

Série de travaux pratiques n°1
Vision Artificielle

Exercice 1.

Le code du prog1.py permet d'appliquer la convolution d'une image avec un filtre Gaussien : $g(x, y) = f(x, y) \otimes G_\sigma$

1- Transformer le code fourni en prog2.py qui réalise les itérations suivantes :

$$g(x, y) = f(x, y) \otimes G_\sigma$$

For i=1 to n Do

$$g(x, y) = g(x, y) \otimes G_\sigma$$

EndDo

2- Sachant que $g(x, y) = (f(x, y) \otimes G_{\sigma_1}) \otimes G_{\sigma_2} = (f(x, y) \otimes G_\sigma)$ où $\sigma = \sqrt{\sigma_1^2 + \sigma_2^2}$
Vérifier cette relation moyennant les deux programmes.

La valeur de sigma est communiquée comme paramètre à la fonction :

cv.GaussianBlur. Voir en fin de la série la syntaxe de l'appel à la fonction.

A Gaussian kernel followed by a convolution with again a Gaussian kernel is equivalent to convolution with the broader kernel. Of course we can concatenate as many blurring steps as we want to create a larger blurring step.

[Réf: <https://pages.stat.wisc.edu/~mchung/teaching/MIA/reading/diffusion.gaussian.kernel.pdf.pdf>]

Exercice 2.

Mise en œuvre de « Laplacian scale space »

Il s'agit d'appliquer le Laplacien de Gaussienne à une image avec différentes valeurs de sigma, allant de la petite valeur à la plus grande $\sigma \times k^n$. N étant le nombre de niveaux sans l'espace d'échelles, $k=1,2,4$

Pour cela, nous utiliserons la fonction de la librairie python-opencv :

cv.Laplacian(src, ddepth[, ksize[, scale[, delta[, borderType]]]])

src - input image

ddepth - Desired depth of the destination image.

ksize - kernel size

Qui réalise les opérations suivantes :

- Appliquer le lissage Gaussien puis le Laplacien

- Trouver les passages par zéro dans l'image
- Appliquer un seuil pour sélectionner les passages par zéro forts.
Ceci est équivalent à
- Appliquer la convolution à l'image avec le noyau LoG directement
- Trouver les passages par zéro dans l'image
- Appliquer un seuil pour sélectionner les passages par zéro forts.

$$LoG(x, y) = -\frac{1}{\pi\sigma^4} \left[1 - \frac{x^2 + y^2}{2\sigma^2} \right] e^{-\frac{x^2 + y^2}{2\sigma^2}}$$

La troisième approche consiste à appliquer la différence entre les images convoluées avec des filtres gaussiens à différentes valeurs de sigma.

DoG est équivalent à LOG.

En utilisant la librairie opencv-python, réalisez les tâches suivantes :

1. Lire une image
2. Appliquez un lissage avec un filtre Gaussien de valeur sigma 1
3. Appliquez un lissage avec un filtre Gaussien de valeur sigma 2.
4. Appliquez un lissage avec un filtre Gaussien de valeur sigma 3
5. Calculer la différence pour chaque paire d'images résultat.

Annexe:

`void cv::GaussianBlur(InputArray src, OutputArray dst, Size ksize, double sigmaX, double sigmaY = 0, int borderType = BORDER_DEFAULT)`

Python:

`cv.GaussianBlur(src, ksize, sigmaX[, dst[, sigmaY[, borderType]]]) -> dst`
`#include <opencv2/imgproc.hpp>`

Blurs an image using a Gaussian filter.

The function convolves the source image with the specified Gaussian kernel. In-place filtering is supported.

Parameters

| | |
|--------|---|
| src | input image; the image can have any number of channels, which are processed independently, but the depth should be CV_8U, CV_16U, CV_16S, CV_32F or CV_64F. |
| dst | output image of the same size and type as src. |
| ksize | Gaussian kernel size. ksize.width and ksize.height can differ but they both must be positive and odd. Or, they can be zero's and then they are computed from sigma. |
| sigmaX | Gaussian kernel standard deviation in X direction. |
| sigmaY | Gaussian kernel standard deviation in Y direction; if sigmaY is zero, it is |

| | |
|------------|---|
| | set to be equal to sigmaX, if both sigmas are zeros, they are computed from ksize.width and ksize.height, respectively (see getGaussianKernel for details); to fully control the result regardless of possible future modifications of all this semantics, it is recommended to specify all of ksize, sigmaX, and sigmaY. |
| borderType | pixel extrapolation method, see BorderTypes. BORDER_WRAP is not supported. |