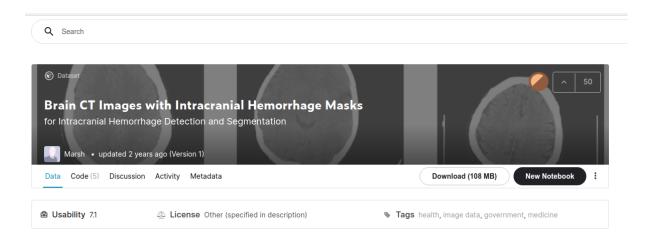
Alumno: Cesar Madera Garces

### Dataset de tomografias:

https://www.kaggle.com/vbookshelf/computed-tomography-ct-images



# Algoritmo para la obtencion de puntos en el contorno del cerebro: (main.py)

- Abrir las imagenes
- pixeles = []
- Por cada imagen:
  - o Ignorar las primeras filas en negro
  - o Por cada 3 filas de pixeles:
    - si ya se encontro pixeles "blancos" anteriormente pero en esta iteracion no, terminar el algoritmo, sino:
    - Recorrer de izquierda a derecha y encontrar el primer punto en "blanco"
    - Recorrer de derecha a izquierda y encontrar el primer punto en "blanco"
    - Insertar ambos pixeles a "pixeles" (primero izquierda luego derecha)

<sup>\*</sup>los pixeles blancos se han definido con un threshold entre 10 y 40

```
binarize(image to transform, threshold,iteration):
  output_image=image_to_transform
 modified image=image to transform.convert("L")
   first_white_pixel =False
   for y in range(0,output_image.height,3):
    points = []
    white_pixel = False
                     x2 = 640
                    for x in range(floor(output_image.width/8.0),floor(output_image.width*7/8.0)):
if modified_image.getpixel((x,y))> threshold and modified_image.getpixel((x,y))< 40: #note that the first parameter is actually a tuple object
                                                       output_image.putpixel( (x,y), (255,0,0) )
                                                     first_white_pixel = white_pixel = True
points.append([x,y,iteration])
                     for x in reversed(range(floor(output_image.width/8.0),floor(output_image.width*7/8.0))):
                                      \text{if } \textbf{modified\_image.getpixel((x,y))> } \textbf{threshold } \textbf{and } \textbf{modified\_image.getpixel((x,y))< 40: } \textbf{\#note } \textbf{that } \textbf{the } \textbf{first } \textbf{parameter } \textbf{is } \textbf{actually } \textbf{a } \textbf{tuple } \textbf{object } \textbf{modified\_image.getpixel((x,y))< 40: } \textbf{\#note } \textbf{that } \textbf{the } \textbf{first } \textbf{parameter } \textbf{is } \textbf{actually } \textbf{a } \textbf{tuple } \textbf{object } \textbf{modified\_image.getpixel((x,y))< 40: } \textbf{\#note } \textbf{that } \textbf{the } \textbf{first } \textbf{parameter } \textbf{is } \textbf{actually } \textbf{a } \textbf{tuple } \textbf{object } \textbf{modified\_image.getpixel((x,y))< 40: } \textbf{\#note } \textbf{that } \textbf{the } \textbf{first } \textbf{parameter } \textbf{is } \textbf{actually } \textbf{a } \textbf{tuple } \textbf{object } \textbf{modified\_image.getpixel((x,y))< 40: } \textbf{\#note } \textbf{first } \textbf{parameter } \textbf{parameter } \textbf{parameter } \textbf{first } \textbf{parameter } \textbf{para
                                                       output_image.putpixel( (x,y), (255,0,0) )
                                                       first white pixel = white pixel = True
                                                       points.append([x,y,iteration])
                    if white_pixel == False and first_white_pixel == True :
  all_points.append(points)
return all_points,output_image
```

