

Processamento Digital de Imagens

Table of Contents

1. Manipulando pixels em uma imagem.	1
1.1. Filtro Negativo (regions.cpp)	1
1.2 Troca de regiões.	5
2. Serialização via FileStore	6
2.1. FileStore	6
3. Decomposição de imagens em planos de bits	8
3.1 Esteganografia em imagens digitais	8
4. Preenchendo regiões	8
4.1 FloodFill	8
5. Manipulação de histogramas.	8
5.1 Histograma	8
6. Filtragem no domínio espacial I	8
6.1 Filtro Espacial	8
7. Filtragem no domínio espacial II	9
7.1 TiltShift	9
8. A Transformada Discreta de Fourier	9
8.1	9
9. Filtragem no Domínio da Frequência	9
9.1 Filtro Homomórfico	9
10. Detecção de bordas com o algoritmo de Canny	9
10.1 Canny & Pontilhismo	9
11. Quantização vetorial com k-means	9
11.1 K-means	9

1. Manipulando pixels em uma imagem.

A manipulação de pixels em uma imagem refere-se ao processo de alterar as propriedades dos pixels individuais que compõe a imagem, como, por exemplo, modificar o valor da cor do pixel, alterar a sua posição na imagem, aplicar filtros ou efeitos especiais, entre outros. Desta forma, é possível realizar uma infinidade de tarefas, como redimensionar uma imagem, remover objetos indesejados, corrigir imperfeições, aplicar efeitos artísticos, criar animações, entre outras aplicações criativas e práticas.

1.1. Filtro Negativo (regions.cpp)

Um filtro negativo em uma imagem é uma técnica de manipulação de pixels que inverte as cores da imagem original. Nesse filtro, cada pixel da imagem é transformado em seu complemento,

resultando em uma imagem com cores invertidas. Além de criar um efeito estético interessante, o filtro negativo também pode ser útil em certas aplicações, como melhorar a visualização de detalhes em imagens com alto contraste ou realçar certos elementos. No entanto, é importante notar que a aplicação de um filtro negativo em uma imagem não é uma técnica que preserva informações importantes da imagem original, mas sim uma transformação visual que pode ser usada para efeitos artísticos ou estilísticos.

1.1.1. Código & Resultado.

Implemente um programa `regions.cpp`. Esse programa deverá solicitar ao usuário as coordenadas de dois pontos P1 e P2 localizados dentro dos limites do tamanho da imagem e exibir que lhe for fornecida. Entretanto, a região definida pelo retângulo de vértices opostos definidos pelos pontos P1 e P2 será exibida com o negativo da imagem na região correspondente.

regions.cpp

```
#include <iostream>
#include <opencv2/opencv.hpp>

using namespace cv;
using namespace std;

int main() {
    cout << "INICIANDO..." << endl;

    Mat image;
    int P1X, P1Y, P2X, P2Y;
    char diretorio[1000];

    cout << "Digite a loc da imagem: " << endl;
    cout << "EX.: C:\\User\\Desktop\\<nomedaimagem>.png" << endl;
    cin >> diretorio;

    auto image0 = imread(diretorio);
    image = imread(diretorio, IMREAD_GRAYSCALE);

    int rows = image.rows;
    int cols = image.cols;

    cout << "Digite o ponto P1 da imagem" << endl;
    cout << "Entre Linha 0 e" << " " << (rows - 1) << " " << "e Coluna 0 e" << " " <<
    (cols - 1) << endl;
    cin >> P1X >> P1Y;
    cout << "(" << P1X << "," << P1Y << ")" << endl;
    cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;

    int confirmaP1;

    do {
        cin >> confirmaP1;
```

```

        if (confirmaP1 == 0) {
            cout << "Digite o ponto P1 da imagem" << endl;
            cout << "Entre Linha 0 e" << " " << (rows - 1) << " " << "e Coluna 0 e" <<
" " << (cols - 1) << endl;
            cin >> P1X >> P1Y;
            cout << "(" << P1X << "," << P1Y << ")" << endl;

            cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;
            cin >> confirmaP1;
        }

        if (confirmaP1 == 1 && (P1X < 0 || P1X > rows)) {
            cout << "Valor de X do ponto P1 localiza-se fora da imagem, digite
novamente P1X: " << endl;
            cin >> P1X;

            cout << "(" << P1X << "," << P1Y << ")" << endl;
            cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;
            cin >> confirmaP1;
        }

        if (confirmaP1 == 1 && (P1Y < 0 || P1Y > cols)) {
            cout << "Valor de Y do ponto P1 localiza-se fora da imagem, digite
novamente P1Y: " << endl;
            cin >> P1Y;

            cout << "(" << P1X << "," << P1Y << ")" << endl;
            cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;
            cin >> confirmaP1;
        }

    } while (confirmaP1 == 0);

    cout << "Digite o ponto P2 da imagem" << endl;
    cout << "Entre Linha 0 e" << " " << (rows - 1) << " " << "e Coluna 0 e" << " " <<
(cols - 1) << endl;
    cin >> P2X >> P2Y;
    cout << "(" << P2X << "," << P2Y << ")" << endl;
    cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;

    int confirmaP2;
    do {
        cin >> confirmaP2;
        if (confirmaP2 == 0) {
            cout << "Digite o ponto P2 da imagem" << endl;
            cout << "Entre Linha 0 e" << " " << (rows - 1) << " " << "e Coluna 0 e" <<
" " << (cols - 1) << endl;
            cin >> P2X >> P2Y;
            cout << "(" << P2X << "," << P2Y << ")" << endl;

            cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;

