



**UNIVERSIDADE FEDERAL DE SERGIPE  
CENTRO DE CIÊNCIAS EXATAS E TECNOLOGIA  
DEPARTAMENTO DE COMPUTAÇÃO**

ALLEX LEMOS DE SOUZA PINHEIRO  
DÉBORA DIANA GONÇALVES DOS SANTOS  
GUILHERME HENRIQUE SANTOS ARAÚJO  
MIGUEL LUCAS SANTANA FREIRE

**RELATÓRIO  
TRABALHO PRÁTICO**

São Cristóvão - SE  
2025

ALLEX LEMOS DE SOUZA PINHEIRO  
DÉBORA DIANA GONÇALVES DOS SANTOS  
GUILHERME HENRIQUE SANTOS ARAÚJO  
MIGUEL LUCAS SANTANA FREIRE

**RELATÓRIO**  
**TRABALHO PRÁTICO**

Trabalho apresentado à Prof<sup>a</sup>. Dr<sup>a</sup>. Beatriz Trinchão como requisito de avaliação da Disciplina Processamento de Imagens da Universidade Federal de Sergipe - UFS.

São Cristóvão-SE  
2025

## Introdução

Este trabalho apresenta o desenvolvimento de um sistema de visão computacional para a empresa fictícia *GenericStuff*. O objetivo do sistema é processar imagens binárias capturadas em uma linha de produção para identificar, contar e classificar objetos em duas categorias: objetos com furos e objetos sem furos (sólidos). A solução foi implementada em linguagem Java, utilizando algoritmos fundamentais de processamento de imagens digitais.

## Implementação técnica

Para resolver o problema da contagem e classificação, utilizamos a técnica de Flood Fill (Preenchimento por Inundação). O algoritmo opera em três etapas principais:

1. Isolamento do Fundo: Iniciamos uma inundação a partir da coordenada (0,0) para identificar todo o fundo externo da imagem.
2. Detecção de Objetos: Percorremos a matriz de pixels. Ao encontrar um pixel de valor 1 (objeto) que ainda não foi visitado, iniciamos um novo processo de inundação. Conforme especificado, utilizamos a vizinhança-8 para definir a conectividade dos objetos.
3. Classificação (Detecção de Furos): Durante o preenchimento de um objeto, verificamos seus vizinhos. Se o objeto tocar em algum pixel de fundo (0) que *não* foi marcado como "fundo externo" na etapa 1, concluímos que se trata de um furo interno. Para os furos, utilizamos a vizinhança-4.

Soluções para Problemas Encontrados Durante o desenvolvimento, enfrentamos dois desafios principais:

- **Bordas da Imagem:** Para evitar verificações complexas de limites da matriz e erros de *ArrayIndexOutOfBoundsException*, implementamos a técnica de Padding. A imagem carregada é inserida em uma matriz maior, cercada por uma borda de pixels de fundo.
- **Estouro de Pilha (StackOverflow):** A abordagem recursiva tradicional do *Flood Fill* falhava em imagens grandes devido ao limite da pilha de execução do Java. A solução foi implementar uma versão iterativa do algoritmo, utilizando uma estrutura de dados **Deque** (onde os elementos podem ser inseridos ou excluídos no início ou fim) para gerenciar os pixels a serem visitados.

## Compilação e Execução

O projeto foi desenvolvido em Java (JDK 17+) e não utiliza bibliotecas externas de processamento de imagem. O código fonte encontra-se na pasta `src` e as imagens de teste na pasta `samples`.

No Linux/MacOS:

1. Compilar: `javac -d bin src/inspector/*.java`
2. Executar: `sh run.sh samples/teste.pbm`

No Windows:

1. Compilar: Execute os comandos `mkdir bin` e `javac -d bin src\inspector\*.java`.
2. Executar: `run.bat samples\teste.pbm`

## Contexto e análise ética

### Potencial de uso

O algoritmo desenvolvido tem aplicação direta em cenários de Controle de Qualidade Industrial. Um exemplo prático seria uma fábrica de arruelas ou porcas metálicas. O sistema visual poderia ser acoplado a uma esteira para verificar se as peças foram estampadas corretamente (com furo) ou se estão defeituosas (sem furo/sólidas), acionando um mecanismo de descarte automático para as peças falhas.

### Adaptações Necessárias

Para viabilizar o uso no mundo real, o sistema necessitaria de:

- **Pré-processamento:** Câmeras industriais capturam imagens coloridas (RGB). Seria necessário implementar uma etapa de *Limiariação* para converter a imagem real em binária (Preto e Branco) antes de passar para o nosso algoritmo.
- **Hardware de Atuação:** Integração com Controladores Lógicos Programáveis para soprar ou empurrar as peças defeituosas para fora da esteira em tempo real.

