



Transformações pontuais em imagens binárias e em níveis de cinza

Transformações entre imagens

- Até agora vimos como fazer transformações entre imagens usando LUT e histogramas.
- Normalmente, essas transformações são feitas para melhorar a visualização das imagens e não para “facilitar” o trabalho de extração de informações.
- Tanto que muitas vezes ela é feita no dispositivo visualizador diretamente.
- A partir de agora vamos estudar transformações cujo domínio e o contra-domínio sejam o conjunto das imagens.

$$\phi : \text{imagens} \longrightarrow \text{imagens}$$

Operador Adição

- A adição é uma operação binária conhecida de nós desde bem pequenos.
- Quando tratamos de imagens, os operandos são imagens:

$$+(f, g)$$

- onde f e g são duas imagens.

Operador Adição

- Porém, também é usual definir a adição de uma imagem a uma constante. Neste caso, a constante é adicionada a todos os pixels da imagem. Isso é equivalente a somar uma imagem constante.

$$+(f, K)$$

- onde f é uma imagem e K uma constante.

Operador Adição - saturação

- A adição respeita os limites da imagem

$$+(a, b) = \begin{cases} a + b & \text{if } 0 \leq a + b \leq K \\ K & \text{if } a + b > K \end{cases}$$

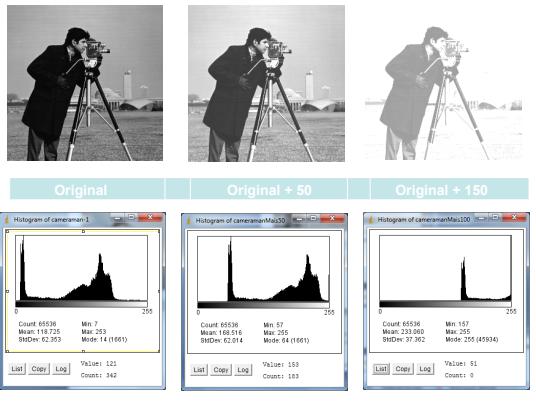
- onde a e b são números naturais e K é o maior valor do intervalo

Operador Adição 2 - saturação

- Neste caso, há limites diferentes para entrada e saída.

$$+(a, b) = \begin{cases} a + b & \text{if } 0 \leq a + b \leq K_1 \\ K_2 & \text{if } a + b > K_1 \end{cases}$$

- onde $K_1(K_2)$ é o máximo valor possível da imagem de entrada (saída)



Operador Adição

- Vamos somar uma imagem em outra, mantendo o limite da entrada e da saída.



Operador Adição

- Vamos somar uma imagem em outra, agora com o limite da entrada e da saída -16bits



Operador Adição

- Vamos somar uma imagem em outra, mudando o limite da saída.



Operador Subtração

- O operador subtração é equivalente ao operador adição.

$$-(f, g)$$

$$-(f, K)$$

Operador Subtração

- Formalmente,

$$-(f, g)(x) = f(x) - g(x), x \in E$$

$$-(f, K)(x) = f(x) - K, x \in E$$

onde f, g são duas imagens, K é uma constante válida e E é o domínio da imagem.

Operador Subtração - saturação

- A adição respeita os limites da imagem

$$-(a, b) = \begin{cases} a - b & \text{if } 0 \leq a - b \leq K \\ 0 & \text{if } 0 < a - b \end{cases}$$

• onde a e b são números naturais e K é o maior valor do intervalo

Operador Subtração 2

- Neste caso, há limites diferentes para entrada e saída.

$$-(a, b) = \begin{cases} a - b & \text{if } -K_1 - 1 \leq a - b \leq K_1 \\ -K_2 - 1 & \text{if } a - b < -K_1 - 1 \end{cases}$$

• onde $K_1 (K_2)$ é o máximo valor possível da imagem de entrada (saída)



Operador Subtração

- Vamos subtrair uma imagem da outra, mantendo o limite da entrada e da saída.



Operador Subtração

- Vamos subtrair uma imagem da outra, agora com o limite da entrada e da saída -32bits



Operador Subtração

- Agora vamos subtrair uma imagem da outra, mudando o limite da saída.



