Partie 6

Vade-mecum Python

Ce vade-mecum n'est pas exhaustif : n'hésitez pas à y ajouter les fonctions supplémentaires que vous trouvez intéressantes.

6.1 Introduction à Python et au calcul matriciel

6.1.1 Prise en main

- #: délimiteur de commentaires.
- print(): pour d'afficher la valeur des variables.
- help(commande): affiche l'aide de la commande.
- s.dtype: affiche le type des données contenues dans s (e.q., numpy.uint8).
- %whos: affiche la liste des variables de l'espace de travail.
- time.time() : associé à des variables, cela permet de connaître le temps d'exécution d'un programme.
- abs(z): module de z.
- numpy.angle(z): argument/phase de z en radians.
- z.conjugate(): complexe conjugué de z.
- numpy.rad2deg(a): transforme en degrés la quantité a exprimée en radians.
- numpy.degrees(a): transforme en degrés la quantité a exprimée en radians.
- numpy.deg2rad(a): transforme en radians la quantité a exprimée en degrés.
- numpy . radians (a) : transforme en radians la quantité a exprimée en degrés.

6.1.2 Vecteurs et matrices

- t = numpy.arange(1, 10.1, 0.1): définit un vecteur t composé de nombres entre 1 et 10 avec un pas de 0,1 (par défaut, la valeur du pas est 1).
- t = numpy.linspace(1, 10, 100) : définit un vecteur t composé de 100 nombres répartis uniformément entre 1 et 10.
- a = numpy.array([1, 3, 5, 2, -1]): définit un vecteur ligne a contenant les éléments 1, 3, 5, 2 et -1.
- a = numpy.array([[1], [3], [5], [2], [-1]]): définit un vecteur colonne a contenant les éléments 1, 3, 5, 2 et -1.
- m = numpy.array([[1, 2, 3], [4, 5, 6], [7, 8, 9]]): définit la matrice m de dimension 3×3 :

$$m = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$

- c = numpy.array([a, b]): concatène des vecteurs a et b.
- c = a.flatten(): retourne l'array a « applati » selon une dimension.
- t[1] : permet d'accéder au deuxième élément de l'array t.

- t[-1] : permet d'accéder au dernier élément de l'array t.
- t[:5] : permet d'accéder aux cinq premiers éléments de l'array t.
- t[1:4] : renvoie du deuxième au quatrième élément de l'array t.
- m[1, 2] : permet d'accéder à l'élément de la seconde ligne et de la troisième colonne de la matrice m.
- m[1, :] : renvoie la deuxième ligne de la matrice m.
- m[:, 2]: renvoie la troisième colonne de la matrice m sous forme d'un vecteur ligne.
- len(m): renvoie le nombre d'éléments de l'array m.
- numpy.size(m): renvoie le nombre d'éléments de l'array m, possiblement selon un axe donné.
- numpy.shape(m): renvoie les dimensions de l'array m, c'est-à-dire son nombre de lignes et son nombre de colonnes.
- numpy.min(m)/numpy.max(m): renvoie la valeur minimum/maximum de l'array
- numpy.mean(m): renvoie la valeur moyenne des entrées de l'array m.

Importation de signaux audio

- Fs, s = scipy.io.wavfile.read('filename.wav'): ouvre le fichier filename.wav et stocke les échantillons dans le vecteur s. Fs contient la fréquence d'échantillonnage du signal.
- scipy.io.wavfile.write('filename.wav', Fs, data): enregistre les données du vecteur data dans le fichier filename.wav. Fs contient la fréquence d'échantillonnage du signal.
- sounddevice.play(s, Fs): joue le signal s avec une fréquence d'échantillonnage Fs.
- sounddevice.wait(): attend que le son joué soit terminé avant d'exécuter la suite du programme.

6.1.3 Programmation avec Python

- for i in range(1, 11): <instructions>: boucle for (remarque: attention aux performances par rapport au calcul matriciel et attention à l'indentation des instructions).
- while condition: <instructions>: boucle while.
- if condition1: <instructions> elif condition2: <instructions> else: <instructions>: condition.
- $\langle , \langle =, \rangle, \rangle =$, ==, !=: opérateurs de comparaison.
- and, or, not : opérateurs logiques.

6.1.4 Éléments de calcul matriciel

- numpy.zeros((m, n)) : envoie une matrice de dimension $m \times n$ composée de 0 partout.
- numpy.ones((m, n)) : envoie une matrice de dimension $m \times n$ composée de 1 partout.

