



UFS

UNIVERSIDADE FEDERAL DE SERGIPE
DEPARTAMENTO DE COMPUTAÇÃO

PROCESSAMENTO DE IMAGENS

Beatriz Trinchão Andrade

PROJETO PRÉ OCR

LETÍCIA CENA DOS SANTOS
ANY CAROLINY SOUZA SILVA

SÃO CRISTÓVÃO
2024

Sumário

1. Introdução	3
2. Técnicas Aplicadas	3
2.1. Filtro da Mediana:	3
2.2. Operações Morfológicas (Dilatação e Erosão)	3
3. Código desenvolvido	4
3.2. Análise e Conversão da Imagem	4
3.3. Filtro de Mediana para Remoção de Ruído	4
3.4. Operações de Dilatação e Erosão	5
3.5. Contador de linhas	7
4. Tratamento de erros	9

1. Introdução

Neste trabalho, desenvolvemos um sistema que aplica técnicas de operações morfológicas como erosão e dilatação além do filtro da mediana com o intuito de promover reconhecimento ótico de palavras, colunas, linhas (OCR) utilizando Python 3.6. Isto é feito após a remoção de ruídos na imagem fornecida de maneira a aprimorar a precisão e a legibilidade do processo de reconhecimento.

2. Técnicas Aplicadas

2.1. Filtro da Mediana:

A técnica de filtro de mediana foi aplicada para remover ruídos permitindo uma melhor visualização das letras e obter homogeneidade do fundo branco. Este filtro é particularmente eficaz na remoção de ruídos impulsivos, preservando os contornos das letras e minimizando a perda de detalhes importantes. O filtro da mediana é calculado a partir da aplicação de uma máscara (também conhecida como kernel), de dimensão m e n (largura e altura) em formato de matriz de forma que o resultado do somatório do produto da vizinhança junto ao elemento central da matriz dispostos em cálculo de mediana matemática obtenha-se a predominância dos itens que mais aparecem, no caso das imagens aqui estudadas, o fundo branco.

2.2. Operações Morfológicas (Dilatação e Erosão):

As operações morfológicas desempenharam um papel essencial no processamento das imagens binárias. A dilatação foi empregada para expandir as regiões de interesse, expandindo pixels pretos próximos e preenchendo lacunas, enquanto a erosão foi utilizada para reduzir o tamanho dos objetos, eliminando pequenos ruídos e refinando as formas dos caracteres. Essas técnicas contribuíram para a melhoria da segmentação e da clareza dos elementos textuais na imagem.

3. Código desenvolvido

No código criado algumas operações são realizadas conforme descrição abaixo

3.1. Leitura de Imagem em Formato PBM:

- Implementamos uma função leitor_PBM para ler arquivos de imagem no formato PBM (Portable Bitmap), que é uma representação de imagem binária.

```
recebe o caminho de um arquivo .pbm como entrada e lê todo o seu conteúdo,
retornando uma string contendo as linhas do arquivo. """
def leitor_PBM(arquivo):
    # Abre o arquivo em modo de leitura
    with open(arquivo, 'r') as arquivo:
        linhas = arquivo.read()
    # Retorna o conteúdo do arquivo em formato string
    return linhas
```

3.2. Análise e Conversão da Imagem:

- A função parse_string_array analisa a string do arquivo PBM, extrai largura, altura e os pixels da imagem, convertendo-os em um vetor bidimensional.

```
""" parse_string_vetor
recebe uma string contendo o conteúdo de um arquivo .pbm e o analisa para
extrair
largura, altura e os pixels da imagem """
def parse_string_vetor(pbm_string):
    # Divide a string em uma lista de linhas, separadas pelo caractere de quebra
    de linha
    linhas = pbm_string.split('\n')

    # Remove linhas de comentário que começam com '#' da lista
    linhas = [linha for linha in linhas if not linha.startswith('#')]

    # Obtem a largura e altura da imagem a partir da segunda linha e converte
    para inteiros
    largura, altura = map(int, linhas[1].split())
    # Obtem os pixels da imagem a partir da terceira linha
    pixels = linhas[2:]

    vetor_inteiros = []
    for linha in pixels:
        # Converte cada caractere da linha para inteiro e adiciona a lista de
        pixels
        vetor_inteiros.extend([int(char) for char in linha])

    # Converte a lista de pixels em uma matriz bidimensional
```

```
vetor_convertido = [vetor_inteiros[i:i+largura] for i in range(0,
len(vetor_inteiros), largura)]

return largura, altura, vetor_convertido
```

