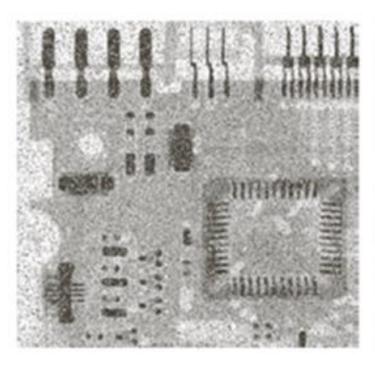
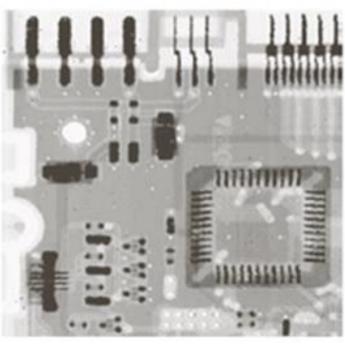
Filtragem espacial de imagem e convolução

Roteiro do curso

- Introdução
 - Objetos, definições, dispositivos de aquisição de imagens
 - Amostragem e Quantização
- Realce e restauração de imagens
 - Operadores ponto a ponto
 - Filtragem no domínio espacial
 - Filtragem no domínio da frequência
- Segmentação
- Morfologia matemática
- Sistemas de cores para imagens
- Armazenagem, compressão e recuperação de imagens

Exemplo



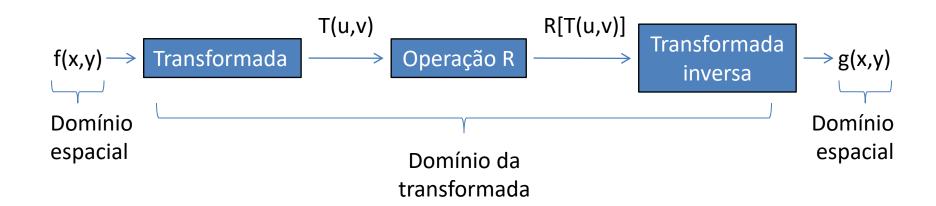


Roteiro da aula

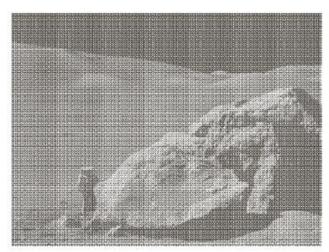
- Domínio Espacial x Domínio da Transformada
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Filtros espaciais de suavização
- Filtros espaciais de realce

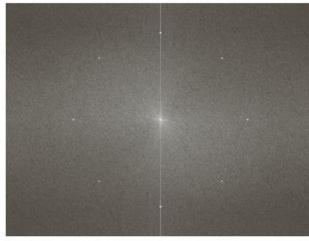
Domínio Espacial x Domínio da Transformada

- Refere-se ao plano da imagem
- Envolve a manipulação direta dos pixels da imagem



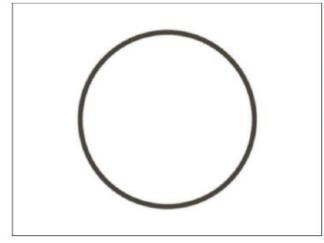
Domínio Espacial x Domínio da Transformada





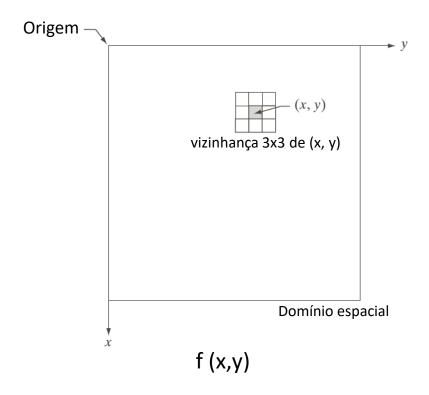
Domínio da freqüência

Transformada de Fourier (próxima aula)





