

MÔN: TOÁN ỨNG DỤNG VÀ THỐNG KÊ 20CLC08

ĐỒ ÁN I – COLOR COMPRESSION

HỌ VÀ TÊN: LÊ ĐỨC ĐẠT

MSSV: 20127674

Lê Đức Đạt – 20127674

MỤC LỤC

1.	Ý tưởng thực hiện (Mô tả chi tiết các hàm):	3
_	Hàm main:	3
	Hàm color_compression:	
	Hàm kmeans:	
	Hình ảnh kết quả:	
3.	Nhận xét:	8
4.	Tài liệu tham khảo:	8

1. Ý tưởng thực hiện (Mô tả chi tiết các hàm):

Mã nguồn đã được ghi chú khá chi tiết từng bước làm. Đọc mô tả dưới đây kết hợp với mã nguồn để hiểu rõ hơn. (Đọc mã nguồn theo thứ thứ tự các hàm được liệt kê dưới đây.

- Hàm _main_:
 - + Nhập đường dẫn của hình ảnh cần né
 - + Mặc định nén với số lượng màu là: 3, 5 và 7; tương ứng với 2 kiểu khởi tạo các trung tâm: random và in_pixels.
 - + Như vậy, trong mã nguồn này, mặc định sẽ nén tổng cộng 6 hình. 6 hình này sau khi được nén (gọi hàm color_compression với các tham số đầu vào tương ứng) sẽ được lưu trong một danh sách là img_list.
 - + Sau khi nén, nội dung của mỗi hình được lưu dưới mảng 2 chiều với mỗi phần tử là 1 điểm ảnh, ta tiến hành đổi nó sang dạng ảnh RGB và lưu vào thư mục cùng cấp với nơi thực thi mã nguồn này.
- Hàm compressedColor:

Được dung để nén hình với k màu <k:số lượng>

- + Đầu vào:
- img_path (str): đường dẫn của hình cần nén.
- k_clusters (int): số lượng màu muốn nén.
- max_iter (int): số vòng lặp tối đa cho thuật toán gom nhóm (kmeans).
- init_centroids (str): cách khởi tạo các trung tâm (chỉ có 2 giá trị là random và in_pixels).
- + Đầu ra:
- img (npy.ndarray): nội dung của bức hình sau khi được nén được lưu dưới dang mảng của numpy với shape=(cao, rộng, 3).
- Lưu ý: Hàm này sẽ trả về None nếu có lỗi trong quá trình nén.

- + Kiểm tra thông số đầu vào hợp lệ (k_clusters và max_iter phải là số nguyên dương; init_centroids chỉ có 2 giá trị là random và in_pixels).
- + Đọc nội dung của ảnh dựa vào đường dẫn, nếu không đọc được thì báo lỗi và trả về None.
- + Chuyển đổi nội dung ảnh vừa đọc được sang ảnh RGB, rồi đổi sang lưu trữ dưới dạng mảng của numpy.
- + Lúc này, nội dung của ảnh được lưu ở mảng có shape = (cao, rộng, 3), ta tiến hành đổi shape thành (cao * rộng, 3) để biến thành mảng 1 chiều cho dễ xử lý. Lúc này, mỗi phần tử của mảng 1 chiều này là 1 điểm ảnh, với điểm ảnh là mảng 3 phần tử có dạng [R, G, B].
- + Truyền nội dung ảnh này cùng các thông số đầu vào khác vào hàm kmeans để gom nhóm các màu của ảnh lại. Sau khi nén ảnh, hàm kmeans này trả về 2 giá trị: centroids và labels:
- centroids: danh sách k_clusters màu trung tâm.
- labels: danh sách gồm cao*rộng phần tử, mỗi phần tử có giá trị thuộc {
 0, 1, 2,... k_clusters 1 } thể hiện trung tâm mà điểm ảnh tương ứng thuộc về.
- + Cập nhật lại từng điểm ảnh dựa vào centroids và labels.
- + Trả về nội dung của ảnh sau khi nén dưới dạng mảng của numpy với shape=(cao, rộng, 3).

- Hàm kmeans:

Hàm này được dùng để gom nhóm các điểm ảnh của bức ảnh về k_clusters cụm.

+ Đầu vào:

- img_1d (npy.ndarray): nội dung của bức ảnh được lưu dưới dạng mảng của numpy với shape=(cao * rộng, 3).
- k_clusters (int): số lượng màu muốn nén (= số lượng cụm muốn gom).
- max_iter (int): số vòng lặp tối đa cho thuật toán gom nhóm.
- init_centroids (str): cách khởi tạo các trung tâm (chỉ có 2 giá trị là random và in_pixels).

