

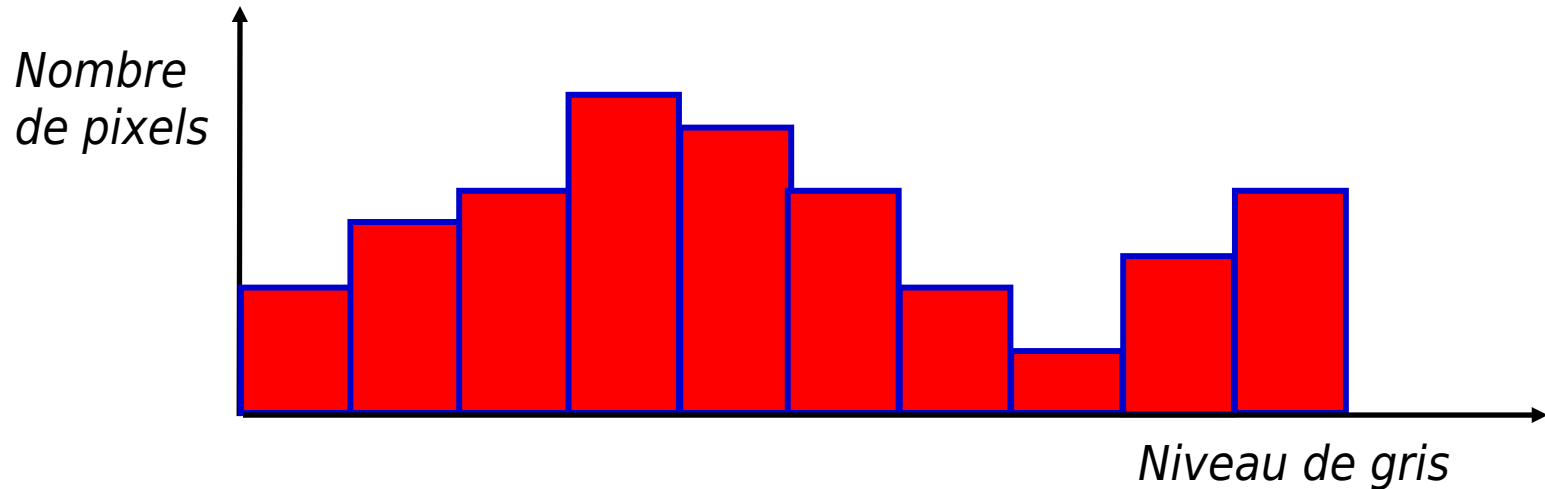


Traitement d'images

Traitements de base

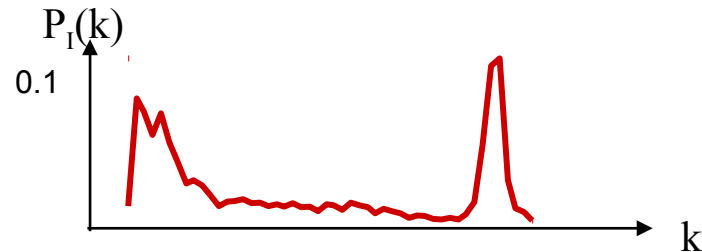
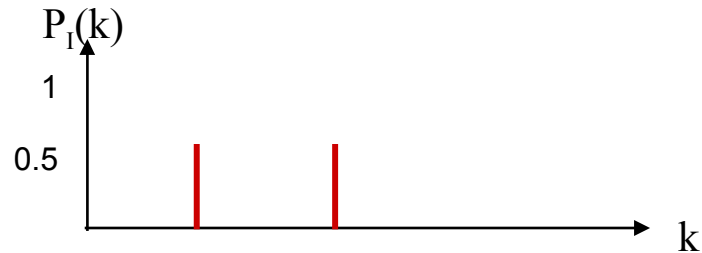
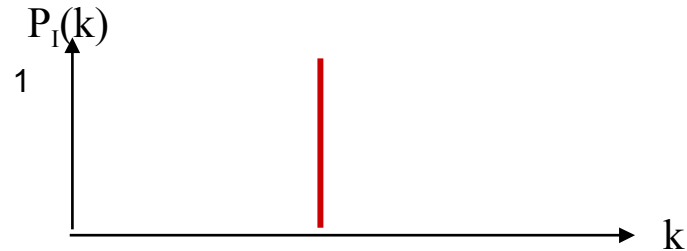
Alain Boucher - IFI

Histogramme d'une image



- L'histogramme représente la distribution des niveaux de gris (ou de couleurs) dans une image
- $H(k)$ = nombre de pixels de l'image ayant la valeur k .

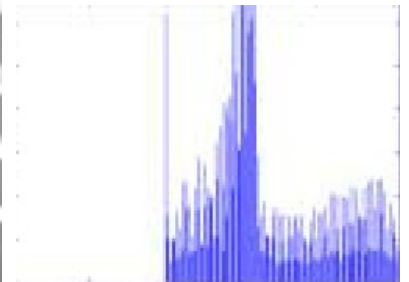
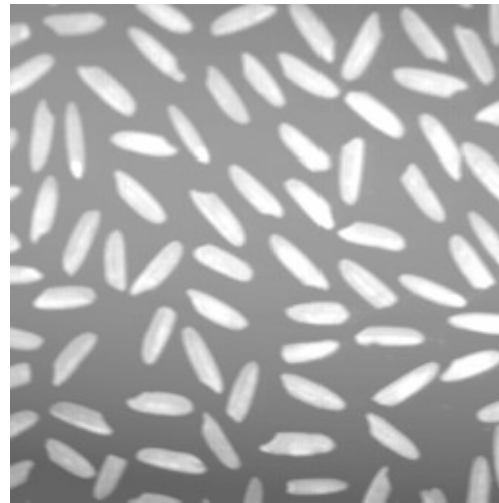
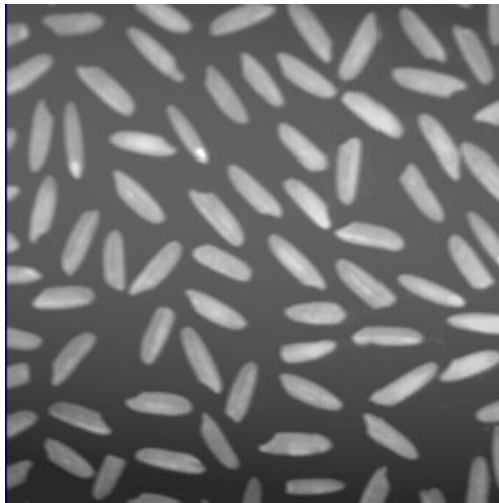
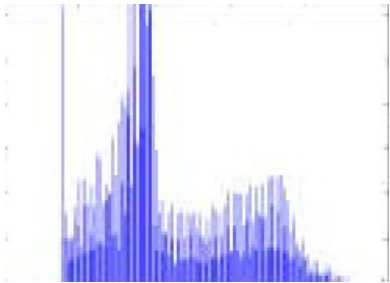
Histogramme d'une image



Dynamique d'une image = [valeur_min, valeur_max]

Luminance ou brillance d'une image

- La luminance (ou brillance) est définie comme la moyenne de tous les pixels de l'image.
- Dans les deux images suivantes, seule la luminance est différente :





Contraste d'une image

- Le contraste peut être défini de plusieurs façons :
 - Ecart-type des variations des niveaux de gris

$$C = \sqrt{\frac{1}{M \times N} \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{M-1} (f(x,y) - Moy)^2}$$

