

École des Ponts ParisTech 2022 - 2023

Rapport de Projet

Philomène BOISNARD
Erwann ESTEVE
Wandrille FLAMANT
Sixtine NODET

Élèves ingénieurs

Projet de Semestre 2

TRUCAGE PHOTOGRAPHIQUE PAR INPAINTING

Février - Juin 2023

Encadrant : Pascal MONASSE

Table des matières

Introduction		
1	Pré	sentation de l'algorithme
	1.1	Les objets exploités
	1.2	L'initialisation
		1.2.1 Initialisation des pixels hors de la zone Ω
		1.2.2 Initialisation de la frontière $\partial\Omega$
	1.3	Calcul des termes Priorité, Confiance et Data
		1.3.1 Calcul des priorités $P(p)$
		1.3.2 Calcul de la Confiance (ou $Confidence$) $C(p)$
		1.3.3 Calcul du terme $Data D(p)$
	1.4	Le Matching et le calcul des distances
	1.5	Mise à jour de la $target\ zone\ \Omega$ et de la frontière $\partial\Omega$
_		
2		alyse des résultats
	2.1	Sous-partie
	2.2	Sous-partie
	2.3	Sous-Partie
3	Cri	tique de l'algorithme
	3.1	La complexité
	3.2	Les cas limites
	3.3	Pistes d'amélioration
\mathbf{C}_{4}	ancli	ısion
	J11010	ACTORA
R	éfére	ences
A :	nnex	es
	Can	turos d'ócran



Introduction

Notre projet se base principalement sur le papier de A.Criminisi [1].

Dans un premier temps, notre travail s'est concentré sur la compréhension du document et de l'algorithme expliqué.

L'inpainting est le nom donné à la technique de reconstruction d'images détériorées ou de remplissage des parties manquantes d'une image

L'objectif principal de notre projet va être de construire un algorithme capable d'effectuer ce trucage par inpainting, idéalement dans une complexité spatiale et temporelle maîtrisée, puis d'en trouver les limites.



1 Présentation de l'algorithme

De la lecture du document [1], nous en avons déduit l'algorithme 1 suivant en pseudo-code qui permet de résoudre le problème du trucage par inpainting.

Algorithm 1 Algorithme de remplissage de la zone target

```
Require: Image, target zone \Omega

Initialiser les pixels hors de \Omega

Initialiser de la frontière \partial\Omega

while \partial\Omega \neq \emptyset do

Calculer les priorités P(p), \forall p \in \partial\Omega

Trouver le pixel p \in \partial\Omega maximimsant P(p)

Trouver le patch \Psi_q minimisant la distance avec \Psi_p

Copier \Psi_q sur \Psi_p \cap \Omega

Calculer C(p), \forall p \in \Psi_p \cap \Omega

Mettre à jour \Omega et \partial\Omega

end while
```

Nous avons fragmenté le travail en plusieurs sous problèmes que nous avons ensuite répartit entre les différents membres du groupe.

Les sous problèmes sont notamment ceux du traitement de la frontière de la target zone, de la gestion des paramètres confidence et data, l'affichage des images, le matching d'un patch, etc.

1.1 Les objets exploités

La target zone Ω , un patch Ψ_p , la frontière $\partial\Omega$.

Pour mieux comprendre les objects appartenant aux classes Pixel, Image et Frontiere, les choix d'implémentation sont développés en Annexe.

1.2 L'initialisation

1.2.1 Initialisation des pixels hors de la zone Ω

Texte

1.2.2 Initialisation de la frontière $\partial\Omega$

Texte

1.3 Calcul des termes Priorité, Confiance et Data

1.3.1 Calcul des priorités P(p)

Texte

1.3.2 Calcul de la Confiance (ou Confidence) C(p)



1.3.3 Calcul du terme Data D(p)

Texte

1.4 Le *Matching* et le calcul des distances

Texte

1.5 Mise à jour de la $target\ zone\ \Omega$ et de la frontière $\partial\Omega$



2 Analyse des résultats

2.1 Sous-partie

Texte

2.2 Sous-partie

Texte

2.3 Sous-Partie

3 Critique de l'algorithme

3.1 La complexité

Spatiale et temporelle Texte

3.2 Les cas limites

Texte

3.3 Pistes d'amélioration

Conclusion

Retour d'expérience.

Delta.

Améliorations.



Références

[1] Antonio Criminisi, Patrick Pérez et Kentaro Toyama. « Region filling and object removal by exemplar-based image inpainting ». In: *IEEE Transactions on image processing* 13.9 (2004), p. 1200-1212.



Annexes

Les classes principales

La classe Pixel

Texte

La classe Image

Texte

La classe Frontière

Texte

Captures d'écran

Les bo screens waa