Základy počítačovej grafiky a spracovania obrazu

Predspracovanie obrazu Obrazové transformácie

Doc. RNDr. Milan Ftáčnik, CSc. RNDr. Júlia Škovierová (Kučerová), PhD.

Jasové transformácie

Základná funkcia je

```
g = imadjust(f, [low_in high_in], [low_out high_out], gamma)
```

 ktorá mapuje hodnoty jasu medzi low in a high in na hodnoty medzi low out a high out a gamma je parameter gama korekcie – ak = 1, je lineárna, ak je väčší ako 1, tak je ťahaný viac k tmavým výstupným hodnotám, ak menší, naopak

2

Jasové transformácie 2

 Keď nevieme hodnoty low_in a high_in, tak použijeme funkciu

```
Low_High = stretchlim(f)
```

a skombinujeme ju s predošlou:

```
>> g = imadjust(f, stretchlim(f), [ ]);
```

alebo tiež

```
>> g = imadjust(f, stretchlim(f), [0 1]);
```

Ekvalizácia histogramu

Jednoduchý príkaz:

```
g = histeq(f, nlev)
```

- kde nlev je počet jasových úrovní, default je 64, ale lepšie je nastaviť 256, vtedy to naozaj robí ekvalizáciu histogramu
- Existuje ešte špecifikácia histogramu a adaptívna ekvalizácia histogramu

Ulohy na jasové transformácie

- Načítajte nízko kontrastný obraz a zobrazte si obraz aj jeho histogram
- Do ďalších dvoch okien zobrazte jeho jasovú transformáciu cez roztiahnutie jasového intervalu a príslušný histogram takto upraveného obrazu
- Do ďalších dvoch okien zobrazte obraz a histogram po ekvalizácii histogramu a porovnajte

Lokálny priestorový filter

- Priestorový filter s maskou (kernelom) w
- Filtrácia na základe lokálneho okolia pixelu
- Priemerovací filter:

	1	1	1
$\frac{1}{9}$ ×	1	1	1
	1	1	1

1/25	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1

Lokálny priestorový filter

 Priestorový filter s maskou w má nasledovnú syntax

```
g = imfilter(f, w, filtering_mode, boundary_options, size_options)
```

 kde mód filtra je corr alebo conv, hraničné podmienky súvisia s dopĺňaním núl na okrajoch obrazu a veľkostný parameter je buď same alebo full

Úlohy na priestorové predspracovanie

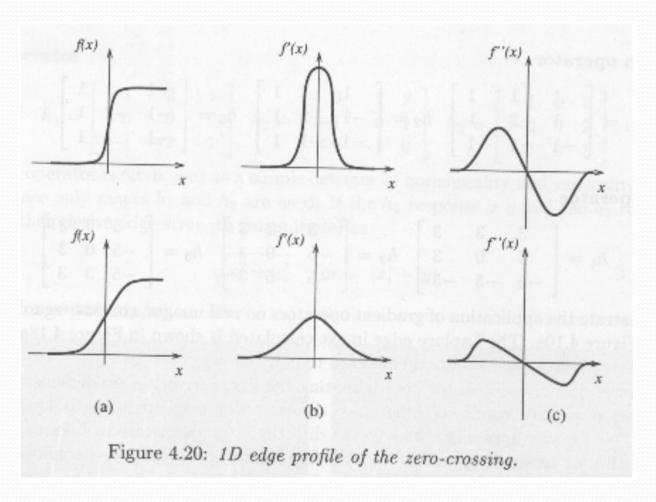
 Načítajte obraz – zašumte ho Gaussov- ským šumom – cez imfilter a príslušnú masku naňho použite obyčajné priemero-vanie a cez ďalšiu masku Gaussovský filter 3x3 alebo 5x5

```
gaussian_mask = fspecial('gaussian', [n m], sigma)
```

 Načítajte obraz a zašumte ho impulzným čiernobielym šumom a použite naňho mediánový filter

```
I_noise = imnoise(I, 'salt & pepper');
res = medfilt2(I_noise)
```

Detekcia hrán



Detekcia hrán

- Funkciu imfilter vieme použiť aj na získanie gradientov v obraze, ktoré využívame pri detekcii hrán
- napr. fspecial ('sobel') nám vráti masku Sobelovho grad. operátora orientovanú na detekciu horizontálnych hrán

```
[ 1 2 1
0 0 0
-1 -2 -1 ]
```

- Ak chceme detekovať vertikálne, musíme ju transponovať
- Funkcia imfilter potom prekonvolvuje obraz s touto maskou → získame hrany v obraze

Detekcia hrán

- Výsledok po detekcii horizontálnych a vertikálnych hrán chceme potom skombinovať do jedného – kde budu detekované oba typy hrán
- To spravíme nasledovne:

$$res = \sqrt{(H^2 + V^2)}$$

- Kde H je výsledok po detekcii horizontálnych hrán, a V po detekcii vertikálnych.
- Úloha: Vyskúšajte detekciu hrán na obrázku qr.jpg
- POZOR pri týchto výpočtoch chcete pracovať s obrazom, kt. jasové hodnoty sú v intervale (0,1)

Ostrenie obrazu

Laplacián (druhá derivácia obrazu)

$$\Delta f = \nabla \cdot \nabla f = \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial^{2} f}{\partial x_{i}^{2}} \stackrel{2D}{=} \frac{\partial^{2} f}{\partial x^{2}} + \frac{\partial^{2} f}{\partial y^{2}}$$

Konvolučné jadro

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -8 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} alebo \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

- Generujeme ručne alebo fspecial ('laplacian', alpha)
- alpha určuje, ako veľmi berieme do úvahy diagonálnych susedov

Ostrenie obrazu

- Generujeme ručne alebo fspecial ('laplacian', alpha)
- Pomocou jadra Laplacianu teda ostríme obraz takto:

$$I_{ostry} = I_{original} - p(L_{jadro} * I_{original})$$

- Úloha: skúste si ostrenie pomocou Laplaciánu na obraze blurred.pgm
- POZOR na dátové typy (double)