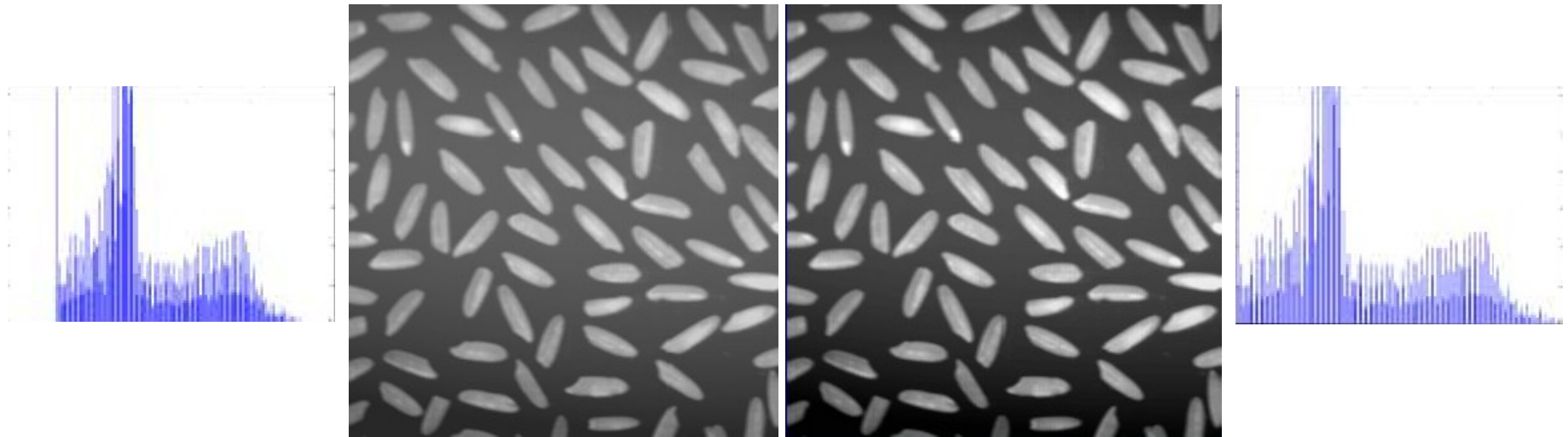
- Variation entre niveaux de gris min et max

$$C = \frac{\max[f(x,y)] - \min[f(x,y)]}{\max[f(x,y)] + \min[f(x,y)]}$$



Contraste d'une image

Les deux images suivantes possèdent un contraste différent :



Exemples de contrastes d'une image

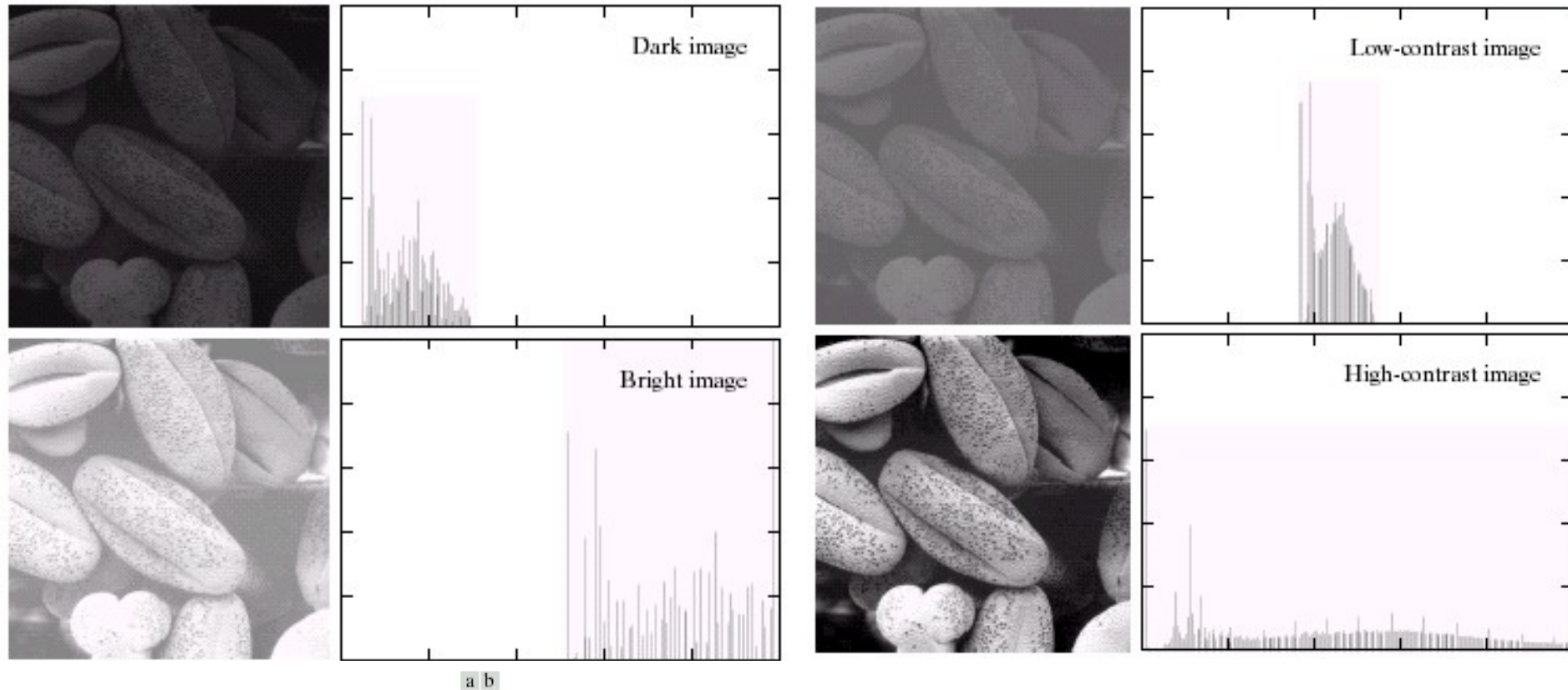


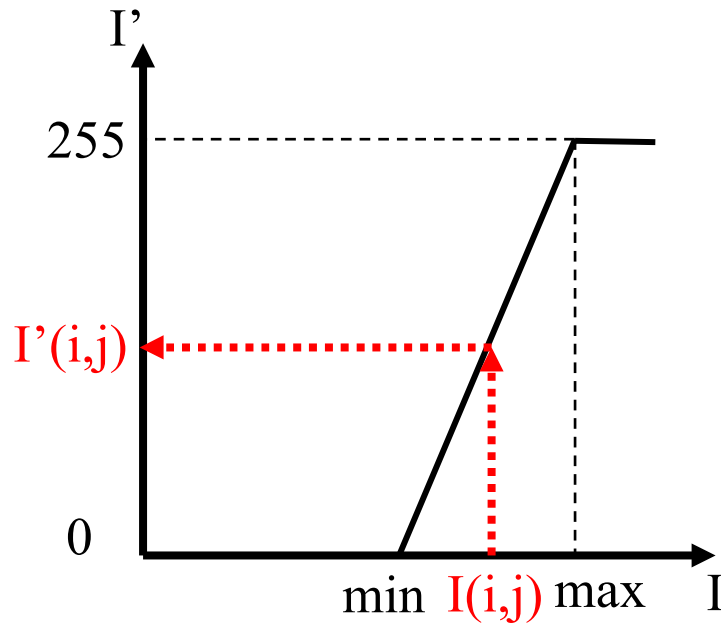
FIGURE 3.15 Four basic image types: dark, light, low contrast, high contrast, and their corresponding histograms. (Original image courtesy of Dr. Roger Heady, Research School of Biological Sciences, Australian National University, Canberra, Australia.)



Amélioration du contraste

- Plusieurs méthodes possibles :
 - Transformation linéaire
 - Transformation linéaire avec saturation
 - Transformation linéaire par morceau
 - Transformation non-linéaire
 - Égalisation de l'histogramme

