



deti

universidade de aveiro  
departamento de electrónica,  
telecomunicações e informática

## Algoritmos e Estruturas de Dados

2023/2024 — 1º Semestre

### 1º Trabalho — O TAD image8bit

Ricardo Martins (112876)

Tiago Brito (112911)

### Índice

Introdução .....	2
Análise Experimental ImageLocateSubImage() .....	2
Melhor Caso .....	2
Pior Caso .....	3
Análise Formal ImageLocateSubImage .....	4
Análise Formal ImageBlur() .....	4
Complexidade temporal: .....	4
Análise Formal ImageBlurOptimized .....	4
Análise Experimental ImageBlur / ImageBlurOptimized .....	5
Conclusão .....	5



deti

universidade de aveiro  
departamento de electrónica,  
telecomunicações e informática

## Introdução

Este relatório apresenta a análise de eficiência computacional de duas funções críticas implementadas no âmbito do Tipo Abstrato de Dados (TAD) `image8bit`. As funções em foco são `ImageLocateSubImage()` e `ImageBlur()`. A primeira destina-se a localizar uma subimagem em uma imagem maior, enquanto a segunda aplica um filtro de desfoque à imagem.

A avaliação da eficiência dessas funções é essencial para compreender como elas se comportam em diferentes cenários e tamanhos de imagens. Este relatório detalhará a realização de testes práticos com diversas imagens, analisando o número de operações envolvendo os valores de cinzento dos pixels.

Além dos testes práticos, realizaremos uma análise formal da complexidade para ambas as funções, considerando os melhores e piores casos.

## Análise Experimental `ImageLocateSubImage()`

### Melhor Caso: $O(2 \cdot (H_2 \times W_2))$

O melhor caso ocorre quando a sub imagem encontrada está na posição (0,0) da imagem principal, tendo a função `ImageMatchSubImage` apenas de percorrer os pixels da subimagem, de dimensões  $W_2 \times H_2$ , enquanto realiza duas operações de `GetPixel`, logo terá uma complexidade igual a  $O(2 \cdot (H_2 \times W_2))$

Sendo o menor número possível de operações igual a  $2 \cdot (1 \times 1) = 2$ , para o caso particular em que a imagem é apenas de um pixel que se encontra na posição (0,0) da imagem principal tendo a função `ImageMatchSubImage` de verificar apenas a posição (0,0).

test_BestCase	Img1	Img2	Position	Count
Test1	White_10x10	White_1x1	(0,0)	2
Test2	White_100x100	White_1x1	(0,0)	2
Test3	White_1000x1000	White_1x1	(0,0)	2
Test4	White_10000x10000	White_1x1	(0,0)	2
Test5	White_10x10	White_10x10	(0,0)	200
Test6	White_10000x10000	White_10x10	(0,0)	200
Test7	White_100x100	White_100x100	(0,0)	20000
Test8	White_10000x10000	White_100x100	(0,0)	20000

Pior Caso:  $O(2*((W1-W2 + 1) * (H1-H2 + 1) * (W2 * H2)))$

O pior caso ocorre quando a sub imagem não está presente na imagem principal ou está na última posição possível, sendo a função ImageMatchSubImage chamada para cada posição possível na imagem principal, fazendo 2 operações de ImageGetPixel sempre que é chamada.

Assim sendo suponhamos que a imagem maior (img1) tem dimensões  $W1 \times H1$  e a sub imagem (img2) tem dimensões  $W2 \times H2$ , a função vai usar dois loops aninhados para percorrer todas as posições possíveis da sub imagem dentro da imagem maior. Portanto, a complexidade temporal seria proporcional ao número de iterações desses dois loops. Ou seja a complexidade seria  $O(2*((W1-W2 + 1) * (H1-H2 + 1) * (W2 * H2)))$

A análise experimental será feita usando como img2 apenas um pixel, de forma a garantir que é possível testar a função para imagens1 de dimensões cada vez maiores sem que haja overflow do número total de operações executadas.

Test_WorstCase	Img1	Img2	Position	Count
Test1	White_10x10	Black_1x1	NA	200
Test2	White_100x100	Black_1x1	NA	20000
Test3	White_1000x1000	Black_1x1	NA	2000000
Test4	White_10000x10000	Black_1x1	NA	200000000

