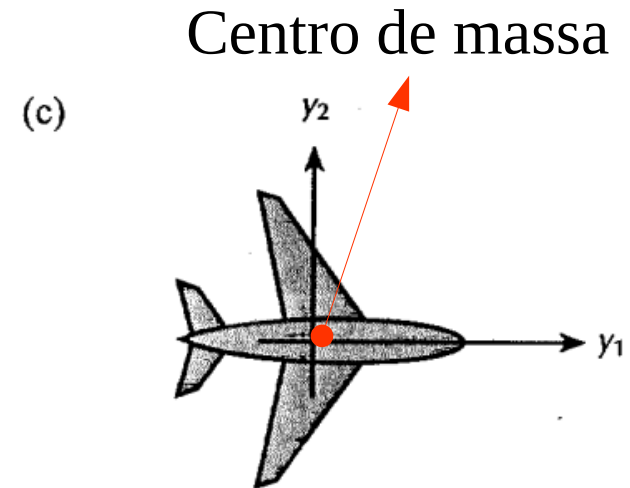
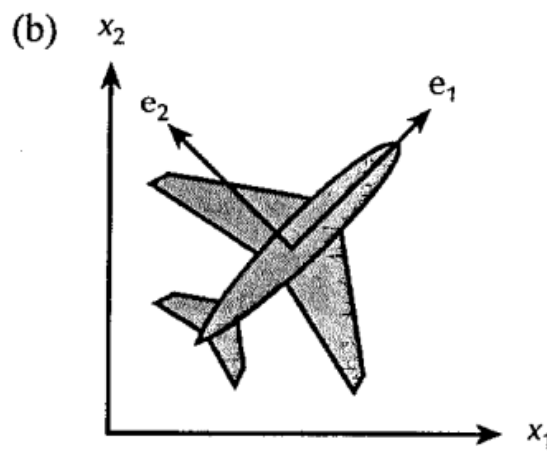
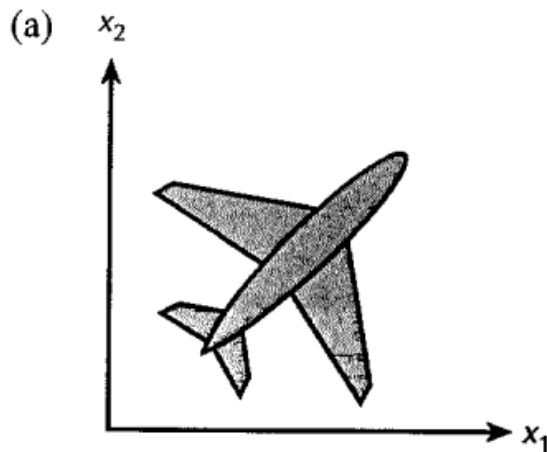
# Sumário

- Estudo de Caso
- Média
- Matriz de Covariância
- Autovalor e autovetor
- Matriz mudança de Base
- Transformada de Hotelling, PCA ou Karhunen-Loeve (KLT)
- Exercícios
- Referências Bibliográficas



# Estudo de Caso

Matriz mudança de base de tal forma que alinhe os dados na direção de maior dispersão.



Considere um conjunto de vetores:

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

Para o estudo de caso, considere as coordenadas dos pixels na imagem,  
 $\mathbf{x} = (\text{coordenada } x_1, \text{coordenada } x_2)^T$



# Valor Esperado

Cálculo do valor médio:

Onde  $M$  é a quantidade de amostras. No caso exposto, é a quantidade de pixels na imagem. Portanto  $\mathbf{m}_x$  no estudo de caso é o centro de massa (baricentro) do objeto de interesse.

$\mathbf{m}_x = (\text{média em } x_1, \text{média em } x_2).$

$\mathbf{m}_x = \text{valor esperado}$

$$\mathbf{m}_x = E\{\mathbf{X}\} \quad \left\{ \quad \mathbf{m}_x = \frac{1}{M} \sum_{k=1}^M \mathbf{x}_k \right.$$

Para conhecer o comportamento das medidas calcula-se a matriz de covariância, que contem as variância e as covariâncias dos dados.