### Análise Ética

A introdução desta tecnologia levanta algumas questões éticas importantes:

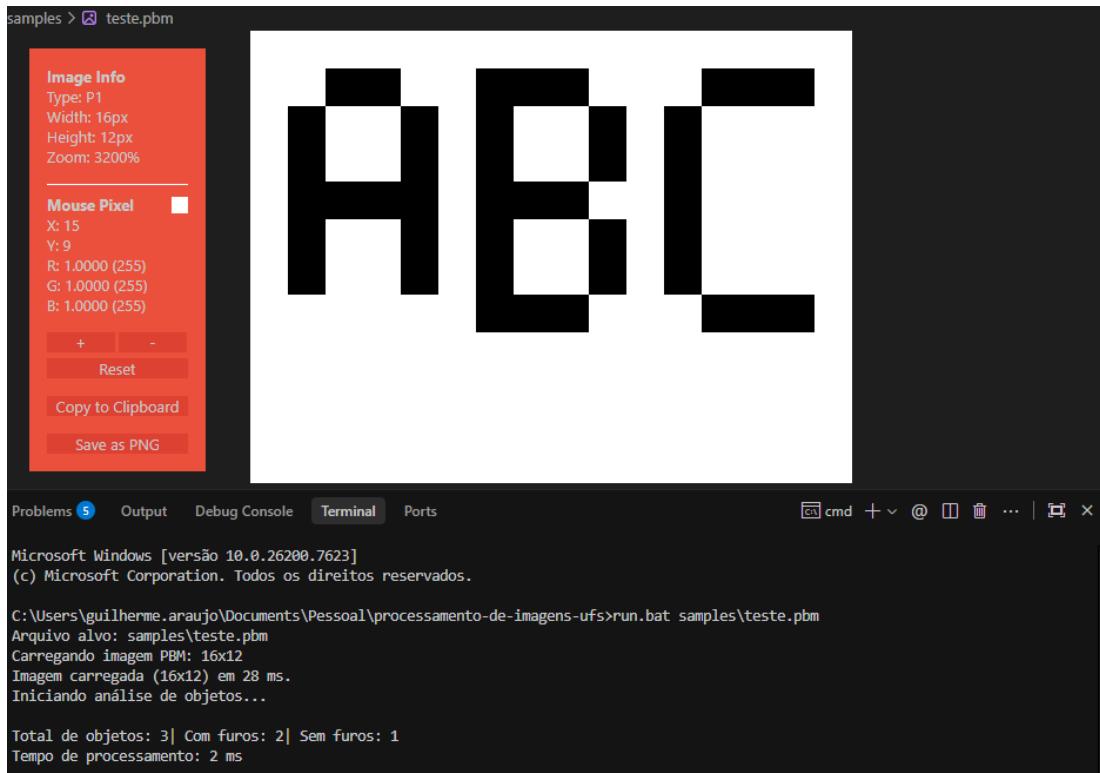
- **Substituição de Trabalho:** A automação da inspeção visual substitui operadores humanos. Embora isso possa gerar desemprego a curto prazo, também retira o ser humano de uma tarefa repetitiva, monótona e ergonomicamente nociva, permitindo a realocação para funções de supervisão mais complexas.
- **Responsabilidade e Segurança:** Em aplicações críticas, como para as peças de freios de aviões, uma falha no algoritmo poderia ter consequências catastróficas.

Eticamente, o software deve ser exaustivamente testado e possuir margens de segurança claras, não devendo ser vendido como "infalível".