Domínio Espacial



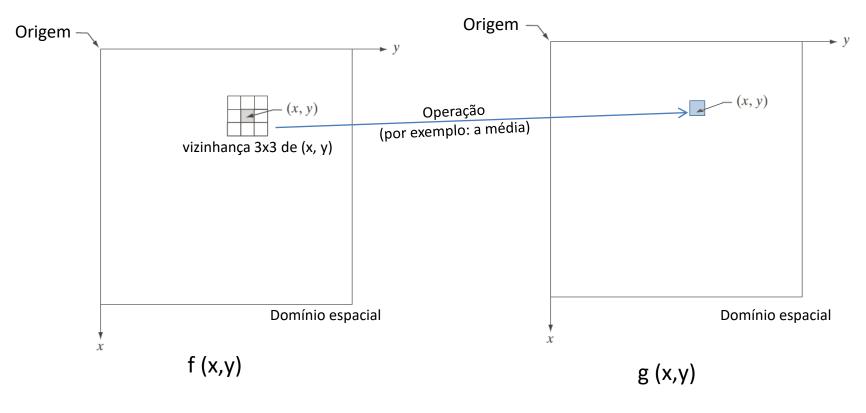
Roteiro da aula

- Domínio Espacial x Domínio da Transformada
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Filtros espaciais de suavização
- Filtros espaciais de realce

Filtragem Espacial

- Uma das principais ferramentas usadas em processamento de imagens, com diversas aplicações
 - Pré-processamento
 - Eliminação de ruídos
 - Suavização
 - Segmentação

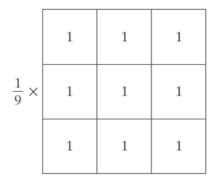
Filtragem Espacial



$$g(x,y) = T[f(x,y)]$$

Filtragem Espacial

Máscaras espaciais (kernels, templates, janelas)



-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

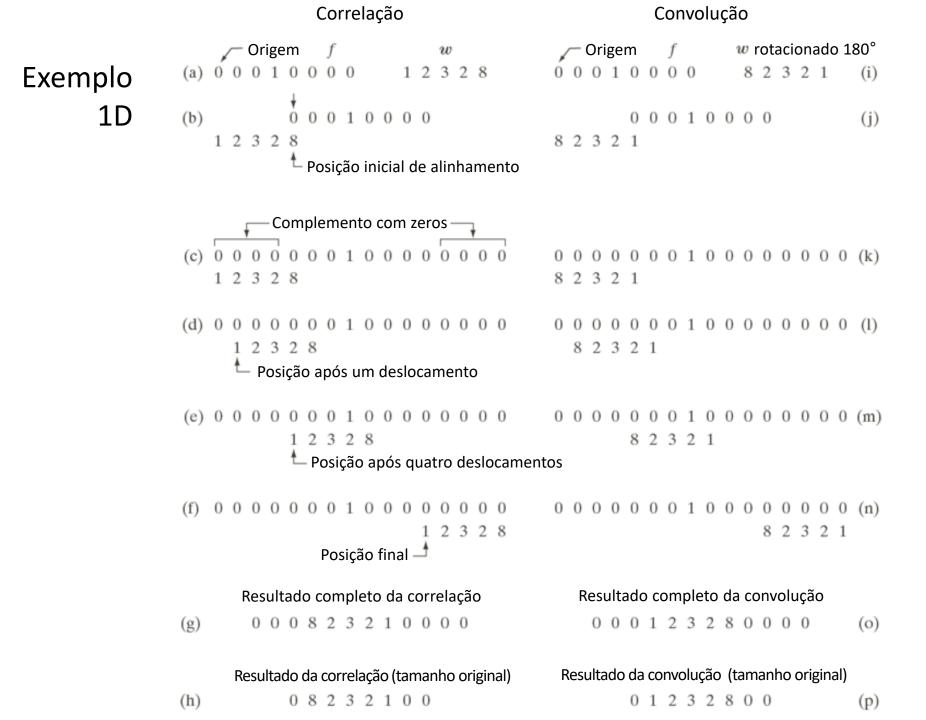
- Valores das máscaras são chamados de coeficientes
- O processo de filtragem é similar a um operação matemática denominada convolução

