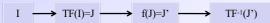


Exercice 4

a. Indiquer le schéma général d'une chaîne de traitement d'image globale s'appuyant sur la transformée de Fourier.



b. Citer 2 problématiques dans lesquelles la TF permet d'apporter une solution. Préciser comment la solution est mise en œuvre.

- · Suppression du bruit
- · Recherche d'inclinaison des lignes d'un document La fonction f est un filtre passe bas (masque en forme de disque de large rayon)

La fonction f détermine les directions privilégiées dans la TF

Images - 2022/2023

Exercice 4

c. Dans chaque cas on indiquera si on peut obtenir un résultat équivalent à l'aide d'une méthode locale.

Bruit: lissage par filtre gaussien

Inclinaison des lignes d'un texte : réaliser les histogrammes du nombre de pixels sur des droites parallèles d'orientation théta trouver la valeur de théta qui maximise les différences entre pics et minimum

7

Exercice 4

d. En considérant des images de taille 2x2 et un noyau relatif aux lignes et aux colonnes, indiquer la transformée d'Hadamard I' de l'image I. $P = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \end{pmatrix} \qquad \qquad I = \begin{pmatrix} 3 & 8 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$ $I' = PIP \qquad I' = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 20 & -6 \\ 2 & -4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & -3 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$

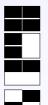
$$P = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \end{pmatrix} \qquad I = \begin{pmatrix} 3 & 8 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$$

$$I' = PIP$$
 $I' = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 20 & -6 \\ 2 & -4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & -3 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$

$$\begin{aligned} \varphi_{11} &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} (1 \quad 1) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \quad 1 \end{pmatrix} \\ \varphi_{12} &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} (1 \quad -1) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\varphi_{21} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\varphi_{22} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$



AUTRES DECOMPOSITIONS CLASSIQUES

Images - 2022/2023

9

Décomposition

- Méthodes globales :décomposition dans une 'base'
- Développement en séries de Fourier
- Développement en séries entières

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$$

- Famille génératrice : $f_1, f_2, ..., f_n, ... f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n f_n(x)$
- Si la base est orthogonale au sens d'un produit scalaire $< f_i, f_j >= 0$ si $i \neq j$ $\langle f_i, f_i \rangle = 1 \quad \forall i$

$$a_n = < f, f_n >$$

Images - 2022/2023

Moments

- · Autant de moments que de familles de fonctions
 - Moments géométriques

Correspondent aux fonctions de base

$$m_{pq} = \sum_{M \in I} x^p y^q f(x, y)$$

Centre de Gravité

$$\bar{x} = \frac{m_{10}}{m} \quad \bar{y} = \frac{m_{01}}{m}$$

- Moments orthogonaux

Images - 2022/2023

11

12

Moments orthogonaux

- Permettent la reconstruction
- Suppriment la redondance
- Familles orthogonales sur des rectangles
 - Legendre, Chebyshev, Gegenbauer, Jacobi, Laguerre, Hermite, Krawtchouk, dual Hahn, Racah,
- Familles orthogonales sur des disques
 - Zernike, Pseudo-Zernike, Fourier-Mellin

Moments orthogonaux

$$m_{p,q} = n_p n_q \iint p_p(x) p_q(y) f(x,y) dx dy$$

- n_p et n_q sont des facteurs de normalisation
- p_p et p_q sont les fonctions de base
- · L'expression de l'orthogonalité

$$\int w(x) p_p(x) p_q(x) dx = h_p \delta_{pq}$$

13

14

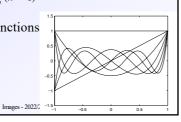
Moments de Legendre

$$m_{p,q} = \frac{(2p+1)(2q+1)}{4} \int_{-1}^{1} \int_{-1}^{1} P_m(x) P_q(y) f(x,y) dx dy$$

• Avec les polynômes de Legendre

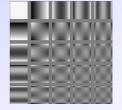
$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1)^n$$

Les 6 premières fonctions



• Les fonctions de base en dimension 2

Moments de Legendre



· Avec les polynômes de Legendre

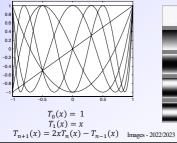
$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1)^n$$

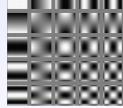
15

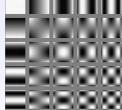
16

Moments de Tchebyshev

• Les premières fonctions et les premières fonctions 2D





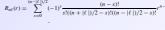


Moments de Zernike

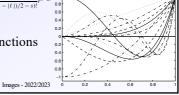
• Forme générale définie sur un disque $m_{p,q} = n_{pq} \int_0^{2\pi} \int_0^1 R_{pq}(r) e^{-iq\theta} f(r,\theta) dr d\theta$

$$A_{n,l} = \frac{n+1}{\pi} \int_0^{2\pi} \int_0^1 V_{nl}(r,\theta) f(r,\theta) dr d\theta = \frac{n+1}{\pi} \int_0^{2\pi} \int_0^1 R_{nl}(r) e^{iq\theta} f(r,\theta) dr d\theta$$

n positif et ℓ entre -n et +n



• Les 6 premières fonctions

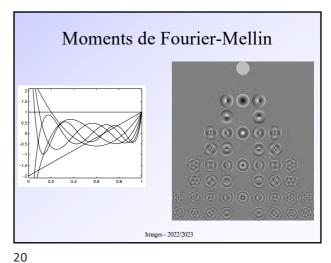


Moments de Zernike

- Forme générale définie sur un disque
- Les premières fonctions définies sur un disque
- Propriété / rotation $f(r,\theta)$ -> par rotation d'angle α $f(r,\theta-\alpha)$ $A_{nl} \rightarrow A_{nl} \exp(-il\alpha)$







19

Moments géométriques

• Définition $m_{pq} = \sum_{M \in I} x^p y^q f(x, y)$

$$\mu_{pq} = \sum_{M \in I} (x - \bar{x})^p (y - \bar{y})^q f(x, y)$$

$$\bar{x} = \frac{m_{10}}{m_{00}} \quad \bar{y} = \frac{m_{01}}{m_{00}}$$
Centre de Gravité

• Centre de Gravité

• Les 6 premières fonctions

