1. **Etapas del procesamiento digital de imágenes.**

El procesamiento digital de imágenes reúne un vasto número de conceptos relacionados desde la etapa física, pasando por el algoritmo de procesamiento y el desarrollo de teoría para llegar a la solución del problema propuesto. Por lo anterior, se identifican 5 etapas consecuentes que integran una tarea de visión artificial.

La etapa inicial es la adquisición de la imagen digital. Se emplean dispositivos de captura de imágenes con capacidad de digitalizar la señal producida y se implementan metodologías de adquisición. Después de la consecución de la imagen, el pre - procesamiento mejora las condiciones de la imagen con el fin de filtrar el ruido, seguido; la segmentación tiene como objetivo dividir dicha imagen en partes u objetos que la conforman, este paso es de vital importancia en el proceso; una buena segmentación facilitara la solución del problema, de lo contrario, dificultara el desarrollo de las etapas posteriores. Es necesario traducir los datos obtenidos apropiadamente para los sistemas computarizados y determinar si se usa la representación por frontera; centrando las características de la forma externa o por región completa; inclinando el objetivo hacia las propiedades internas. Para ello es preciso seleccionar un método para la extracción de los datos de interés. La selección de rasgos se encarga de extraer facciones que producen información relevante de carácter cuantitativo otorgando rasgos básicos para la selección de clases u objetos. El reconocimiento y la interpretación es la etapa epilogo; el proceso brinda etiqueta y significado a un objeto mediante la información resultante de los descriptores. (EDMANS, 2006)



Ilustración 1 Diagrama de etapas del procesamiento de imágenes. Fuente: propia.

* 1. **Etapa 1: Captura.**
     1. Adquisición de imagen.

La visión artificial se compone de sensor de imagen, iluminación, proceso de comunicaciones y procesamiento digital de imagen. Para la adquisición de imágenes se resalta el factor de iluminación que permite destacar las características del objetivo, la cámara captura la imagen y transforma la luz en señal digital que luego se podrá procesar mediante algoritmos que revisa la imagen.

Los componentes físicos (hardware) son productos comerciales de fácil adquisición, es decir, Los sistemas de procesamiento de imágenes se pueden construir a partir de estos productos, creando un solo módulo integrado de visión artificial. (Cognex, 2016)

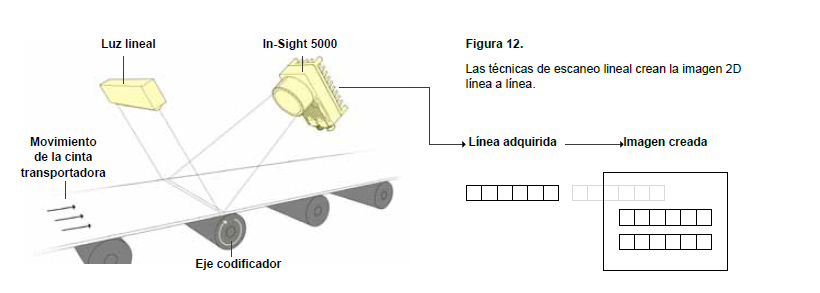


Ilustración 2 Ejemplo de sistema integrado de visión artificial. Fuente: (Cognex, 2016)

* 1. **Etapa 2: Pre – Procesamiento.**
     1. Filtro promediador.

Perteneciendo a la categoría de los filtros espaciales lineales. El filtro de la media o promediador se construye del cálculo de la media aritmética de los pixeles que están en una máscara en un punto determinado de la imagen. En dicha máscara de tamaño con centro en . El filtro sustituye el valor de por el promedio de la máscara.

Ecuación 1 Filtro promediador

* + 1. Filtro Gaussiano.

Es un operador 2D implementado para eliminar ruido y suavizar bordes, similar al filtro de la media, pero su representación es a través de una campana de gauss. La idea es utilizar la distribución gaussiana bidimensional como función de una desviación puntual. El grado de suavizado se establece mediante la desviación estándar (sigma) en proporción directa al suavizado de la imagen, es decir, a mayor valor de la desviación estándar, mayor suavizado de la imagen.

La diferencia con el filtro de la media radica en los pesos que tienen los pixeles centrales y adyacentes. El promediador les otorga igual peso a todos los pixeles, en cambio, la salida del filtro gaussiano pondera con más peso al pixel central. (Aguirre Dobernack, 2013)

Ecuación 2 Filtro Gaussiano.

* + 1. Filtro de mediana.

Hace parte de la categoría de los filtros no lineales. En este caso, no opera los valores que están en la máscara con un promedio ponderado. El filtro de mediana es el filtro no lineal más conocido, este operador crea nuevos pixeles a partir de calcular la mediana del conjunto de pixeles que constituyen la máscara.

