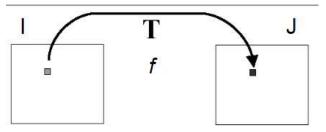
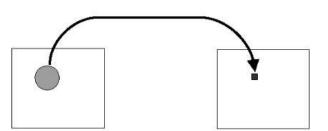
### Traitements sur les images

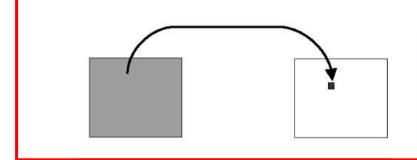
Transformations globales



**ponctuelles** : J(x0,y0) = f[I(x0,y0)]**Opération sur les histogrammes** 



**locales**:  $J(x0,y0) = \overline{f[I(V)]}$ V: voisinage de (x0,y0) Filtres,...



**globales** : J(x,y) = f[l(x,y)]**Transformée de Fourier,...** 



- Caractéristiques
  - Passage d'un espace naturel (x,y) à un espace transformé (X,Y)
  - Nécessité de réversibilité
    - □ Transformations orthogonales
      - On a un repère orthonormé dans l'espace naturel
      - On obtient un repère orthonormé dans l'espace transformé
      - Permettent un calcul simple pour obtenir la réversibilité



- □ Transformations orthogonales
  - Image numérique f<sub>ij</sub> de taille MxN
  - Image transformée F<sub>kl</sub> de taille MxN

$$F_{uv} = \sum_{m=0}^{M-1} \sum_{n=0}^{N-1} P_{um} f_{mn} Q_{nv}$$

P et Q de tailles MxM et NxN sont des bases orthogonales pour rendre la réversibilité simple

$$F = P f Q$$
  $f = {}^{T}P F {}^{T}Q$ 

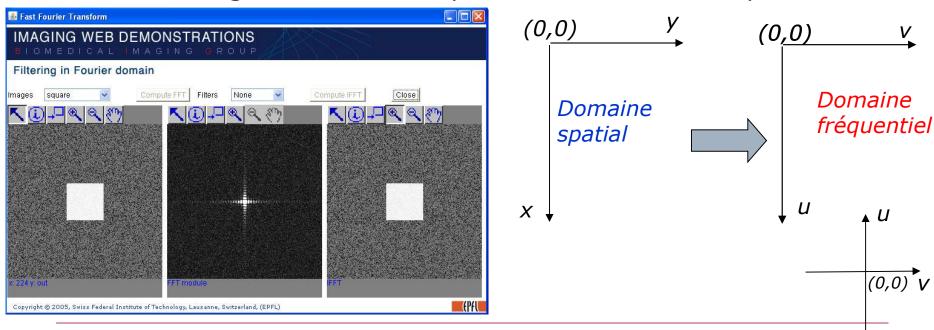
 □ Dans la pratique c'est le même changement de base pour les lignes et les colonnes



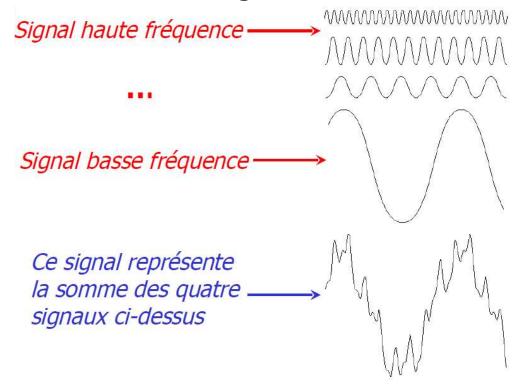
- Transformations orthogonales
  - transformée de Fourier
  - transformée en Cosinus Discrète
  - transformée d'Hadamard
  - transformée de Karhunen-Loeve
  - transformée de Gabor
  - transformée en Ondelettes



- □ Transformée de Fourier
  - décompose le signal en ses fréquences constituantes
    - □ Sorte d'histogramme des fréquences spatiales (image)
  - Passage du domaine spatial au domaine fréquentiel



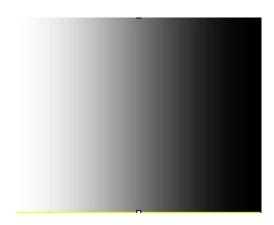
- Fréquences Rappel
  - Fréquences dans un signal 1D