```

```

        cin >> confirmaP2;
    }

    if (confirmaP2 == 1 && (P2X < 0 || P2X > rows || P2X < P1X)) {
        cout << "Valor de X do ponto P2 localiza-se fora da imagem ou eh menor que
P1X, digite novamente P2X: " << endl;
        cin >> P2X;

        cout << "(" << P2X << "," << P2Y << ")" << endl;
        cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;
        cin >> confirmaP2;
    }

    if (confirmaP2 == 1 && (P2Y < 0 || P2Y > cols || P2Y < P1Y)) {
        cout << "Valor de Y do ponto P2 localiza-se fora da imagem ou eh menor que
P1Y, digite novamente P2Y: " << endl;
        cin >> P2Y;

        cout << "(" << P2X << "," << P2Y << ")" << endl;
        cout << "Digite 0 para cancelar e 1 para confirmar" << endl;
        cin >> confirmaP2;
    }
} while (confirmaP2 == 0);

if (!image.data) {
    cout << "Imagem nao encontrada!" << endl;
}

for (int i = P1X; i < P2X; i++) {
    for (int j = P1Y; j < P2Y; j++) {

        image.at<uchar>(i, j) = 255 - image.at<uchar>(i, j);

    }
}

imwrite("janelaNegativo.png", image);
namedWindow("janelaOriginal", WINDOW_AUTOSIZE);
imshow("janelaOriginal", image0);
namedWindow("janelaNegativo", WINDOW_AUTOSIZE);
imshow("janelaNegativo", image);

waitKey();

return 0;

}

```

1.2 Troca de regiões

A transposição de quadrante envolve a troca desses quadrantes, de modo que as baixas frequências fiquem no quadrante inferior direito e as altas frequências no quadrante superior esquerdo. Essa operação é frequentemente realizada para fins de visualização ou processamento de imagens, uma vez que a transposição pode melhorar a interpretação visual ou permitir a aplicação de determinadas técnicas de filtragem ou análise. Após a transposição de quadrante, é possível realizar operações de filtragem ou análise no domínio da frequência e, em seguida, reverter a imagem para o domínio espacial, se necessário.

1.2.1 Código & Resultado.

Implemente um programa `trocaregiones.cpp`. Seu programa deverá trocar os quadrantes em diagonal na imagem.

regions.cpp

```
// Código realizado para rodar em WINDOWS sem makeFile, atente-se as intruções!
#include <iostream>
#include <opencv2/opencv.hpp>

using namespace cv;
using namespace std;

int main() {
    cout << "INICIANDO..." << endl;

    //DEFININDO VARIÁVEIS ...
    char diretorio[10000];
    Mat image, imageT;

    //RECEBENDO LOCALIZAÇÃO DA IMAGEM...
    do {
        cout << "Digite a localizacao da imagem: " << endl;
        cout << "EX.: C:\\User\\Desktop\\<nomedaimagem>.<png ou jpeg>" << endl;
        cin >> diretorio;

        image = imread(diretorio);

        if (!image.data) {
            cout << "Imagem nao encontrada!" << endl;
            cout << "Verifique se a escrita esta correta." << endl;
        }
    } while (!image.data);

    image.copyTo(imageT);

    int rows4q, cols4q;
```

```

rows4q = image.rows / 2;
cols4q = image.cols / 2;

// DIVIDINDO OS QUADRANTES ...
Mat q1, q2, q3, q4;
q1 = image(Rect(0, 0, rows4q, cols4q)); // Esquerdo superior
q2 = image(Rect(0, cols4q, rows4q, cols4q)); // Direito superior
q3 = image(Rect(rows4q, 0, rows4q, cols4q)); // Esquerdo inferior
q4 = image(Rect(rows4q, cols4q, rows4q, cols4q)); // Direito inferior

cout << rows4q << " e " << cols4q << endl;

//TROCANDO OS QUADRANTES EM DIAGONAL ...
q1.copyTo(imageT(Rect(rows4q, cols4q, rows4q, cols4q)));
q2.copyTo(imageT(Rect(rows4q, 0, rows4q, cols4q)));
q3.copyTo(imageT(Rect(0, cols4q, rows4q, cols4q)));
q4.copyTo(imageT(Rect(0, 0, rows4q, cols4q)));

namedWindow("janelaOriginal", WINDOW_AUTOSIZE);
imshow("janelaOriginal", image);
namedWindow("janelaTrocado", WINDOW_AUTOSIZE);
imshow("janelaTrocado", imageT);
imwrite("janelaTrocado.png", imageT);
waitKey();

return 0;
}