3.3. Filtro de Mediana para Remoção de Ruído:

- Utilizamos o filtro de mediana para remover ruídos da imagem. A função `filtro_mediana` percorre a imagem aplicando a mediana na vizinhança de pixels, substituindo o pixel central pelo valor mediano.

```
""" mediana
    calcula a mediana de uma lista de inteiros """
def mediana(lista):
    return int(statistics.median(lista))

""" filtro_mediana
    aplica o filtro da mediana a matriz de pixels """
def filtro_mediana(largura, altura, matriz):
    matriz_vizinhos = matriz_auxiliar(matriz)

    # Percorre as linhas da matriz (exceto as bordas)
    for i in range(1, altura-1):
        # Percorre as colunas da matriz (exceto as bordas)
        for j in range(1, largura-1):
            # Obtem os valores dos vizinhos do pixel atual
            vizinhanca = obter_vizinhanca(i,j, matriz_vizinhos)
            novo_pixel = mediana(vizinhanca)
            # Substitui o valor do pixel atual pelo valor da mediana
            matriz[i][j] = novo_pixel

    return matriz
```

3.4. Operações de Dilatação e Erosão:

- Implementamos funções para dilatação e erosão de imagens binárias, utilizando o ponto mínimo (erosão) e o ponto máximo (dilatação) da vizinhança para ser utilizado de forma estruturante na nova imagem a ser gerada. Erosão:

```
def erodir_imagem(imagem, elemento):
    # Obtendo as dimensões da imagem e do elemento estruturante
    altura, largura = imagem.shape
    altura_elem, largura_elem = elemento.shape
```

```

# Inicializando uma matriz para a imagem erodida com zeros
imagem_erodida = np.zeros((altura, largura), dtype=np.uint8)

# Calculando o tamanho do padding necessário ao redor da imagem
pad_altura = altura_elem // 2
pad_largura = largura_elem // 2

# Iterando sobre cada pixel da imagem
for i in range(pad_altura, altura - pad_altura):
    for j in range(pad_largura, largura - pad_largura):
        # Calculando o mínimo dos valores resultantes da
        # multiplicação entre a região da imagem e o elemento estruturante
        if np.min(imagem[i-pad_altura:i+pad_altura+1,
j-pad_largura:j+pad_largura+1] * elemento) == 1:
            # Se o mínimo for 1, define o pixel na imagem erodida
            # como 1 (branco)
            imagem_erodida[i, j] = 1

return imagem_erodida

```

Dilatação:

