

# **L1 Formato immagini, video e sistemi di acquisizione**

Corso di Visione Artificiale  
A.A. 2019/2020

# Argomenti

- Formati di file per immagini
  - Formati raster: PNM, BMP, GIF, PNG, JPEG
  - Formati vettoriali: SVG
- Formati di file per video
- Esercitazione sul formato immagine

# Formati raster



# Formati raster



# Formati raster

- Header
  - Formato
  - Dimensioni (WxHxD)
  - Colore (spazio e riferimenti colorimetrici)
  - Compressione o meno
  - Altre informazioni (Autore, TimeStamp, ...)
- Bitmap
  - Valori numerici delle intensità luminose dei punti.
  - Codifica fortemente dipendente dal formato
  - Può essere compressa in vari modi (JPEG, ZIP, LZW, ...)

# PNM (PBM/PGM/PPM)

- Portable Bit/Grey/Pix Map Format
- Formato NON compresso (lossless)
- Adatto per applicazioni di visione artificiale
- Facilmente editabile
- Diffuso in ambiente UNIX (Linux)
- Si converte facilmente
- Header in formato ASCII:
  - Per incorporare nell'immagine informazioni aggiuntive
  - Facilmente modificabile con editor di testo
- Contenuto in formato RAW o ASCII
- Esiste anche la versione video (PVM)

# PNM Header e Bitmap

P4 = PBM  
 P5 = PGM  
 P6 = PPM

P5  
 320 240  
 # ~~bla bla~~  
 255

Dimensioni Immagine  
 Informazioni aggiuntive  
 Es. TimeStamp, velocita'  
 Valore massimo del colore

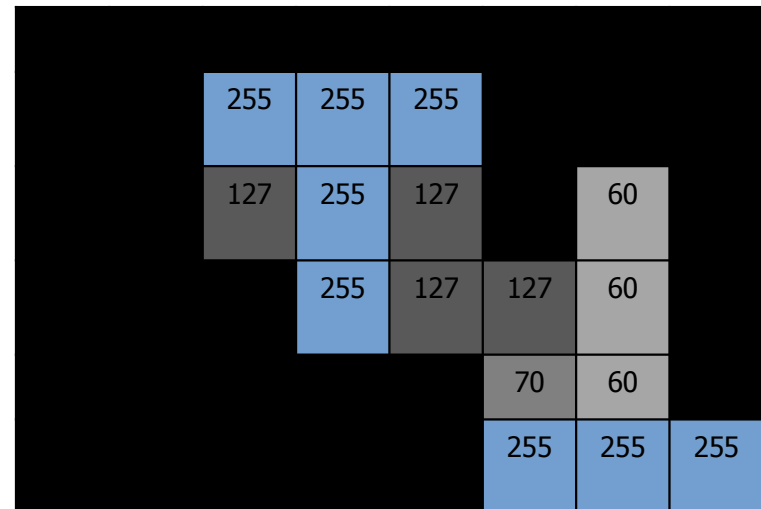


PBM, PGM: 1 byte per pixel  
 PPM: 3 byte per pixel

# PGM Portable Grey Map

- Rappresentazione in memoria bitmap

0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	255	255	255	0	0	0
0	0	127	255	127	0	60	0
0	0	0	255	127	127	60	0
0	0	0	0	0	70	60	0
0	0	0	0	0	255	255	255





# Formati raster compressi

- Tipologia di compressione
- Lossless
  - Senza perdita di dati
  - TIFF, BMP, PNG, GIF, JPEG
- Lossy
  - Con perdita di dati
  - JPEG

# Windows BMP Format

- Device Independent Bitmap (DIB)
- Struttura del file
- BITMAPFILEHEADER bmfh;
  - tipo, dimensione e layout (pixel  $\leftrightarrow$  lunghezza)
- BITMAPINFOHEADER bmih;
  - dimensione, tipo di compressione e formato del colore
- RGBQUAD aColors[];
  - Contiene tanti elementi quanti sono i colori nella bitmap
  - Non presente per bitmap a 24 bit di colore (24-bit red-green-blue (RGB) per rappresentare ciascun pixel)
  - I colori nella tabella sono in ordine di importanza (dithering)
- BYTE aBitmapBits[];
  - indici/intensita' di colore codificate run-length encoded (RLE)

