

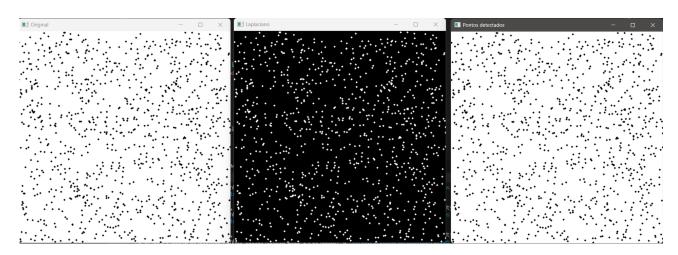
## INSTITUTO FEDERAL DE EDUCAÇÃO, CIÊNCIA E TECNOLOGIA Campus Birigui Bacharelado em Engenharia de Computação

Disciplina: Processamento Digital de Imagens		Trabalho
Professor: Murilo Varges da Silva		<b>Data:</b> 03/10/2021
Nome do Aluno: Leonardo Reneres dos Santos		rio: BI3009131

**Trabalho** 

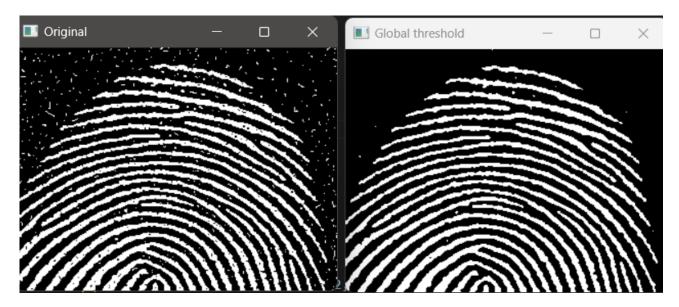
## **Exercícios:**

1. Implementar detector de ponto conforme slide 17.



1.1. Tirar uma foto de uma imagem com um fundo branco e fazer alguns pontos com caneta preta.

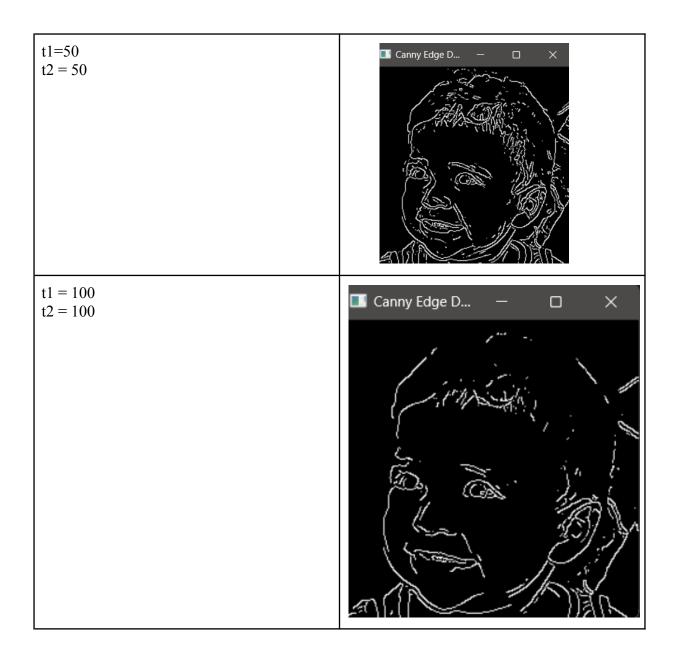
- 2. Implementar limiarização, definir o limiar.
  - 2.1. Utilizar a imagem da impressão digital.

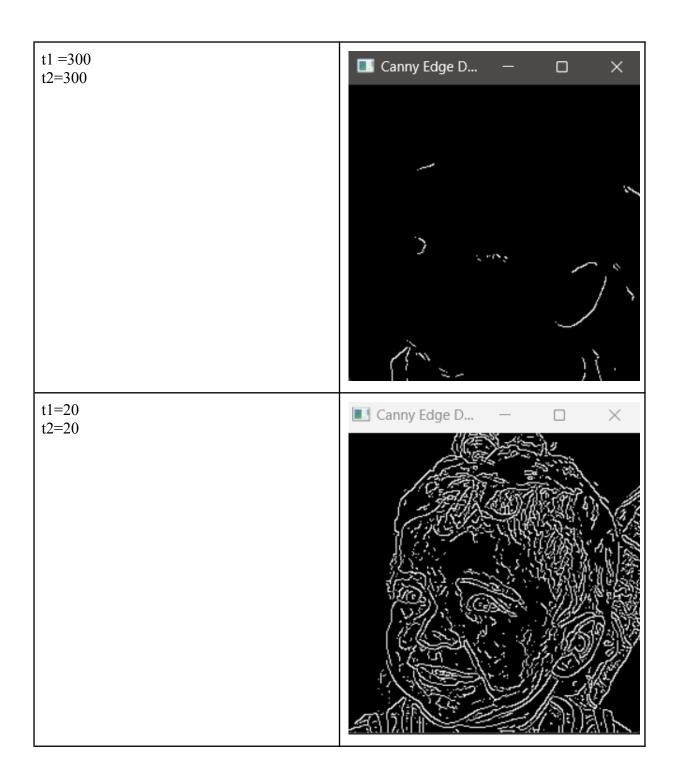


- 3. Implementar detector de bordas Canny.
  - 3.1. Aplicar o filtro de borramento (gaussiano) e verificar se o borramento melhora a detecção de bordas.



3.2. Mudar os parametros T1 e T2 e avaliar a qualidade das bordas detectadas.





## Código:

```
1]], dtype="int")
kernel_laplacian_large = np.array([[1, 1, 1, 1, 1], [1, 1, 1, 1],
1, -24, 1, 1], [1, 1, 1, 1, 1], [1, 1, 1, 1, 1]], dtype="int")
def detectarpontos(im):
   iml = cv.Laplacian(im, cv.CV 8U, ksize=5)
   imlA = np.abs(iml)
   T = 0.9*np.max(imlA)
   print(T)
   pontos = np.where(imlA>0,0,255).astype('uint8')
   print(np.where(pontos>0))
   cv.imshow('Laplaciano Absoluto', imlA)
   cv.imshow('Pontos detectados', pontos)
   cv.waitKey(0)
   cv.destroyAllWindows()
def canny(im,t1,t2):
   imc = cv.Canny(im,threshold1=t1, threshold2=t2, apertureSize = 3)
def limiarizacao(im):
   im blur = cv.GaussianBlur(im, (5,5), 0)
   cv.waitKey(0)
```

```
cv.destroyAllWindows()
def main():
   imagem = np.ones((500, 500), np.uint8) * 255
   cor ponto = 1
       x = np.random.randint(1, imagem.shape[1])
       y = np.random.randint(1, imagem.shape[1])
       cv.circle(imagem, (x, y), 2, cor_ponto, -1)
   detectarpontos(imagem)
```