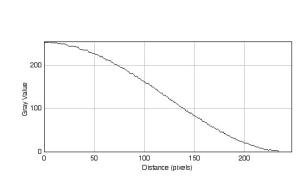


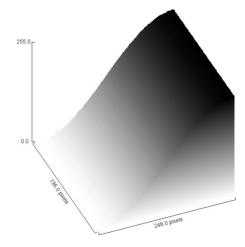
Source: Gonzalez and Woods. Digital Image Processing. Prentice-Hall, 2002.



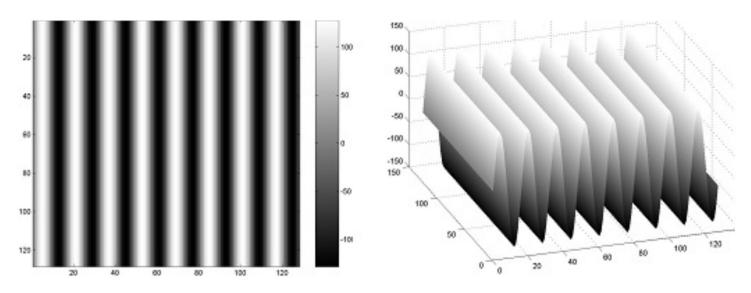
- ☐ Fréquences dans une image
  - Permettent de qualifier les changements d'intensité
    - □ Basses fréquences
      - Changements d'intensité lents
        - régions homogènes et floues







- ☐ Fréquences dans une image
  - Permettent de qualifier les changements d'intensité
    - □ Hautes fréquences
      - changement brusque d'intensité
        - contours, bruit





#### ☐ Signal 1D

 Tout signal périodique peut être décrit comme une somme pondérée de sinusoïdes

$$\operatorname{sq}(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \frac{1}{2n+1} \sin \left[ \frac{2\pi}{\lambda} (2n+1)t \right]$$

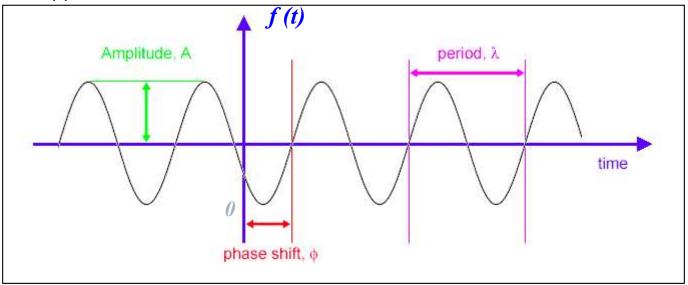
The sinusoids are called "basis functions".

The multipliers are called "Fourier coefficients".

Basis functions The Fourier coefficients (of a square wave).



- □ Sinusoïdes
  - Rappels



$$f(t) = A \sin\left(\frac{2\pi}{\lambda}t - \phi\right)$$

 $1/\lambda$  is the frequency of the sinusoid (Hz).

 $2\pi/\lambda$  is the angular frequency (radians/s).

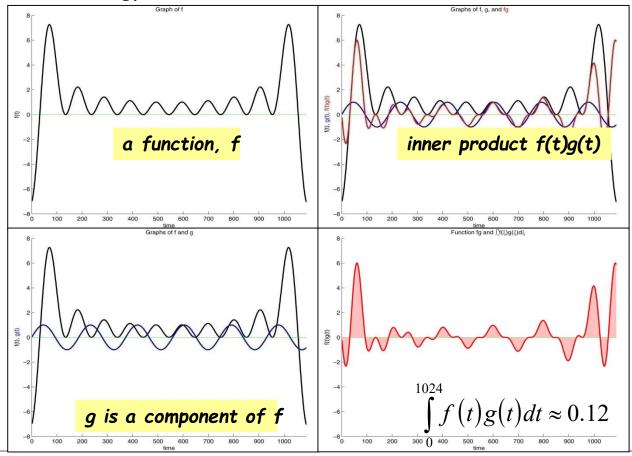
- □ Pour déterminer la similarité d'une sinusoïde f avec un signal g sur un intervalle(-λ/2,λ/2)
  - Calcul du produit scalaire

$$\langle f, g \rangle = \int_{-\lambda/2}^{\lambda/2} f(t) g^*(t) dt$$

where  $g^*(t)$  is the complex conjugate of g(t).