# GIF – Graphic Interchange Format

- Molto usato su web
- 8-bit (256 colori), trasparenza, animazioni
- Usa una color map (256 colori su 16M)
- Algoritmo di compressione brevettato
- Viene abbandonato in favore di PNG
- Portable Network Graphic
  - Colore a 24 bit + canale Alpha
  - Algoritmo di compressione non brevettato

# PNG

- 8-bit (greyscale), 8-bit (palette), 24-bit RGB, etc.
- Gestione della trasparenza
- Header con una firma di 8-byte
  - 89 50 4E 47 0D 0A 1A 0A
- Dopo l'header è presente una serie di chunk ognuno dei quali contiene le informazioni sull'immagine

Length	Chunk type	Chunk data	CRC
4 bytes	4 bytes	Length bytes	4 bytes

# JPEG File Interchange Format (JFIF)

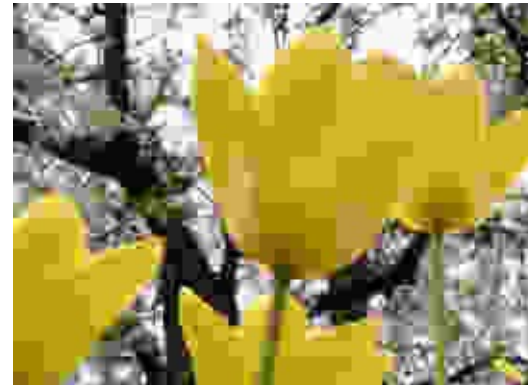
- JPEG: Joint Photographic Experts Group
- Nato alla fine degli anni 80
- E' un formato di file (diverso dall'algoritmo di compressione JPEG)
- Platform independent (PC, Mac ...)
- Spazi di Colore: RGB, CMYK, YUV

# Compressione JPEG

- La compressione basata su luminanza/crominanza
- I valori RGB o CMYK dei pixel vengono convertiti in  $Y'CbCr$ , uno spazio basato su luminanza/crominanza
- Compressioni separate dei due fattori
- Per il sistema visivo umano la luminanza è più importante della crominanza
- L'informazione sulla luminanza viene preservata più rispetto a quella di crominanza
- Compressione basata sulla quantizzazione della trasformata discreta di Fourier

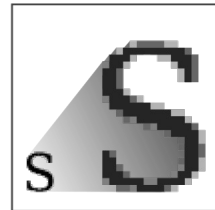
# JPEG PRO e CONTRO

- Compressione Elevata:
  - 20 → 1 internet
  - 5 → 1 stampa
- Bene immagini a tono continuo
- Male immagini con pochi colori
- Poco adatto per visione (perdita, artefatti)



# Scalable Vector Graphics

- Grafica vettoriale
- linguaggio basato su XML W3
- permette di avere 3 tipi di oggetti grafici:
  - forme geometriche, cioè linee costituite da segmenti di retta e curve e aree delimitate da linee chiuse;
  - immagini della grafica raster e immagini digitali;
  - testi esplicativi, eventualmente cliccabili.



**BITMAP**  
.jpeg .gif .png



**OUTLINE**  
.svg

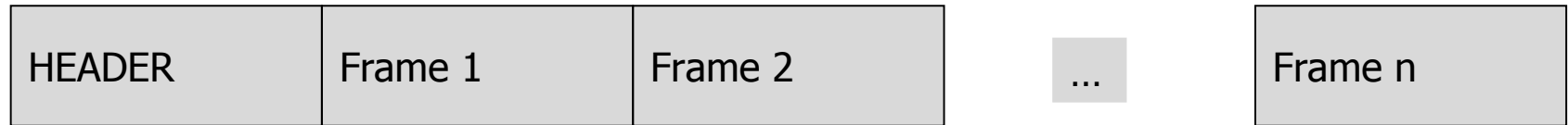


# Formati video

- Unico file una sequenza di immagini
- Header: informazioni sulla sequenza
  - Dimensione del frame e profondità di colore
  - Frame rate
  - Tipo di compressione
- Visione: meglio frame separati e non compressi.
  - Più facile operare su un singoli frame con diverse app.
  - Sequenze lunghe: File di dimensioni minori, molti file

