# BCC36F – Processamento de Imagens Prática 2

Prof<sup>a</sup>. Dr<sup>a</sup>. Aretha Barbosa Alencar Universidade Tecnológica Federal do Paraná (UTFPR) Campus Campo Mourão

Nessa atividade prática vocês irão aplicar a técnica de **Transformação Linear Definida por Partes** para fazer o alongamento de contraste dessa imagem.

#### 1 Imagem de Entrada

A Figura 1 mostra a imagem de entrada 'pollen.jpg', que possuí 256 níveis de intensidade de cinza e tem tamanho  $889 \times 889$  pixels.

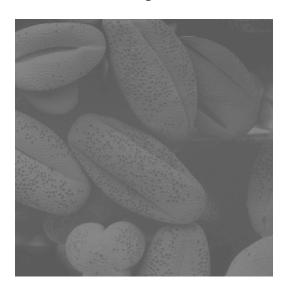


Figura 1: Imagem de entrada 'pollen.jpg'.

## 2 Descrição Geral

A Figura 2 mostra o histograma da imagem de entrada, que evidencia o baixo contraste dessa imagem. Existe um pico entre um dado intervalo. Não existem pixels usando as intensidades nos demais intervalos

#### Passos necessários:

1. Carregue a imagem de entrada.

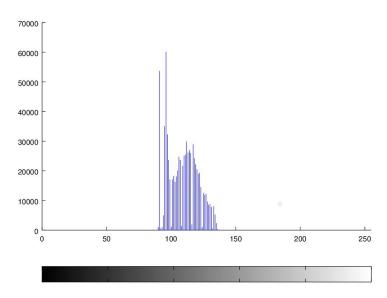


Figura 2: Histograma da imagem 'pollen.jpg'.

- 2. Crie uma matriz de zeros com a mesma dimensão da imagem de entrada do tipo uint8 para armazenar a imagem de saída.
- 3. Defina as posições dos pontos  $(r_1, s_1)$  e  $(r_2, s_2)$ .
- 4. Utilize a equação da reta para definir a intensidade de saída (s) para cada intensidade de entrada (r). Ou seja, obtenha a função s=T(r) para alongamento de contraste. Dica Armazene a sua função de transformação em um vetor, você pode usar os índices do vetor como r e os elementos do vetor como s.
- 5. Exiba a sua função de transformação de intensidade obtida no passo anterior.
- 6. A imagem de saída será obtendo aplicação a função T(r) sobre a imagem de entrada.
- 7. Salve a imagem de saída em disco.
- 8. Execute o seu script para diferentes valores de  $(r_1, s_1)$  e  $(r_2, s_2)$ . Qual a melhor configuração para esses valores que você obteve? Responda essa pergunta como um comentário no código.

Lembre que devido ao uso de dois pontos  $((r_1, s_1)$  e  $(r_2, s_2)$ ). teremos três segmentos de reta com inclinações diferentes.

#### 3 Resultados Esperados

A Figura 3 exibe a imagem de entrada após a aplicação da técnica de **Transformação Linear Definida por Partes**.



Figura 3: Resultado esperado após alongamento de contraste.

### 4 Fundamentos de Matemática para esta Atividade

A equação da reta para dois pontos  $A = (x_a, y_a)$  e  $B = (x_b, y_b)$  é dada por:

$$y = y_a + m \times (x - x_a)$$

onde m é o coeficiente angular da reta e pode ser calculado com a seguinte equação:

$$m = \frac{y_b - y_a}{x_b - x_a}$$

Amostrando o valor de x em várias localizações, você tem os valores de y relacionados.

## 5 Documentação do Octave

A documentação das funções e sintaxe básicas do Octave encontra-se em https: //www.gnu.org/software/octave/doc/interpreter/index.html# SEC\_Contents.

#### Documentação de funções específicas no Octave úteis para essa atividade:

- Funções imread(...) e imwrite(...): https://www.gnu.org/ software/octave/doc/interpreter/Loading-and-Saving-Images. html
- Funções de utilidade para matrizes, como a função zeros (...): https://www.gnu.org/software/octave/doc/interpreter/Special-Utility html
- Exibição de Funções, como a função plot (...) https://www.gnu.org/software/octave/doc/interpreter/Two\_002dDimensional-Plots.html

• Uso do comando for em octave: https://www.gnu.org/software/octave/doc/v4.0.1/The-for-Statement.html