Podemos construir a matriz Covariância utilizando  $\mathbf{m}_x$ :

$$\mathbf{C}_x = \frac{1}{M} \sum_{k=1}^M \mathbf{x}_k \mathbf{x}_k^T - \mathbf{m}_x \mathbf{m}_x^T$$



# Exemplo Numérico

Propriedades:

- A matriz de covariância é simétrica.
- Se a matriz de Covariância<sub>(n×n)</sub> for real e simétrica, existirá  $n$  autovalores associados a  $n$  autovetores [Noble 1969].



# Transformada

Se  $Cx$  é real e simétrica então existe  $n$  autovetores ortonormais, associado a  $n$  autovalores

## Autovetor e Autovalor

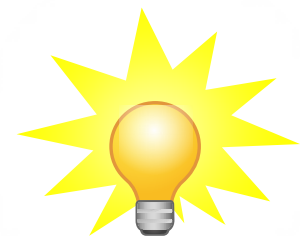
$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T\vec{v} = \lambda\vec{v} \quad (1)$$

$$\det(M - \lambda I) = 0 \quad (2)$$

Bhaskara

$$x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$



- 1) Calcule o autovalor utilizando a EQ 2.
- 2) Com o autovalor calculado encontre o autovetor utilizando a EQ 1.



# Calculo do autovalor e autovetor

.....



# Transformada de hotelling

Como  $C_x$  é real e simétrica é possível calcular  $n$  autovetores ortonormais.  
Crie uma matriz  $A$ , sendo que as linhas são os autovetores ordenadas de maneira decrescente de acordo com os autovalores correspondentes

$$y = A(x - m_x)$$

$$m_y = 0$$

$$C_y = AC_x A^T$$

Transformada de Hotelling  
**(obtenção da rotação do estudo de caso)**

Como as linhas de  $A$  são vetores ortonormais então:  $A^{-1} = A^T$

$$C_y = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & & 0 \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_n \end{bmatrix}$$

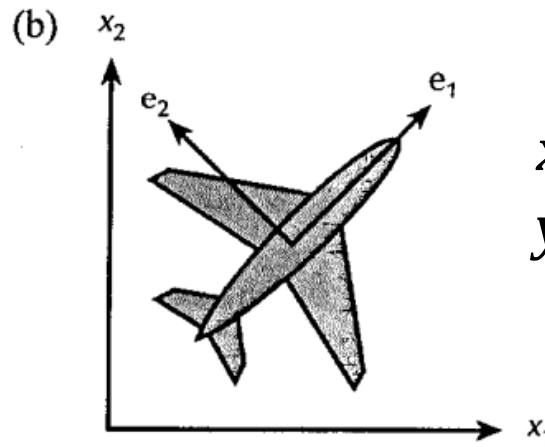
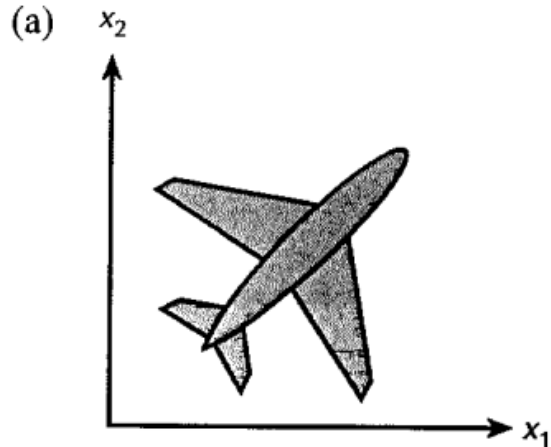
$x = A^T y + m_x$  → Transformada inversa

Matriz de covariância com variáveis descorrelacionadas (Valores zeros fora da diagonal principal), formada pelos autovalores em ordem decrescente.