# Formati video

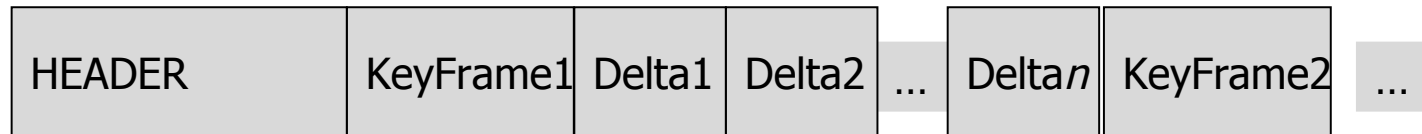
## ■ Formati non compressi (PVM)



- Possibile usare compressione intraframe

## ■ Formati compressi interframe (MPEG)

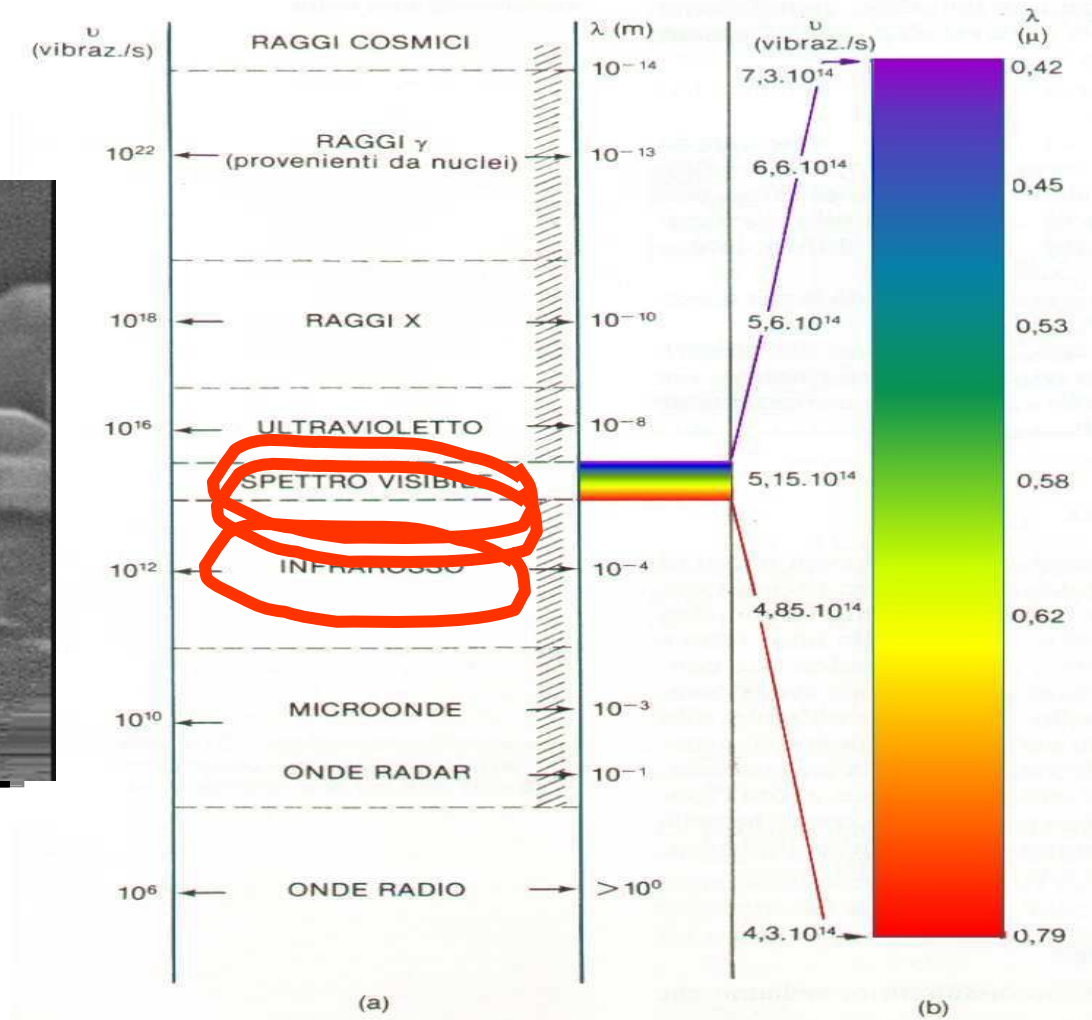
- Bitrate costante o variabile



