# Filtrování Počítačová grafika

Mgr. Markéta Trnečková, Ph.D.



Palacký University, Olomouc

# $\acute{\text{U}}\text{pravy obrazu}$



**■** Geometrické transformace



**■** Jasové transformace



■ Operace s okolím

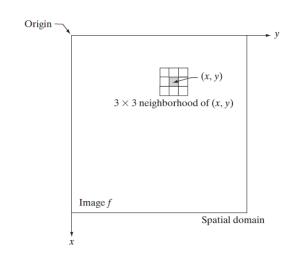


# Úpravy obrazu



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

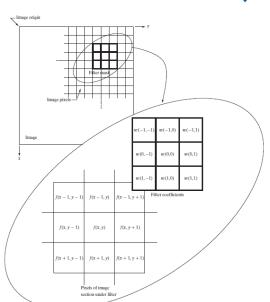
- Operace s okolím
  - lineární
  - nelineární



### Lineární filtry



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



### Korelace, konvoluce



Correlation	Convolution
- Origin f	Origin f w rotated 180°
Origin f w (a) 0 0 0 1 0 0 0 0 0 1 2 3 2 8	0 0 0 1 0 0 0 0 8 2 3 2 1 (i)
(b)	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
(c) Zero padding (c) 1 2 3 2 8	$\begin{smallmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 &$
(d) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
(c) 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
(f) 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
Full correlation result	Full convolution result
(g) 0 0 0 8 2 3 2 1 0 0 0 0	0 0 0 1 2 3 2 8 0 0 0 0 (o)
Cropped correlation result (h) 0 8 2 3 2 1 0 0	Cropped convolution result 0 1 2 3 2 8 0 0 (p)

#### Korelace, konvoluce



```
Padded f
                            Cropped correlation result
                                 (e)
                            Cropped convolution result
                                 (h)
           (g)
```

### Korelace, konvoluce



#### **Korelace**

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

#### Konvoluce

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

# Vyhlazovací filtry - lineární



#### Průměrování

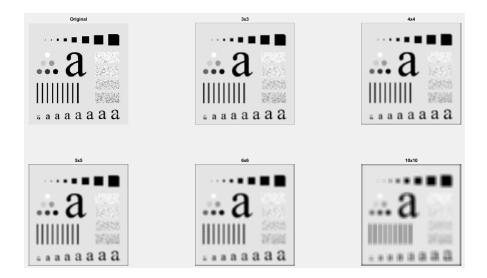
#### Vážené průměrování

#### Obecně

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

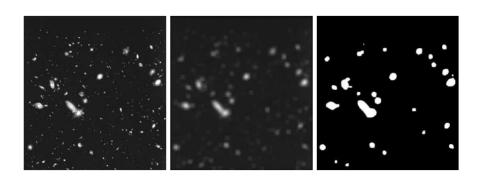
#### Průměrování





### Průměrování





### Vyhlazovací filtry - nelineární



#### Mediánová filtrace





### Vyhlazovací filtry - nelineární



#### Percentilový filtr

- 0 percentil ... min filtr
- 100 percentil . . . max filtr
- 50 percentil ... mediánový filtr

### Ostřící filtry

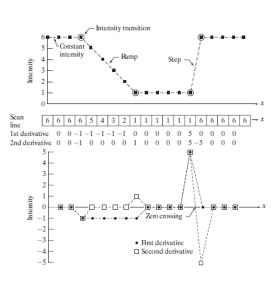


#### 1. derivace

- je rovna 0 v oblastech s konstantní intenzitou
- nenulová na počátku na přechodech (Ramp) a skocích (Step)
- nenulová podél přechodu (podél Ramp)

#### 2. derivace

- je rovna 0 v oblastech s konstantní intenzitou
- nenulová na počátku a na konci přechodů (Ramp) a skoků (Step)
- nulová podél přechodu (podél Ramp)



#### 1. a 2. derivace



#### 1. derivace

$$\frac{\partial f}{\partial x} = f(x-1) - f(x)$$

#### 2. derivace

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

# 2. derivace - Laplaceův operátor

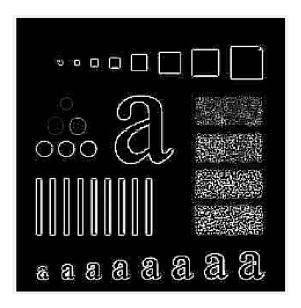


0	1 0	
1	-4	1
0	1	0

1	1	1
1	-8	1
1	1	1

### 2. derivace - Laplaceův operátor





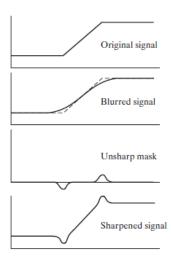
### 2. derivace - Laplaceův operátor





# Jiný způsob ostření - high boost filtering





#### 1. derivace



$$\nabla f(x,y) = \left(\frac{\partial f(x,y)}{\partial x}, \frac{\partial f(x,y)}{\partial y}\right)$$
$$|\nabla f(x,y)| = \sqrt{\left(\frac{\partial f(x,y)}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial f(x,y)}{\partial y}\right)^2}$$

# Robertsův operátor



-1	0	0	-1
0	1	1	0

# Sobelův operátor



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