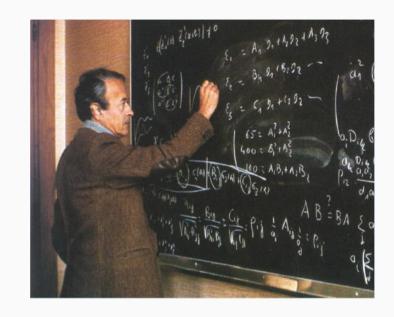
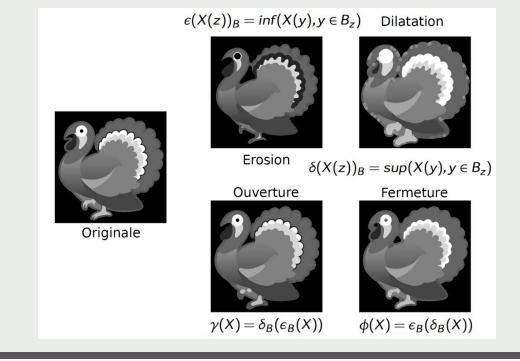
Traitement d'images fondamental

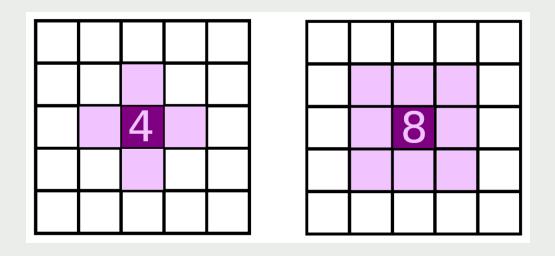
MORPHOLOGIE MATHÉMATIQUE

Elodie Puybareau



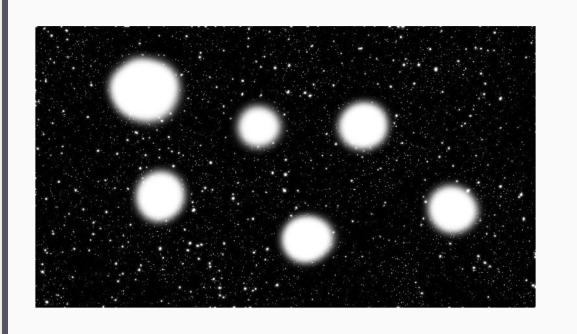
RAPPELS DE LA SEMAINE DERNIÈRE

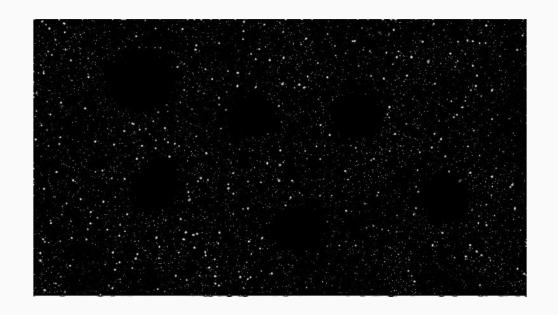




Premiers filtres:

- « extremums » (supremum d'ouverture et infimum de fermeture)
- Filtres alternés (exemple sel poivre) et alternés séquencés





Comment passer de l'image de gauche à l'image de droite ?

Les résidus

Nous allons maintenant voir un outil très puissant : les résidus.

Il s'agit d'un concept simple, mais qui est une gymnastique de l'esprit : pour récupérer ce que l'on veut, il faut d'abord l'effacer.

Le « Top-Hat »

Ce procédé qui consiste à faire l'image-ouverture de l'image s'appelle un « top-hat » ou chapeau haut de forme.

La soustraction se fait toujours dans le sens « image claire - image foncée ».

"White top-hat" : récupérer de petits éléments blancs $X - \gamma(X)_B$ Image - ouverture de l'image

"Black top-hat" : récupérer de petits éléments noirs $\varphi(X)_B - X$ Fermeture de l'image - image

