

Processamento Digital de Imagem

Filtragem Espacial

Prof: Emília Alves Nogueira
Ciência da Computação
Universidade Federal de Goiás
E-mail: emiliacdc@hotmail.com

Sumário

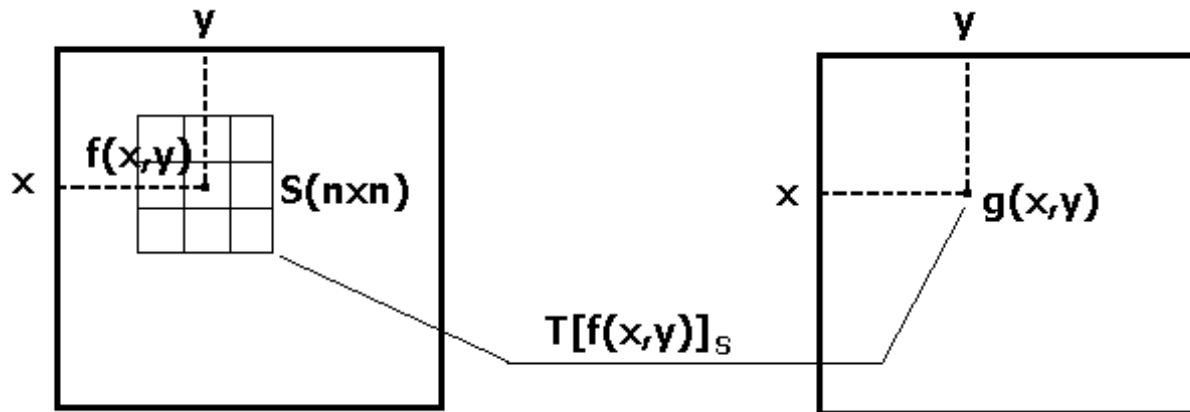
- Filtros Digitais no domínio do espaço
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Convolução
- Máscaras de convolução
- Filtros de Suavização

Sumário

- Filtros Digitais no domínio do espaço
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Convolução
- Máscaras de convolução
- Filtros de Suavização

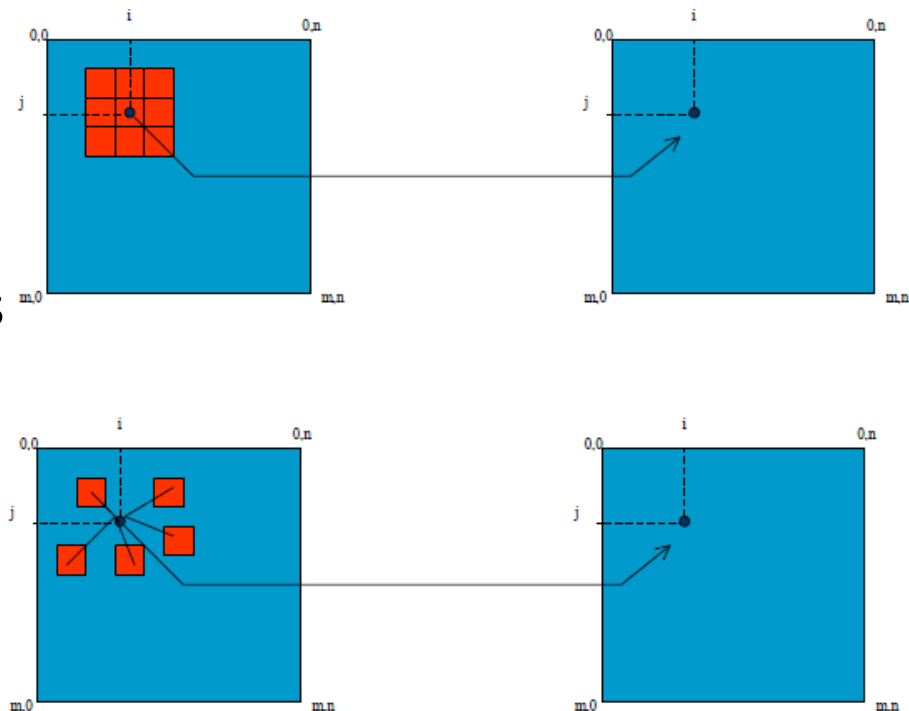
Filtros Digitais no domínio do espaço

- Definição
 - Também conhecidos como operadores locais ou filtros locais
 - Combinam a intensidade de um certo número de pixels, para gerar a intensidade da imagem de saída.