Roteiro da aula

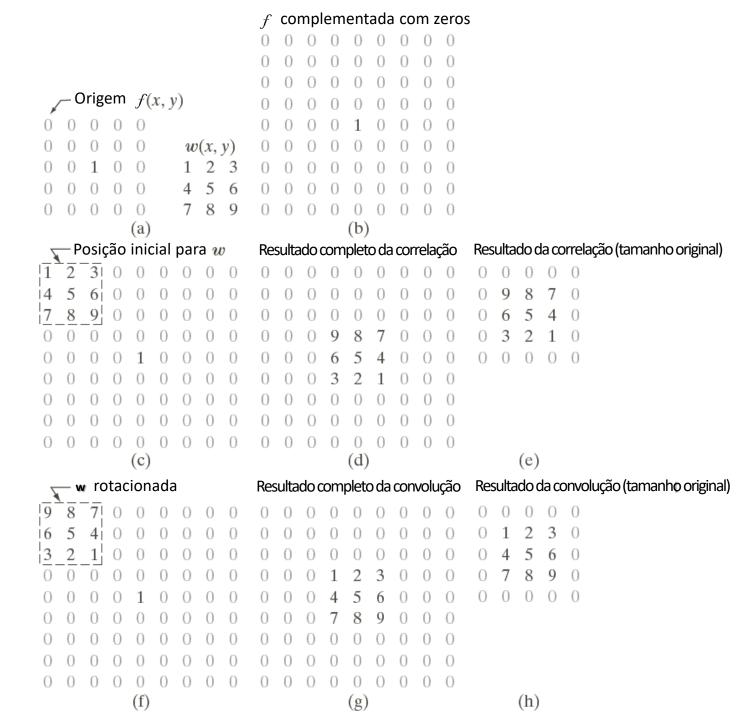
- Domínio Espacial x Domínio da Transformada
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Filtros espaciais de suavização
- Filtros espaciais de realce

Correlação e Convolução

- Existem dois conceitos matemáticos importantes e que estão relacionados com a filtragem espacial linear: correlação e convolução
- Correlação
 - Desloca-se a máscara sobre a imagem e calcula-se a soma dos produtos em cada local
- Convolução
 - Mesmo processo que a correlação, exceto que a máscara é antes espelhada (rotacionada em 180º)



Exemplo 2D



Correlação e Convolução

- Equações para máscaras de tamanho m x n
 - Correlação

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

Convolução

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

$$a = (m-1)/2$$
 $b = (n-1)/2$

Espelhamento ou rotação, feito na imagem

Correlação e Convolução

- Observações
 - As equações devem ser avaliadas para todos os x e
 - Se a máscara for simétrica, os resultados da convolução e da correlação são os mesmos
 - No geral, em aplicações de processamento de imagens, as máscaras são simétricas
 - "Convoluir uma máscara com uma imagem" corresponde as seguintes operações:

Desloca, Multiplica, Soma

Exercício

Convoluir a função f com a máscara w, onde:

$$f = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \qquad w = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

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

Roteiro da aula

- Domínio Espacial x Domínio da Transformada
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Filtros espaciais de suavização
- Filtros espaciais de realce