Operador Multiplicação

- A multiplicação pode ser feita usando-se um número inteiro, que equivale a somar a imagem com ela mesma várias vezes.
- Ou multiplicar uma imagem por outra, isto é, ponto a ponto, multiplicam-se os valores.

Operador Multiplicação

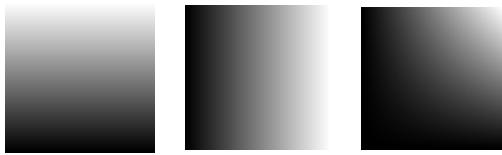


Imagen Original

Imagen gradiente

Imagen resultante

Operador Multiplicação



Imagen Original

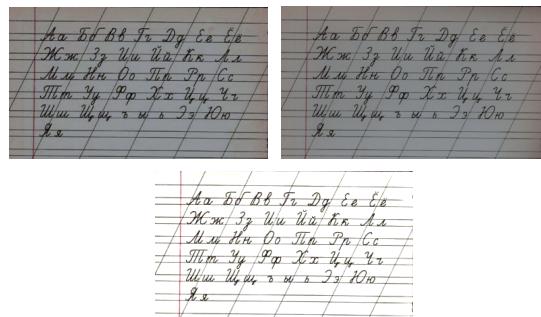
Imagen rótulo

Imagen resultante

Operador Divisão

- A divisão pode ser feita usando-se um número inteiro diferente de 0.
- Ou dividir uma imagem por outra, isto é, ponto a ponto, dividem-se os valores e acerta-se o intervalo.

Operador Divisão



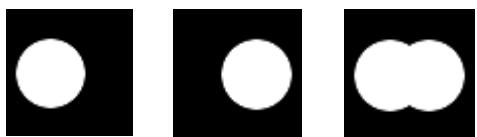
Operador Diferença Absoluta



Operador E



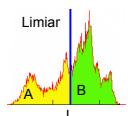
Operador Ou



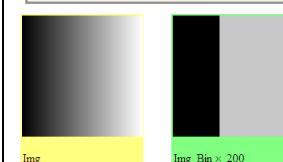
Limiarização (Thresholding)

Limiarização

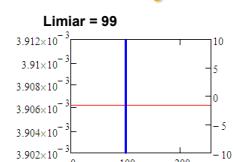
- Limiar (threshold) \rightarrow valor limite L para tomar uma decisão
 - $X \leq L \rightarrow$ decisão A
 - $X > L \rightarrow$ decisão B
- No caso de limiarização da intensidade, ou limiarização de níveis de cinza (*grey-level thresholding*):
 - X = intensidade ou nível de cinza
 - Decisão \rightarrow classificar o nível X como pertencente à classe A ou B
 - A limiarização partitiona o histograma em 2 distribuições que correspondem a duas classes
- A limiarização é um caso particular de classificação de regiões
 - Classificação binária com critério global baseado no histograma

