

# UNIVERSIDADE FEDERAL DE SERGIPE CENTRO DE CIÊNCIAS EXATAS E TECNOLOGIA DEPARTAMENTO DE COMPUTAÇÃO

#### Relatório Trabalho prático GenericStuff

Processamento de Imagens - Turma 01 Prof. Dr. Beatriz Trinchão Andrade

#### Gabriel de Oliveira Santos

g4briel720@academico.ufs.br gabriel.santos1@dcomp.ufs.br



São Cristóvão – Sergipe

# 1

#### Primeira Parte

## 1.1 Com base no que foi solicitado, o que foi implementado pelo grupo?

A solução em si, em sua essência, consiste na aplicação de um algoritmo de busca em profundidade, também conhecido como *Depth-First Search*, adaptado para o contexto do problema.

Essa adaptação foi feita para que a DFS (depth-first search) siga de acordo com a definição de vizinhança de um pixel pertencente a um objeto e também com a definição de vizinhança de um pixel pertencente a um furo. Sendo assim, a DFS que busca por objetos na imagem irá expandir a busca dentro da imagem levando em consideração os pixels pretos (imagem(x,y) = 1) em uma vizinhança 8, ou seja, aplicando os seguintes movimentos: [(1,0), (-1,0), (0,1), (0,-1), (-1,1), (1,1), (1,-1), (-1,-1)], e, durante a sua expansão, além de identificar os objetos da imagem, também os armazena em uma estrutura de dados.

Já a DFS que leva em consideração os pixels brancos (furos e fundo da imagem), usada no algoritmo de flood fill, percorre a imagem de acordo com a vizinhança de um pixel pertencente a um furo que, neste caso, se trata de uma vizinhança 4. Sendo assim, aplica os seguintes movimentos: [(1,0), (-1,0), (0,1), (0,-1)].

As vizinhanças dos pixels podem ser vistas de maneira visual, desta forma:

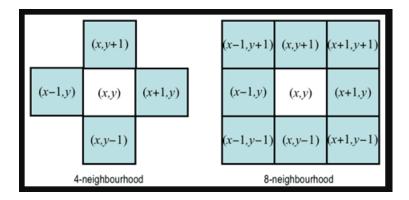


Figura 1 – À esquerda, uma vizinhança 4 e à direita, uma vizinhança 8.

Tendo em mente como funciona os dois principais algoritmos da solução, a mesma pode ser descrita, através de um pseudo-código simples, da seguinte maneira:

#### Algorithm 1 GenericStuffSolution

- 1: **function** GenericStuffSolution(*imagem*)
- 2: AddBorderImg(*imagem*)
- 3: CountObjectsInImg( imagem, true, validObjectCoords )
- 4:  $imageSegments \leftarrow GetImageSegments(img, validObjectCoords)$
- 5:  $segmentsWithHoles \leftarrow GetSegmentsWithHoles(img, validObjectCoords)$
- 6: Print(imageSegments.Length)
- 7: Print(segmentsWithHoles.Length)
- 8: end function

Em relação a cada etapa do algoritmo, têm-se:

- AddBorderImg(imagem): adiciona bordas à imagem com pixels brancos. Consequentemente, os segmentos obtidos nas etapas posteriores também terão essa borda e isso facilitará a aplicação do algoritmo de Flood Fill baseado em uma DFS;
- CountObjectsInImg(imagem, true, validObjectCoords): conta os objetos pertencentes à imagem e os armazena na estrutura **validObjectCoords**. O parâmetro **true** sinaliza para a DFS que a vizinhança adotada será a vizinhança 8;
- imageSegments = GetImageSegments(img, validObjectCoords): obtém os segmentos da imagem através dos objetos armazenados na estrutura citada na etapa anterior. Cada objeto dará origem a um segmento da imagem que será armazenado na estrutura **imageSegments**;
- segmentsWithHoles = GetSegmentsWithHoles(imageSegments): nessa etapa, para cada segmento obtido na etapa anterior, será aplicado um Flood Fill e um negativo. Desta forma, caso o segmento possua um furo, ele será destacado após apenas o fundo ser preenchido com a cor preta e, por conta da inversão, toda a região preenchida se tornará branca e o furo, consequentemente, preto. Caso o segmento não possua um furo, após a aplicação

dos métodos citados, a imagem resultante é totalmente vazia (branca) e não será retornada à estrutura de dados resultante;

- Print(imageSegments.Length): printa no console a quantidade de segmentos (ou seja, objetos) identificados na imagem;
- Print(segmentsWithHoles.Length) printa no console a quantidade de segmentos que possuem um ou mais furos (ou seja, objetos furados) identificados na imagem.