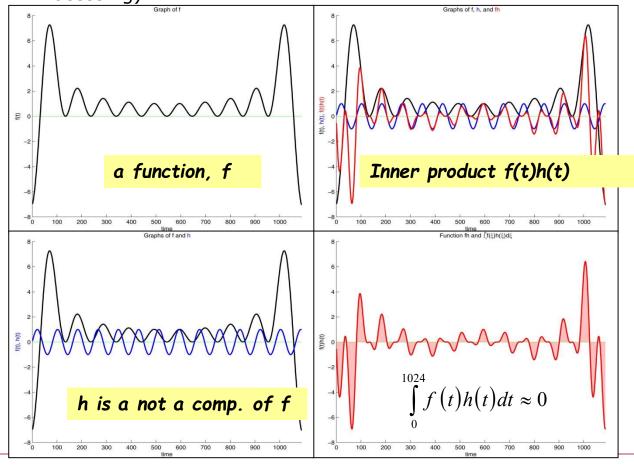
- □ peut être vu comme la proportion de g dans f
- ☐ Si égal à 0 alors f et g n'ont rien en commun
- Maximal si f=g

 Produit scalaire – illustration (Source Alan Peters – EECE\CS253 Image Processing)

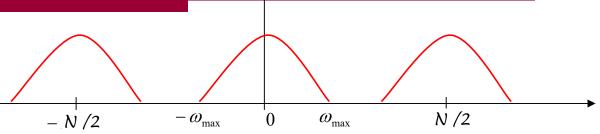




 Produit scalaire – illustration (Source Alan Peters – EECE\CS253 Image Processing)



☐ Signal 1D



 $X(u) = \sum_{k=0}^{N-1} x(k)e^{uk\frac{-i2\pi}{N}}$ 

Avec k variable temporelle, u variable fréquentielle

 C'est une transformation de N points de signal en N coefficients de Fourier

$$\begin{pmatrix} X_{0} \\ X_{1} \\ X_{2} \\ \vdots \\ X_{N-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & e^{-i2\pi/N} & e^{-i2\pi2/N} & \dots & e^{-i2\pi(N-1)/N} \\ 1 & e^{-i2\pi2/N} & e^{-i2\pi4/N} & \dots & e^{-i2\pi2(N-1)/N} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & e^{-i2\pi(N-1)/N} & e^{-i2\pi2(N-1)/N} & \dots & e^{-i2\pi(N-1)(N-1)/N} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_{0} \\ x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{N-1} \end{pmatrix}$$

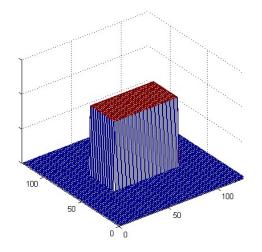
$$\mathbf{X} = \mathbf{F} \cdot \mathbf{x}$$

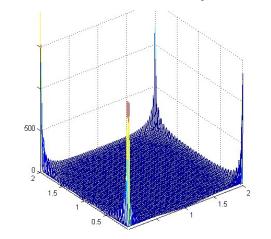
TF

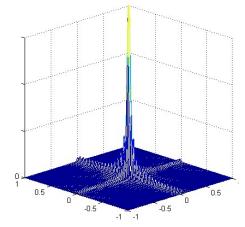
- ☐ Signal 2D
  - Changement de base dans les 2 directions du signal

$$F[u,v] = \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} f(x,y) e^{-i2\pi \left(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N}\right)}$$