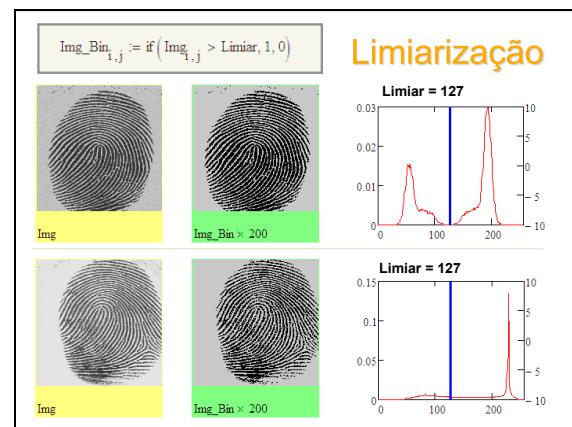
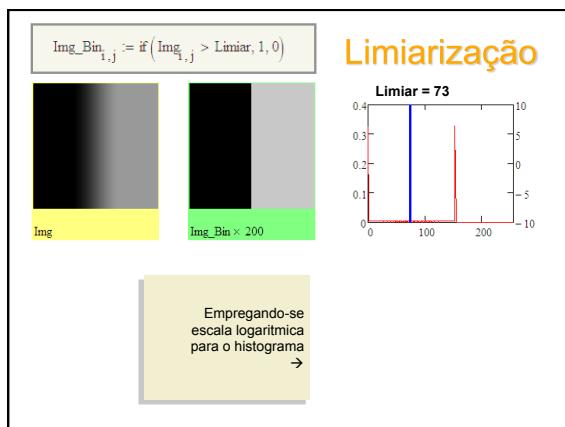
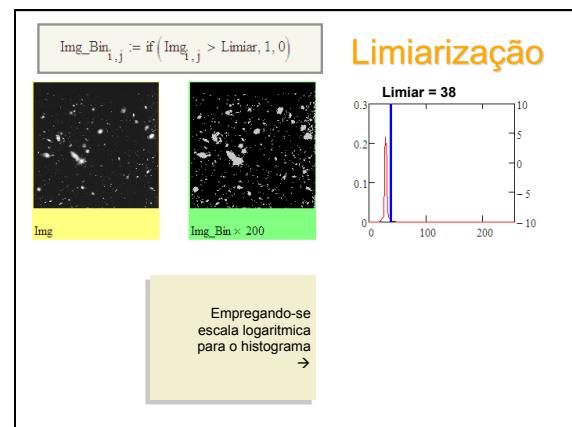
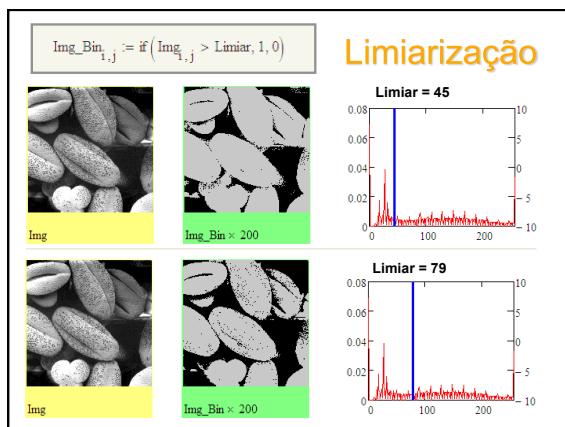
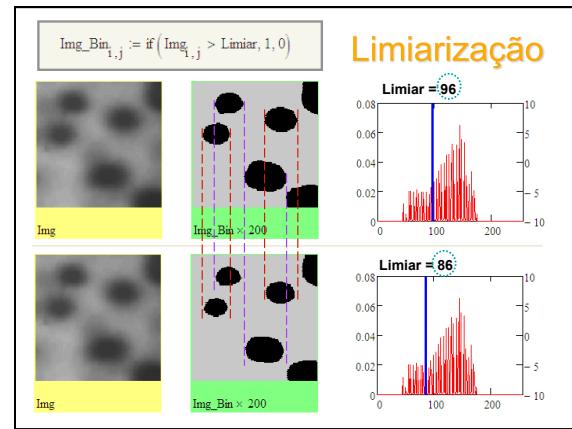
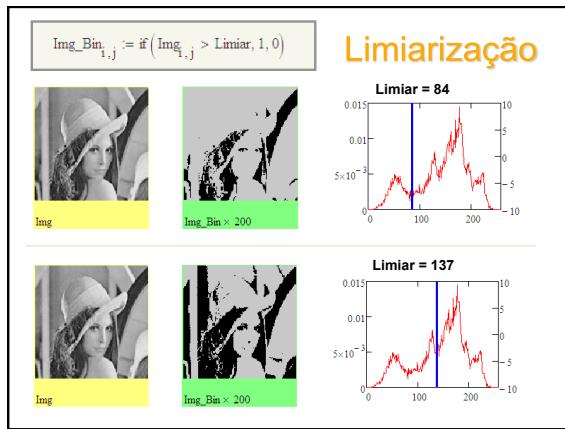