Filtros Digitais no domínio do espaço

- São técnicas baseadas na convolução de
 - templates
 - janelas, matrizes
 - tuplas
 - conjunto de pixels

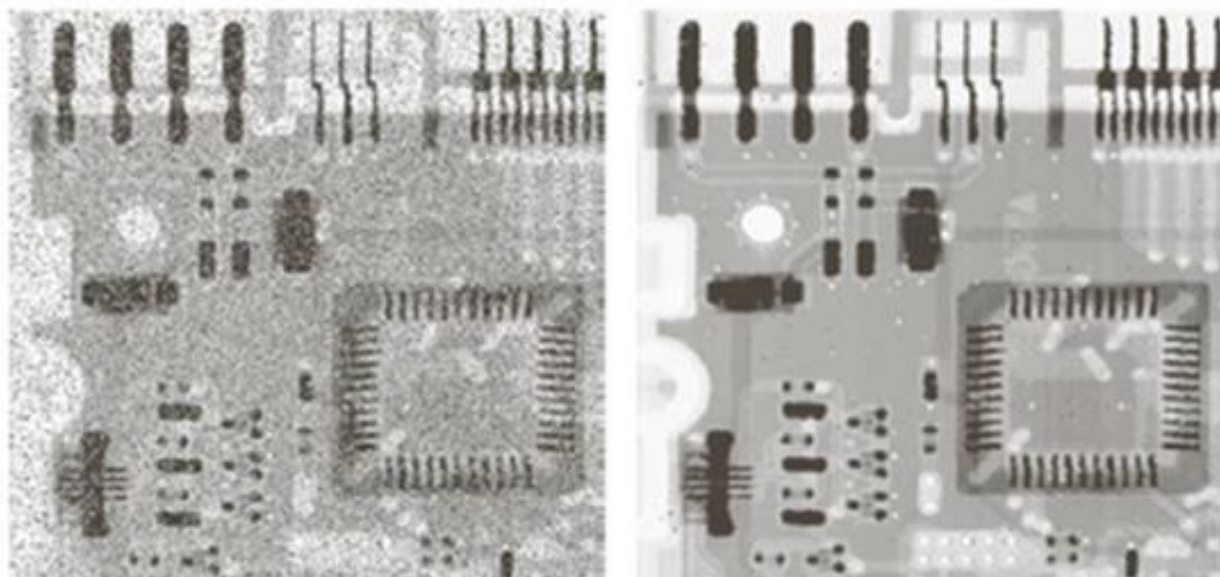


Filtros Digitais no domínio do espaço

- Uma grande variedade de filtros digitais podem ser implementados através da convolução no domínio do espaço
 - São os operadores locais mais utilizados em processamento de imagens, com diversas aplicações
 - Pré-processamento
 - Eliminação de ruídos
 - Suavização
 - Segmentação

Filtros Digitais no domínio do espaço

- Exemplo: remoção de ruído



Sumário

- Filtros Digitais no domínio do espaço
- **Filtragem Espacial**
- Correlação e Convolução
- Convolução
- Máscaras de convolução
- Filtros de Suavização

Filtragem Espacial

- Refere-se ao plano da imagem
 - Envolve a manipulação direta dos pixels da imagem utilizando uma máscara espacial (kernels, templates, janelas)

$$\frac{1}{9} \times$$

1	1	1
1	1	1
1	1	1

-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

- Valores das máscaras são chamados de coeficientes
O processo de filtragem é similar a um operação matemática denominada **convolução**

Filtragem Espacial

- Processo de filtragem
- Exemplo: mecânica da filtragem linear espacial usando uma vizinhança 3x3.
 - Em qualquer ponto (x,y) a resposta $g(x,y)$ da filtragem é a soma de produtos dos coeficientes e as intensidades dos pixels :

$$g(x, y) = w(-1,-1)f(x-1, y-1) + w(-1,0)f(x-1, y) + \dots \\ + w(0,0)f(x, y) + \dots + w(1,1)f(x+1, y+1)$$