Comme en 1D, la TFD 2D est périodique de période  $2\pi$ 

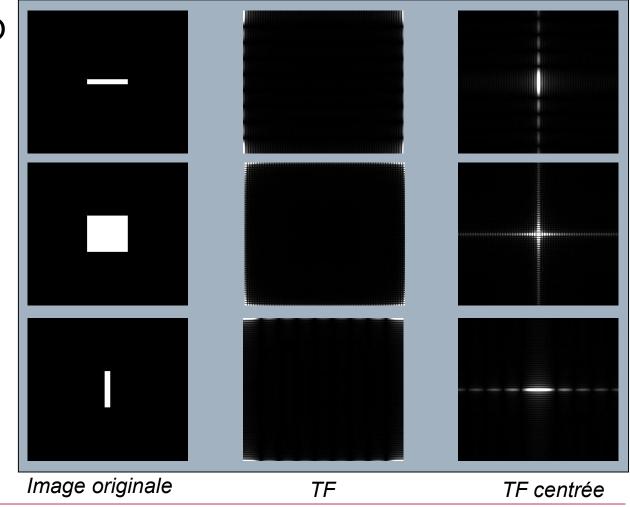






TF recentrée de [M/2,N/2]

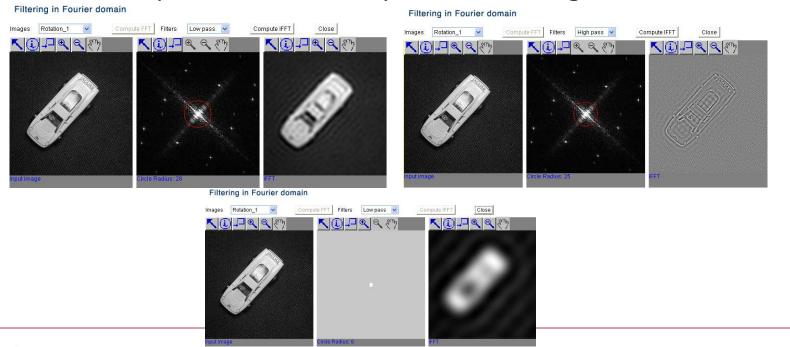
☐ Signal 2D





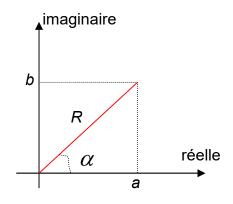
hautes fréquences  $\omega$ basses fréquences

- Interprétation
  - Hautes fréquences : loin du centre de la 🗔
  - Basses fréquences : proche du centre de la TF
  - Composante continue : centre de l'image
    - ☐ fréquence zéro = moyenne de l'image





Rappel nombre complexe



$$i^2 = -1$$

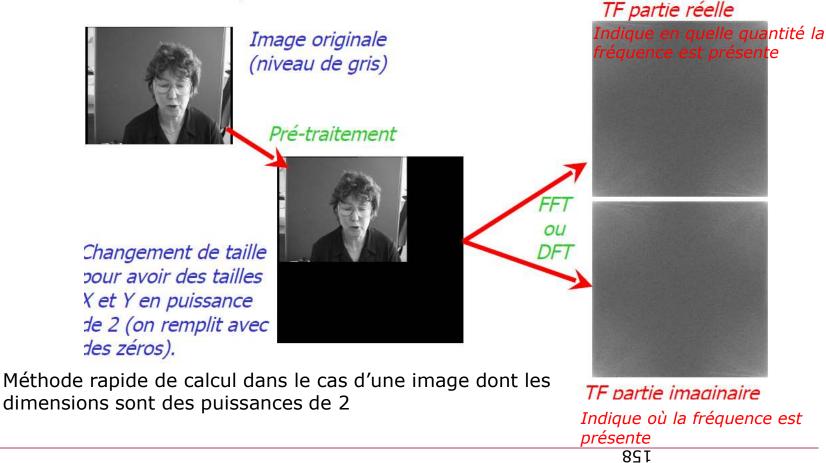
$$(a,b) \Leftrightarrow a+ib \Leftrightarrow R\cos(\alpha)+i\sin(\alpha)$$