```

2. Serialização via FileStore

A serialização refere-se ao processo de converter dados em uma representação que possa ser armazenada ou transmitida, permitindo sua recuperação posterior. No contexto da programação, a serialização é comumente usada para salvar dados em um formato persistente, como um arquivo, para que possam ser recuperados posteriormente e usados novamente.

O ponto flutuante é um formato numérico usado para representar números reais em computadores. Ele permite representar uma ampla gama de valores, incluindo números fracionários e números muito grandes ou muito pequenos. A serialização de dados em ponto flutuante via FileStorage é especialmente útil quando se lida com grandes conjuntos de dados numéricos, como matrizes ou imagens, que precisam ser armazenados e recuperados sem perda de precisão.

2.1. FileStore

O FileStorage é uma funcionalidade oferecida por algumas bibliotecas de programação, como OpenCV, que permite armazenar dados em um arquivo com uma estrutura organizada. Essa estrutura pode incluir seções, como grupos ou tags, que ajudam a organizar os dados serializados. Além disso, o FileStorage fornece métodos para escrever e ler dados em vários formatos, incluindo

números de ponto flutuante.

2.1.1 Código & Resultado.

Crie um programa que gere uma imagem de dimensões 256x256 pixels contendo uma senoíde de 4 períodos com amplitude de 127 desenhada na horizontal. Grave a imagem no formato PNG e no formato YML. Compare os arquivos gerados, extraindo uma linha de cada imagem gravada e comparando a diferença entre elas. Trace um gráfico da diferença calculada ao longo da linha correspondente extraída nas imagens. O que você observa?

regions.cpp

```
#include <iostream>
#include <opencv2/opencv.hpp>
#include <sstream>
#include <string>

using namespace std;
using namespace cv;

int SIDE = 256;
int PERIODOS = 4;
int M_PI = 3.141516;

int main(int argc, char** argv) {
    cout << "INICIANDO..." << endl;

    stringstream ss_img, ss_yml;
    Mat image;

    ss_yml << "senoide-" << SIDE << ".yml";
    image = Mat::zeros(SIDE, SIDE, CV_32FC1);

    FileStorage fs(ss_yml.str(), FileStorage::WRITE);

    for (int i = 0; i < SIDE; i++) {
        for (int j = 0; j < SIDE; j++) {
            image.at<float>(i, j) = 127 * sin(2 * M_PI * PERIODOS * j / SIDE) + 128;
        }
    }

    fs << "mat" << image;
    fs.release();

    normalize(image, image, 0, 255, NORM_MINMAX);
    image.convertTo(image, CV_8U);
    ss_img << "senoide-" << SIDE << ".png";
    imwrite(ss_img.str(), image);

    cout << "Matriz da imagem png... " << endl;
```

```
cout << image << endl;

fs.open(ss_yaml.str(), FileStorage::READ);
fs["mat"] >> image;

normalize(image, image, 0, 255, NORM_MINMAX);
image.convertTo(image, CV_8U);

imshow("image", image);
waitKey();

return 0;
}
```

3. Decomposição de imagens em planos de bits

3.1 Esteganografia em imagens digitais

3.1.1 Código & Resultado.

4. Preenchendo regiões

4.1 FloodFill

4.1.1 Código & Resultado.

5. Manipulação de histogramas

5.1 Histograma

5.1.1 Código & Resultado

6. Filtragem no domínio espacial I

6.1 Filtro Espacial

6.1.1 Código & Resultado

7. Filtragem no domínio espacial II

7.1 TiltShift

7.1.1 Código & Resultado

8. A Transformada Discreta de Fourier

8.1

8.1.1 Código & Resultado

9. Filtragem no Domínio da Frequência

9.1 Filtro Homomórfico

9.1.1 Código & Resultado

10. Detecção de bordas com o algoritmo de Canny

10.1 Canny & Pontilhismo

10.1.1 Código & Resultado

11. Quantização vetorial com k-means

11.1 K-means

11.1.1 Código & Resultado