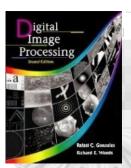


## **Aula 5.2**

# Realce no Espaço



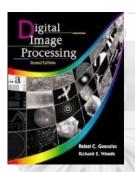
## Especificação de histogramas

Oferece a possibilidade de se processar a imagem no sentido de atender um histograma previamente estabelecido



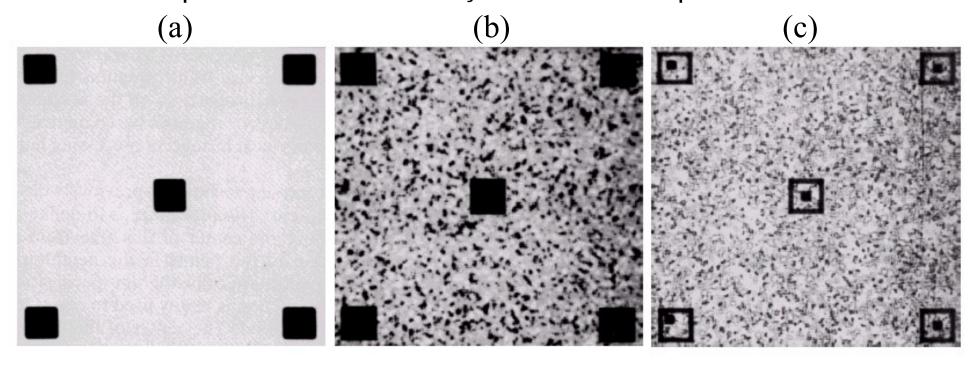




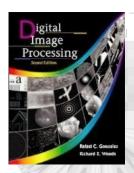


## Equalização de histogramas - local

Propõe que o histograma seja obtido considerando apenas uma vizinhança ao redor do pixel



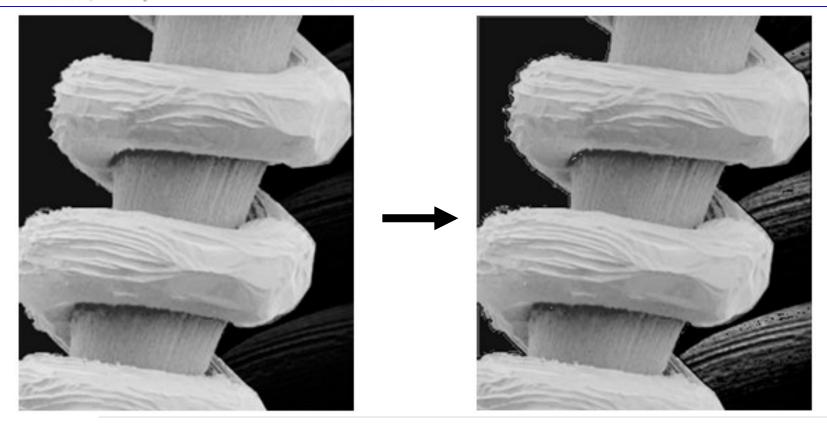
- a) Imagem original; b) Resultado da equalização do histograma;
- c) Resultado da equalização do historgrama usando uma vizinhança 7x7 de cada pixel