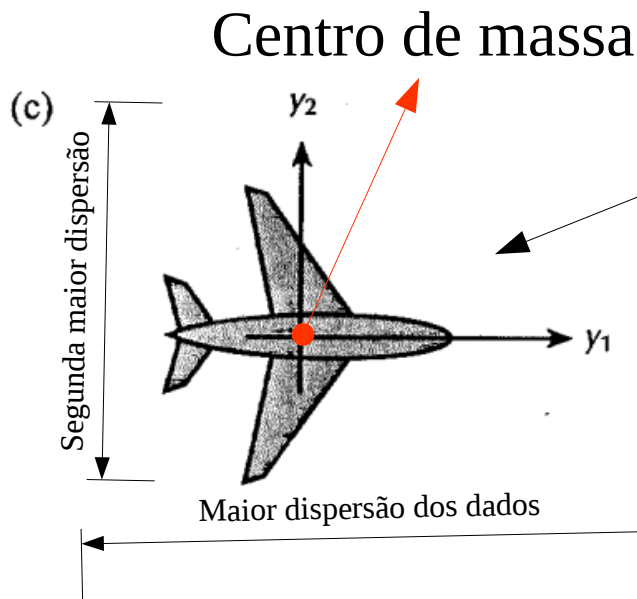




# PCA



$x$  - Coordenadas originais  
 $y$  - Coordenadas calculadas



$$y = A(x - m_x)$$

OBS: Dados alinhados pela maior dispersão dos dados



# Transformada de hotelling

Montando a matriz  $A_k$  com somente  $k$  autovalores associados aos  $k$  maiores autovalores. Neste caso os vetores  $y$  terão dimensão  $k$ .

A inversa é um valor aproximado de  $\mathbf{x}$ :  $\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{A}_K^T \mathbf{y} + \mathbf{m}_x$

Importante o erro quadrático médio entre  $\mathbf{x}$  e  $\hat{\mathbf{x}}$  é dado por:

$$\begin{aligned} e_{ms} &= \sum_{j=1}^{\overset{n}{\circledast}} \lambda_j - \sum_{j=1}^{\overset{K}{\circledast}} \lambda_j \\ &= \sum_{j=K+1}^n \lambda_j \end{aligned}$$

Onde  $\mathbf{n}$  é a dimensão dos vetores do tipo  $\mathbf{x}$   
se  $\mathbf{k} = \mathbf{n}$ , Indica que o erro é zero

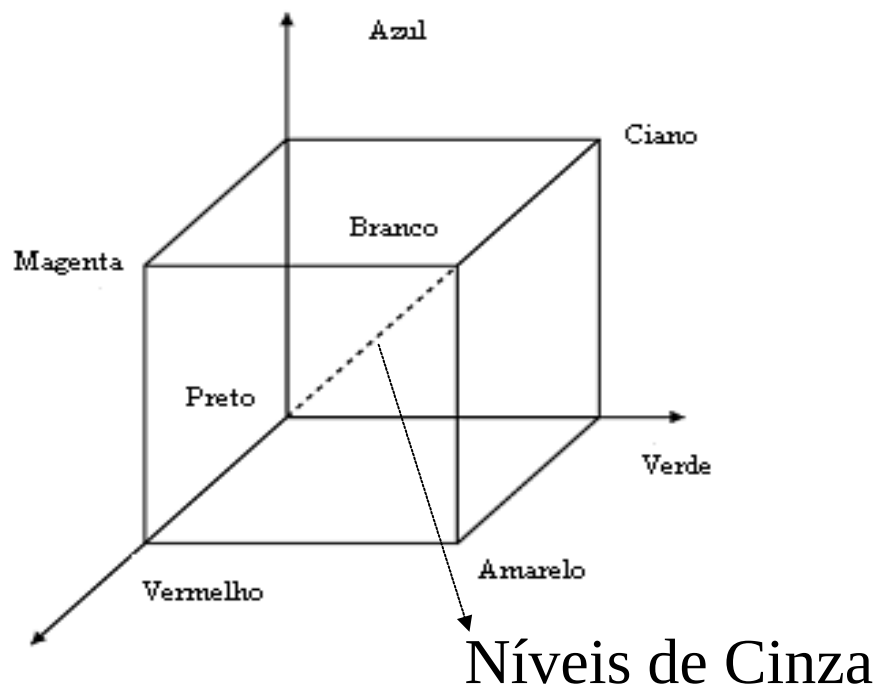
Com as escolhas dos maiores autovalores  
tem-se a diminuição do erro quadrático médio.