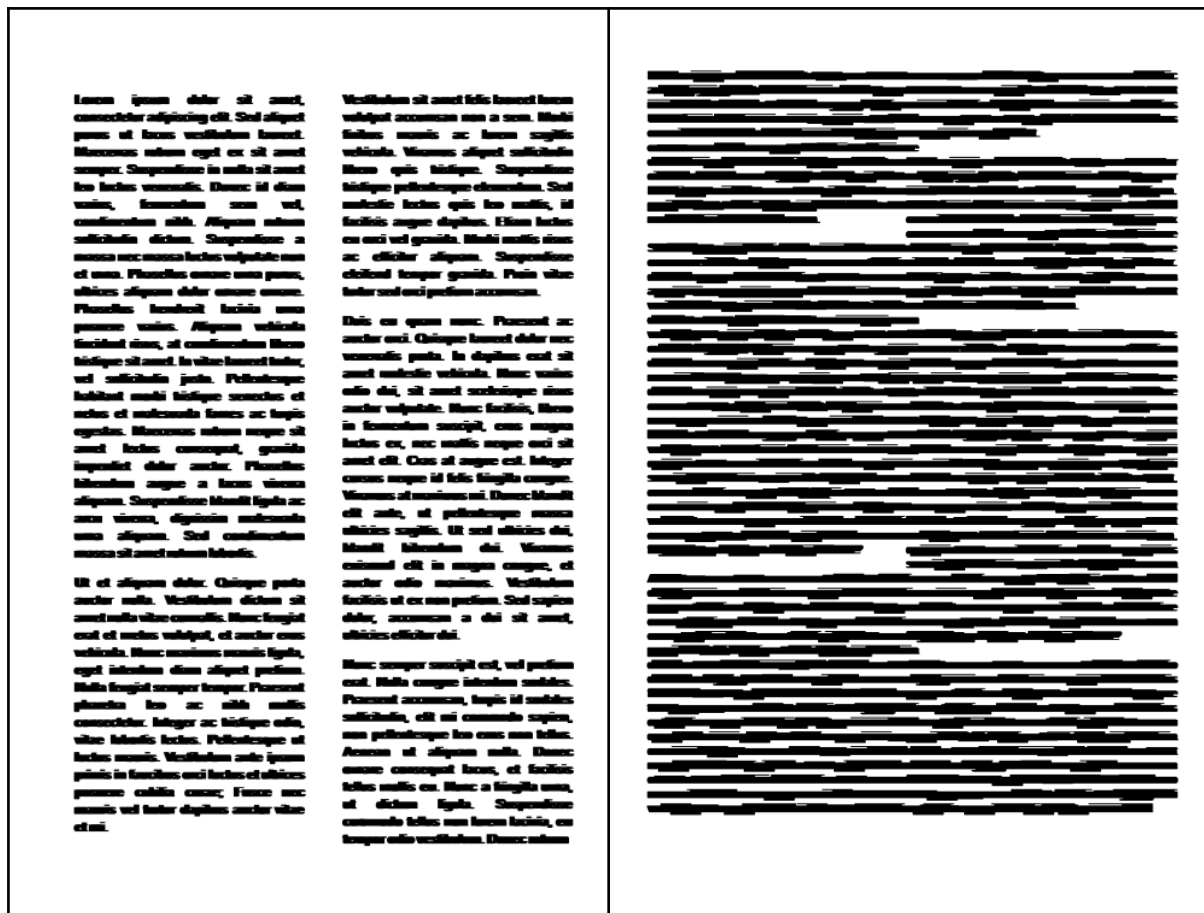
```

def dilatar_imagem(image, elemento):
    # Obtem as dimensões da imagem
    altura, largura = len(image), len(image[0])
    # Obtem as dimensões do elemento estruturante
    elemento_altura, elemento_largura = len(elemento), len(elemento[0])
    # Cria uma matriz para a imagem dilatada
    imagem_dilatada = [[0 for _ in range(largura)] for _ in range(altura)]

    # Percorre cada pixel da imagem
    for y in range(altura):
        for x in range(largura):
            # Se o pixel atual for preto (1)
            if image[y][x] == 1:
                # Percorre o elemento estruturante
                for i in range(elemento_altura):
                    for j in range(elemento_largura):
                        # Verifica se a posição do elemento estruturante
                        # está dentro dos limites da imagem
                        if 0 <= y + i < altura and 0 <= x + j < largura:
                            # Se tiver uma sobreposição entre o pixel
                            # atual e o elemento estruturante
                            # define o pixel correspondente na imagem
                            # dilatada como preto (1)
                            if elemento[i][j] == 1:
                                imagem_dilatada[y + i][x + j] = 1

    return imagem_dilatada