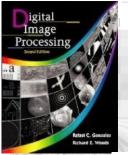


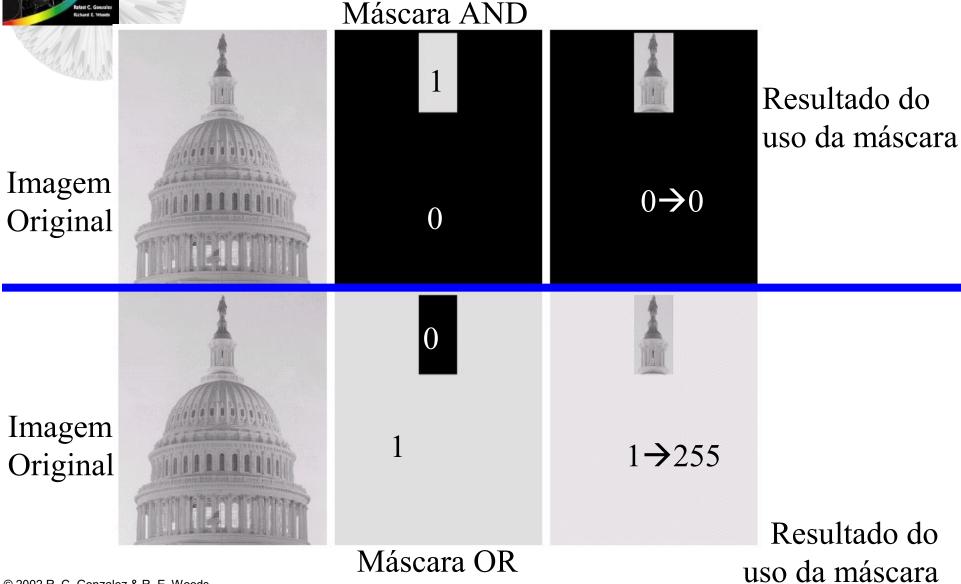
#### **Processamento local**

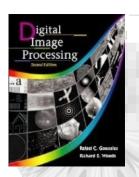
propõe um processamento que depende de parâmetros no local

$$g(x,y) = \begin{cases} E \cdot f(x,y) & \text{if } m_{S_{xy}} \le k_0 M_G & \text{AND} \quad k_1 D_G \le \sigma_{S_{xy}} \le k_2 D_G \\ f(x,y) & \text{otherwise} \end{cases}$$





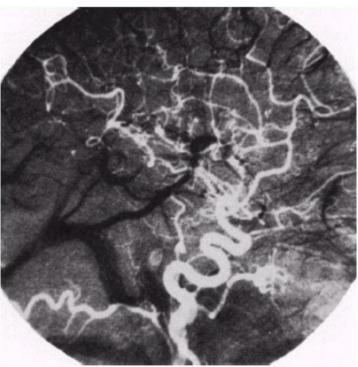




Subtração de imagens g(x,y) = f(x,y) - h(x,y)

h(x,y) g(x,y)





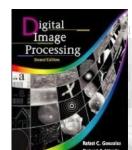
a b

#### FIGURE 3.29

Enhancement by image subtraction.

- (a) Mask image.
- (b) An image (taken after injection of a contrast medium into the bloodstream) with mask subtracted out.

g(x,y) é obtida subtraindo uma imagem, que foi obtida usando um liquido de contraste, de uma outra imagem que foi obtida sem o contraste



#### Digital Image Processing, 2nd ed.

#### www.imageprocessingbook.com

## Realce de Imagens

## Média de imagens

Supõe que as imagens possuem um acréscimo de ruído aleatório e consegue reduzir a sua presença, atenuando-o através da média das imagens

## Adição de ruído

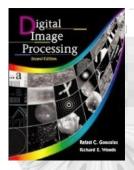
$$g(x, y) = f(x, y) + \eta(x, y)$$

#### Cálculo da Média

$$\bar{g}(x,y) = \frac{1}{K} \sum_{i=1}^{K} g_i(x,y)$$

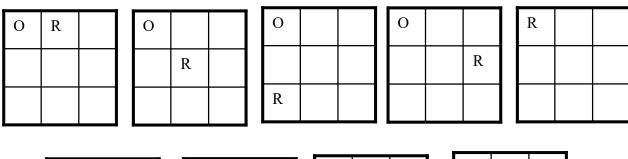
a) Imagem da galáxia NGC3314; b) Imagem com adição de ruído Gaussiano; c) Resultado

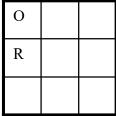
da média usando 8 imagens ruidosas; d) usando 16 imagens e) f) usando 32 imagens

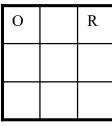


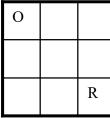
## Média de imagens

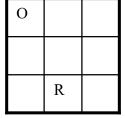
Como o ruído ocorre em posições aleatórias, ele não vai ocorrer sempre na mesma posição em todas as imagens usadas na média