Transformation linéaire



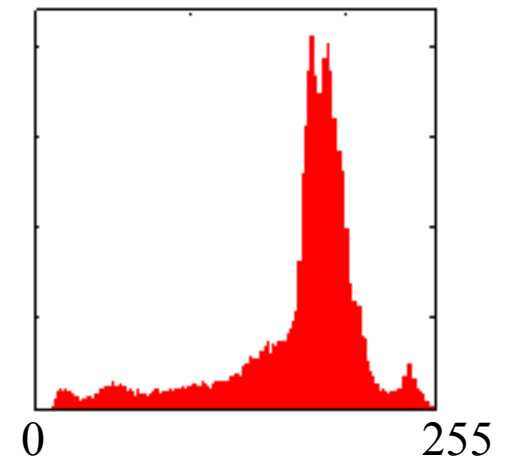
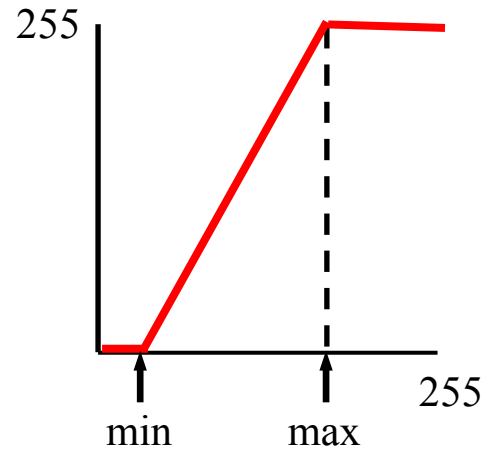
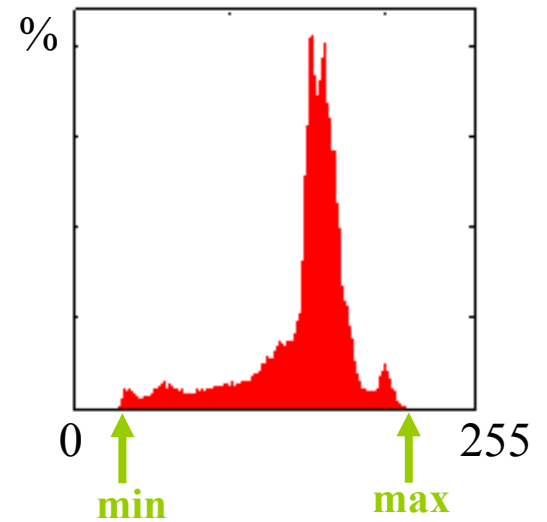
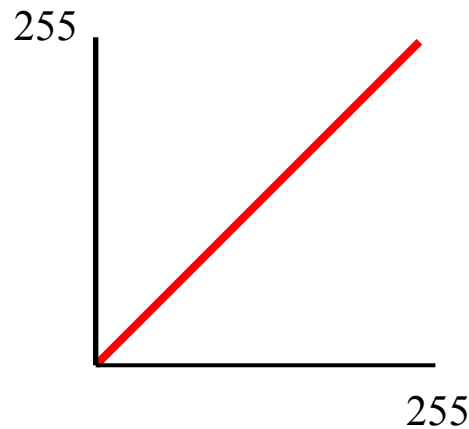
$$\frac{\max - \min}{I(i, j) - \min} = \frac{255 - 0}{I'(i, j) - 0}$$

Alors :

$$I'(i, j) = \frac{255}{\max - \min} (I(i, j) - \min)$$

$$I'(i, j) = \frac{255}{\max - \min} (I(i, j) - \min) \quad \text{avec} \quad \frac{(I(i, j) - \min)}{\max - \min} \in [0, 1]$$

Transformation linéaire





Implémentation...

```
Pour i=1 à nblig
  Pour j=1 à nbcol
     $I'(i,j) = 255 * (I(i,j) - \min I) / (\max I - \min I);$ 
```

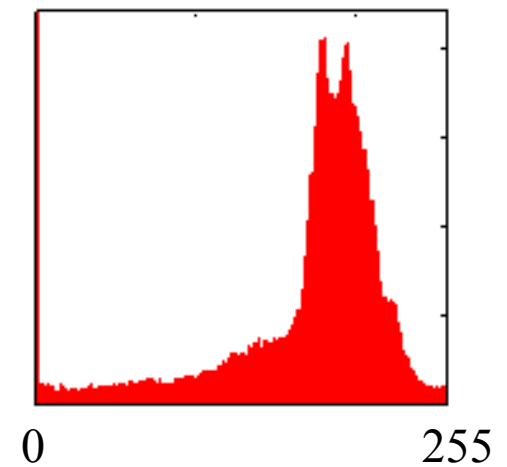
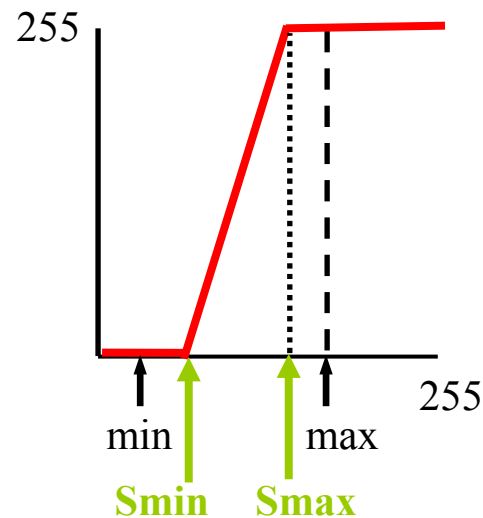
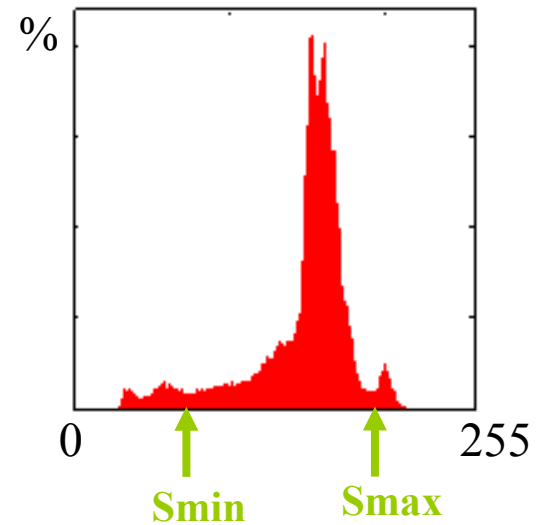
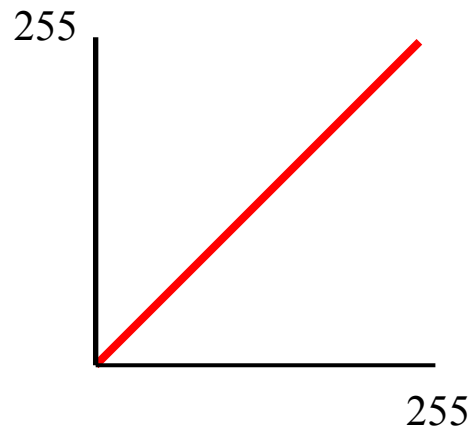
Pas optimal

➔ Utilisation d'une LUT (Look Up Table)

```
/* Initialisation de la LUT */
Pour i=0 à 255
   $LUT[i] = 255 * (i - \min I) / (\max I - \min I);$ 

/* Initialisation de la LUT */
Pour i=1 à nblig
  Pour j=1 à nbcol
     $I'(i,j) = LUT[I(i,j)];$ 
```

Transformation linéaire avec saturation





Transformation linéaire avec saturation

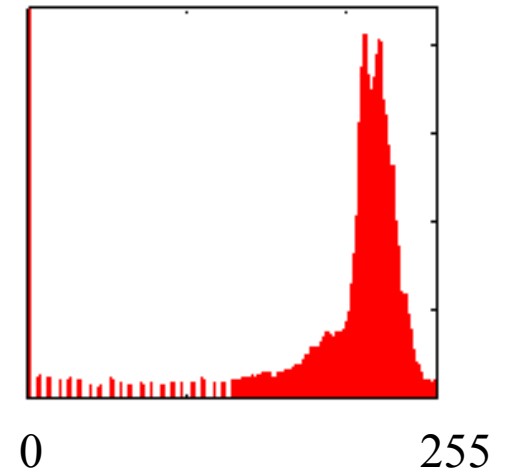
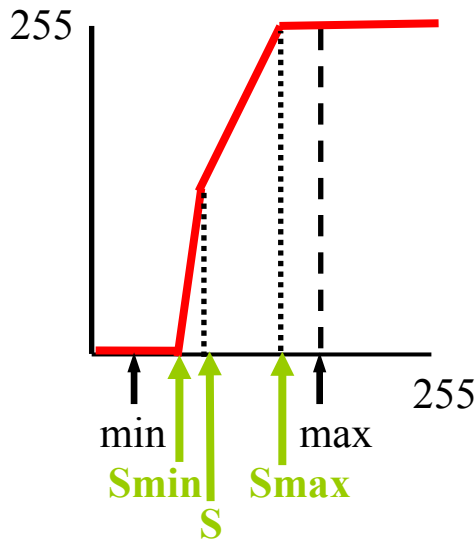
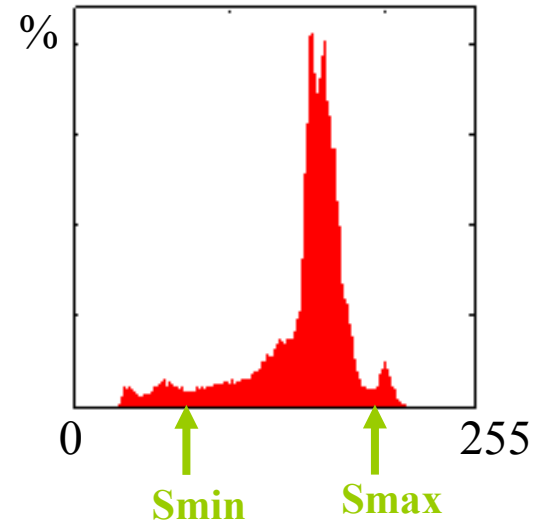
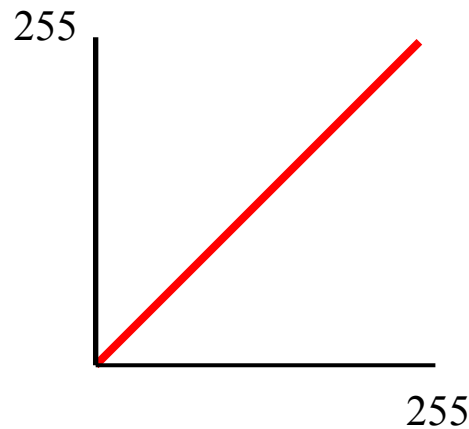
$$I'(i, j) = \frac{255}{S_{\max} - S_{\min}} (I(i, j) - S_{\min})$$