Partie réelle Partie imaginaire

$$R = \sqrt{a^2 + b^2}$$
$$\alpha = \arctan(b/a)$$

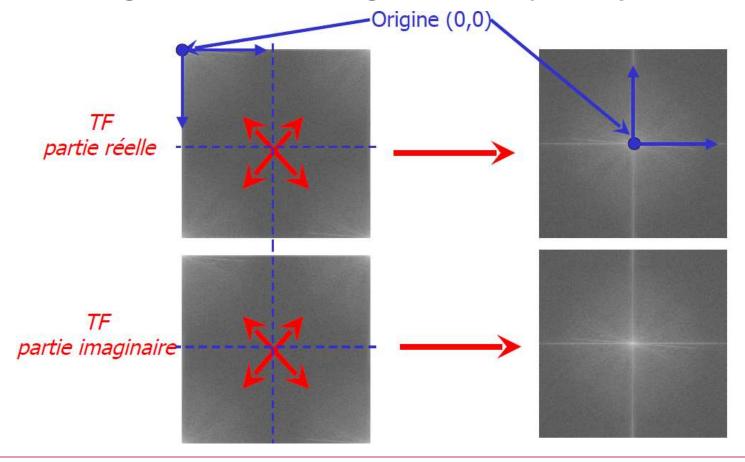
- → appelé *amplitude* ou *module*
- → appelé *phase*

□ La Transformée de Fourier d'une fonction réelle donne une fonction complexe

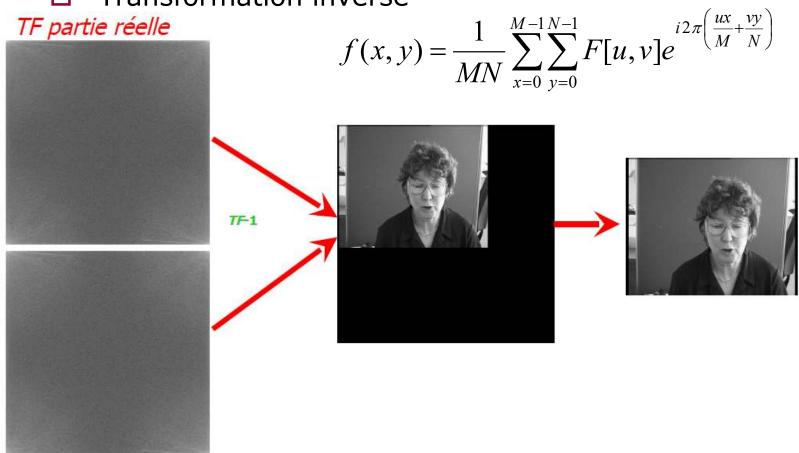




☐ Changement de l'origine du repère (recentrage)



#### □ Transformation inverse



TF partie imaginaire

- amplitude et phase
  - F est généralement représentée par son amplitude et sa phase

$$amplitude(F) = \sqrt{reelle(F)^2 + imaginaire(F)^2}$$

phase(F) = arctan(imaginaire(F) / reelle(F))

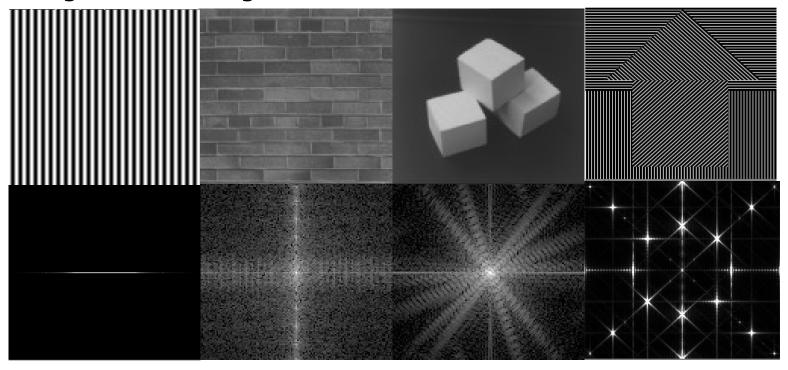
amplitude \* amplitude = power spectrum

Plutôt que par

Ses parties réelle et imaginaire

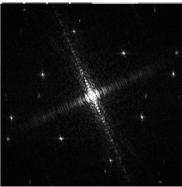


- Some example
  - Lignes dans le spectre de Fourier sont perpendiculaires aux lignes de l'image