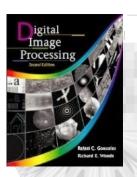




Média na posição (1,1)= (O+O+O+O+O+O+O+O+O)/9 ≅O

R: ruído

Poderia experimentar também a Mediana

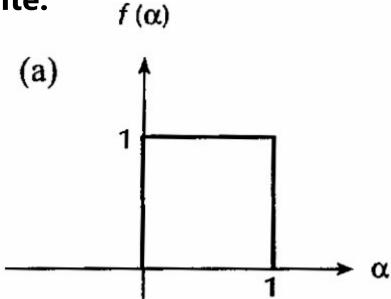


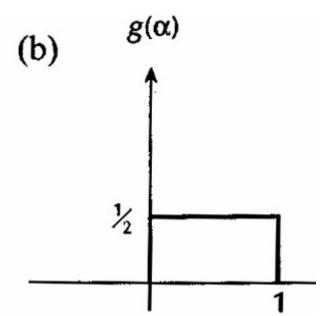
## <u>Filtragem espacial – utiliza máscaras de convolução</u>

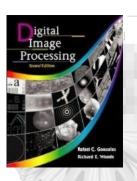
A convolução de duas funções f(x) e g(x), denotada por f(x)\*g(x), é definida pela integral

$$f(x) * g(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\alpha) \cdot g(x - \alpha) d\alpha$$

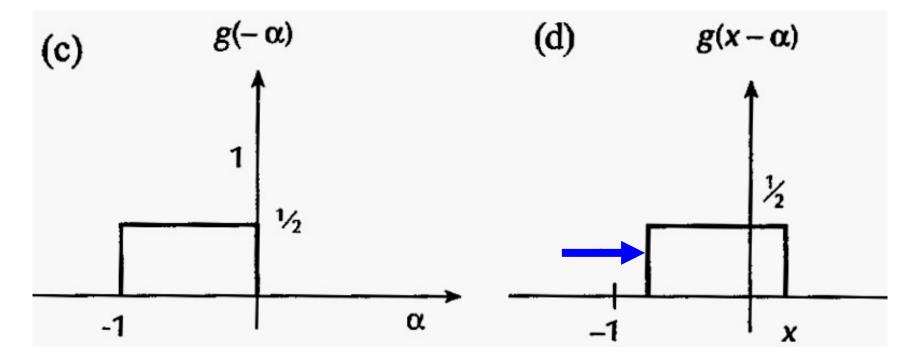


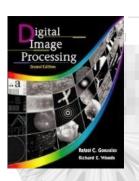




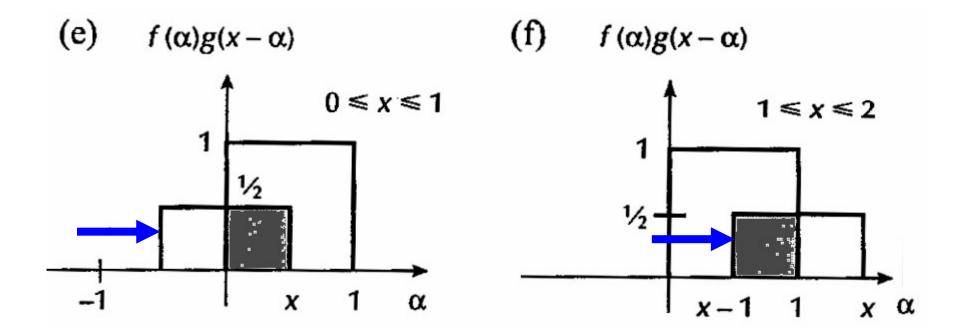


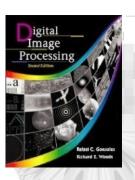
$$f(x) * g(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\alpha) \cdot g(x - \alpha) d\alpha$$