Ecuación 3 Filtro de mediana.

* + 1. Filtro Bilateral.

Es un filtro que suaviza la imagen conservando los bodes según la combinación no lineal de lo pixeles adyacentes. Tiene en cuanta los criterios geométricos y fotoeléctricos, es decir, utiliza las distancias espaciales y sus diferentes intensidades.

Ecuación 4 Determinación de filtro bilateral.

Ecuación 5 Asignación de peso Wp.

Ecuación 6 El coeficiente de peso w (i, j, k, l).

Ecuación 7 Filtro bilateral normalizado después de calcular los pesos.

* 1. **Etapa 3: Segmentación.**
     1. Filtro laplaciano.

Este operador laplaciano se construye en la segunda derivada de la función . Cuando en la primera derivada el valor es un máximo, su resultado es cero. (Serrano, 2003) Su representación matemática es:

Ecuación 8 filtro laplaciano.

Si se toma una celda de 3 x 3, se aplica la primera derivada a cada píxel:

Tenemos que y que entonces: . Obtenemos que el operador laplaciano resalta en cambio de intensidad en la celda.

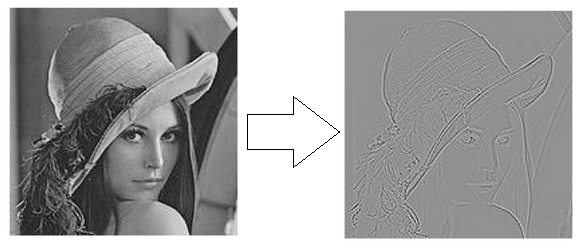


Ilustración 3 En la izquierda, la foto origina. A la derecha, laplaciano de la imagen. Fuente: (Serrano, 2003)

* 1. **Etapa 4: Identificación de objetos.**
     1. HOG (Histograma orientado a gradientes).

El HOG, es un descriptor que detecta la distribución de gradientes alojados en una imagen. Plantea que la apariencia y forma de un objeto se pueden describir usando un histograma construido por las direcciones de los bordes del objeto.

Para desarrollar el descriptor es necesario hallar en primera instancia el gradiente. En la práctica, el gradiente es el cambio de dirección en la intensidad de una imagen que consta de magnitud y dirección. Este vector se calcula mediante la diferencia de intensidades de un píxel con sus vecinos en horizontal y vertical, se desarrolla en las siguientes ecuaciones:

Ecuación 9 cálculo del gradiente.

En la construcción del histograma es necesario definir celdas en la imagen. Las celdas son divisiones cuadradas fijas entre 6 y 8 pixeles que se despliegan por toda imagen. También se debe seleccionar el intervalo de las orientaciones, usualmente, se consideran 8 intervalos de 0° a 180°. Normalmente no se toma el rango de 0° a 360° porque se emplea el gradiente sin signo. (Lara-Lévano, 2019)

El cálculo de determinador se hace mediante bloques de celdas normalizados. Los bloques son agrupación de celdas generados para combatir la invarianza de aspectos de la imagen. La normalización se obtiene del vector que contiene los histogramas encadenados de un bloque, a esto se desarrolla tal vector dividiéndolo sobre una norma. (Lara-Lévano, 2019)

Ecuación 10 Normalización del vector de la imagen.

En , donde k es la norma y es una constante que interviene para que el gradiente no sea igual a cero. La norma del vector se encuentra con la siguiente ecuación. (Lara-Lévano, 2019)

Ecuación 11 Norma del vector

* + 1. SIFT (Scale Invariant Feature Transform).

La función de transformación de escala invariable (SIFT), presentada por David Lowe en 1999, es un método de detección de puntos característicos de una imagen que seguido se describen utilizando HOG. El método presenta en la localización y descripción una invarianza con respecto a la orientación, posición y escala. SIFT fue determinado para imágenes en escala de grises, por lo tanto, es definido mediante su vector de 128 elementos, obteniendo su posición en coordenadas, escala y orientación dominante de la imagen y la región alrededor de dicho punto.

Para emplear descriptores SIFT en una imagen se debe obtener los puntos característicos, posteriormente, es necesario calcular el vector descriptor para cada punto de interés a partir de la información de los píxeles que lo rodean. En consecuencia, el algoritmo consta de obtención de los puntos característicos y descripción de la región que rodea cada punto de interés.