- Filtros usados para o borramento e redução de ruídos
 - Borramento



Redução de ruídos

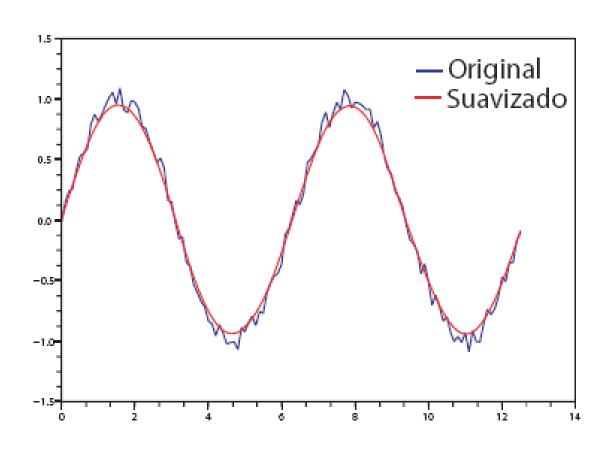


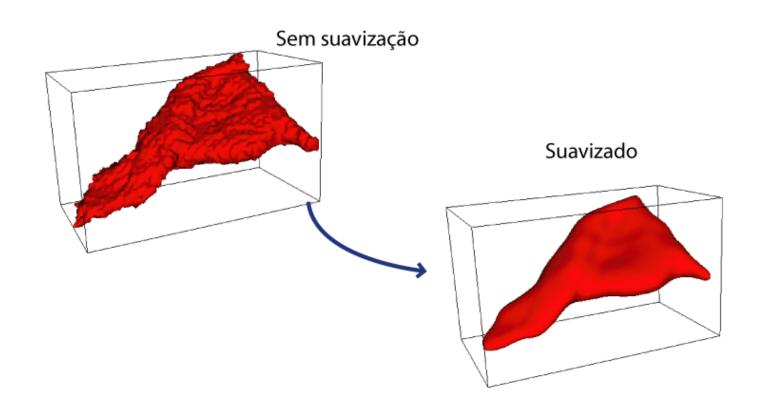


Historically, certain computer programs were written using only two digits rather than four to define the applicable year. Accordingly, the company's software may recognize a date using "00" as 1900 rather than the year 2000.

Historically, certain computer programs were written using only two digits rather than four to define the applicable year. Accordingly, the company's software may recognize a date using "00" as 1900 rather than the year 2000.





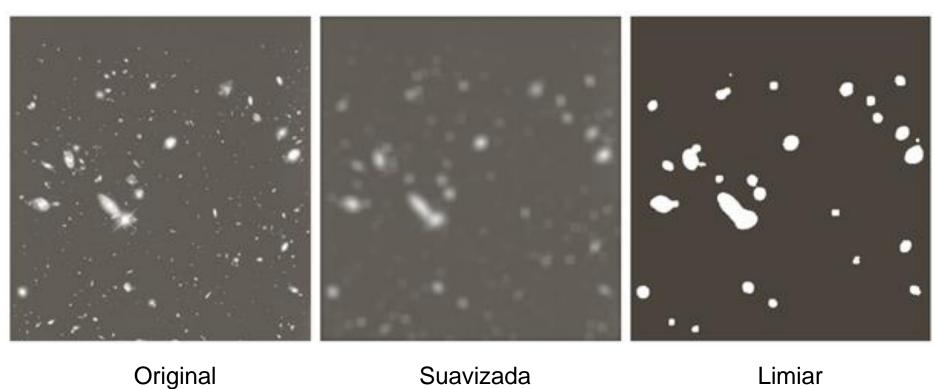


- Filtros
 - Filtro de média
 - Filtro Gaussiano
 - Filtro de mediana

- Filtros de média
 - Máscaras de convolução
 - Exemplos:

	1	1	1
$\frac{1}{9}$ ×	1	1	1
	1	1	1

	1	2	1
$\frac{1}{16} \times$	2	4	2
	1	2	1



Suavizada (filtro de média 5x5)

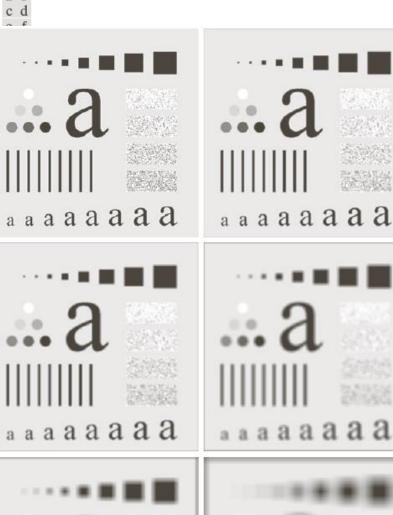
- Filtros de média
 - Nota-se que neste caso não é o melhor filtro





Máscara usada: 5x5

FIGURE 3.33 (a) Original image, of size 500×500 pixels. (b)–(f) Results of smoothing with square averaging filter masks of sizes m = 3, 5, 9, 15, and 35, respectively. The black squares at the top are of sizes 3, 5, 9, 15, 25, 35, 45, and 55 pixels, respectively; their borders are 25 pixels apart. The letters at the bottom range in size from 10 to 24 points, in increments of 2 points; the large letter at the top is 60 points. The vertical bars are 5 pixels wide and 100 pixels high; their separation is 20 pixels. The diameter of the circles is 25 pixels, and their borders are 15 pixels apart; their intensity levels range from 0% to 100% black in increments of 20%. The background of the image is 10% black. The noisy rectangles are of size 50×120 pixels.