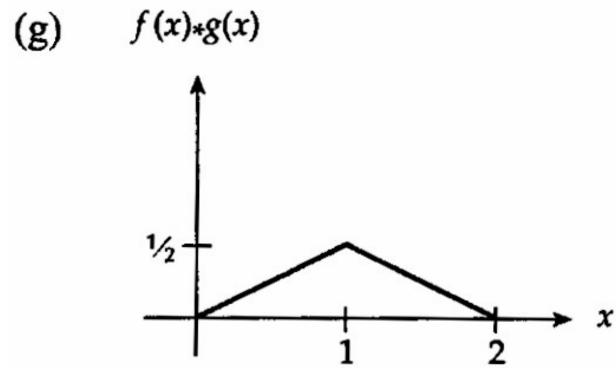


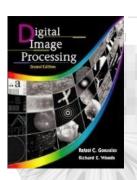
$$f(x) * g(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\alpha) g(x - \alpha) d\alpha$$





$$f(x) * g(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\alpha) g(x - \alpha) d\alpha$$





## Convolução em imagens

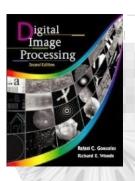
Um filtro g é deslocado sobre a imagem f para obter a imagem de saída h

f

14	20	23 ]	23	255	0	255	255	255	255
<u> </u> 87	40	28	28	255	0	255	255	255	255
55	34	6 :	6	255	0	255	255	255	255
12	34	44	14	255	0	255	255	0	0
98	33	99	87	255	0	255	255	0	0
132	23	34	6	255	0	255	255	0	0
201	128	95	44	255	0	255	255	255	255
255	20	33	77	255	0	255	255	255	255
255	40	28	94	255	0	255	255	255	255
34	34	6	3	255	0	255	255	255	255

g	a	b	c		
	d	e	f		
	g	i	J		

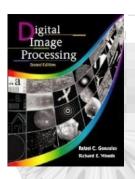
h



$$f(x) * g(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\alpha) . g(x - \alpha) d\alpha$$

Discretizando, a integral é substituída por uma somatória

$$f(x) * g(x) = \sum_{-\infty}^{\infty} f(\alpha) . g(x - \alpha) d\alpha$$



## Filtragem espacial – utiliza máscaras de convolução

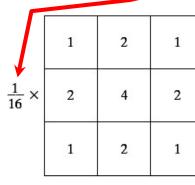
Cada pixel tem o seu nível de cinza obtido após processar sua <u>vizinhança</u>

$w_1$	$w_2$	$w_3$
$w_4$	$w_5$	$w_6$
$w_7$	$w_8$	$w_9$

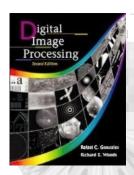
$$\begin{cases} R = w_1 z_1 + w_2 z_2 + \dots + w_{mn} z_{mn} \\ = \sum_{i=1}^{mn} w_i z_i \\ g(x, y) = \sum_{s=-a}^{a} \sum_{t=-b}^{b} w(s, t) f(x + s, y + t) \end{cases}$$

## Filtros passa-baixa

	1	1	1
$\frac{1}{9}$ ×	1	1	1
	1	1	1



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



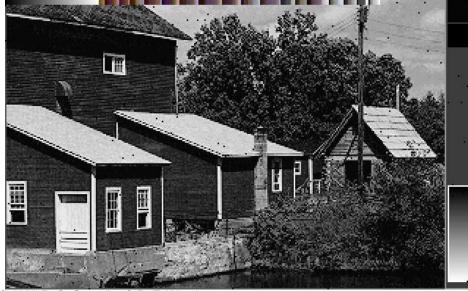
## Filtro da Média

**filtro passa-baixa** - é normalmente utilizado para suavizar imagens, principalmente para eliminar (atenuar) ruídos

	0	1	0
1/5	1	1	1
	0	1	0

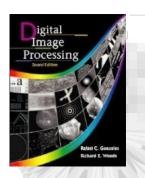
	1	1	1		
1/9	1	1	1		
	1	1	1		

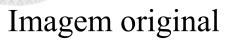
as altas frequências, correspondentes às bordas, são atenuadas