La obtención de los puntos característicos consiste en detectar las regiones con diferencias de gradiente significativas en ambos lados del punto de interés. Para ello se estudia y compara la diferencia gaussiana como posible método para obtener los puntos característicos (Ilustración 2). Finalmente se buscan pequeñas regiones con un nivel de intensidad estable y alrededor de las cuales se producen una variación significativa del gradiente en más de una dirección. (Alegre Gutierrez, 2016)

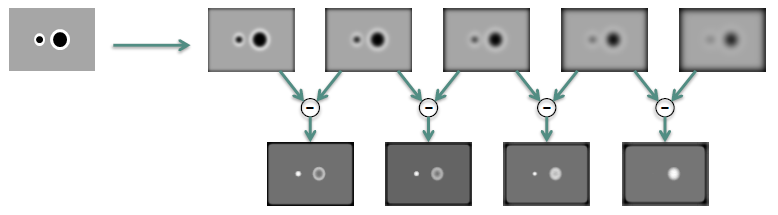


Ilustración 4 Empleo de diferencia gaussiana para obtener puntos de interés. Fuente: (Valveny, 2021)

Para obtener el descriptor de la región que rodea cada punto de interés, es imperante calcular un histograma de direcciones del gradiente local. Por lo tanto, se obtiene un descriptor invariante a la escala al estabilizar el tamaño de los píxeles que rodena el punto de interés. También es invariante a la rotación porque se extrae la orientación dominante del gradiente en el vecindario del punto característico lo que da la orientación de la rejilla para calcular el histograma.

El espacio escala en SIFT de cada imagen se construye mediante convolución con diferentes Gaussianas, se crean varios espacios suavizando el tamaño de la imagen original. Estos espacios toman el nombre de **octava** y se obtienen eliminando una de cada 2 filas y columnas sobre la imagen con respecto a la octava anterior, de esta forma se reduce las dimensiones a la mitad. El proceso tiene como nombre; obtención de puntos característicos a partir de los extremos del espacio escala, generados de la diferencia gaussiana dentro de una pirámide de diferencia gaussiana. (Alegre Gutierrez, 2016)

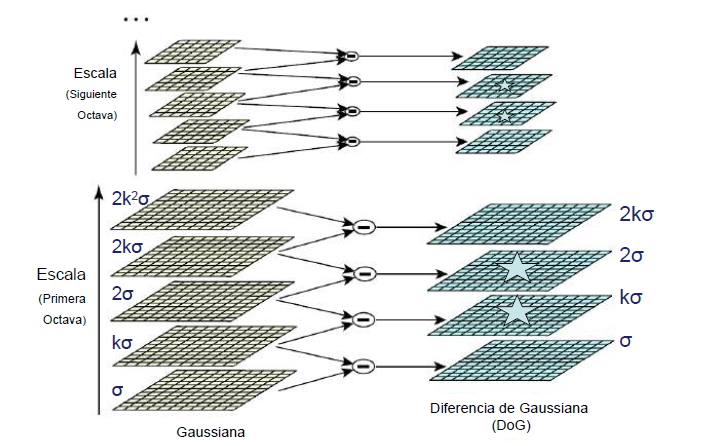


Ilustración 5 Diagrama ilustrativo de la pirámide de las diferencias gaussianas compuestas de espacios - escalas. Fuente: (Alegre Gutierrez, 2016).

* + 1. SURF (Speeded Up Robust Features).

El SURF, es otro detector y descriptor de puntos característicos muy popular en la visión artificial. El algoritmo tiene alto rendimiento en los puntos de interés, tomando como base el SIFT, tiene en común la particularidad que son invariantes al escalado, orientación e iluminación de la imagen. La diferencia radica en que el SURF mejora la velocidad de procesamiento de su antecesor reduciendo la complejidad del cálculo y la dimensión de vectores utilizados. (Roos Hoefgeest Toribio, 2017)

La localización de los puntos de interés se realiza hallando el determinante de la matriz Hessiana. la cual, genera una aproximación para seleccionar la escala y la ubicación de los puntos.

Ecuación 12 Matriz Hessiana aplicado al punto y escala de una imagen.

En la ecuación 2, es el punto en una imagen y es la matriz Hessiana entre y la escala . , es filtro Gaussiano de segundo orden aplicado a dicha imagen en el punto . Esto se repite para , . El determinante de define el cambio local alrededor del punto .

Es pueden implementar filtros Gaussianos de segundo orden con mejores resultados mediante el cálculo de imágenes integrales. Las integrales de una imagen se obtienen de la siguiente forma (García Merino, 2016):

Ecuación 13 imagen integral.