$$I'(i, j) \leq 0 \Rightarrow I'(i, j) = 0$$

$$I'(i, j) \geq 255 \Rightarrow I'(i, j) = 255$$

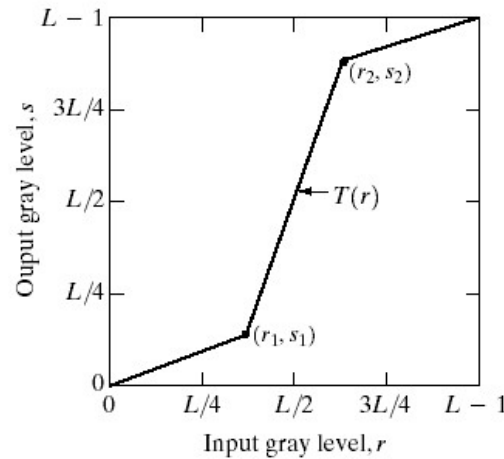
$$\min(I(i, j)) \leq S_{\min} < S_{\max} \leq \max(I(i, j))$$

Transformation linéaire par morceaux



Transformation linéaire par morceaux

Exemple d'une fonction ad-hoc de modification du contraste de l'image.

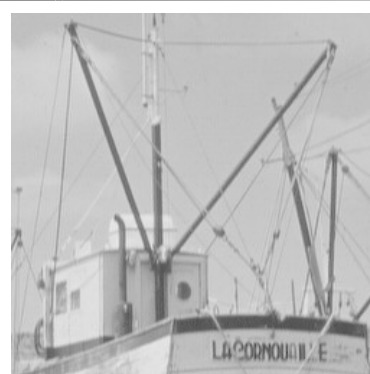


a b
c d

FIGURE 3.10

Contrast stretching. (a) Form of transformation function. (b) A low-contrast image. (c) Result of contrast stretching. (d) Result of thresholding. (Original image courtesy of Dr. Roger Heady, Research School of Biological Sciences, Australian National University, Canberra, Australia.)

Transformation non-linéaire



Ex: Correction
gamma (g)

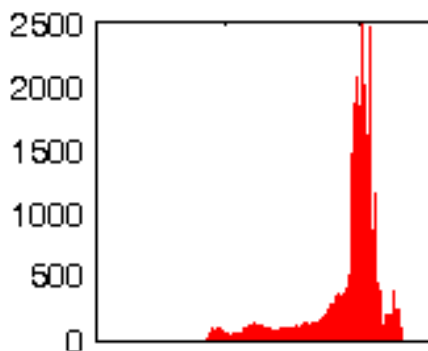
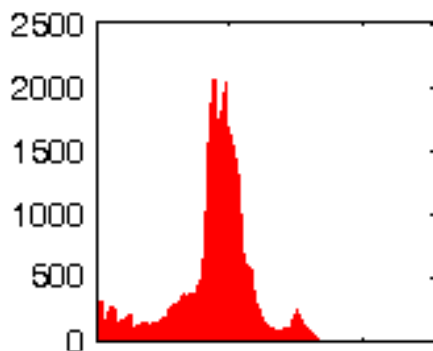
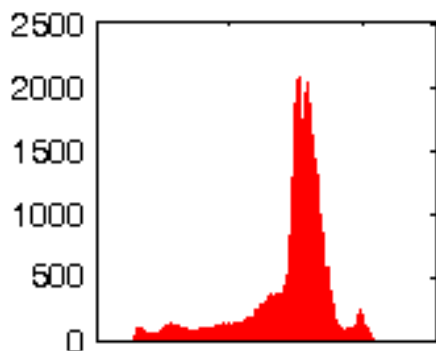
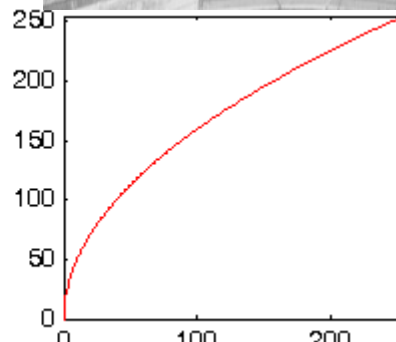
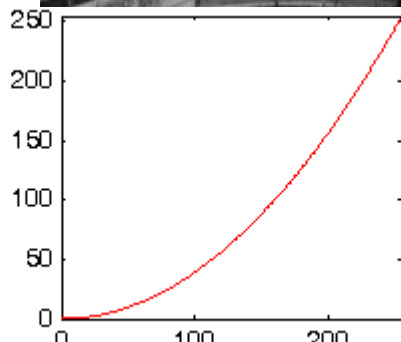
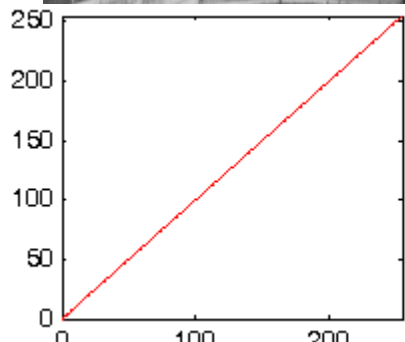
$$I_{\text{émise}} = k \cdot n^{\gamma}$$

$$\frac{1}{\gamma}$$

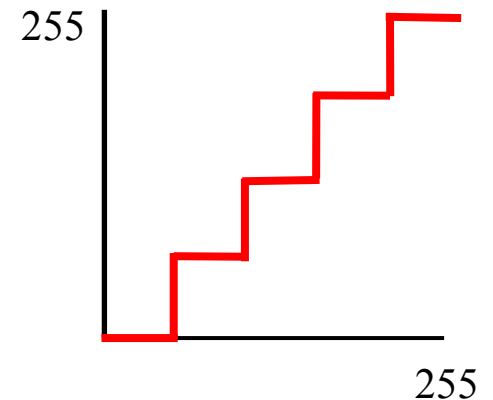
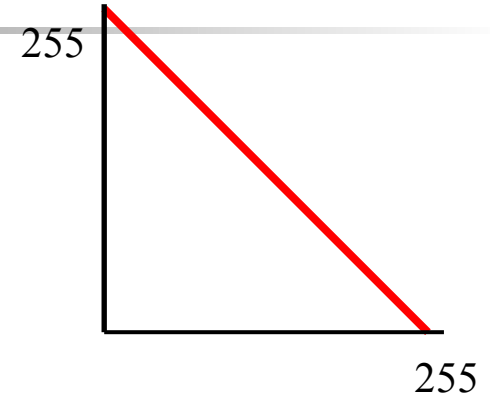
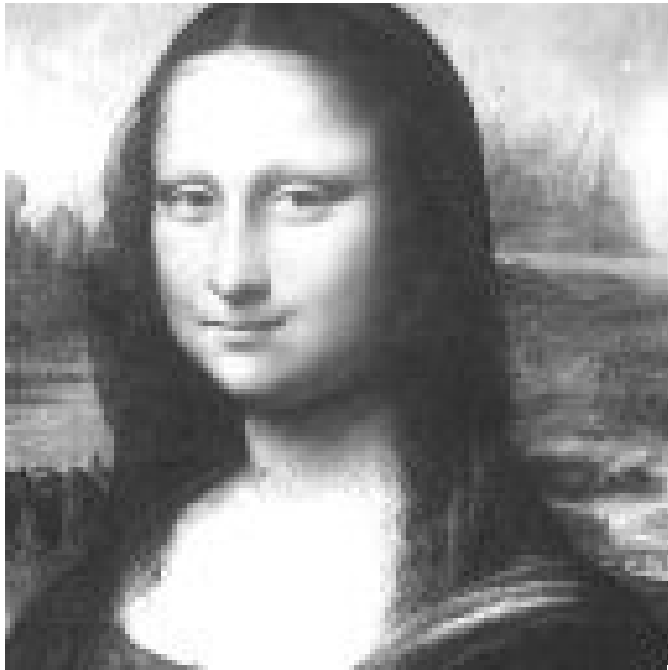
$$\Rightarrow n' = n^{\gamma}$$