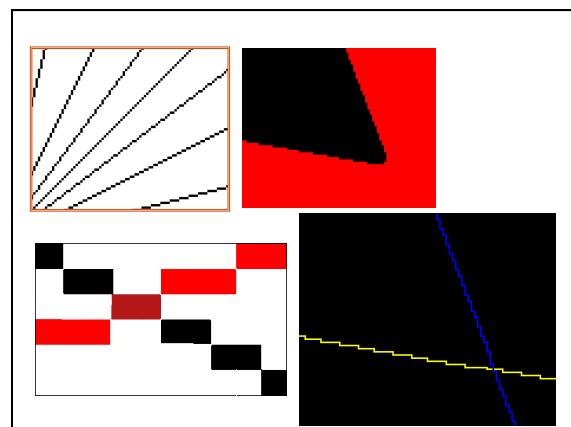
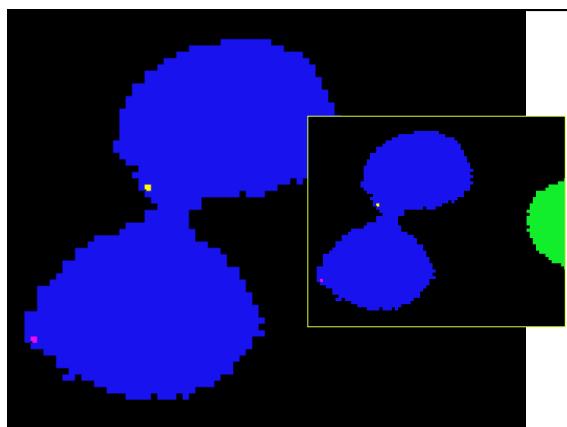
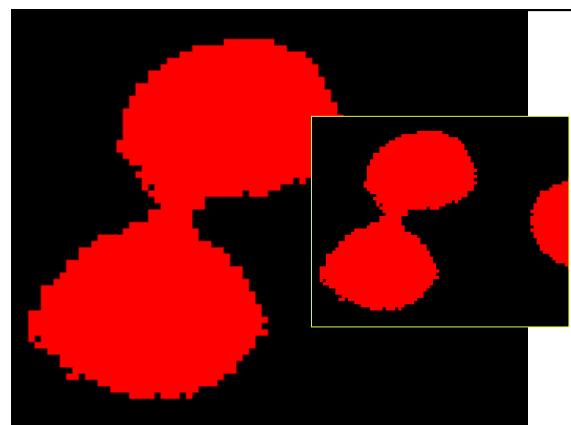
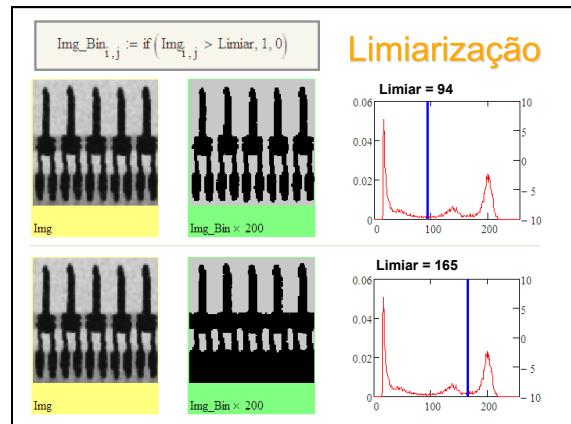
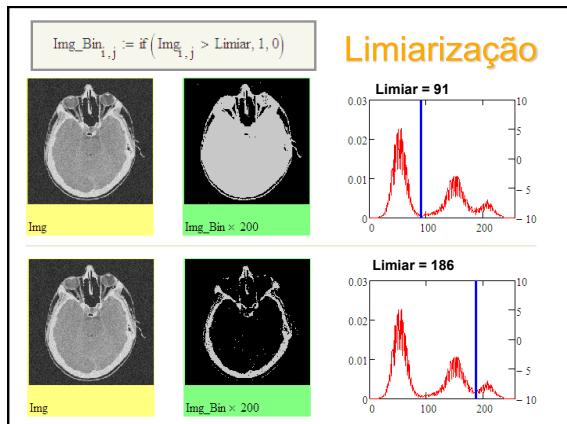
$Img_Bin_{i,j} := \text{if } (Img_{i,j} > \text{Limiar}, 1, 0)$

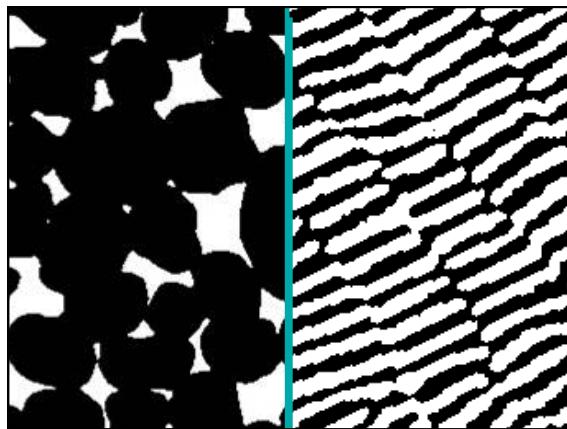


Limiarização









Topologia Digital

Topologia digital. É importante?