Le top-hat version 1D

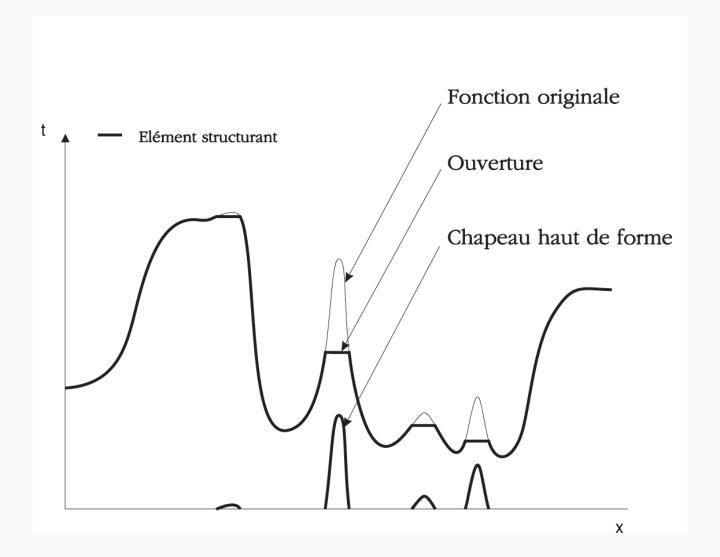




Image originale (couleur)



Image originale (niveaux de gris)



Image ouverte

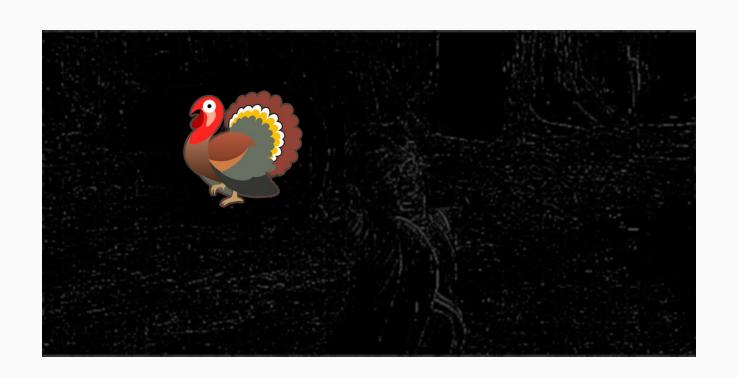


Image originale Image ouverte



PLUS SÉRIEUSEMENT, QUE REMARQUONS NOUS ?

On voit apparaître les contours! Et si on augmente la taille de l'élément structurant



REMPLAÇONS L'OUVERTURE PAR LA DILATATION

C'est beaucoup plus propre!

Reprenons en binaire

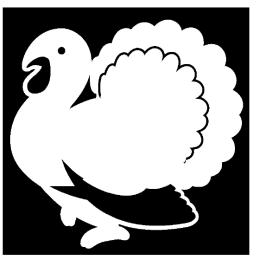
La dilatation va "augmenter les bords". Quand on va soustraire l'image originale, on va donc récupérer ces "bords augmentés".

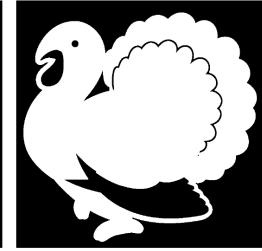
On appelle ce résultat le gradient externe. Si on fait la même chose avec une érosion, on appelle cela le gradient interne.

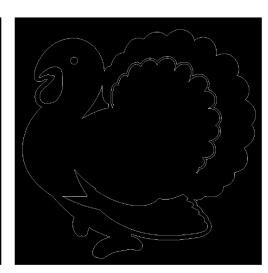
Notre dinde seuillée!

Puis dilatée...

Et on soustrait!







Et en niveaux de gris

Les détails apparaissent au niveau des changements de teinte.

Ca fait un peu comme ces dessins où il faut colorier les cases...

La dinde grise! Gradient externe Gradient interne

Le gradient

Même idée que le top-hat pour mettre en évidence les contours!



Gradient externe

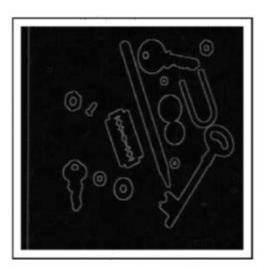
$$G(X) = \delta_1(X) - \epsilon_1(X)$$
 $G_i(X) = X - \epsilon_1(X)$ $G_e(X) = \delta_1(X) - X$

