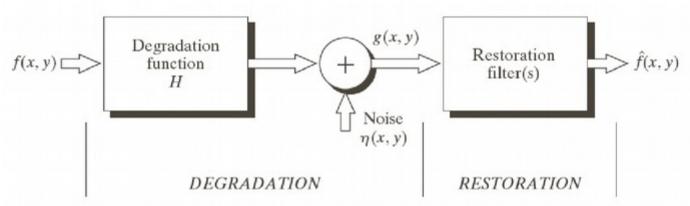
## Restauração de imagens

- ► Recuperar uma imagem que sofreu:
  - ▶ (1) uma função de <u>degradação</u> **h**
  - (2) a adição de um <u>ruído</u>  $\eta(x, y)$
- ► Matematicamente:
  - No espaço  $g(x, y) = f(x, y)*h(x, y) + \eta(x, y)$
  - \* → convolução

#### Na frequência (letra maiúscula)

$$G(u, v) = F(u, v)H(u, v) + N(x, y)$$



## Degradação

- ► Piora na qualidade da imagem devido a, por exemplo:
  - Borrão de movimento
  - Imagem fora de foco
  - Deterioração do material fotográfico



## Ruído

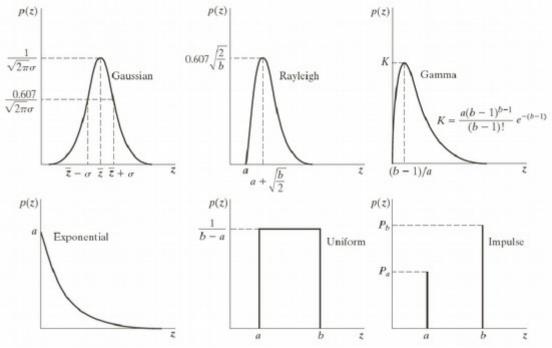
- ► Dificuldades na aquisição/transmissão
  - Iluminação
  - Temperatura
  - Qualidade do sensor
- ▶ Principalmente em imagens antigas





## Ruído

- ► Modela-se o ruído como uma variável aleatória
- ► Classifica-se pela função densidade de probabilidade (PDF)



## Atenuação do ruído

- ► Inicialmente: apenas ruído
  - $g(x, y) = f(x, y) + \eta(x, y)$
- ▶ Se não for possível a completa remoção, a atenuação pode ser suficiente
- ▶ O ruído é atenuado através da <u>filtragem espacial</u> ou <u>na frequência</u>

► Seja  $S_{xy}$  uma vizinhança de tamanho  $m \times n$  em torno de (x, y)

## Filtro de média aritmética

$$\hat{f}(x,y) = \frac{1}{mn} \sum_{(s,t)\in S_{xy}} g(s,t)$$

# Filtro de média geométrica

$$\hat{f}(x,y) = \left[\prod_{(s,t)\in S_{xy}} g(s,t)\right]^{\frac{1}{mn}}$$

### Filtro de média harmônica

$$\hat{f}(x,y) = \frac{mn}{\sum_{(s,t)\in S_{xy}} \frac{1}{g(s,t)}}$$

### Filtro de média contra-harmônica

ightharpoonup Q 
ightharpoonup ordem do filtro

$$\hat{f}(x,y) = \frac{\sum_{(s,t)\in S_{xy}} g(s,t)^{Q+1}}{\sum_{(s,t)\in S_{xy}} g(s,t)^{Q}}$$

### Filtro de mediana

$$\hat{f}(x,y) = \text{mediana}_{(s,t) \in S_{xy}} \{ g(s,t) \}$$

## Filtro de máximo e de mínimo

$$\hat{f}(x,y) = \max_{(s,t) \in S_{xy}} \{g(s,t)\}$$
$$\hat{f}(x,y) = \min_{(s,t) \in S_{xy}} \{g(s,t)\}$$

### Filtro de média alfa cortada

- ▶ Parâmetro d
- S'<sub>xy</sub> → vizinhança S<sub>xy</sub> tamanho m x n descartando: d/2 valores de intensidade mais baixos e d/2 valores de intensidade mais altos

$$\hat{f}(x,y) = \frac{1}{mn - d} \sum_{(s,t) \in S'_{ru}} g(s,t)$$

## Filtro de ponto médio

$$\hat{f}(x,y) = \frac{1}{2} \left[ \min_{(s,t) \in S_{xy}} \{ g(s,t) \} + \max_{(s,t) \in S_{xy}} \{ g(s,t) \} \right]$$

#### Exercício

- Resolva o exercício individualmente ou em dupla
- ► Envie via SIGAA até a próxima aula
- ▶ Deduza o tipo de ruído do primeiro conjunto de imagens disponibilizado no SIGAA a partir da análise do histograma
  - Ruídos: sal e pimenta (ambos ou somente um deles), uniforme, gaussiano, de rayleigh
  - Em Python: matplotlib.pyplot.hist(img.flatten(), bins=255) matplotlib.pyplot.show()
- ▶ Aplique os filtros anteriores no segundo conjunto de imagens e analise quais foram os mais adequados para cada tipo de ruído
  - Na resposta:
    - (1) imagem com ruído  $\rightarrow$  imagem com ruído atenuado
    - (2) parâmetros utilizados apenas para o filtro com menor RMSE (*root mean square error*, raiz do erro quadrático médio)

# Degradação

► Em breve esse PDF será atualizado no SIGAA