# Algoritmo para la obtencion de los indices para la creacion de la malla de triangulos: (main.py)

- indices= []
- Por cada uno de las listas de pixeles de las imagenes excepto el ultimo:
  - Se obtiene el pixel derecho de la fila actual y la siguiente de la lista actual y la siguiente (en otras palabras los pixeles j y j+1 de la imagen i y i+1)
  - Se crean un cuadrado en base a dos triangulos con los cuatro puntos anteriormente mencionados (solo se obtienen los indices y se insertan como tripletas en "indices").
  - Si en caso sobran puntos en cualquiera de los dos ultimos pasos, se repiten los anteriores pasos pero tomando en cuenta los siguientes puntos de la lista faltante y los ultimos puntos de la lista terminada
- Se guardan los resultados de pixeles y indices en un csv para su futuro proceso en el codigo en c++

\*se realiza el mismo proceso para pixeles derechos y izquierdos

```
def process_squares(all_images_points,edges,counter_indexes1,counter_indexes2,iteration):
    vertex_array1 = all_images_points[iteration]
    vertex_array2 = all_images_points[iteration+1]
    inferior_limit = min(len(vertex_array1)-1, len(vertex_array2)-1)
    superior_limit = max(len(vertex_array1)-1, len(vertex_array2)-1)
    for j in range(inferior_limit):
        edges.append([counter_indexes1+2*j,counter_indexes1+2*(j+1), counter_indexes2+2*(j)])
        edges.append([counter_indexes1+2*(j+1), counter_indexes2+2*(j)])
    if(inferior_limit == len(vertex_array1)-1):
        for j in range (inferior_limit,superior_limit):
            edges.append([counter_indexes1+2*(inferior_limit-2),counter_indexes2+2*(j)])
        edges.append([counter_indexes1+2*(inferior_limit-1), counter_indexes2+2*(j)])
    else:
        for j in range (inferior_limit,superior_limit):
            edges.append([counter_indexes1+2*j,counter_indexes1+2*(j+1), counter_indexes2+2*(inferior_limit-2)])
        edges.append([counter_indexes1+2*j,counter_indexes2+2*(inferior_limit-2)])
        edges.append([counter_indexes1+2*j,counter_indexes2+2*(inferior_limit-2),counter_indexes2+2*(inferior_limit-1)])
```

#### Algoritmo para la reconstruccion del cerebro: (main.cpp)

- Se leen ambos archivos y se obtienen de vuelta el vector de indices y vertices. ( en este proceso cabe recalcar que se modificaron las posiciones de los vertices para que tenga una mayor concordancia con imagenes reales. En ese sentido, los valores x, y se les multiplico por 0.1 ya que iban desde 80 hasta 560 y solo se contaba con 32 imagenes, por lo que el valor de z iba desde 0 hasta 32)
- Se cargan el vertex shader y fragment shader
- Se pasan los vectores de informacion
- Se crean la matriz de proyeccion, vista y modelo y se procede a dibujar los triangulos.

#### codigos para compilar el proyecto(en terminal)

python3 main.py
g++ main.cpp glew.c stb\_image.cpp -lglfw -ldl -lglut -lGL -lGLU -lglfw3
.
./a.out

<sup>\*</sup>imagen anexada al final

```
class Fondo
{
public:
  Shader *shader;
  unsigned int texture;
  unsigned int VBO, VAO, EBO;
  vector<float> vertices;
  vector<int> indices:
  void load file(){
    string filename = "./vertex.txt";
    string filename2 = "./edges.txt";
    ifstream file,file2;
    file.open(filename.c str(), ios::in);
    file2.open(filename2.c str(), ios::in);
    float lectura;
    int cont = 0;
    while(!file.eof()){
      file >> lectura;
      if(cont!=2){
        lectura *= 32.0f / 320.0f;
        cont += 1;
      }else{
        cont=0;
      }
     vertices.push back(lectura);
    file.close();
    while (!file2.eof())
      file2 >> lectura;
      indices.push back(lectura);
    file2.close();
```

### <u>Imagenes obtenidas:</u>