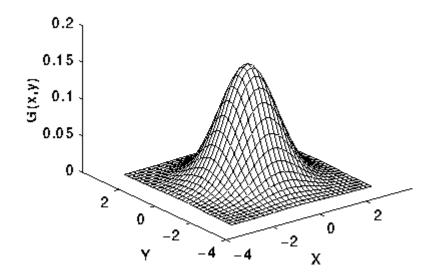






- Filtro Gaussiano
 - Função gaussiana

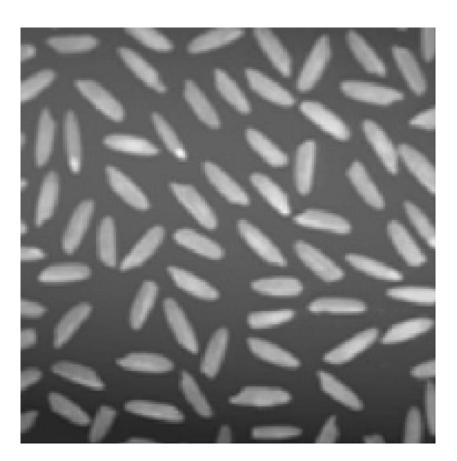
$$G(x,y) = rac{1}{2\pi\sigma^2}e^{-rac{x^2+y^2}{2\sigma^2}}$$

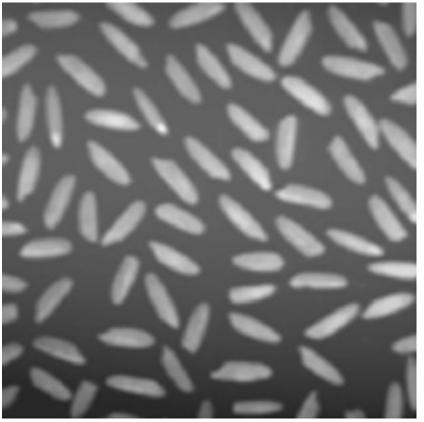


Máscara (sigma = 1)

<u>1</u> 73	1	4	7	4	1
	4	16	26	16	4
	7	26	41	26	7
	4	16	26	16	4
	1	4	7	4	1

Exemplo





rice.png - Matlab

Gerando a máscara Gaussiana

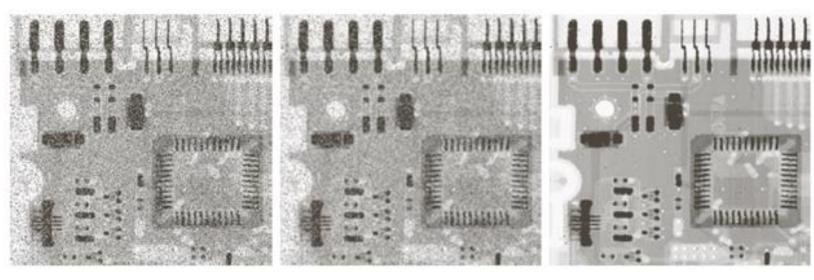
```
% Máscara 5x5
result = zeros(5,5);
a = 2; b = 2;
sigma = 1;
for x=-a:a
  for y=-b:b
    result (x+a+1, y+b+1) ...
      = GaussXY(x, y, sigma);
  end
end
%normalizando o resultado
result = result./sum(result(:));
```

result ~=

```
34
                      38
                            34
                                  23
                      56
                            49
                                  34
10^{-3} *
                      63
                            56
                                  38
                      56
                            49
                                  34
                34
                      38
                            34
                                  23
```

- Filtros de mediana
 - Filtro não linear (não é feita a convolução)
 - A intensidade de cada pixel é substituída pela mediana das intensidades na vizinhança daquele pixel.
 - Ex: o ponto de valor 51 é um ruído:

• Filtros de mediana



Original

Filtro de média 3x3

Filtro de mediana 3x3

Roteiro da aula

- Domínio Espacial x Domínio da Transformada
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Filtros espaciais de suavização
- Filtros espaciais de realce

Filtros espaciais de realce

 O realce (sharpening) tem como objetivo destacar as transições de intensidade na imagem