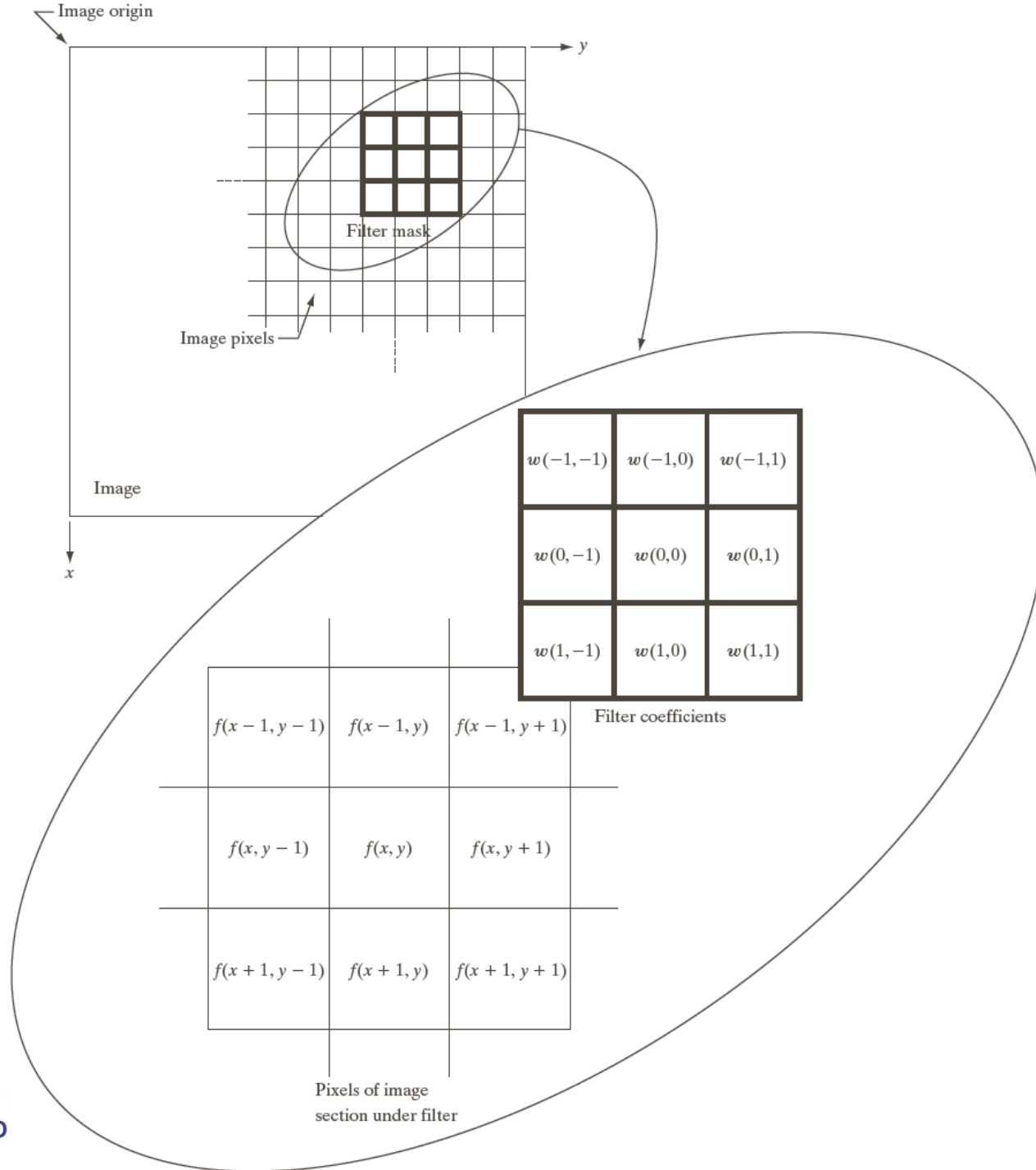
Filtragem Espacial

- Processo de filtragem
- Observa-se que o coeficiente central do filtro, $w(0,0)$, alinha com o pixel na posição (x,y) .
- Em geral uma filtragem linear espacial de uma imagem $M \times N$ com um filtro de tamanho $m \times n$ é dada por:

$$g(x, y) = \sum_{s=-a}^a \sum_{t=-b}^b w(s, t) f(x + s, y + t)$$

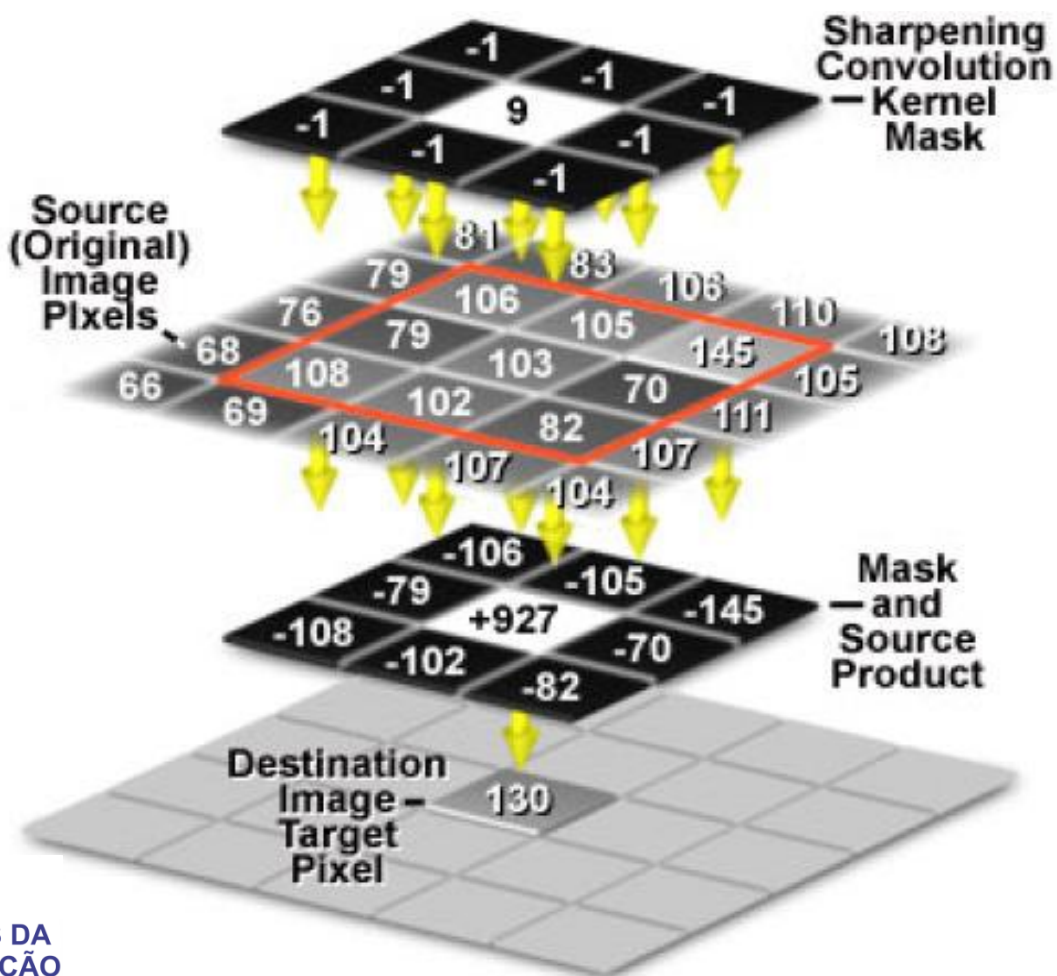
$$a = (m-1)/2 \quad b = (n-1)/2$$

- Onde x e y são variados tal que cada pixel em w visite todos os pixel em f .



Filtragem Especial

- Processo de filtragem



Sumário

- Filtros Digitais no domínio do espaço
- Filtragem Espacial
- **Correlação e Convolução**
- Convolução
- Máscaras de convolução
- Filtros de Suavização

Correlação e Convolução

- Existem dois conceitos matemáticos importantes e que estão relacionados com a filtragem espacial: **correlação** e **convolução**
- Correlação
 - Desloca-se a máscara sobre a imagem e calcula-se a soma dos produtos em cada local
- Convolução
 - Mesmo processo que a correlação, exceto que a máscara é antes espelhada (rotacionada em 180º)