- numpy.eye(m, n) : envoie une matrice de dimension $m \times n$ composée de 0 à l'exception de la diagonale principale qui contient des 1.
- A @ B ou numpy.matmul(A, B): renvoie le produit matriciel de A par B (fonctionne uniquement si le nombre de lignes de A est égal au nombre de colonnes de B).
- A * B : renvoie le produit terme par terme de A par B (fonctionne uniquement si A et B sont de mêmes dimensions).
- A.T: renvoie la transposée de la matrice A.
- numpy.linalg.inv(A): renvoie la matrice inverse de la matrice A si elle existe.
- numpy.linalg.matrix_power(A,2): renvoie le carré de la matrice A (donc A @ A).
- numpy.square(A): renvoie une matrice dans laquelle chaque élément de A a été mis au carré (donc A * A).
- numpy.random.rand(s1, s2) : génère un array de dimension s1×s2 peuplé de nombres aléatoires générés à partir d'une distribution uniforme sur [0, 1].
- numpy.random.randint(low, high, (s1, s2)): génère un array de dimension s1×s2 peuplé de nombres aléatoires générés à partir d'une distribution uniforme discrète sur [low, high[.
- numpy.random.randn(s1, s2) : génère un array de dimension s1×s2 peuplé de nombres aléatoires générés à partir d'une distribution normale standard.
- numpy.diag(A): renvoie les éléments de la diagonale de la matrice A.

6.2 Représentation des signaux

- matplotlib.pyplot.figure(): crée une nouvelle fenêtre/figure.
- matplotlib.pyplot.show(): afficher toutes les figures ouvertes.
- matplotlib.pyplot.close('all'): ferme toutes les fenêtres ouvertes.
- matplotlib.pyplot.title('Titre'): ajoute un titre au graphe.
- matplotlib.pyplot.xlabel("Nom de l'axe x") ou matplotlib.pyplot.ylabel("Nom de l'axe y"): ajoute un titre à l'axe correspondant.
- matplotlib.pyplot.xlim((p, q)): permet de limiter les valeurs affichées en abscisses entre p et q (à préciser avant le matplotlib.pyplot.show()).
- matplotlib.pyplot.tight_layout(): permet d'ajuster la disposition du graphique (à préciser avant le matplotlib.pyplot.show()).
- matplotlib.pyplot.subplot(a, b, c): permet d'afficher plusieurs figures dans la même fenêtre. Les paramètres a et b définissent le nombre de figures en lignes et en colonnes et c spécifie la position du graphe créé par la commande.
- fig, axs = matplotlib.pyplot.subplots(a, b): crée une figure avec plusieurs axes (un par sous-figure). Les paramètres a et b définissent le nombre d'axes en lignes et en colonnes. D'autres paramètres additionnels permettent par exemple de partager une même graduation d'axe pour toutes les sous-figures.

$Signaux\ 1D$

• matplotlib.pyplot.plot(t, y) : affiche le graphe du vecteur y en fonction du vecteur t.

• matplotlib.pyplot.stem(x, y) : permet de dessiner uniquement les points de coordonnées (x, y) sans les relier (à la manière d'un graphe discret).

Signaux 2D

- matplotlib.pyplot.imshow(I, cmap='gray'): affiche dans une figure l'image représentée par la matrice I en niveaux de gris. La carte des couleurs par défaut est 'viridis'.
- matplotlib.pyplot.set_cmap('map'): permet de changer la carte des couleurs courante (valeurs possibles: 'viridis', 'jet', 'hot', 'cool', 'summer', 'hsv', 'gray', 'Pastell', etc.).
- matplotlib.pyplot.colorbar() : affiche une barre représentant les niveaux de couleurs de la colormap de l'image représentée dans la figure courante.

6.3 Représentation fréquentielle des signaux

- numpy.fft.fft(s): renvoie la transformée de Fourier discrète du signal s.
- numpy.fft.fftfreq(len(t), 1/Fs): renvoie les fréquences auxquelles correspondent les valeurs de la FFT d'un signal à len(t) points et de fréquence d'échantillonnage Fs.
- numpy.fft.ifft(X): calcule la transformée de Fourier inverse du spectre X.
- b, a = scipy.signal.butter(n, Wn, 'ftype'): calcule les coefficients d'un filtre de Butterworth d'ordre n avec une fréquence de coupure normalisée Wn $(W_n = \frac{F_c}{F_s/2}, \text{ avec } F_c \text{ la fréquence de coupure en Hz})$. ftype est le type du filtre (passe-bas par défaut, les valeurs spécifiables sont 'high', 'low', 'stop' et 'pass').
- scipy.signal.filtfilt(b, a, s): filtre le signal s avec un filtre de coefficients a, b.
- f, t, Sxx = scipy.signal.spectrogram(s, Fs, window='hamming', nperseg=1024, noverlap=512): calcule le spectrogramme du signal s. Sxx est la matrice du spectrogramme de dimensions données par les longueurs des vecteurs f et t. window est la forme du fenêtrage temporel, nperseg est la taille des segments du signal sur lesquels sera calculée la FFT. noverlap donne le nombre d'échantillons de superposition entre deux positions successives de la fenêtre glissante (ici 50%). Finalement, Fs est la fréquence d'échantillonnage du signal. Remarque: on affiche le spectrogramme sous la forme d'un nuage de points colorés avec l'instruction matplotlib.pyplot.pcolormesh(t, f, np.log10(Sxx)). L'affichage logarithmique pour améliore la visualisation des valeurs faibles du spectrogramme.

6.4 Traitement d'images

6.4.1 Ouverture, affichage et types d'images

• matplotlib.pyplot.imread('filename'): ouvre le fichier filename (par exemple .tif, .jpg, .bmp, etc.) et renvoie soit une matrice bidimensionnelle (image en niveaux de gris) soit une matrice tridimensionnelle (image en couleurs).