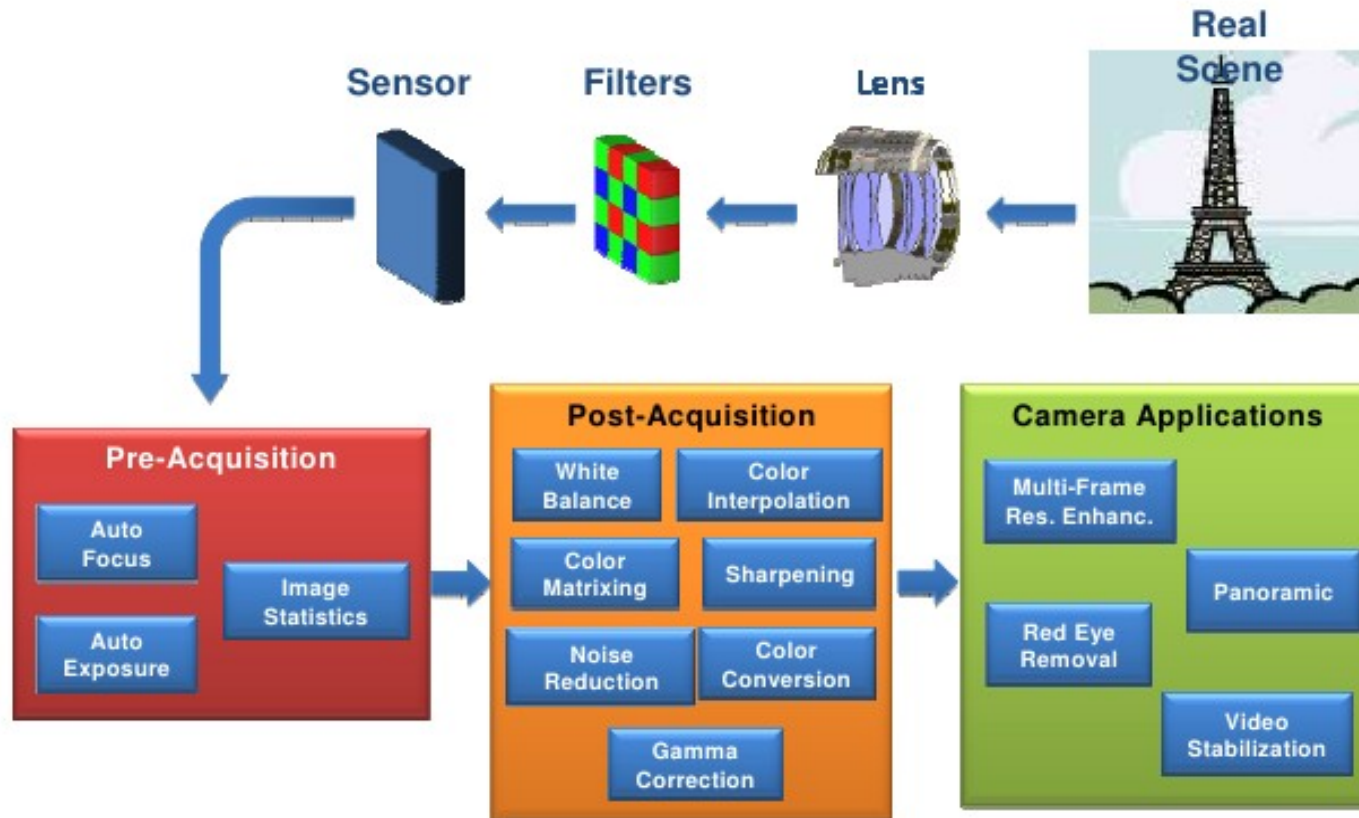
# Acquisizione delle immagini

- Sistemi di acquisizione immagini
- Telecamere analogiche
- Telecamere digitali
- Smart cameras
- Schede di acquisizione video
- Interfacce di programmazione