$$G_i(X) = X - \epsilon_1(X)$$

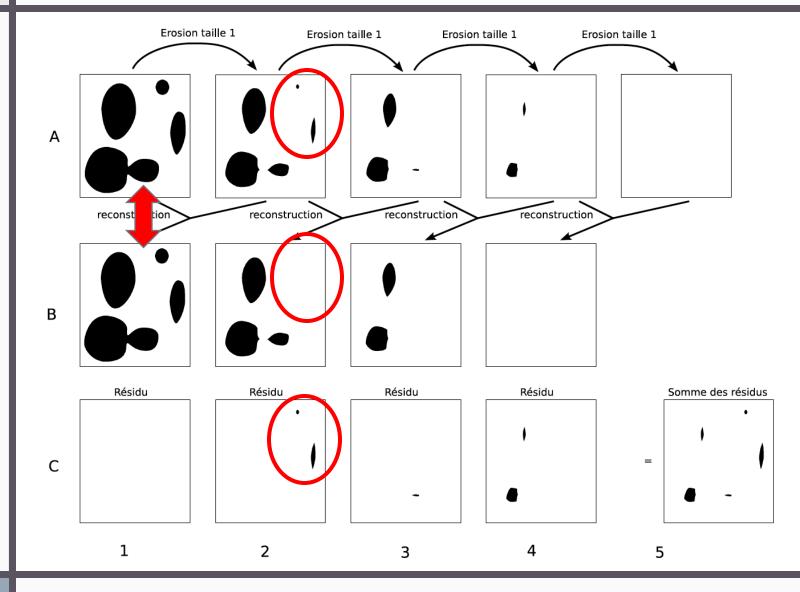
$$G_e(X) = \delta_1(X) - X$$







Les érodées
ultimes : une
autre manière
d'obtenir des
marqueurs

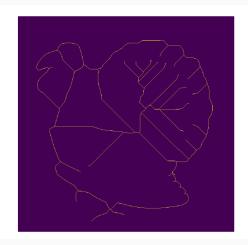


Credit: Hugues Talbot

En théorie « théorique », il s'agit du centre des boules max, donc de la ligne située à équidistance des bords de l'objet.

En pratique, il y a des implémentations différentes qui donnent des résultats différents.





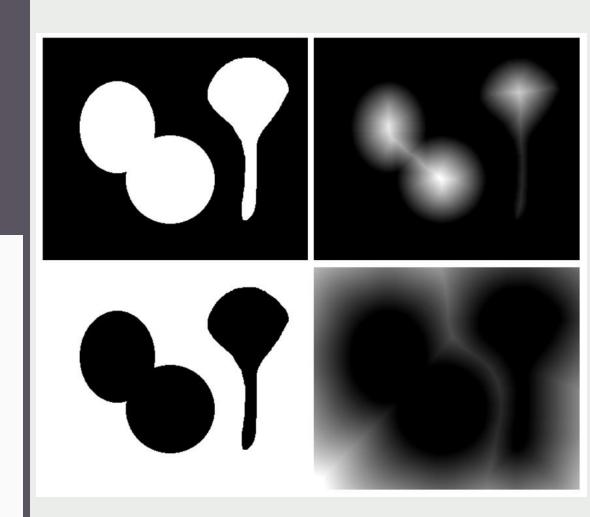


SQUELETTE

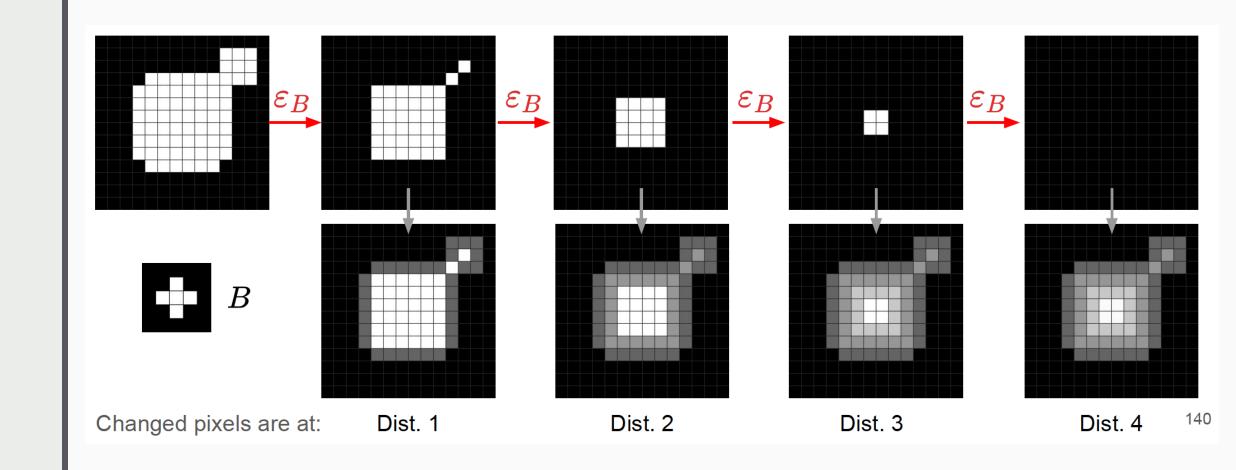
Carte des distances

A chaque pixel, on attribue comme valeur sa distance au bord.