$$\gamma_{\text{écran}} \in [1.3, 3.0]$$

$$\gamma_{\text{oeil}} \approx \frac{1}{2} \text{ à } \frac{1}{3}$$



Autres fonctions possibles



Correction de la dynamique de l'image

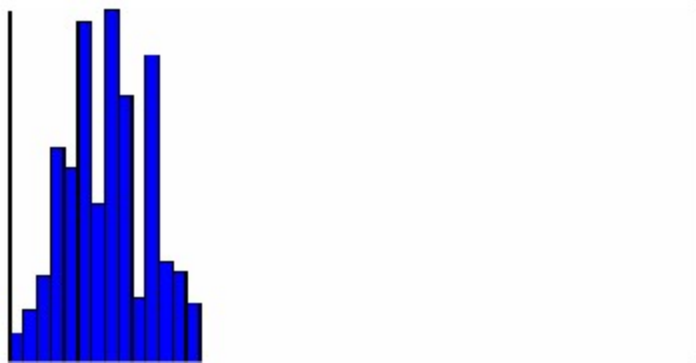


Image originale

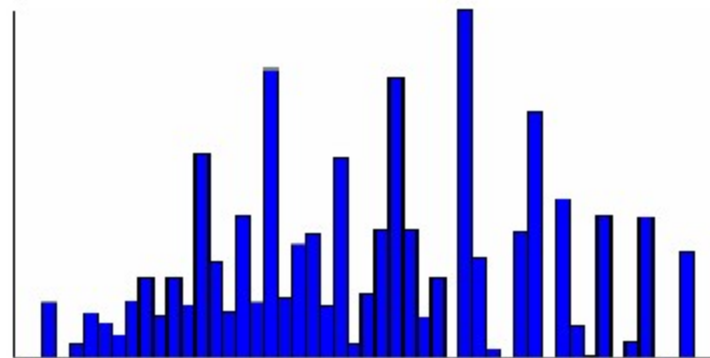
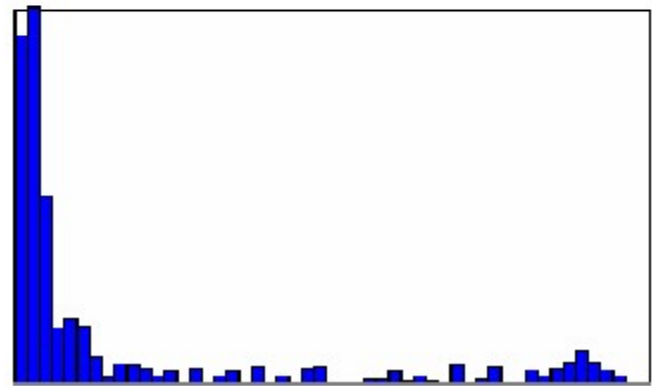
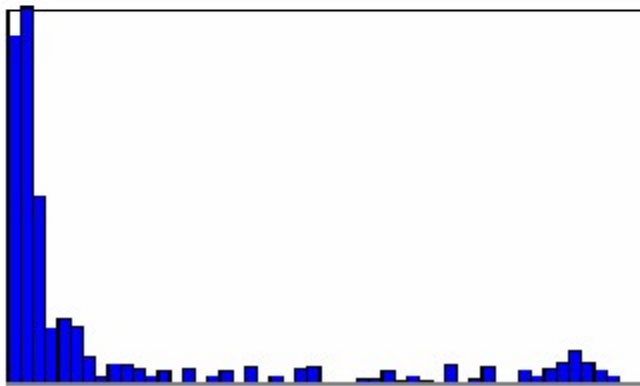


Image restaurée

Correction de la dynamique de l'image



Dans le cas où l'histogramme initial occupe *toute la plage de dynamique*, aucun changement n'est visible.

Egalisation de l'histogramme

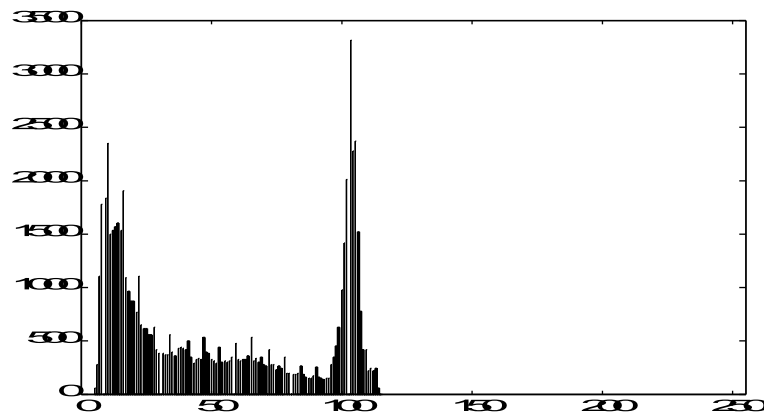


Image originale

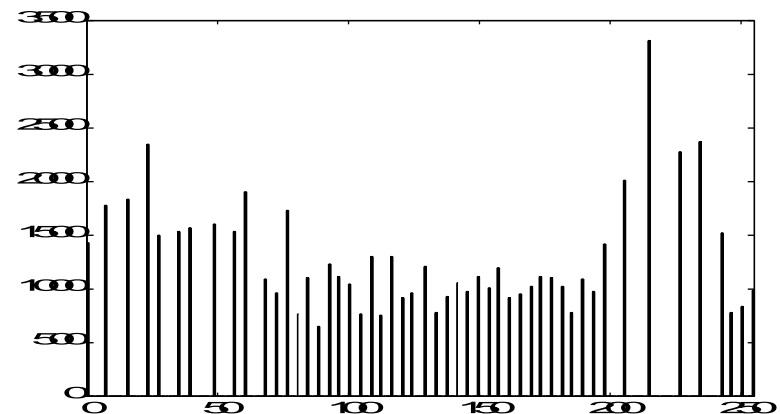


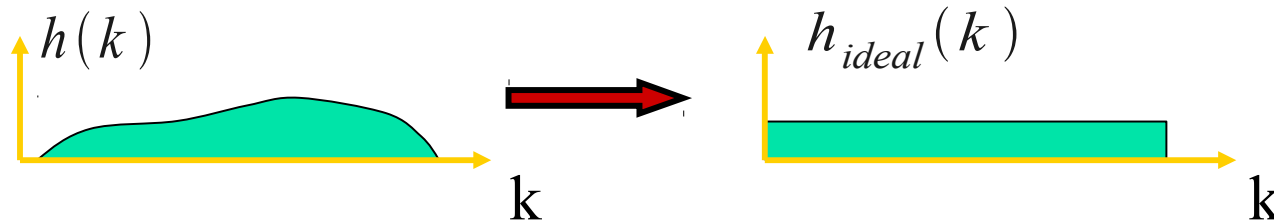
Image plus contrastée

CVIPTools : Enhancement>Histograms>Histogram Equalization

Source : Tal Hassner. Computer Vision. Weizmann Institute of Science (Israel).