Correlação e Convolução

- Equações para máscaras de tamanho $m \times n$

- Correlação

$$w(x, y) \circ f(x, y) = \sum_{s=-a}^a \sum_{t=-b}^b w(s, t) f(x + s, y + t)$$

- Convolução

$$w(x, y) * f(x, y) = \sum_{s=-a}^a \sum_{t=-b}^b w(s, t) f(x - s, y - t)$$

$$a = (m-1)/2 \quad b = (n-1)/2$$

↑ ↑
Espelhamento ou
rotação, feito na
imagem

Correlação e Convolução

- Observações
 - As equações devem ser avaliadas para todas as posições x e y da imagem
 - Se a máscara for simétrica, os resultados da convolução e da correlação são os mesmos
 - No geral, em aplicações de processamento de imagens, as máscaras são simétricas sendo correlação e convolução consideradas como a mesma coisa.

Exemplo 1D

Correlação

(a) \swarrow Origem f w
0 0 0 1 0 0 0 0 1 2 3 2 8

(b) \downarrow
0 0 0 1 0 0 0 0
1 2 3 2 8
 \nwarrow Posição inicial do alinhamento

(c) \nwarrow Preenchimento com zeros \searrow
0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
1 2 3 2 8

(d) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
1 2 3 2 8
 \nwarrow Posição após um deslocamento

(e) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
1 2 3 2 8
 \nwarrow Posição após quatro deslocamentos

(f) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
1 2 3 2 8
Posição final \nwarrow

(g) Resultado da correlação completa
0 0 0 8 2 3 2 1 0 0 0 0

(h) Resultado da correlação após recorte
0 8 2 3 2 1 0 0

Convolução

(i) \swarrow Origem f w rotacionado 180°
0 0 0 1 0 0 0 0 8 2 3 2 1

(j) 0 0 0 1 0 0 0 0
8 2 3 2 1

(k) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
8 2 3 2 1

(l) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
8 2 3 2 1

(m) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
8 2 3 2 1

(n) 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0
8 2 3 2 1

(o) Resultado da convolução completa
0 0 0 1 2 3 2 8 0 0 0 0

(p) Resultado da convolução após recorte
0 1 2 3 2 8 0 0

f preenchida com zeros

↖	Origem					$f(x,y)$		
0	0	0	0	0	0			
0	0	0	0	0	0	$w(x,y)$		
0	0	1	0	0	0	1	2	3
0	0	0	0	0	0	4	5	6
0	0	0	0	0	0	7	8	9

(a)

[illegible]

(b)

[illegible]

(c)

			(7)						
Resultado da correlação completa	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	9	8	7	0	0	0
	0	0	0	6	5	4	0	0	0
	0	0	0	3	2	1	0	0	0
	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0	0	0	0

(d)

Resultado da correlação após recorte					
0	0	0	0	0	
0	9	8	7	0	
0	6	5	4	0	
0	3	2	1	0	
0	0	0	0	0	

(e)

[illegible]

(f)

Resultado da convolução completa

0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	2	3	0	0	0
0	0	0	4	5	6	0	0	0
0	0	0	7	8	9	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0

(g)

Resultado da convolução após recorte

0	0	0	0	0
0	1	2	3	0
0	4	5	6	0
0	7	8	9	0
0	0	0	0	0

(h)

Sumário

- Filtros Digitais no domínio do espaço
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- **Convolução**
- Máscaras de convolução
- Filtros de Suavização

Convolução

- Nas máscaras de organização par (2×2 , 4×4 , ...) o resultado é colocado sobre o primeiro pixel
- Nas máscaras de organização ímpar (3×3 , 5×5 , ...) o resultado é colocado sobre o pixel de centro

Convolução

- O custo computacional da convolução é alto
 - Em um imagem de tamanho $M \times M$ e máscara $N \times N$, o número de multiplicações é de M^2N^2
 - Exemplo: imagem de 512×512 e máscara de $16 \times 16 = 67.108.864$ multiplicações.
- Alternativa: domínio da frequência (Fourier)
 - Só é justificável se a máscara for maior do que 32×32

Sumário

- Filtros Digitais no domínio do espaço
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Convolução
- Máscaras de convolução
- Filtros de Suavização

Máscaras de convolução

- O tamanho da máscara e os valores de seus coeficientes definem o tipo de filtragem produzido
- Exemplos
 - Passa Baixa e média espacial (suavização)
 - Filtragem mediana
 - Passa Alta (realce)
 - Passa banda
 - Gradientes (robert, sobel, etc): detectores de borda