Il existe de nombreuses manières de calculer cette distance, ce qui donne des résultats différents.

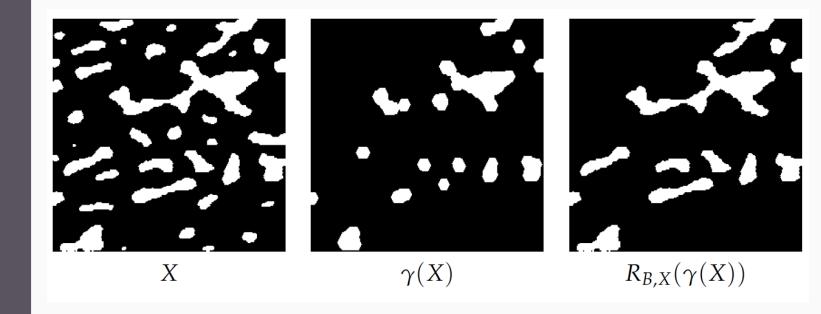


Carte des distances : en pratique

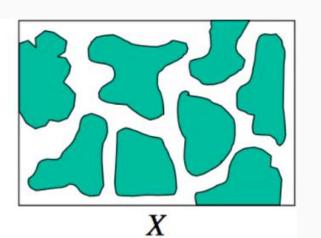


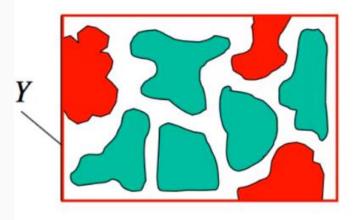
RECONSTRUCTION GÉODÉSIQUE

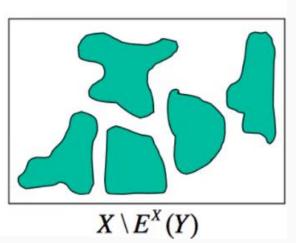
Idée : reconstruction des objets dont on a un marqueur connu. La reconstruction s'effectue en définissant des marqueurs d'une part et un masque d'autre part.



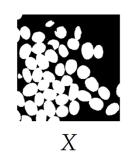
En pratique : la reconstruction se fait par dilatation successives jusqu'à idempotence (on peut également le faire par erosions) La suppression des objets touchant le bord de l'image binaire X s'obtient par différence avec la reconstruction du bord dans X :

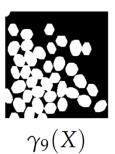


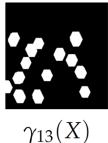




RETIRER LES ÉLÉMENTS QUI TOUCHENT LE BORD Il s'agit de l'étude de la taille des éléments présents dans une image.