- Definição de **conexidade** e **componentes conexas** de um conjunto
- Classificação de **pontos interiores, exteriores e de borda**
- Formulação do teorema da **curva de Jordan** (um conjunto pode ser representado por suas bordas)
- Caracterização de **invariante topológico** (ex. número de Euler)
- Conservação da **homotopia** (ex. thinning)

Noções de Topologia digital

- Objetos discretos, quando representam objetos contínuos, devem herdar certas características geométricas (propriedades geométricas).
- “O fosso cerca o castelo”
- Implicação geométrica: não dá para sair do castelo sem atravessar o fosso.

Noções de Topologia digital

- O **plano digital** pode ser modelado como o conjunto $Z \times Z$, i.e., todos os pontos do plano real $R \times R$ com coordenadas inteiras.
 - Em processamento de imagens, o plano digital pode ser usado como um modelo para o mapa de intensidades das imagens P&B (objetos são representados por subconjuntos do plano digital)

Noções de Topologia digital

$Z \times Z$	$X \subset Z \times Z$
○ ○ ○ ○ ○ ○	○ ○ ○ ● ● ●
○ ○ ○ ○ ○ ○	○ ○ ● ● ○ ○
○ ○ ○ ○ ○ ○	○ ● ● ○ ● ●
○ ○ ○ ○ ○ ○	● ● ○ ● ● ○
○ ○ ○ ○ ○ ○	● ○ ● ● ○ ○
○ ○ ○ ○ ○ ○	● ● ○ ○ ○ ○

Representação formal de imagem

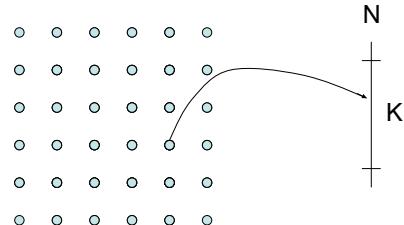
- Um **imagem** pode ser modelada por um **mapa de intensidades**. Esse mapa é uma aplicação de um subconjunto finito E de $Z \times Z$ num subconjunto limitado do naturais, ou num subconjunto limitado dos racionais (com representação binária).

$$f : E \rightarrow K, K \subset N$$

- Denotamos a imagem usualmente por f e o conjunto de todas as imagens de E em K por K^E

Representação formal

$$f : E \rightarrow K, K \subset N$$



Representação formal

- Uma **imagem** pode ser modelada por um mapa com apenas duas intensidades e, nesse caso, usualmente a chamamos de **imagem digital binária** que pode ser definida por:

$$f : E \rightarrow K, K = \{0, k\}$$

Usualmente, $k = 1$, ou 255.

Representação formal

- Uma **imagem** pode ser modelada por um mapa com apenas duas intensidades e, nesse caso, usualmente a chamamos de **imagem digital em níveis de cinza** que pode ser definida por:

$$f : E \rightarrow K, K = [0, k], k \in N$$

Usualmente, $k = 255$.

Exemplo

Exemplo de uma imagem binária 6×6

0	0	0	1	1	1
0	0	1	1	0	1
0	1	1	0	1	1
1	1	0	1	1	0
1	0	1	1	0	0
1	1	1	0	0	0

Comparação conjunto X função

Comparação de representações

○	○	○	●	●	●	○	0	0	0	1	1	1
○	○	●	●	●	○	●	0	0	1	1	0	1
○	●	●	○	○	●	●	0	1	1	0	1	1
●	●	○	●	●	●	○	1	1	0	1	1	0
●	○	●	●	●	○	○	1	0	1	1	0	0
●	●	●	○	○	○	○	1	1	1	0	0	0

Exemplo

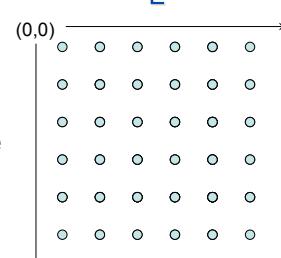
Exemplo de um mapa níveis de cinza 5 x 5