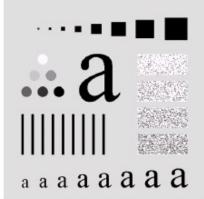




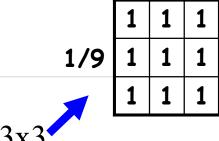
© 2002 R. C. Gonzalez & R. E. Woods

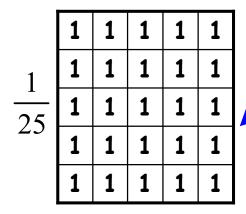


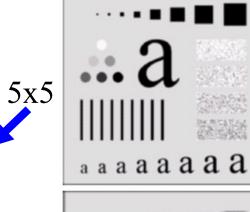


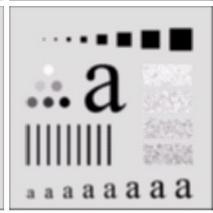












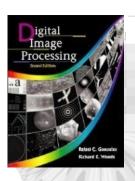
9x9

15x15





35x35



## Filtro da Mediana – Filtro espacial não linear

Problema com a média

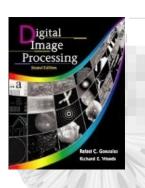
12 8 15 17 80000 9 média 13343

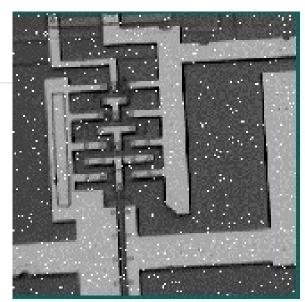
A mediana de uma sequência é dada pelo elemento que divide os valores da sequência ordenada em duas partes iguais:

125	130	135	110 125	130	132	(133)	135	175	180	200
110	180	133		T 5 0		<u> </u>		<b>-</b>	100	200
200	175	132	-		125	130	135			
					110	133	133			
					200	175	132			

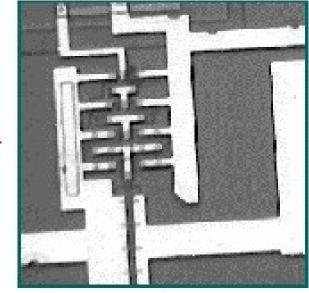
12 8 15 80000 9 17

mediana



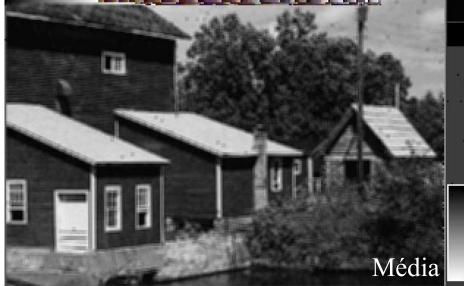


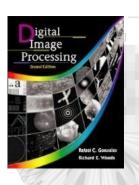


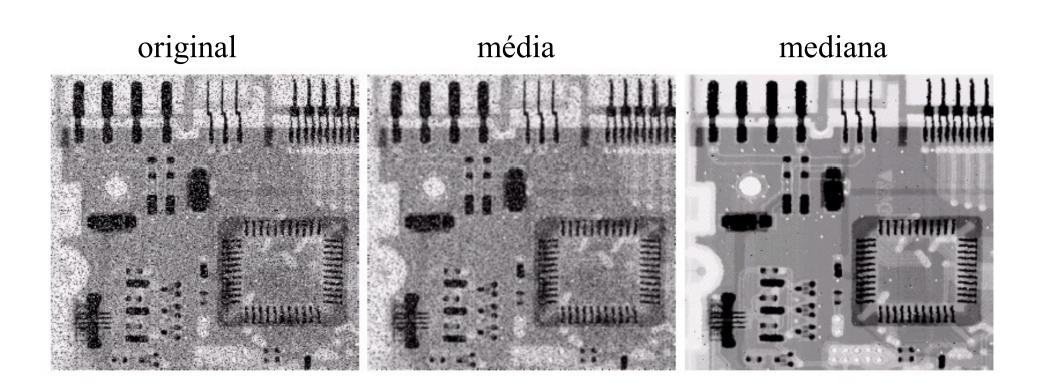


Mediana

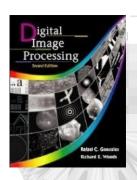








filtro 3x3



# Prática - implementar os filtros da média e da mediana

Inserir 10% de ruído sal e pimenta na imagem

(sal e pimenta significa branco ou preto) coloque o ruído em posições aleatórias da imagem)