- I.copy(): renvoie une copie de l'array I.
- I.asType(np.float64) : permet de convertir les données de I dans un autre type (ici vers des nombres à virgule flottante).
- skimage.measure.profile_line(I, point_start, point_end): renvoie un tableau contenant les valeurs RGB des pixels sur une ligne allant de point_start à point_end dans l'image I.

6.4.2 Opérations arithmétiques sur une image

- skimage.color.rgb2gray(I): convertit l'image RGB I en niveaux de gris en utilisant la formule gray = 0.2125*R + 0.7154*G + 0.0721*B.
- skimage.exposure.equalize_hist(I) : égalise l'histogramme de l'image I (*i.e.*, répartit les valeurs des pixels sur toute la gamme disponible pour améliorer le contraste) et renvoie l'image résultante.
- skimage.exposure.rescale_intensity(I): ajuste l'intensité ou la carte de couleurs de l'image I et renvoie l'image résultante.
- skimage.filters.sobel(I): renvoie une image contenant les contours de l'image I obtenus grâce au filtre de Sobel. D'autres filtres peuvent être utilisés pour détecter les contours, e.g., skimage.filters.prewitt(I) ou skimage.filters.roberts(I).
- scipy.signal.convolve2d(I, h, mode='same'): renvoie le produit de convolution des deux arrays bidimensionnels I et h. Le paramètre mode='same' fait en sorte que le résultat a la même taille que I.
- scipy.signal.correlate2d(I, h, mode='same') : renvoie la corrélation des deux arrays bidimensionnels I et h. Le paramètre mode='same' fait en sorte que le résultat a la même taille que I.
- scipy.signal.medfilt2d(I, kernel_size=[M, N]): renvoie l'image I modifiée suite à l'application d'un filtre médian dont le noyau est de taille M×N (avec M et N impairs). La taille du noyau par défaut est 3 × 3.

6.4.3 Opérations sur une image binaire

Binarisation et labellisation

- I >= thresh: transforme l'image I en image binaire avec un seuil thresh.
- skimage.filters.threshold_otsu(I): renvoie un seuil calculé automatiquement sur base de l'image I et selon la méthode d'Otsu.
- L, n = skimage.measure.label(I, return_num=True): identifie les objets (régions connectées) présents dans l'image binaire I. La matrice L a la même taile que I et contient des valeurs entières. Tous les pixels appartenant au ième objet détecté ont la valeur i. La paramètre return_num=True permet de renvoyer également le nombre d'objets détectés.
- skimage.segmentation.find_boundaries(L): renvoie une image booléenne basée sur l'image labellisée L et contenant True sur les frontières entre régions.
- skimage.measure.regionprops (L): mesure une série de propriétés des objets présents dans une image labellisée L. La fonction renvoie un tableau contenant

- autant de structures que d'objets. Chaque champ d'une structure correspond à une propriété (par exemple, data[1].area contient la surface du deuxième objet).
- numpy.where(condition, x, y): renvoie x ou y dépendant si condition est True ou False. Les deux derniers arguments sont optionnels. Par exemple, numpy.where(L==2, 1, 0) renvoie une image binaire contenant uniquement le deuxième objet de l'image labellisée L.
- numpy.isin(X, a): renvoie une matrice binaire de même taille que X contenant des valeurs True si la valeur correspondante de X est présente dans le array a et False dans le cas contraire.

Opérations morphologiques

- skimage.morphology.diamond(s): crée un élément structurant pour les opérations d'érosion et de dilatation. Ici, il s'agit d'une forme en diamant de taille s (entier) contrôlant la taille du losange. D'autres formes sont possibles, e.g., un disque avec skimage.morphology.disk(s) ou un carré avec skimage.morphology.square(s).
- skimage.morphology.erosion(I, SE): renvoie une nouvelle image sur base de l'image I (en niveaux de gris ou binaire) à laquelle l'opération d'érosion a été appliquée avec un élément structurant SE.
- skimage.morphology.dilation(I, SE): renvoie une nouvelle image sur base de l'image I (en niveaux de gris ou binaire) à laquelle l'opération de dilatation a été appliquée avec un élément structurant SE.
- skimage.morphology.remove_small_objects(I, min_size=10): renvoie une image binaire identique à l'image de départ I à l'exception des régions connectées plus petites que min_size pixels qui sont supprimées.
- skimage.morphology.skeletonize(I): renvoie une image contenant le squelette de l'image binaire I.
- scipy.ndimage.binary_fill_holes(I): remplit les trous de l'image binaire

6.5 Liens vers les documentations en ligne

Les documentations complètes se trouvent aux adresses suivantes :

- Matplotlib: https://matplotlib.org/
- NumPy: https://numpy.org/
- scikit-image: https://scikit-image.org/
- SciPy: https://scipy.org/
- sounddevice: https://python-sounddevice.readthedocs.io/
- time: https://docs.python.org/3/library/time.html
- OpenCV: https://opencv.org/