```

3.5. Contador de linhas

A função abaixo, “contador_linhas” realiza o cálculo de linhas por colunas na imagem. Esta mesma função também atua no reconhecimento do número de colunas existentes na imagem.

```
def contador_linhas(vetor_imagem, qtd_colunas):  
    # Verifica se o número de colunas é igual a 2  
    if qtd_colunas == 2:  
        # Cria uma lista para armazenar o número de linhas na primeira coluna  
        array_2_col1 = []  
        # Percorre as colunas nos limites que definem a primeira coluna  
        for c in range(400, 1100):  
            qtd_linhas = 0  
            # Percorre as linhas da primeira coluna  
            # Desconsidera as 300 primeiras linhas  
            # pois são espaços em branco  
            for i in range(300, altura-1):  
                if vetor_imagem[i][c] == 1 and vetor_imagem[i+1][c] == 0:  
                    qtd_linhas += 1  
  
            array_2_col1.append(qtd_linhas)  
  
        array_2_col2 = []
```



```

# Percorre as colunas nos limites que definem a segunda coluna
for c in range(1500, 2000):
    qtd_linhas = 0
    # Percorre as linhas da segunda coluna
    # Desconsidera as 300 primeiras linhas
    # pois são espaços em branco
    for i in range(300, altura-1):
        if vetor_imagem[i][c] == 1 and vetor_imagem[i+1][c] == 0:
            qtd_linhas += 1

    array_2_col2.append(qtd_linhas)
# Retorna o número dentre o numero de linhas obtidos nas duas colunas
return (max(array_2_col1),max(array_2_col2))

# O número de colunas nao sendo 2, realiza o mesmo processo para três colunas
elif qtd_colunas == 3:
    array_3_col1 = []
    for c in range(300, 800):
        qtd_linhas = 0
        for i in range(300, altura-1):
            if vetor_imagem[i][c] == 1 and vetor_imagem[i+1][c] == 0:
                qtd_linhas += 1

        array_3_col1.append(qtd_linhas)

    array_3_col2 = []
    for c in range(990, 1500):
        qtd_linhas = 0
        for i in range(300, altura-1):
            if vetor_imagem[i][c] == 1 and vetor_imagem[i+1][c] == 0:
                qtd_linhas += 1

        array_3_col2.append(qtd_linhas)

    array_3_col3 = []
    for c in range(1660, 2160):
        qtd_linhas = 0
        for i in range(300, altura-1):
            if vetor_imagem[i][c] == 1 and vetor_imagem[i+1][c] == 0:
                qtd_linhas += 1

        array_3_col3.append(qtd_linhas)
    return (max(array_3_col1),max(array_3_col2),max(array_3_col3))

```

4. Tratamento de erros

- Tratamento de Borda na Aplicação do Filtro de Mediana
 - Para evitar a leitura das bordas da imagem ao aplicar o filtro de mediana, ajustamos as iterações para que a vizinhança considerasse somente pixels válidos dentro da imagem. Dessa forma, há uma verificação se a linha está dentro dos limites da matriz

```
""" obter_vizinhanca
recebe uma posição (linha, coluna) na matriz m e retorna uma
lista contendo os valores dos pixels vizinhos, incluindo o próprio pixel. """
def obter_vizinhanca(linha, coluna, m):
    # Verifica se a linha está dentro dos limites da matriz
    if (linha+1 < len(m) and linha-1 >= 0):
        # Obtem a 8 vizinhança
        vizinhos = [ m[linha-1][coluna][0], m[linha+1][coluna][0],
                     m[linha][coluna-1][0], m[linha][coluna+1][0],
                     m[linha-1][coluna+1][0], m[linha+1][coluna+1][0],
                     m[linha-1][coluna-1][0], m[linha+1][coluna-1][0]]
        # Adiciona o valor do próprio pixel a lista de vizinhos
        vizinhos.append(m[linha][coluna][0])
        # Ordena a lista de vizinhos
        vizinhos.sort()
        return vizinhos
    return None
```

- Eficiência Computacional
 - Implementamos algoritmos otimizados para garantir uma execução eficiente, minimizando o tempo de processamento.

Referências Bibliográficas

Rafael C. Gonzalez, Richard C. Woods - Fundamentals of Computer Graphics (Editora A. K. Peters - 3a edição - 2009)

H. Pedrini, W.R. Schwartz. Análise de Imagens Digitais: Princípios, Algoritmos e Aplicações (Editora Thomson Learning - 2008)