Filtros de Suavização

- Também chamados de filtros passa-baixa
 - Utiliza uma máscara que realiza a média da vizinhança.
 - Numa máscara de média, os coeficiente são positivos e a soma deles é igual a 1
 - Quanto maior a máscara maior efeito de borramento
- Exemplos de máscaras

$$\frac{1}{5} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{32} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 3 & 16 & 3 \\ 1 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{8} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Sumário

- Filtros Digitais no domínio do espaço
- Filtragem Espacial
- Correlação e Convolução
- Convolução
- Máscaras de convolução
- Filtros de Suavização

Filtros de Suavização

- São filtros usados para borramento



Filtros de Suavização

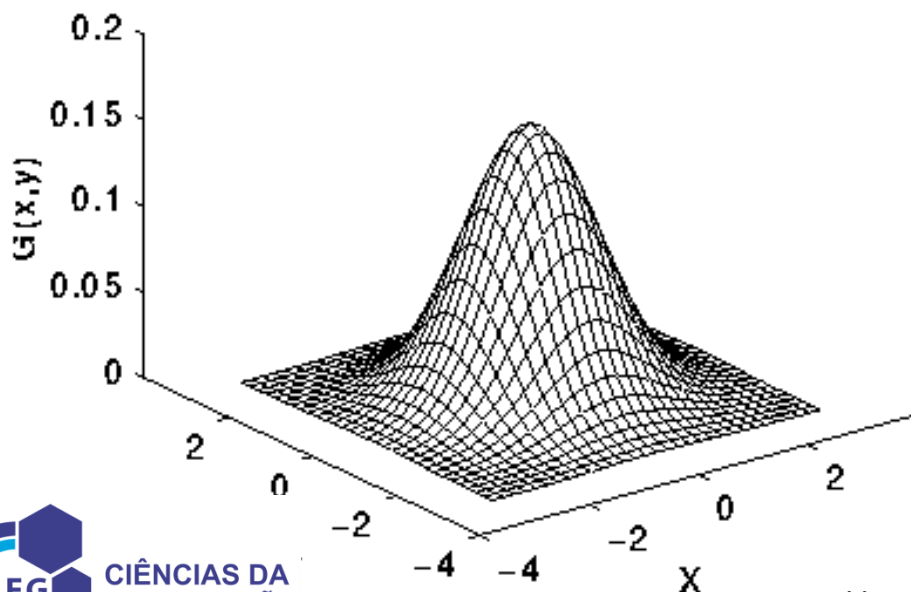
- São filtros usados para a redução de ruídos



Filtros de Suavização

- Filtro Gaussiano
 - Utiliza a função gaussiana para o cálculo dos coeficientes da máscara

$$G(x, y) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{x^2+y^2}{2\sigma^2}}$$



Máscara (sigma = 1)

$\frac{1}{273}$

1	4	7	4	1
4	16	26	16	4
7	26	41	26	7
4	16	26	16	4
1	4	7	4	1

Filtros de Suavização

- Gerando a máscara do filtro Gaussiano

```
% Função gaussiana 2D com média  
% zero e desvio sigma  
function g = GaussXY(x,y,sigma)  
  
    fator = (1/sqrt(2*pi*(sigma^2)));  
  
    g = fator*exp( -(x.^2 + y.^2) ...  
                  / (2*(sigma.^2)));  
  
end
```