Egalisation de l'histogramme

- Pour améliorer le contraste, on cherche à aplanir l'histogramme



- Etape 1 : Calcul de l'histogramme

$$h(i) \quad i \in [0, 255]$$

- Etape 2 : Normalisation de l'histogramme
(Nbp : nombre de pixels de l'image)

$$h_n(i) = \frac{h(i)}{Nbp} \quad i \in [0, 255]$$

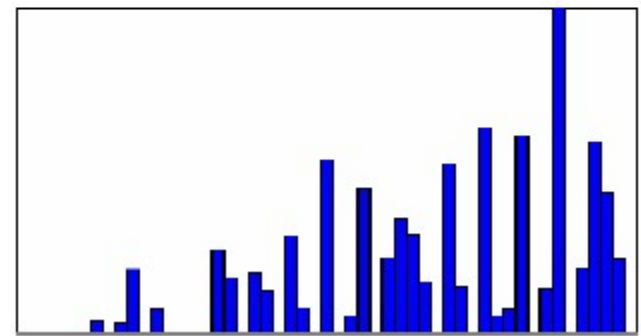
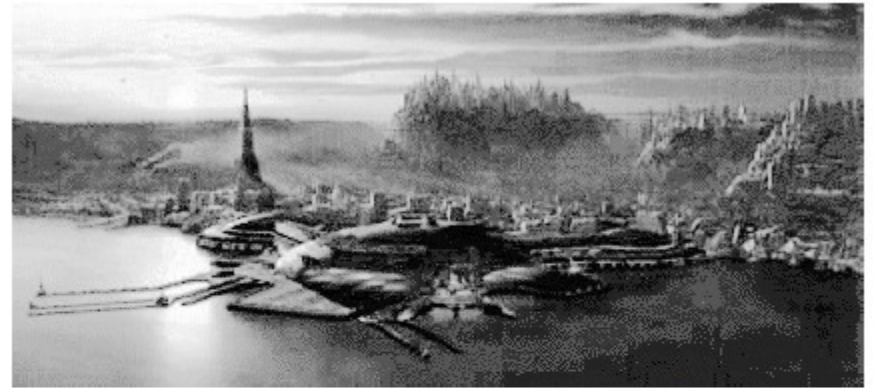
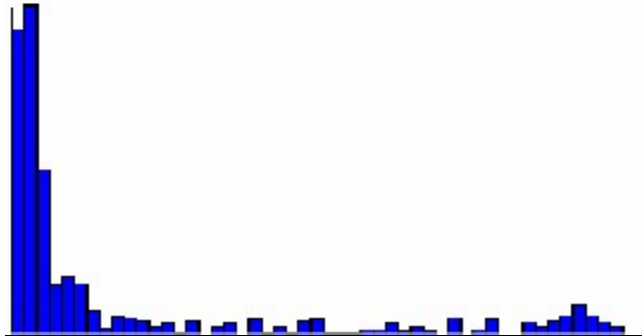
- Etape 3 : Densité de probabilité normalisé

$$C(i) = \sum_{j=0}^i h_n(j) \quad i \in [0, 255]$$

- Etape 4 : Transformation des niveaux de gris de l'image

$$f'(x, y) = C(f(x, y)) \times 255$$

Egalisation de l'histogramme



L'égalisation d'histogramme peut améliorer une image là où la correction de dynamique de l'histogramme est inefficace.

Egalisation de l'histogramme

Si on prend la **même image** avec des **contrastes différents**, l'égalisation d'histogramme donne le **même résultat** pour toutes les images.

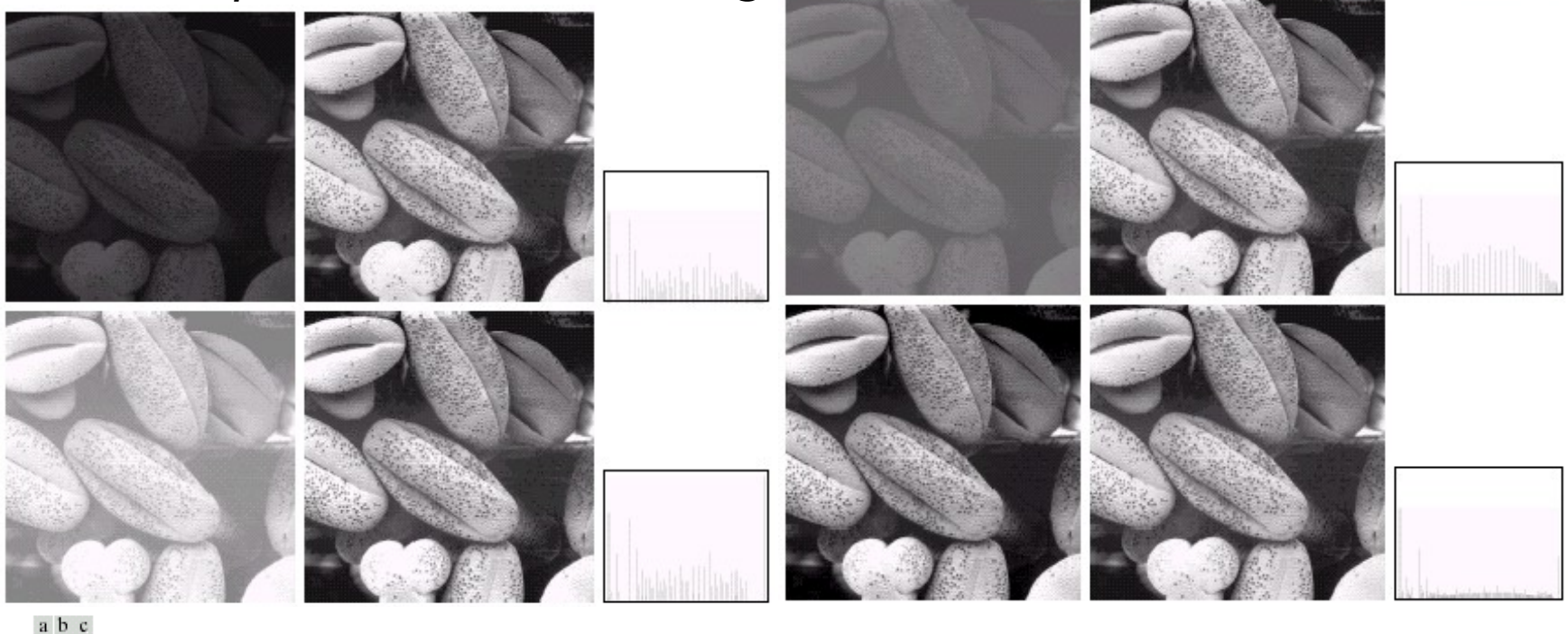


FIGURE 3.17 (a) Images from Fig. 3.15. (b) Results of histogram equalization. (c) Corresponding histograms.