Siendo la imagen . Se requieren 4 puntos de evaluación para obtener la suma de la imagen original en un rectángulo T:

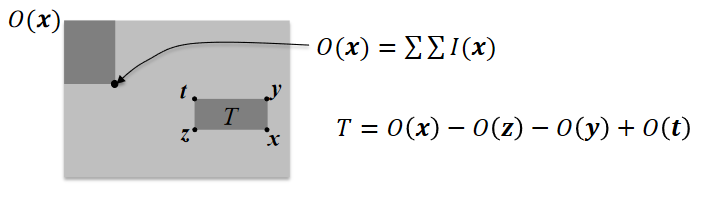


Ilustración 6 Ejemplo de uso de imagen integral. Fuente: (Valveny, 2021)

Empleando los filtro Gaussianos de segundo orden y el concepto de imagen integral, se deja de lado el escalado de la imagen y los bucles de procesamiento a cada nivel de la piramide, como en SIFT, para analizar la imagen escalando el tamaño del filtro en la imagen original. El punto de inicio puede ser un filtro de 9 X 9 con escalado de 1.2 y, gradualmente, se aplican capas más grandes de filtro. Al subir una octava se duplica el tamaño del filtro. (Roos Hoefgeest Toribio, 2017)

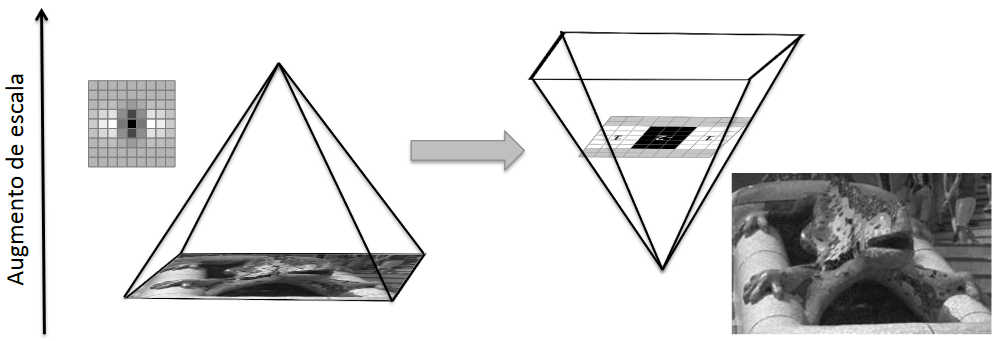


Ilustración 7 Comparación de escalado entre SIFT (derecha) y SURF (izquierda). Fuente: (Valveny, 2021).

* 1. **Etapa 5: Reconocimiento.**
  2. **Conclusión.**

1. **Pruebas y validaciones.**

El objetivo de este apartado es validar las etapas de interés para el presente proyecte grado. Se desarrollará validaciones desde la etapa 2 del anterior capitulo mediante indicadores de desempeño adaptados a cada etapa.

* + 1. **Indicador de desempeño para la etapa 2 Pre - procesamiento: Filtro y realce.**

Los filtros son usados para suavizar, realzar y limpiar el ruido difuminado por la imagen. En tal caso, el indicador de desempeño esta orientado a la capacidad del filtro en eliminar el mayor ruido posible. Por lo cual, la relación señal ruido es el indicador de desempeño utilizado para los filtros.

El PSNR es una medida logarítmica que expresa la relación que tiene la máxima energía y el ruido que afecta a una señal. Para hallar la relación señal ruido pico es necesario obtener el error cuadrático medio.

Ecuación Ecuación que define a PNSR.

Donde es el máximo valor de un pixel en la imagen es el error cuadrático medio y la salida de PSNR es un decibelio. A mayor valor de esta medida, mejor calidad tiene la imagen filtrada.

* + 1. **Selección de la técnica de filtrado.**

Se someten los filtros descritos en el apartado xx al indicador de desempeño PSNR. Se procede a comparar la relación señal ruido de los 4 filtros seleccionados con una misma termografía de paneles fotovoltaicos en escala de gris. Las termografías se escogieron de un data set con características metodológicas de captura de imagen rigurosa aceptadas en este proyecto de grado. Los resultados obtenidos son expresados en la gráfica xx.

Ilustración Grafico comparativo de técnicas de filtrado con data set de 277 imágenes.

El resultado del total de las imágenes filtradas y posteriormente aplicado el PSNR describen señales con comportamientos similares, pero el filtro gaussiano destaca por tener mayores valores de decibeles. Se obtiene la media aritmética para promediar el valor de cada prueba resaltando el filtro de mejor comportamiento y la desviación estándar definiendo la estabilidad del mismo.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Filtros** | **Media aritmética** | **Desviación estándar** |
| **Gaussiano** | 48.64 | 1.37 |
| **Bilateral** | 41.99 | 1.34 |
| **Mediana** | 40.40 | 1.23 |
| **Promediador** | 39.81 | 1.28 |