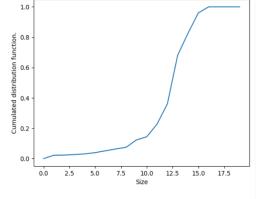






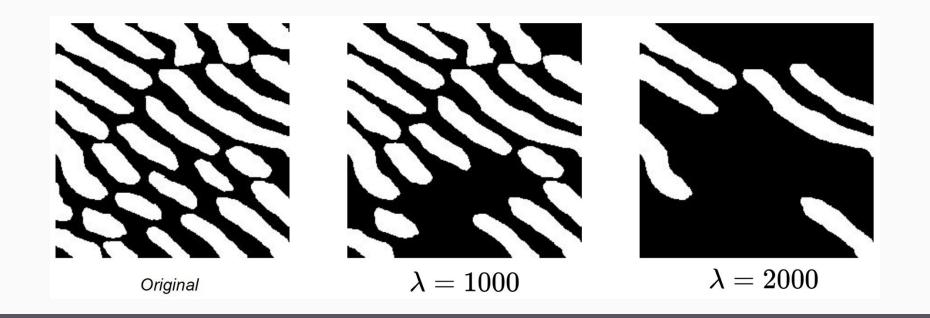


 $\gamma_{16}(X)$



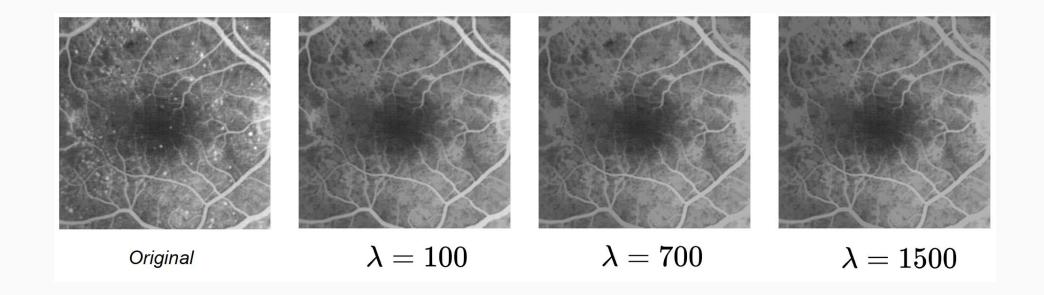
 $F(t) \approx P(T \leqslant t)$

GRANULOMETRIE

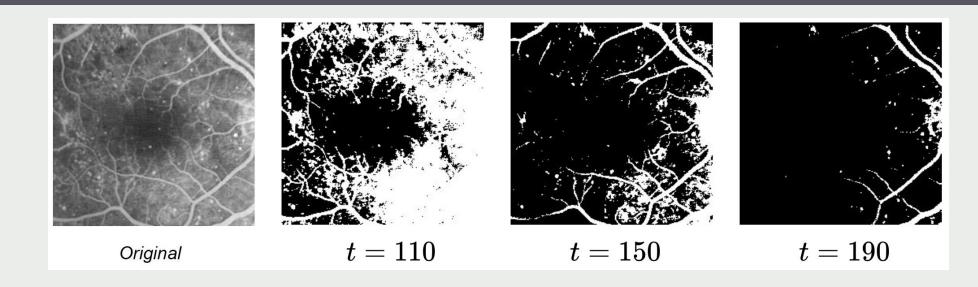


Ouvertures/fermetures par aire

On peut, au lieu d'utiliser des éléments structurants, utiliser des notions d'aires : on va sélectionner les composantes plus petites/plus grandes que l'aire donnée