Egalisation (locale) de l'histogramme

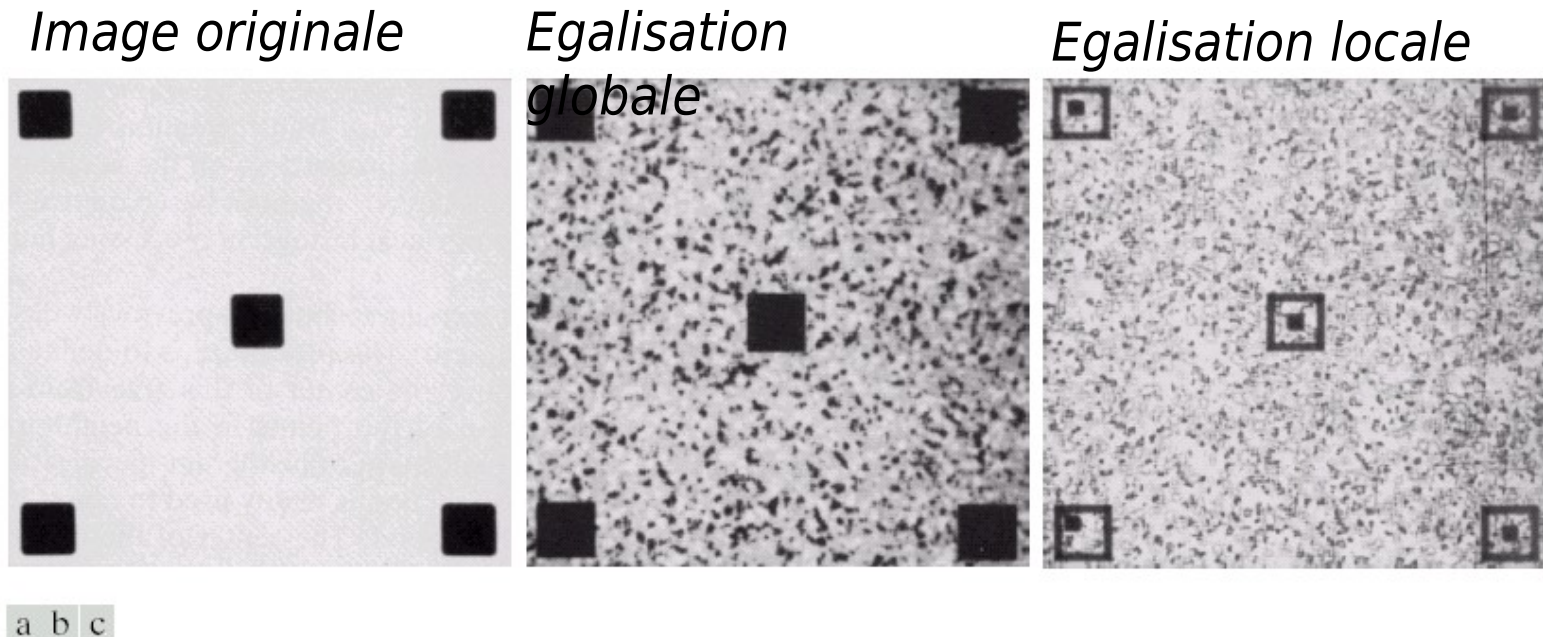
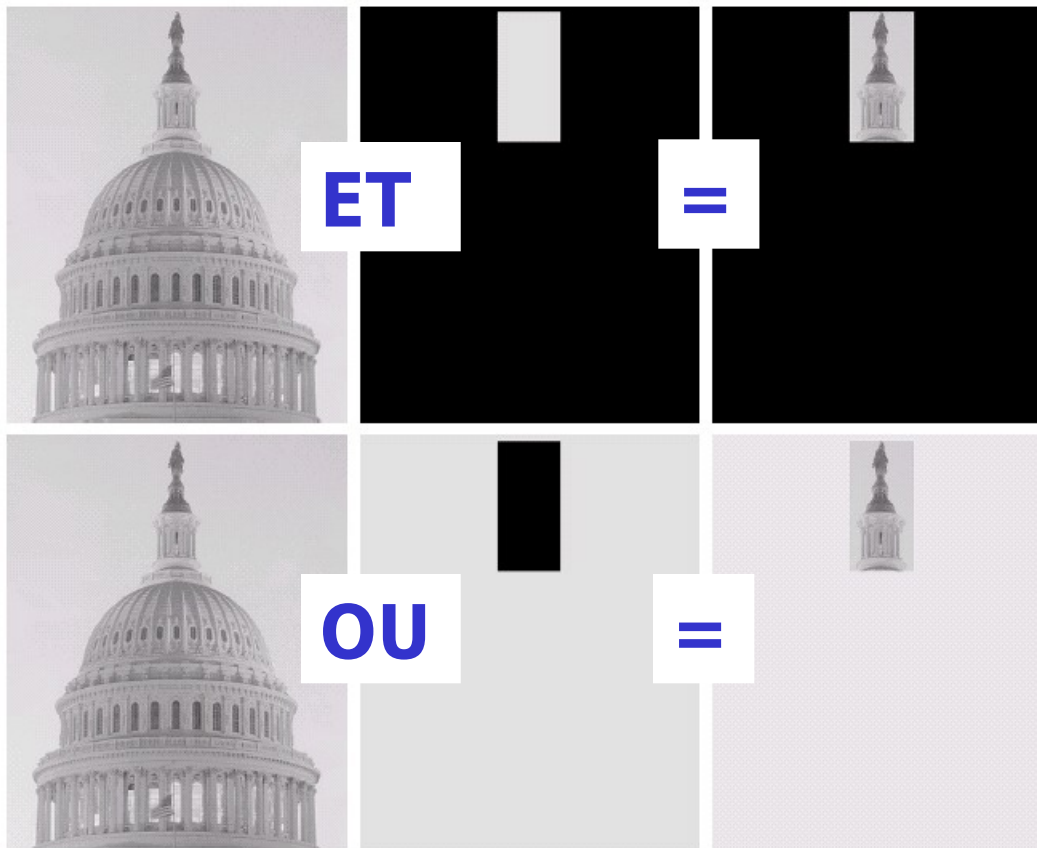


FIGURE 3.23 (a) Original image. (b) Result of global histogram equalization. (c) Result of local histogram equalization using a 7×7 neighborhood about each pixel.

L'égalisation **locale** de l'histogramme est faite en prenant une fenêtre de 7×7 autour de chaque pixel.

Opérations sur les images (ET,OU)

Les opérations logiques fonctionnent aussi sur les images.



a	b	c
d	e	f

FIGURE 3.27

(a) Original image. (b) AND image mask. (c) Result of the AND operation on images (a) and (b). (d) Original image. (e) OR image mask. (f) Result of operation OR on images (d) and (e).

Opérations sur les images (ET,OU)

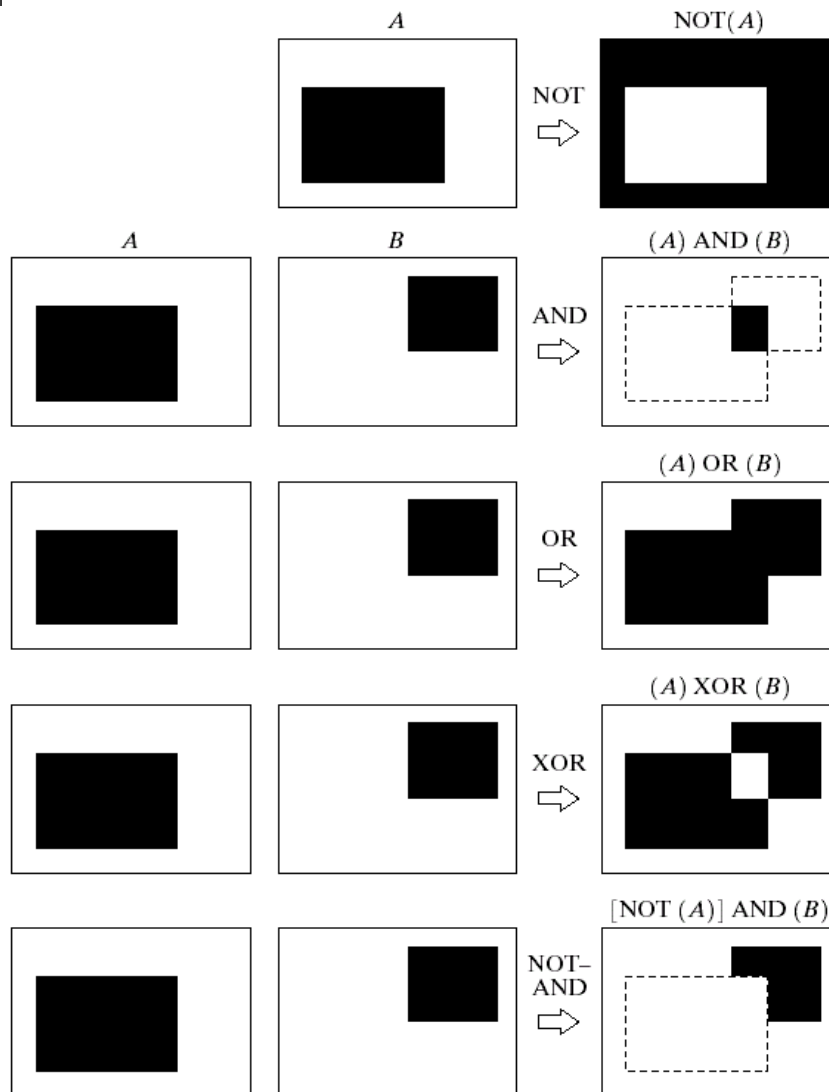


FIGURE 9.3 Some logic operations between binary images. Black represents binary 1s and white binary 0s in this example.

