

ImaegObj : bibliothèque de classes pour le recalage d'images sous Matlab

D. Legland

24 août 2010

Résumé

Description des classes définies et implémentées pour tester les algorithmes de recalage d'images en 2D et 3D sous Matlab.

Table des matières

| | | |
|----------|--|----------|
| 1 | Introduction | 2 |
| 2 | Images | 2 |
| 3 | Transformations | 2 |
| 3.1 | Interfaces et classes abstraites | 2 |
| 3.2 | Modèles de transformation | 3 |
| 4 | Implémentations utilitaires | 4 |
| 4.1 | MatrixAffineTransform | 4 |
| 4.2 | ComposedTransform | 4 |
| 5 | Interpolation et re-échantillonnage | 4 |
| 5.1 | Interfaces et classes abstraites | 4 |
| 5.2 | Implémentations | 4 |
| 5.3 | Classes utilitaires | 5 |
| 6 | Métriques | 5 |
| 6.1 | Classes abstraites | 5 |
| 6.2 | Implémentation | 5 |

1 Introduction

Inspiration principale : ITK
idée générale : encapsuler les informations, et manipuler les objets en se souciant le moins possible de leur implémentation.

2 Images

Pour le moment plusieurs classes image, organisées en hiérarchie :

Image interface pour les images, qui définit les méthodes abstraites et fournit quelques utilitaires pour gérer les informations de calibration et les meta-données

ScalarImage interface pour les images dont les pixels sont des scalaires, par opposition aux images vectorielles (images spectrales ou couleur)

Image2D implémentation pour les images scalaires 2D

Image3D implémentation pour les images scalaires 3D

VectorImage2D implémentation pour les images vectorielles 2D

À terme, il serait souhaitable d'avoir une classe unique.

3 Transformations

En parallèle des classes image, on définit aussi une hiérarchie de classes pour les transformations géométriques. On a aussi une classe spéciale qui représente une transformation paramétrée. Certaines opérations sont définies en fonction des spécialisations.

La classe de base est la classe Transform. La classe ParametricTransform ajoute la manipulation des paramètres à optimiser. On trouve aussi des classes permettant de limiter la ré-écriture des transformations spécialisées.

3.1 Interfaces et classes abstraites

3.1.1 Transform

Il s'agit de la classe la plus générique. Elle définit principalement la méthode transformPoint, ainsi que quelques méthodes utilitaires.

transformPoint transforme un point en un autre

transformVector transforme un vecteur en un autre

getJacobian renvoie la matrice jacobienne (des dérivées premières en fonction des coordonnées) pour une position donnée

Toutes ces méthodes sont abstraites, et nécessitent d'être implémentées dans les classes dérivées. Il est possible aussi de composer les transformations, via la méthode compose.

compose renvoie une nouvelle transformation, résultat de l'application de la transformation passée en paramètre suivie de cette transformation

3.1.2 ParametricTransform

Cette classe (abstraite) ajoute la gestion des paramètres. Elle définit un champ « params », sous la forme d'un vecteur ligne, qui peut être modifié via les méthodes appropriées.

Pour distinguer les transformations paramétrées des transformations non paramétrées, j'ajoute parfois le suffixe « Model » au nom de la classe. Exemple : « TranslationModel ».

Méthodes implémentées

getParameters renvoie le vecteur de paramètres

setParameters modifie le vecteur de paramètres

getParameterLength renvoie la taille du vecteur de paramètres

On a aussi quelques méthodes pour faciliter l'interprétation

getParameterNames renvoie un tableau de chaînes contenant le noms de chaque paramètre

getParameterName renvoie le nom du i-ème paramètre

Enfin, on a aussi une méthode pour calculer les dérivées mais en fonction des paramètres :

getParametricJacobian calcule la matrice jacobienne, qui a autant de lignes que le nombre de dimensions, et autant de colonne que le nombre de paramètres

3.1.3 AffineTransform

Cette classe sert de base abstraite aux autres transformations affines. Elle implémente plusieurs méthodes qui se basent sur la matrice de transformation associée. Notons que la matrice de transformation n'est pas définie dans cette classe, mais dans les classes dérivées.

Méthodes abstraites

getAffineMatrix renvoie la matrice affine associées à cette transformation

Il s'agit de la seule méthode abstraite de cette classe, et donc la seule qui nécessite une implémentation par les classes dérivées.

Méthodes implémentées

Les méthodes suivantes définies par les interfaces sont implémentées par la classe AffineTransform :

transformPoint transforme un point en un autre

transformVector transforme un vecteur en un autre

getJacobian renvoie la matrice jacobienne (des dérivées premières en fonction des coordonnées) pour une position donnée

Note : pour une transformation affine, la matrice jacobienne est obtenue en isolant la partie linéaire de la matrice de transformation.

compose renvoie un nouvelle transformation, résultat de l'application de la transformation passée en paramètre suivie de cette transformation. Essaie de renvoyer une transformation affine si possible.