- Analogias
 - Filtro de média (suavização) ⇔ Integração
 - Realce ⇔ Derivação
- Derivadas são proporcionais ao grau de descontinuidade na imagem
 - Enfatizam as regiões de bordas e os ruídos
 - Não enfatiza regiões constantes ou com variações de intensidade suaves

Derivadas

 As derivadas de uma função digital são definidas em termos de diferenças

- Filtros
 - Laplaciano
 - Unsharp masking e highboost filtering
 - Derivativos

- Filtro Laplaciano
 - Utiliza derivadas de segunda ordem

$$\nabla^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f(x+1, y) + f(x-1, y) - 2f(x, y)$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = f(x, y+1) + f(x, y-1) - 2f(x, y)$$

$$\nabla^2 f = f(x+1, y) + f(x-1, y) + f(x, y-1) - 4f(x, y)$$

0	1	0	1	1	1
1	-4	1	1	-8	1
0	1	0	1	1	1

0	-1	0	-1	-1	-1
-1	4	-1	-1	8	-1
0	-1	0	-1	-1	-1

- Filtro Laplaciano
 - Realce é feito somando-se o Laplaciano à imagem

$$g(x, y) = f(x, y) + c[\nabla^2 f(x, y)]$$







- Unsharp masking e filtragem highboost
 - Seja $\overline{f(x,y)}$ uma suavização de f(x,y)

$$g_{mask}(x, y) = f(x, y) - \overline{f}(x, y)$$

 $g(x, y) = f(x, y) + k.g_{mask}(x, y)$

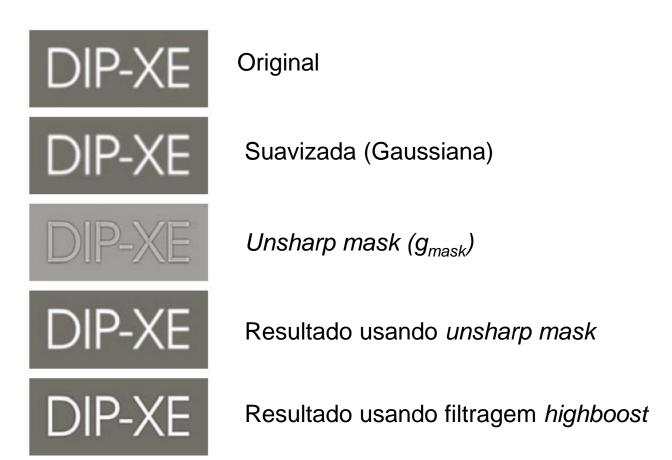
- $k = 1 \rightarrow unsharp\ masking$
- $K > 1 \rightarrow highboost filtering$

Unsharp masking



Fonte: wikipedia

• Filtragem *highboost*



- Filtros derivativos
 - Derivadas de primeira ordem
 - Utilizam a magnitude do gradiente
 - Vetor que indica a direção de maior variação de uma função

$$\nabla f \equiv \operatorname{grad}(f) = \begin{bmatrix} g_x \\ g_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{bmatrix}$$

Magnitude

$$M(x, y) = mag(\nabla f) = \sqrt{g_x^2 + g_y^2} \approx |g_x| + |g_y|$$

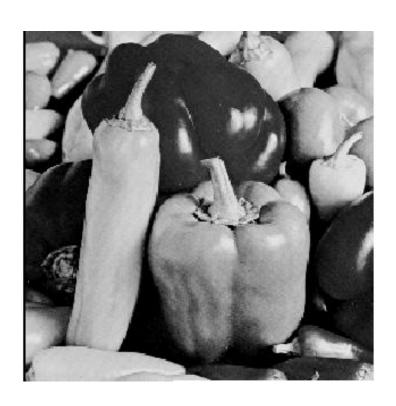
- Cálculo da derivada para funções discretas
 - Máscaras
 - Operador gradiente cruzado de Roberts
 - Operador de Prewitt
 - Operador de Sobel

Operador gradiente-cruzado de Roberts

$$|\nabla f(x, y)| \approx \sqrt{(f * h_1)^2 + (f * h_2)^2}$$

otemendo 3x3.