0	0	0	0	0
250	255	0	0	110
205	200	181	100	104
0	190	195	205	179
0	0	0	203	0

Noções de Topologia digital

E

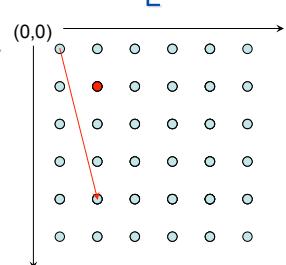
Coordenadas: em geral, coloca-se o centro no canto superior esquerdo de E e os eixos são orientados desta forma:



Noções de Topologia digital

E

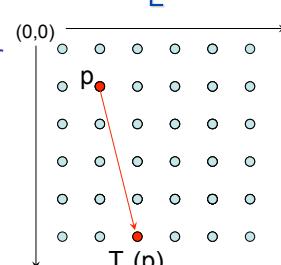
Pode-se então definir a translação de um ponto p do plano digital por um vetor v



Noções de Topologia digital

E

Pode-se então definir a translação de um ponto p do plano digital por um vetor v



Noções de Topologia digital

– 4-vizinhos: dado um ponto $p \in Z \times Z$, $p = (x,y)$, os 4-vizinhos de p são os vizinhos diretos, acima, abaixo, à direita e à esquerda.

	$y-1$	y	$y+1$
$x-1$		$N_2(p)$	
x	$N_4(p)$	P	$N_8(p)$
$x+1$		$N_6(p)$	

Noções de Topologia digital

– 8-vizinhos: os 8-vizinhos de p os vizinhos diretos e os indiretos, isto é, são todos os pontos com coordenadas inteiras (k,l) tais que:

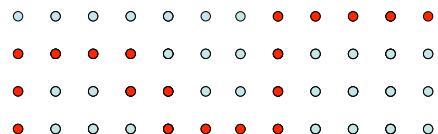
	$y-1$	y	$y+1$
$x-1$	$N_3(p)$	$N_2(p)$	$N_1(p)$
x	$N_4(p)$	P	$N_8(p)$
$x+1$	$N_5(p)$	$N_6(p)$	$N_7(p)$

Noções de Topologia digital

- O conjunto dos 8-vizinhos do ponto p união com ele mesmo é denotado usualmente por $\mathcal{N}_8(p)$.
- O conjunto dos 4-vizinhos do ponto p união com ele mesmo é denotado usualmente por $\mathcal{N}_4(p)$.

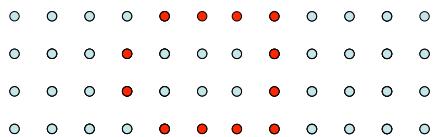
Topologia digital

- Seja $\mathcal{K} \in \{4,8\}$ e $I = \{0, 1, \dots, n\}$. Um \mathcal{K} -caminho digital, ou simplesmente caminho \mathcal{P} é uma seqüência $\{p_i\}_{i \in I}$ de pontos em $\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}$ tais que p_i e p_j são \mathcal{K} -vizinhos entre si sempre que $|i - j| = 1$.



Topologia digital

- Um ponto é dito terminal se seu índice é 0, ou n , e ele tem apenas um vizinho pertencente ao caminho.
- Um caminho tal que $p_0 = p_n$ é dito caminho fechado.



Topologia digital

- Um subconjunto S de $\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}$ é dito um conjunto \mathcal{K} -conexo se por quaisquer dois pontos p e q de S houver um caminho \mathcal{P} que passa por p e q e totalmente contido em S .
- Uma componente conexa de um conjunto S de $\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}$ é um conjunto conexo maximal de S .

Teorema da curva de Jordan (versão digital)

- Dada uma curva fechada simples (sem cruzamentos) \mathcal{P} em um plano digital $\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}$, então, $\mathbb{Z} \times \mathbb{Z} \setminus \mathcal{P}$ consiste em exatamente dois conjuntos conexos.
- Um dos conjuntos é limitado e é chamado de interior com respeito a \mathcal{P} e o outro é ilimitado e é chamado exterior com respeito a \mathcal{P} .