+ Đầu ra:

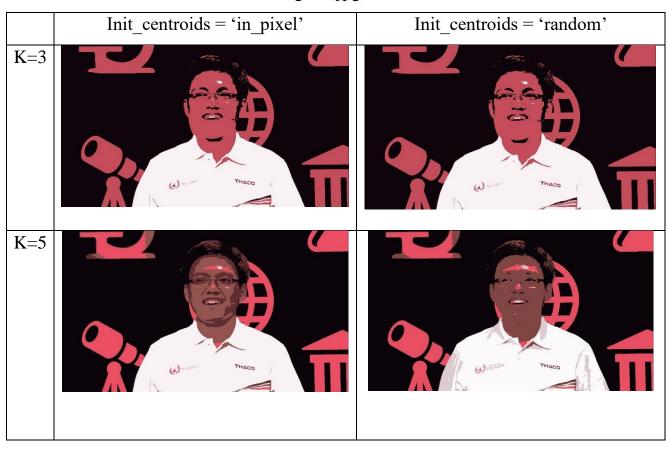
- centroids (np.ndarray): danh sách k_clusters màu trung tâm.
- labels (np.ndarray): danh sách gồm cao*rộng phần tử, mỗi phần tử có giá trị thuộc { 0, 1, 2,... k_clusters 1 } thể hiện trung tâm mà điểm ảnh tương ứng thuộc về.
- + Khởi tạo 2 giá trị trả về của hàm này là centroids và labels.
- Nếu init_centroids là random thì chọn ngẫu nhiên k_clusters màu phân biệt bất kỳ làm trung tâm.
- Nếu init_centroids là in_pixels thì chọn ngẫu nhiên k_clusters màu phân biệt từ bức ảnh này là trung tâm. Có 1 trường hợp khá đặc biệt là số lượng màu có trong ảnh gốc ít hơn hẳn số lượng màu mà ta muốn nén, lúc này, ta sẽ cập nhật lại k_clusters = số lượng màu phân biệt có trong ảnh gốc. (Giả sử nén bức hình lá cờ Việt Nam chỉ có 2 màu là vàng và đỏ với k_clusters = 5 màu thì k_cluster sẽ được cập nhật lại thành 2.).
- + Tìm bộ trung tâm mới cho đến khi nhãn của các điểm ảnh không có sự thay đổi nữa hoặc đạt mức giới hạn max_iter.
- Copy bộ labels cũ sang bộ pre_labels.

- Tạo danh sách clusters, trong đó clusters[i] là một danh sách lưu trữ các index của các điểm ảnh thuộc cùng cụm i, i thuộc { 0, 1, ..., k_clusters 1 }.
- Duyệt từng điểm ảnh, tính khoảng cách từ điểm ảnh này đến tất cả các trung tâm, sau đó gán nhãn trung tâm gần điểm ảnh này nhất cho điểm ảnh đó, đồng thời thêm index của điểm ảnh này vào trung tâm gần nhất đó.
- Nếu pre_labels giống y hệt labels, tức không có sự thay đổi nhãn giữa các điểm ảnh của hình, ta dừng vòng lặp.
- Duyệt từng cụm, tính lại giá trị trung tâm của cụm đó bằng means (lấy trung bình giữa các điểm ảnh). Nếu cụm bất kỳ không có điểm ảnh nào thuộc về thì giữ lại màu của trung tâm cũ, tức không thay đổi giá trị của trung tâm.
- Giảm giới hạn lặp xuống 1 đơn vị cho đến khi max_iter = 0 thì thoát vòng lặp.
- + Trả về danh sách các màu trung tâm (centroids) và danh sách nhãn của từng điểm ảnh (labels).

2. Hình ảnh kết quả:



Hình ảnh gốc (.jpg)





3. Nhận xét:

- Ånh gốc có kích thước 1366x768 px.
- Trong cả 6 hình, số lượng màu đã giảm xuống theo số k, ảnh không được chi tiết lắm, k càng nhiều càng rõ mặt, chứng tỏ thuật toán khá thành công.
- Nhược điểm: thuật toán chạy khá lâu, tốn nhiều thời gian nếu ảnh phức tạp (ảnh trên cần 30 phút mới xong).

4. Tài liệu tham khảo:

- https://github.com/t3bol90/ST-MA-Lab02.
- https://github.com/kieuconghau/color-compression.
- <u>https://github.com/rdsquare/Image-Compression-SVD-Python.</u>
- https://www.geeksforgeeks.org/image-compression-using-k-means-clustering/.