Figura 2 – Imagem .PBM de exemplo

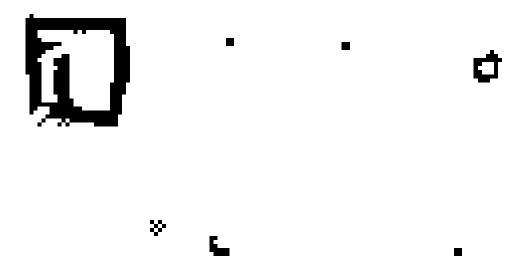


Figura 3 – Objetos/segmentos armazenados na estrutura **imageSegments** 

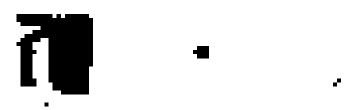


Figura 4 – Segmentos com os furos de cada objeto furado, armazenados na estrutura **segmentsWithHoles** 

## 1.2 Quais as técnicas aprendidas na disciplina foram aplicadas e que parâmetros foram usados?

Utilizou-se a técnica de leitura de imagens do tipo PGM ASCII vista no exercício prático proposto no início da disciplina.

Além disso, utilizou-se os conceitos de segmentação/visão dos planos da imagem que foram vistos em alguns exercícios de fixação. Além disso, utilizou-se a operação pontual **negativa**.

A técnica de Flood Fill não chegou a ser abordada oficialmente em aula, porém, ao consultar os materiais didáticos (livro texto e internet), achou-se interessante aplicar a técnica no projeto.

## 1.3 Se foram necessárias asserções sobre o tamanho ou forma dos objetos. Caso sim, explicitar quais foram.?

Não foi necessário.

## 1.4 Instruções sobre como compilar e executar o projeto e possíveis dependências no Linux

Para compilar e executar o projeto será necessário ter em mãos a pasta do projeto e instalar o SDK do DotNet, pois o mesmo foi feito em C#.

**Obs1.:** se atentar à versão do SDK a ser instalada, é imprescindível que seja instalada a versão 6.0, pois o projeto foi feito em cima dela.

**Obs2.:** para instalar em outras versões do Ubuntu, basta substituir o primeiro comando por algum destes:

- 22.04 (LTS): o repositório da MS já consta no sistema, basta executar o último comando;
- 20.04 (LTS): wget https://packages.microsoft.com/config/ubuntu/20.04/packages-microsoft-prod.deb -O packages-microsoft-prod.deb
- 18.04 (LTS): wget https://packages.microsoft.com/config/ubuntu/18.04/packages-microsoft-prod.deb -O packages-microsoft-prod.deb
- 16.04 (LTS): wget https://packages.microsoft.com/config/ubuntu/16.04/packages-microsoft-prod.deb
   O packages-microsoft-prod.deb

Para instalar o SDK do DotNet, basta executar os seguintes comandos no terminal:

- wget https://packages.microsoft.com/config/ubuntu/20.04/packages-microsoft-prod.deb -O packages-microsoft-prod.deb
- sudo dpkg -i packages-microsoft-prod.deb
- rm packages-microsoft-prod.deb
- sudo apt-get update && sudo apt-get install -y dotnet-sdk-6.0

Depois de instalar o SDK, ainda no cmd, navegue até o diretório raiz do projeto e siga as seguintes etapas, executando os comandos listados:

- compile o projeto: dotnet build
- executando o projeto (modo interativo): dotnet run

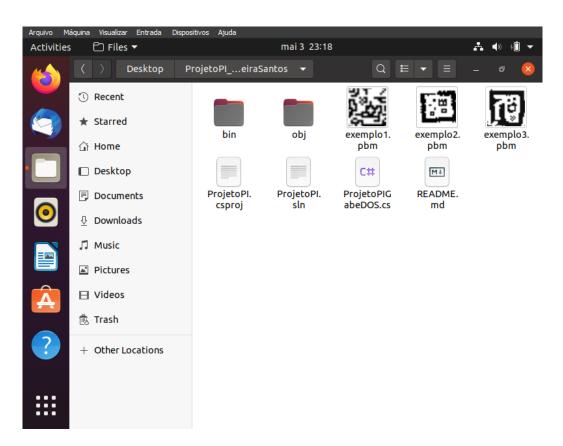


Figura 5 – Raiz do projeto

Também é possível executar o projeto via linha de comando e passar dois parâmetros de execução:

- para passar o diretório da imagem: -path DIRETORIO\_DA\_IMAGEM
- para ativar o modo debug: -debugMode
- exemplo de execução com os parâmetros (estando com o terminal aberto na raiz do projeto): bin/Debug/net6.0/ProjetoPI -debugMode -path ./exemplo1.pbm

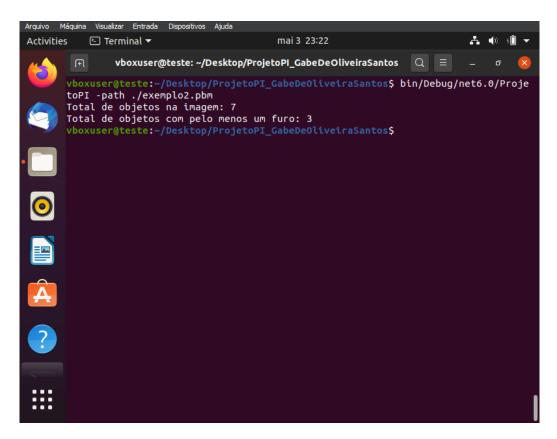


Figura 6 – Executando o projeto via linha de comando e passando a imagem exemplo2.pbm por parâmetro

**Obs.:** o modo debug além de printar o resultado de algumas operações no console, exporta esses resultados para o diretório de onde você executou o projeto. Sendo assim, caso o debugMode seja usado, é interessante acessar este diretório, conferir esses resultados e depois apagá-los para não provocar confusão caso o comando seja executado com outra imagem.

# 2

#### Segunda Parte

### 2.1 Que potencial de uso vocês imaginam para o algoritmo desenvolvido?

Ele tem potencial para ser usado como ferramenta de detecção de anomalias em organismos a partir de imagens digitais geradas por microscópios. Desta forma, seria possível não só detectar esses organismos como segmentar a imagem de acordo com os organismos encontrados e identificar anomalias (seriam representadas como furos) presentes nestes organismos.

Com isso, a depender da eficiência e precisão do algoritmo neste contexto, seria possível até embarcar esse algoritmo no software de microscópios mais modernos.

#### 2.2 Que adaptações seriam necessárias para que sua ideia funcione?

Seria necessário aprimorar a leitura de imagens, tornando possível a leitura de imagens coloridas e, para que o algoritmo funcionasse, também seria necessário aplicar uma limiarização na imagem para que a mesma se tornasse binária.

Além disso, talvez haja a necessidade de realizar alguns ajustes/processamentos na imagem como ajustes no contraste e equalização. Outra adaptação possível, caso o metodologia atual não gerasse bons resultados, seria aplicar algum algoritmo de detecção de bordas e ir adaptando as demais etapas da solução.

## 2.3 Como sua ideia se encaixa no conceito de ética estudado pelo grupo?

Seguindo a ideia de transparência no uso dos algoritmos de processamento de imagem citada no trabalho anterior, a solução implementada neste trabalho apresenta a funcionalidade de debug (que pode e será aprimorada) que detalha e apresenta um log das etapas onde a imagem atual é processada e uma nova imagem é retornada afim de tornar o processo o mais transparente possível. Além disso, pensando na aplicação do algoritmo proposta no tópico 2.1, o algoritmo seria distribuído com um manual detalhando todo o processo referente ao processamento efetuado por ele.

Além do manual, seria distribuído também um termo afirmando o compromisso da empresa e da equipe responsável pelo desenvolvimento do algoritmo com a privacidade, transparência e direitos das imagens usadas no algoritmo e também um contrato que firmaria uma garantia de que o algoritmo seria usado apenas em soluções que respeitassem os valores da empresa e que fizessem um uso justo do mesmo.

# 3 Apêndice

#### 3.1 Repositório do projeto

O código fonte do projeto pode ser acessado através deste link: clique aqui!