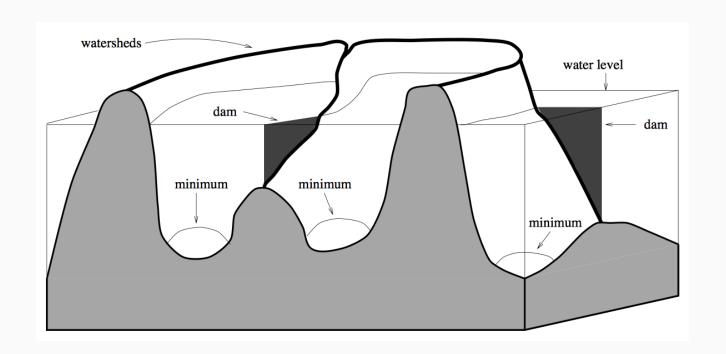


Et aussi en niveaux de gris



La Ligne de partage des eaux

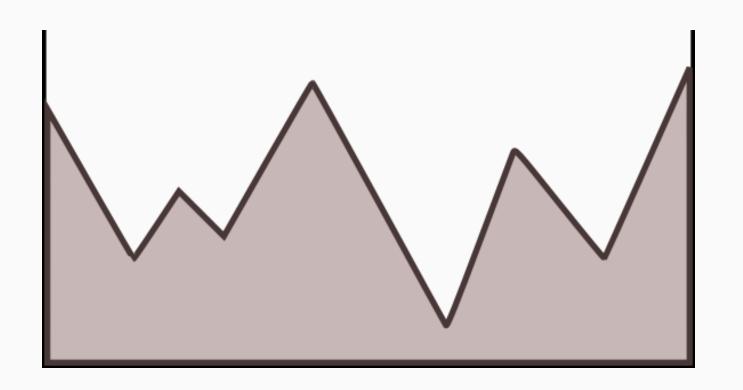


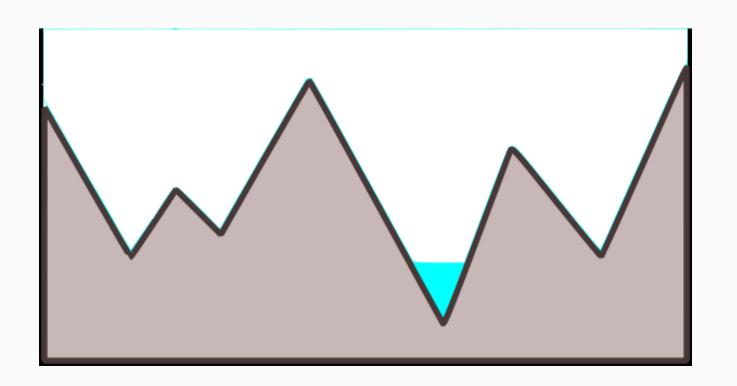


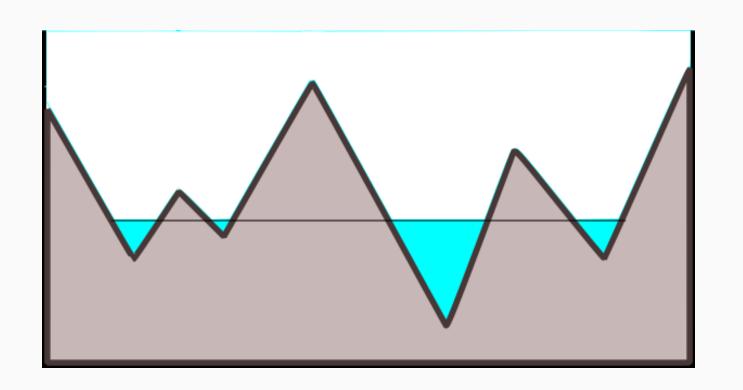
L'idée est de construire une carte d'élévation de l'image (souvent gradient/norme du gradient).

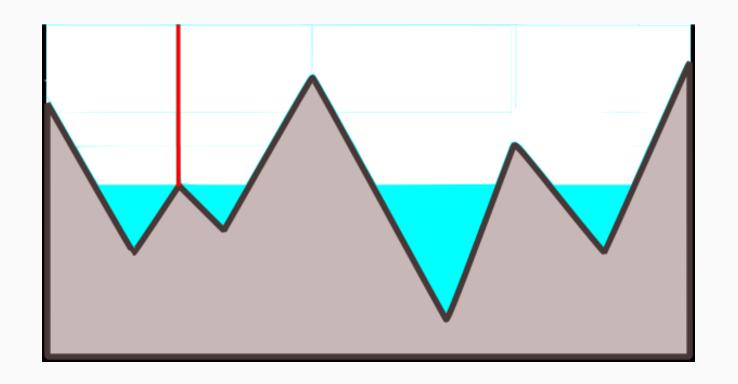
Les régions à segmenter sont alors les vallées, et les limites entre les régions sont les crêtes.

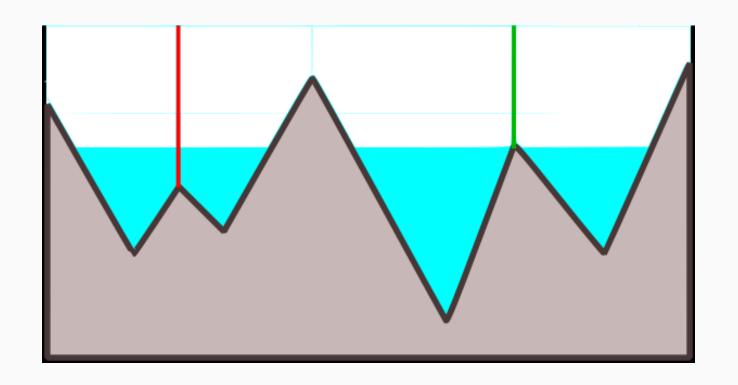
2 manières de voir les choses : par inondation ou par ruissellement