Topologia digital

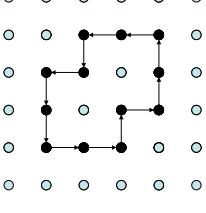
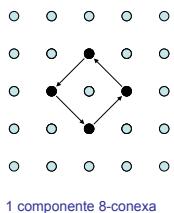
Primeiro problema:



- Uma 8-curva fechada simples deve ter no mínimo 4 pontos
- Uma 4-curva fechada simples deve ter no mínimo 8 pontos

Topologia digital

Segundo problema: Paradoxo da conectividade



Topologia digital

– Em 1979, Rosenfeld provou que o teorema da curva de Jordan é verdadeiro se a curva e seu complemento são equipados com topologias diferentes.

– Denotemos por:

- $\mathcal{K}' = 4$ se $\mathcal{K} = 8$
- $\mathcal{K}' = 8$ se $\mathcal{K} = 4$

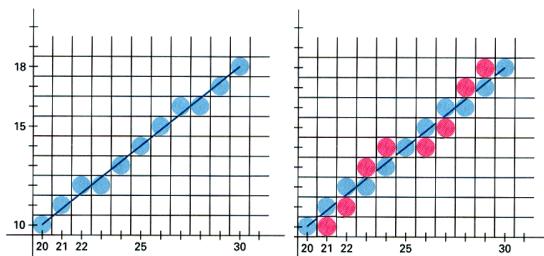
Teorema da curva de Jordan (segunda versão digital)

- Dada uma \mathcal{K} -curva fechada simples \mathcal{P} em um plano digital $Z \times Z$, então, $Z \times Z \setminus \mathcal{P}$ consiste em exatamente dois \mathcal{K}' -conjuntos conexos.
- Um dos conjuntos é limitado e é chamado de **interior** com respeito a \mathcal{P} e o outro é ilimitado e é chamado **exterior** com respeito a \mathcal{P} .

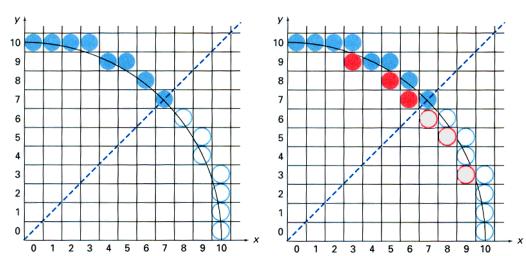
Topologia Digital

- A topologia da imagem determina como conectar os pixels
- Ao separar regiões da imagem, devemos rotular seus pixels, dizendo a qual região pertencem
- A regra de conectividade derivada da topologia (4 ou 8) determinará se devemos incluir, ou não, um pixel na vizinhança de outros
- Serve também para definir as regras de construção de modelos a serem ajustados a contornos e regiões

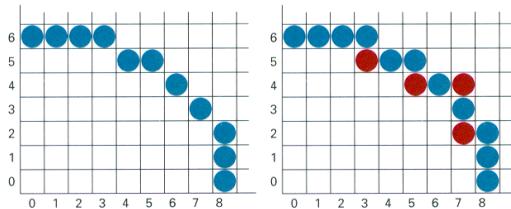
Exemplo 1 - Reta



Exemplo 2 - Circunferência



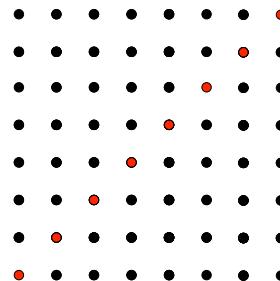
Exemplo 3 - Elipse



Qual a conectividade a ser usada para as curvas (contornos) ?

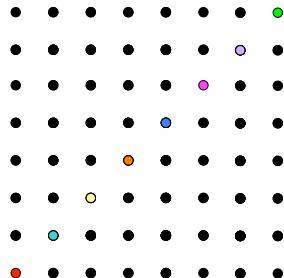
Na figura ao lado tem-se 1 contorno separando 2 regiões.

Como deve ser a conectividade ?



Qual a conectividade?

Se escolhemos 4 para os contornos e 8 para as regiões, teremos 8 componentes conexas no contorno e 1 componente nas regiões da figura ao lado



Qual a conectividade?

Se escolhemos 8 para os contornos e 4 para as regiões, teremos 2 componentes conexas para as regiões na figura ao lado e 1 para o contorno