Operador gradiente-cruzado de Roberts





Operador de Prewitt

$$h_1 = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \qquad h_2 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$|\nabla f(x, y)| \approx \sqrt{(f * h_1)^2 + (f * h_2)^2}$$

Operador de Prewitt



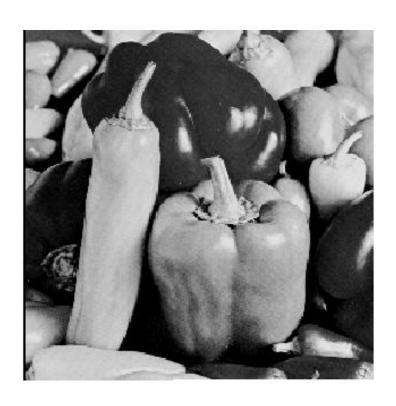


Operador de Sobel

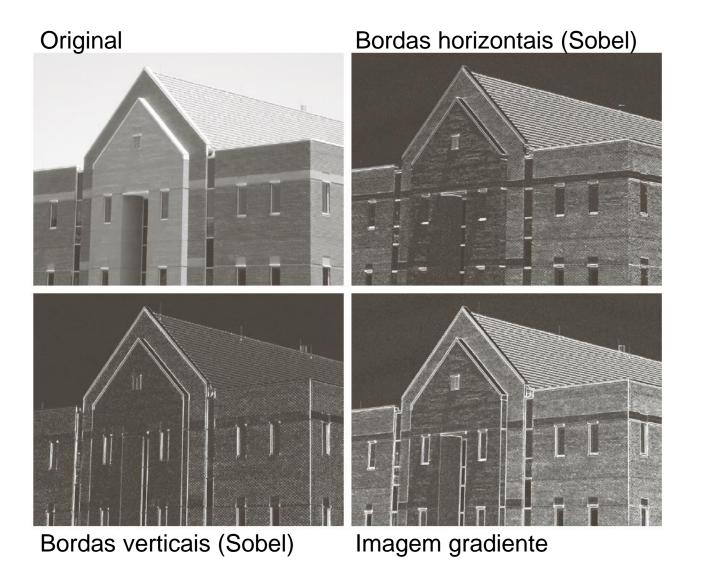
$$h_1 = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \qquad h_2 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

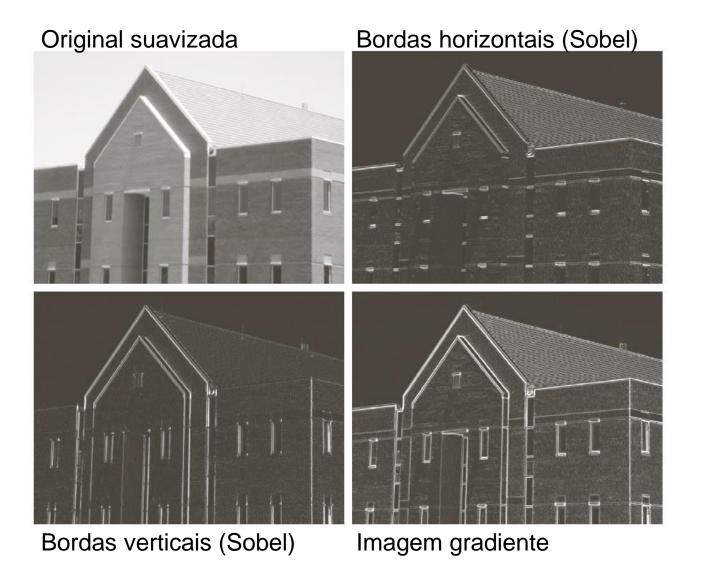
$$|\nabla f(x, y)| \approx \sqrt{(f * h_1)^2 + (f * h_2)^2}$$

Operador de Sobel









Roteiro da aula

- Domínio Espacial x Domínio da Transformada
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Filtros espaciais de suavização
- Filtros espaciais de realce

Agora é a hora da prática!

Roteiro da aula

- Domínio Espacial x Domínio da Transformada
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Filtros espaciais de suavização
- Filtros espaciais de realce

Próxima aula:
Filtragem no domínio da freqüência
Transformada de Fourier