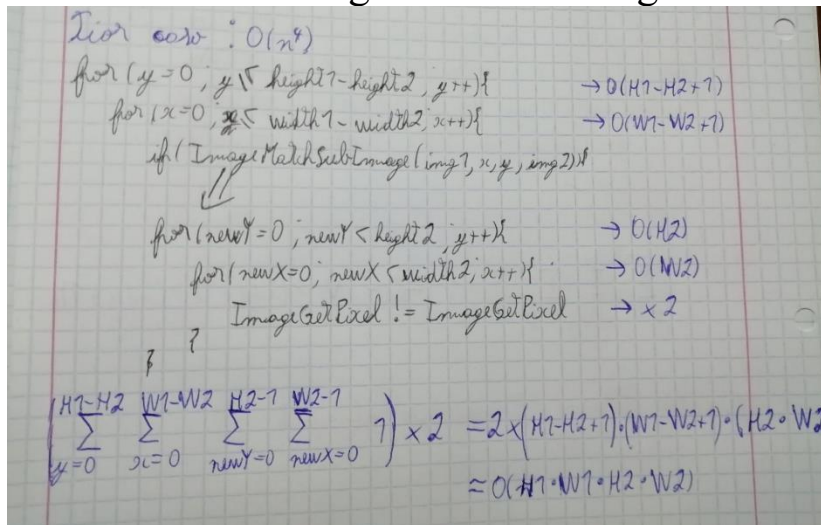
```
test_ImageLocate : $(PROGS) setup
./imageTool createWhite 10,10 save White_10x10.pgm
./imageTool createWhite 100,100 save White_100x100.pgm
./imageTool createWhite 1000,1000 save White_1000x1000.pgm
./imageTool createWhite 10000,10000 save White_10000x10000.pgm
./imageTool create 1,1 save Black_1x1.pgm
./imageTool create 10,10 save Black_10x10.pgm

./imageTool Black_1x1.pgm White_10x10.pgm paste 5,5 save testLocate1.pgm
./imageTool Black_1x1.pgm White_1000x1000.pgm paste 5,5 save testLocate2.pgm
./imageTool Black_10x10.pgm White_1000x1000.pgm paste 5,5 save testLocate3.pgm
./imageTool Black_10x10.pgm White_1000x1000.pgm paste 50,50 save testLocate4.pgm
./imageTool Black_10x10.pgm White_1000x1000.pgm paste 500,500 save testLocate5.pgm

./imageTool Black_1x1.pgm testLocate1.pgm locate
./imageTool Black_1x1.pgm testLocate2.pgm locate
./imageTool Black_10x10.pgm testLocate3.pgm locate
./imageTool Black_10x10.pgm testLocate4.pgm locate
./imageTool Black_10x10.pgm testLocate5.pgm locate
```

	Img1	Img2	Position	BestCase < Count < WorstCase
Test1	White_10x10	Black_1x1	(5,5)	2 < 112 < 200
Test2	White_1000x1000	Black_1x1	(5,5)	2 < 10012 < 2000000
Test3	White_1000x1000	Black_10x10	(5,5)	200 < 10120 < 196416200
Test4	White_1000x1000	Black_10x10	(50,50)	200 < 198600 < 196416200
Test5	White_1000x1000	Black_10x10	(500,500)	200 < 992200 < 196416200

## Análise Formal ImageLocateSubImage

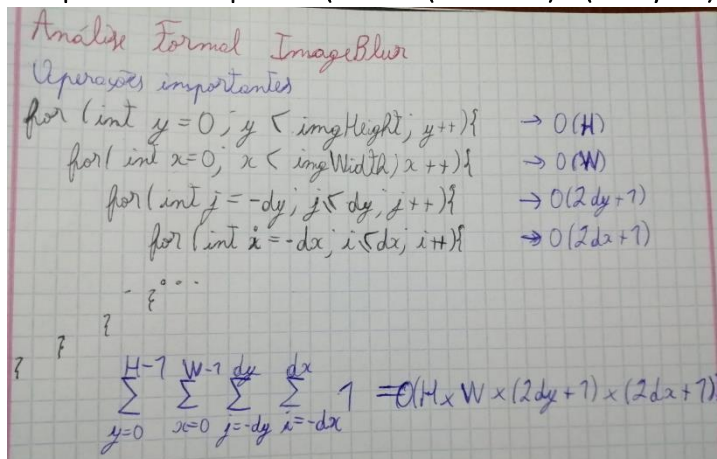


## Análise Formal ImageBlur()

A complexidade temporal da função ImageBlur depende principalmente do número de iterações no loop aninhado, que percorre cada pixel da imagem.

Sendo W a largura da imagem e H a sua altura a fórmula da complexidade temporal será:

Complexidade temporal:  $O(W \times H \times (2 \times dx + 1) \times (2 \times dy + 1))$



## Análise Formal ImageBlurOptimized:

1. Dentro da função ComputeIntegralImage é necessário alocar memória para todos os pixels da imagem que estamos a criar -  $O(W \times H)$

2. Depois fazemos dois loops para iterar sobre todos os pixels da imagem –  $O(W \times H)$

3. Por fim dentro da função ImageBlurOptimized voltamos a iterar sobre todos os pixels da imagem para alterar os seus valores de acordo com o valor fornecido para o blur

Assim sendo temos uma complexidade temporal de:  $O(3 \times (\text{imgWidth} \times \text{imgHeight}))$