Addition d'images

- Si f et g sont deux images, on peut définir l'addition R pixel à pixel de ces deux images par :

$$R(x,y) = \text{Min}(f(x,y)+g(x,y) ; 255)$$

- L'addition d'images peut permettre
 - De diminuer le bruit d'une vue dans une série d'images
 - D'augmenter la luminance en additionnant une image avec elle-même



Soustraction d'images

- On peut définir la soustraction S pixel à pixel de deux images f et g par :

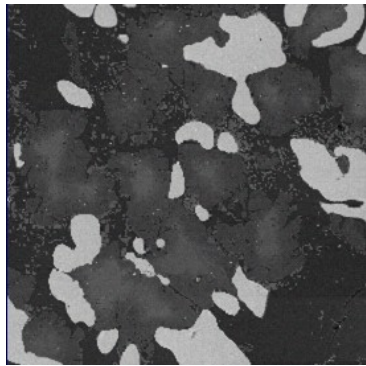
$$S(x,y) = \text{Max}(f(x,y)-g(x,y) ; 0)$$

- La soustraction d'images peut permettre
 - Détection de défauts
 - Détection de mouvements

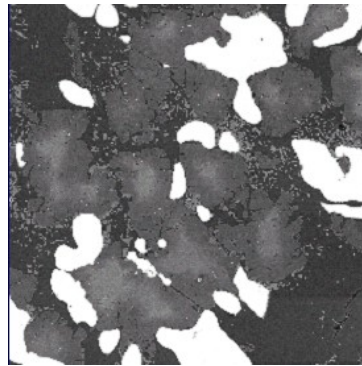


Multiplication d'images

- La multiplication S d'une image f par un ratio (facteur) peut se définir par :
$$S(x,y) = \text{Max}(f(x,y) \cdot \text{ratio} ; 255)$$
- La multiplication d'images peut permettre d'améliorer le contraste ou la luminosité



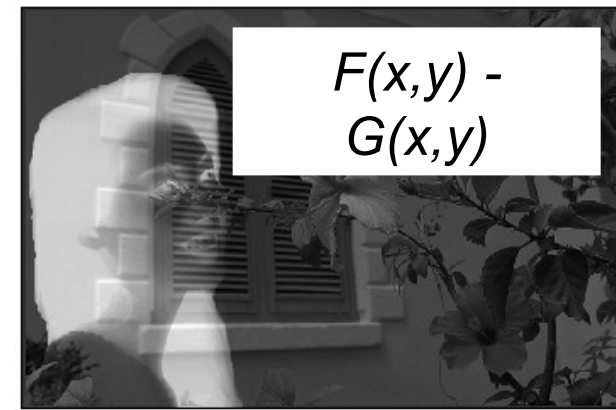
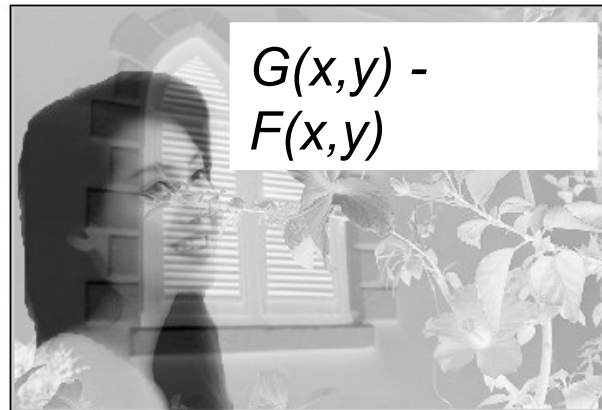
x1,5 =



x1,2 =



Opérations sur les images (+,-)





Interpolation d'images

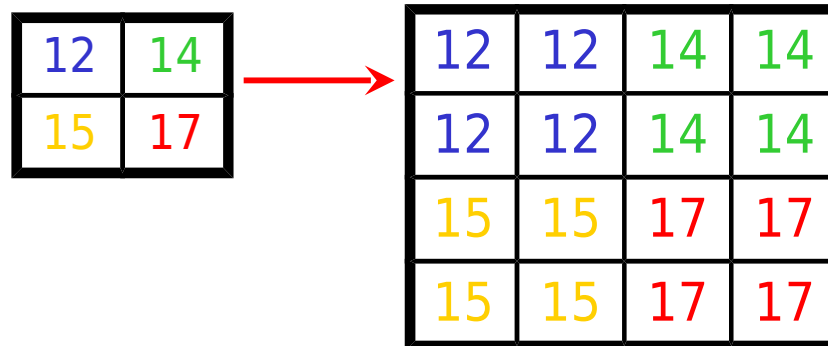
Changement d'échelle (interpolation)



FIGURE 2.19 A 1024×1024 , 8-bit image subsampled down to size 32×32 pixels. The number of allowable gray levels was kept at 256.

Interpolation du plus proche voisin

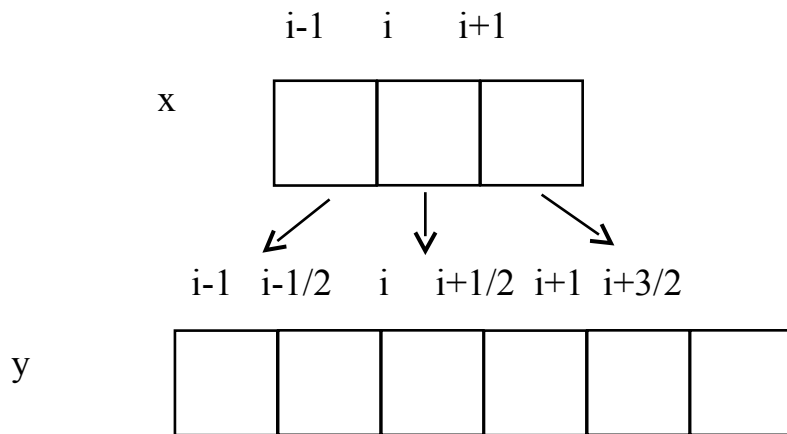
- Interpolation du plus proche voisin par copie des pixels
 - Copie de chaque colonne et de chaque rang



Interpolation bilinéaire

- Zoom !
- Interpolation bilinéaire
- Fonction bilinéaire de 4 pixels voisins (en 2D)

Principe 1D



$$y_i = x_i$$

$$y_{i+1/2} = (x_i + x_{i+1}) / 2$$

Problème pour le dernier point

\Rightarrow extrapolation linéaire de :

$$= 2 * x_N - x_{N-1}$$



Interpolation bicubique

Principe 1D

- Même raisonnement que précédemment sauf que

$$y_{i+1/2} = (-x_{i-1} + 9x_i + 9x_{i+1} - x_{i+2}) / 16$$

- Problèmes pour $y_{1/2}$, ainsi que pour les 2 derniers points

- \Rightarrow 2 extrapolations :

$$x_{-1} = 3x_0 - 3x_1 + x_2$$

- une parabolique à distance 1

$$x_N = 3x_{N-1} - 3x_{N-2} + x_{N-3}$$

- une linéaire à distance 2

$$x_{N+1} = 2x_N - x_{N-1}$$

- Le facteur zoom peut être plus élevé, par exemple 3, ce qui donne pour une interpolation cubique :

$$y_{i+1/3} = (-5x_{i-1} + 60x_i + 30x_{i+1} - 4x_{i+2}) / 81$$

$$y_{i+2/3} = (-4x_{i-1} + 30x_i + 60x_{i+1} - 5x_{i+2}) / 81$$

Exemples d'interpolation

*Plus proche
voisin*



Bilinéaire



a	b	c
d	e	f

FIGURE 2.25 Top row: images zoomed from 128×128 , 64×64 , and 32×32 pixels to 1024×1024 pixels, using nearest neighbor gray-level interpolation. Bottom row: same sequence, but using bilinear interpolation.

Changement d'échelle



*Plus proche
voisin*



*Bilinéaire
(4
voisins)*



Changement d'échelle



*Bilinéaire
(4
voisins)*



*Bicubique
(16 voisins)*





Références

(voir aussi la page web du cours)

- Eric Favier. Cours sur L'analyse et le traitement des images ; Les principes de la vision assistée par ordinateur. ENISE (France).
 - <http://www.enise.fr/perso/favier/vision/indexvision.htm>
 - Cours sur les traitements ponctuels :
http://www.enise.fr/perso/favier/vision/traitements_ponctuels.pdf

- Caroline Rougier. Cours de Traitement d'images (IFT2730). Université de Montréal (Canada)
 - <http://www-etud.iro.umontreal.ca/~rougierc/ift2730/>
 - Chap 9 : Histogramme : étirements, égalisation, manipulation, seuillage :
http://www-etud.iro.umontreal.ca/~rougierc/ift2730/cours/Cours9_IFT2730_2008_2.pdf