On a aussi une méthode spécifique aux transformations affines

getInverse renvoie la transformation affine inverse

3.2 Modèles de transformation

Toutes les transformations décrites ici héritent à la fois de Transform (et même de AffineTransform pour le moment) ainsi que de ParametricTransform.

3.2.1 TranslationModel

Une translation en dimension arbitraire, définie par un vecteur de translation.

3.2.2 CenteredMotionTransform2D

Il s'agit d'une transformation définie par une rotation autour d'un centre donné (par défaut l'origine), suivie d'une translation. On a donc 3 paramètres. L'angle de rotation est stocké en degrés, et converti en radians pour les calculs. Le centre de la rotation est un paramètre non optimisable.

3.2.3 CenteredEulerTransform3D

Cette classe représente une transformation rigide obtenue en combinant trois rotations successives suivies d'une translation. On a donc 6 paramètres.

Il y a de multiples manières de choisir les angles d'Euler. Pour cette classe, les rotations sont choisies ainsi, dans cet ordre :

1. une rotation autour de l'angle O_x selon un angle φ
2. une rotation autour de l'angle O_y selon un angle θ
3. une rotation autour de l'angle O_z selon un angle ψ

Les angles de rotation sont stockés en degré et convertis en radian pour les calculs. Le centre de la rotation est modifiable, mais ne fait pas partie des paramètres optimisables.

4 Implémentations utilitaires

4.1 MatrixAffineTransform

Implémentation classique d'une transformation affine, sous la forme d'une matrice. Utilisées pour des tests, ou pour implémenter des transformations classiques.

4.2 ComposedTransform

Cette classe stocke un tableau de transformations. Lors de l'appel à une des méthodes de calcul (par exemple « transformPoint »), elle appelle la méthode correspondante pour chaque transformation stockée, et combine les résultats.

Aucune hypothèse n'est faite sur les transformation stockées, elles doivent juste hériter de « Transform », et être définies pour les mêmes dimensions.

5 Interpolation et re-échantillonnage

On a aussi plusieurs classes pour gérer le ré-échantillonnage et l'interpolation des images après transformation.

5.1 Interfaces et classes abstraites

ImageFunction interface générale pour les classes d'interpolation. Elle définit une méthode accepte une position (2D ou 3D) en entrée et renvoie une valeur scalaire

ImageInterpolator interface d'interpolation, qui se base sur une image.

ImageInterpolator2D, **ImageInterpolator3D** interfaces permettant de typer les classes dérivées

5.2 Implémentations

Pour le moment on a une implémentation par couple type d'interpolation - dimension. Il n'est pas forcément plus efficace d'avoir des interpolateurs génériques.

NearestNeighborInterpolator2D

NearestNeighborInterpolator3D

LinearInterpolator2D

LinearInterpolator3D

5.3 Classes utilitaires

5.3.1 ImageResampler

Cette classe permet de créer une nouvelle image à partir :

1. d'une base spatiale (origine + espacement + taille),
2. et d'un objet de classe « ImageFunction »

5.3.2 BackwardTransformedImage

Cette classe qui implémente l'interface « ImageFunction » encapsule une image et une transformation. Quand on évalue la valeur en un point, les coordonnées du point après transformation sont calculées, et utilisées pour évaluer la valeur dans l'image stockée.

6 Métriques

Pour le recalage on a besoin de définir des métriques entre des images, ou plutôt entre des images interpolées.

Les métriques sont définies par rapport à un ensemble de points de test. Un ensemble de points de tests classique est constitué par l'ensemble des positions des pixels d'une des deux images. Comme on essaie de travailler sur des images interpolées, et donc qui ne définissent pas forcément leur base spatiale, l'ensemble de points tests est spécifié séparément.

6.1 Classes abstraites

6.1.1 ImageToImageMetric

Cette classe stocke trois champs :

img1 une instance de ImageFunction qui représente traditionnellement l'image fixe

img2 une instance de ImageFunction qui représente traditionnellement l'image mobile

points un ensemble de points de test

Elle déclare la méthode suivante, qui sera implémentée dans les classes dérivées :

computeValue calcule la valeur de la métrique

6.2 Implémentation

Pour le moment une seule implémentation, basée sur la moyenne des carrés des différences.

6.2.1 MeanSquareDifferencesMetric

Cette classe itère sur tous les points tests, évalue la valeur correspondante dans chacune des deux images, et calcule la moyenne des carrés des différences. La moyenne est calculée pour les points qui sont dans les deux images.