result ~=

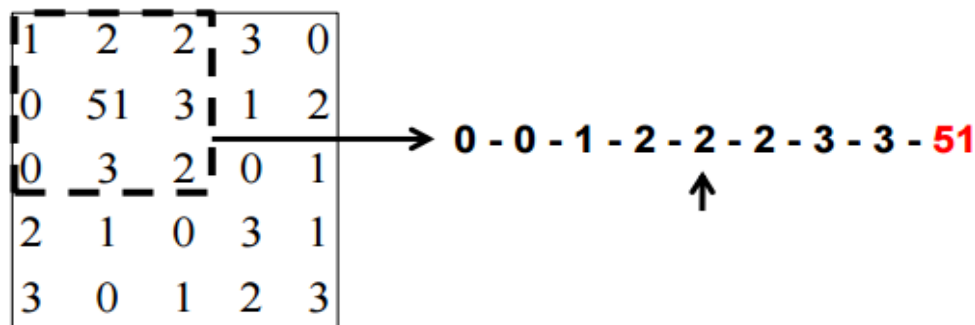
$10^{-3} *$

23	34	38	34	23
34	49	56	49	34
38	56	63	56	38
34	49	56	49	34
23	34	38	34	23

```
% Máscara 5x5  
result = zeros(5,5);  
a = 2; b = 2;  
  
sigma = 1;  
  
for x=-a:a  
    for y=-b:b  
        result(x+a+1,y+b+1) ...  
            = GaussXY(x,y,sigma);  
    end  
end  
  
%normalizando o resultado  
result = result./sum(result(:));
```

Filtros de Suavização

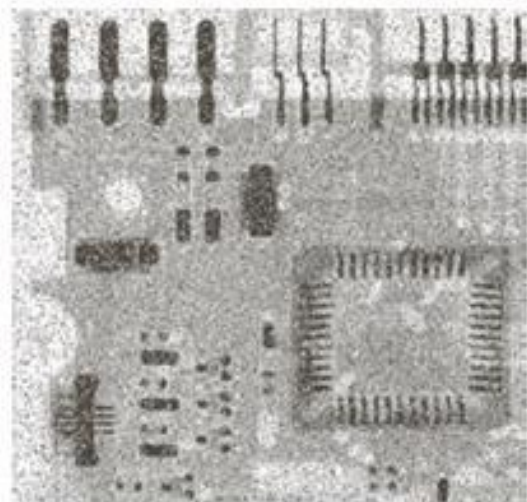
- Filtro de mediana
 - Mediana: valor que ocupa a posição central de um conjunto
 - Trata-se de um filtro não linear: não é feita a convolução de uma máscara
 - A intensidade de cada pixel é substituída pela mediana das intensidades na vizinhança daquele pixel.
 - Ex: o ponto de valor 51 é um ruído:



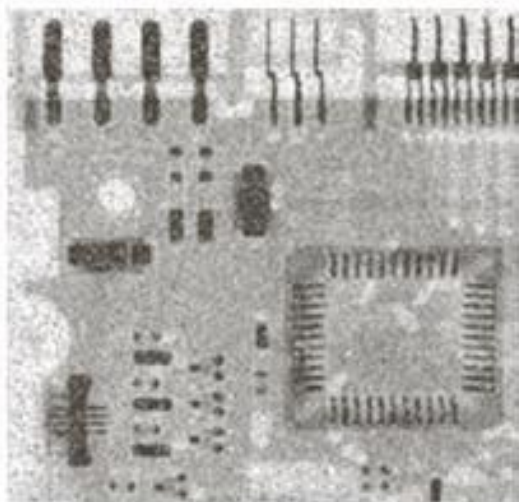
numa vizinhança 3x3 a mediana é o quinto maior valor;
numa vizinhança 5x5, é o 13º valor; e assim por diante.

Filtros de Suavização

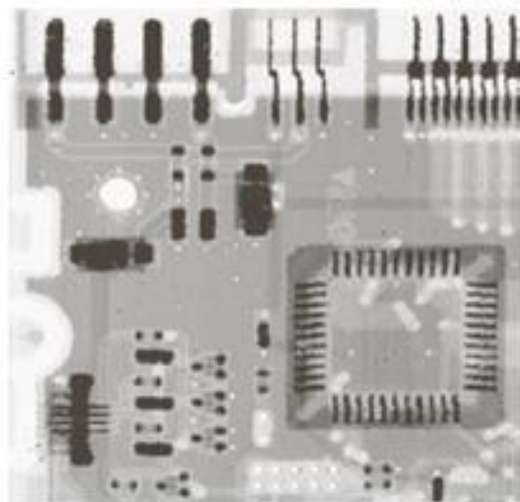
- Filtro de mediana



Original



Filtro de média 3x3



Filtro de mediana 3x3

Exercícios

- Convoluir a mão a função f com a máscara w , onde:

$$f = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad w = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

- Implemente e aplique o filtro da mediana 3x3 na imagem ***“lena_ruido.bmp”***. Exiba a imagem com e sem ruído na mesma janela.