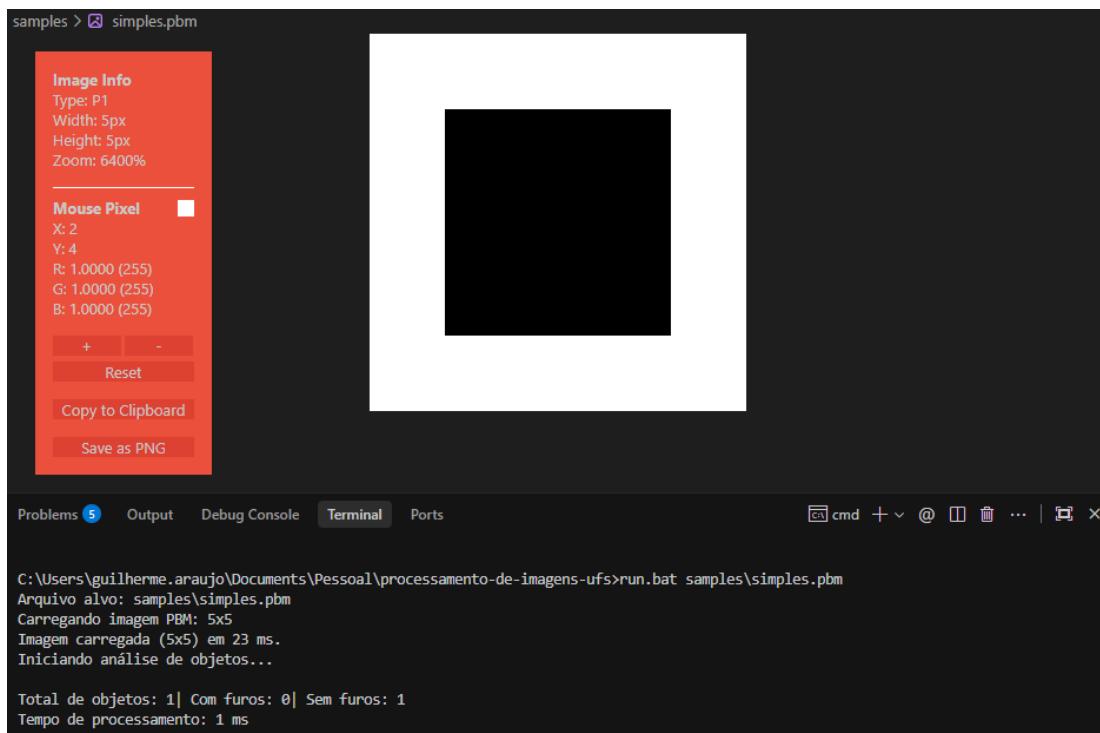
## Resultados

Link para o repositório: <https://github.com/Slotov7/processamento-de-imagens-ufs>

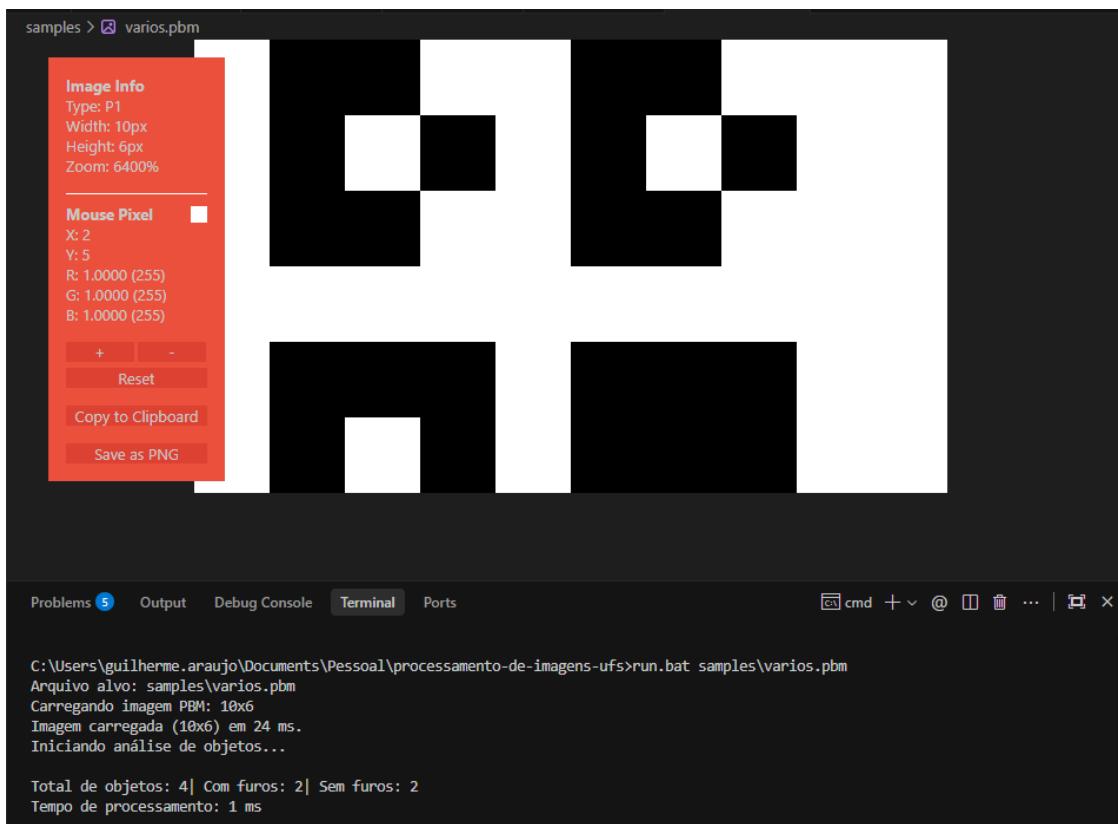
## Teste 1 (teste.pbm)



## Teste 2 (simples.pbm)



### Teste 3 (varios.pbm)



## **Referências**

**GONZALEZ, Rafael C.; WOODS, Richard E.** *Processamento Digital de Imagens*. 3. ed. São Paulo: Pearson, 2010.

**ORACLE.** *Java Documentation*. Disponível em: <https://docs.oracle.com/en/java/>. Acesso em: 20 jan. 2026.