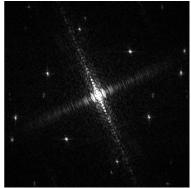


☐ Effet de la translation ⇒ aucun effet sur l'amplitude – effet phase

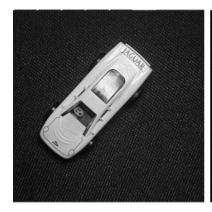






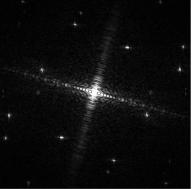


■ Effet de la rotation





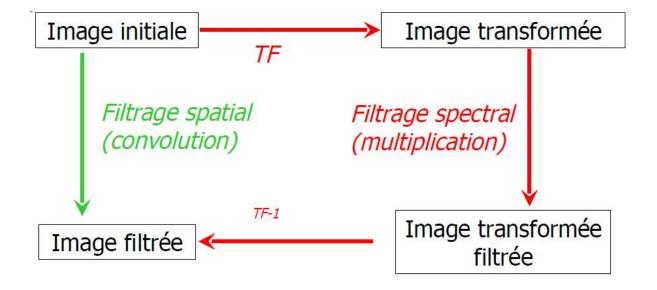




Rotation d'image ⇒ rotation de la TF (même angle)

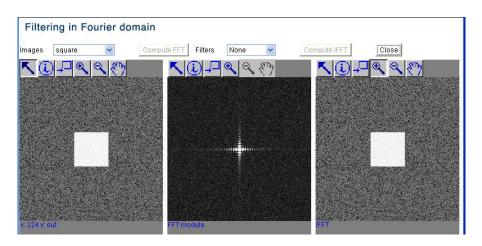


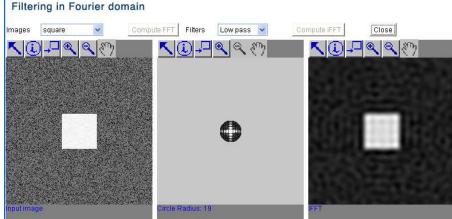
- Applications
  - Filtrage dans le domaine spectral
    - □ Suppression du bruit
    - Extraction de contours
    - □ Détection d'inclinaison





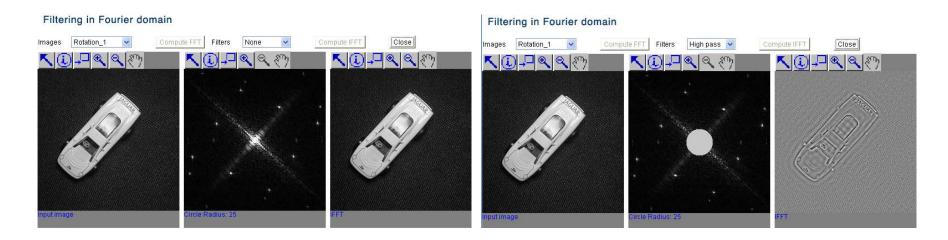
- Suppression du bruit
  - Filtre passe bas
    - On efface les hautes fréquences de la TF en mettant les pixels loin du centre à zéro





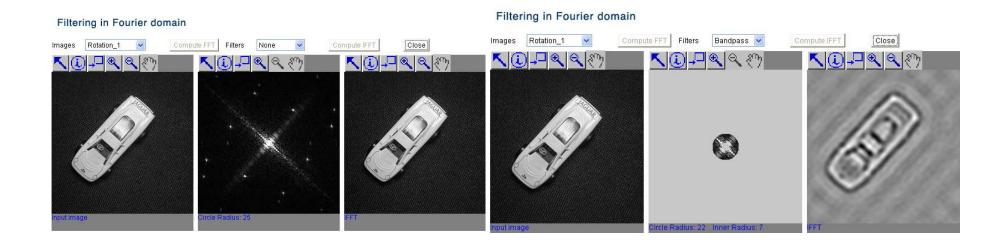


- Détection de contours
  - Filtre passe haut
    - On efface les basses fréquences de la TF en mettant les pixels au centre à zéro





- □ Détection et élimination de certaines fréquences
  - Filtre passe bande
    - ☐ On met à 0 les fréquences en dehors de la bande





- □ Détection et élimination de certaines fréquences
  - Filtre directionnel

On sélectionne les fréquences dans une direction

donnée