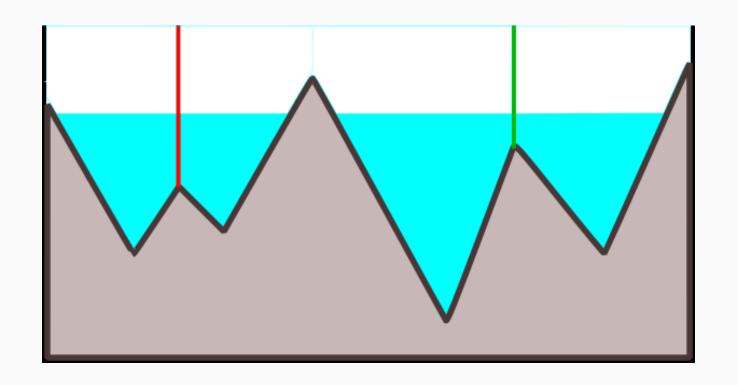


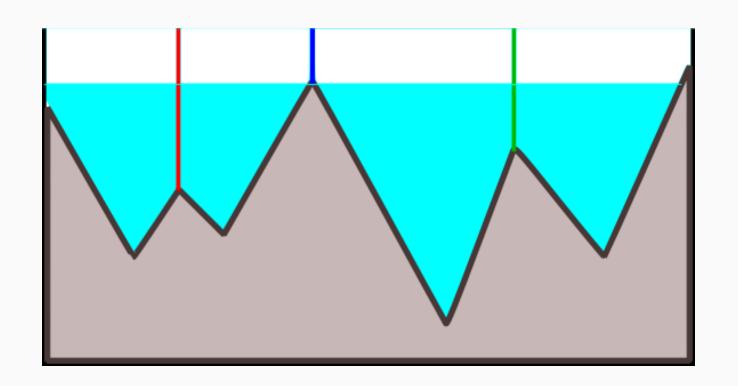


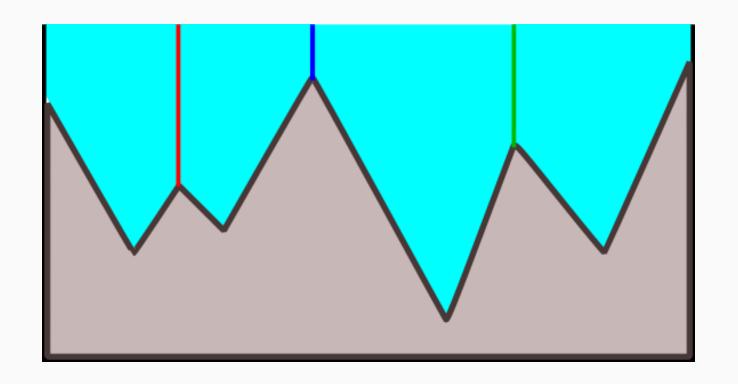


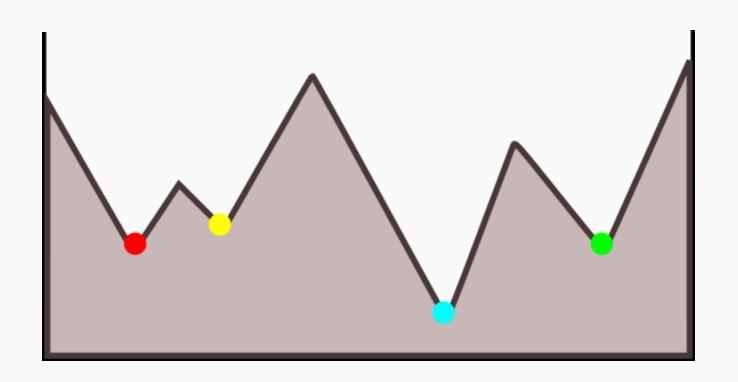












LE WATERSHED
PAS À PAS :
RUISSELEMENT

Le Watershed: quelques remarques

Le choix des marqueurs de régions est très important

Les minimas locaux sont des marqueurs Si trop de marqueurs sélectionnés : sur-segmentation

Il faut faire attention à l'implémentation du WS : lisez la doc !

Implémentation du Watershed

Calculer le gradient (ou le Laplacien) de l'image.

Commencer avec tous les pixels ayant la valeur la faible possible : ceux-ci forment l'ensemble des bassins versants initiaux.

Pour chaque niveau d'intensité r :

Pour chaque groupe de pixels d'intensité r :

Si adjacent a exactement une région existante, ajouter ces pixels dans cette région.

Sinon, si adjacent à plusieurs régions simultanément, marquer comme ligne de partage des eaux.

Sinon, commencer une nouvelle région.

Ok, et maintenant

Pause! Puis TP. On reverra également les opérateurs morphologiques en cours l'IMED.