O erro quadrático é uma medida para a tomada de decisão de  
diminuição da dimensão do problema.



# Um exemplo de aplicação de PCA em Imagem

A transformação de RGB para níveis de cinza não garante um bom contraste na imagem (grande variância nos valores de Níveis de cinza na imagem)



Quanto maior o contraste dos objetos na imagem, melhor será o processo da segmentação de imagem



# RGB para um novo Espaço

Considere uma imagem  $N \times M$ , assim sendo, tem-se  $N \times M$  amostras. Cada amostra possui 3 canais (R, G, B). Na transformada de Hotelling, considere  $x_k = [R_k \ G_k \ B_k]^T$ . Em que  $k$  varia de 1 até  $N \times M$ .

Utilizando a componente principal (autovetor, da matriz de covariância, que possui associado o maior autovalor), obtém-se o vetor que possui a direção de maior espalhamento das cores, portanto, este vetor representa o canal com um melhor contraste.

O novo canal calculado será a nova representação em nível de cinza.

Resumo: para cada (R, G, B) obtém-se um novo canal  $Y$   
De acordo com a seguinte fórmula.

$Y = A_{1 \times 3}(x - m_x)$  em que  $A$  é formado pelo autovetor associado ao maior autovalor.



# PCA no OpenCV



[https://docs.opencv.org/trunk/d3/d8d/classcv\\_1\\_1PCA.html](https://docs.opencv.org/trunk/d3/d8d/classcv_1_1PCA.html)

[https://docs.opencv.org/trunk/d1/dee/tutorial\\_introduction\\_to\\_pca.html](https://docs.opencv.org/trunk/d1/dee/tutorial_introduction_to_pca.html)



# Exercícios

- 1) Utilizando OpenCV e a transformada de Hotelling, faça o alinhamento de um objeto em uma imagem.
  - 2) Utilizando a transformada de Hotelling. Calcule a transformação que fornece o maior espalhamento das cores de uma imagem. Essa transformação  $Y = T(R,G,B)$ .
- Faça um programa que mostre a imagem transformada em níveis de cinza e mostra, também a imagem com o canal Y.



# Bibliografias

- [Castleman (1996)] Castleman, K. R. Digital Image Processing. Prentice Hall pp-667. 1996.
- [Gonzalez (1993)] Gonzalez, R. F.; Woods, R. E. Digital Image Processing. Addison-Wesley, p 716. 1993.
- [Gonzalez (2010)] Gonzalez, R. F.; Woods, R. E. Processamento Digital de Imagens , 3ª edição, Pearson Prentice Hall, 624p. 2010.
- [Hearn (1997)] Hearn, D; Baker, M. P. Computer Graphics, C Version. Prentice Hall, 2ª edição, p. 650. 1997.
- [FOLEY\_90] Foley, James D. et al : Computer Graphics - Principles and Practice, Addison-Wesley Publishing Company, 1990.
- [PERSIANO\_89] Persiano, R.C.M.; Oliveira, A.A.F. :Introdução à Computação Gráfica, Livros Técnicos e Científicos Editora Ltda., 1989.
- [Pratt (1991)] Pratt, Willian K. Digital Image Processing. A Wiley-Interscience Publication, 2ª edição. 698 p. 1991.