# Sensori

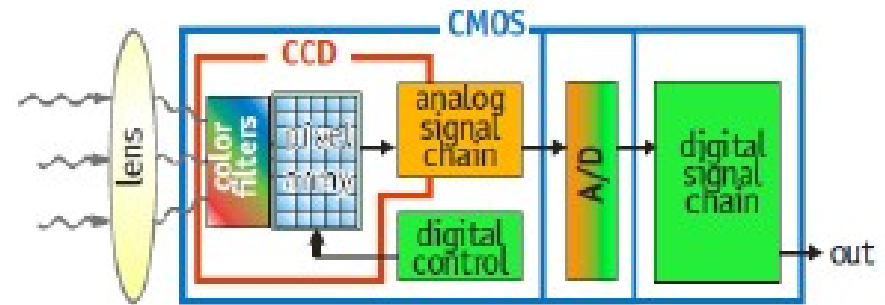
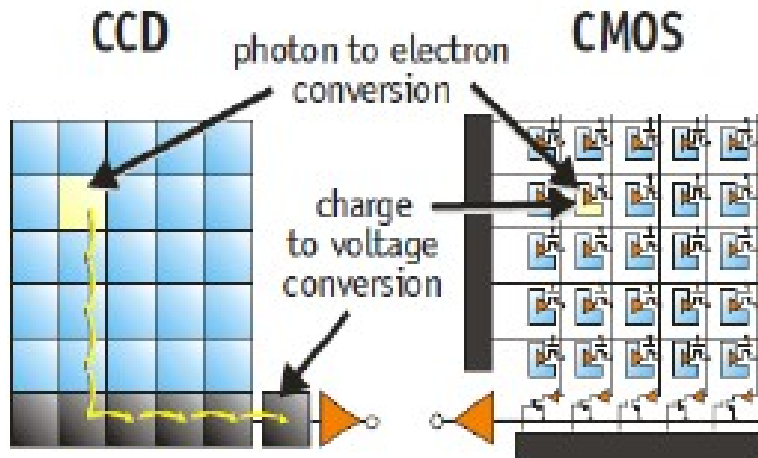


# Tipica Pipeline Sensore



<http://www.dmi.unict.it/~battiato/CVision1011/CVision1011.htm>

# CCD vs CMOS

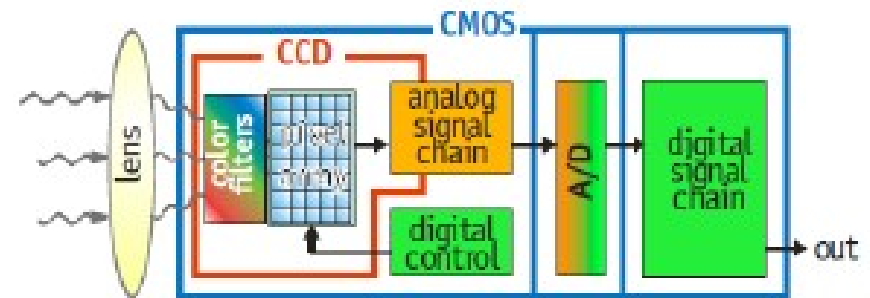
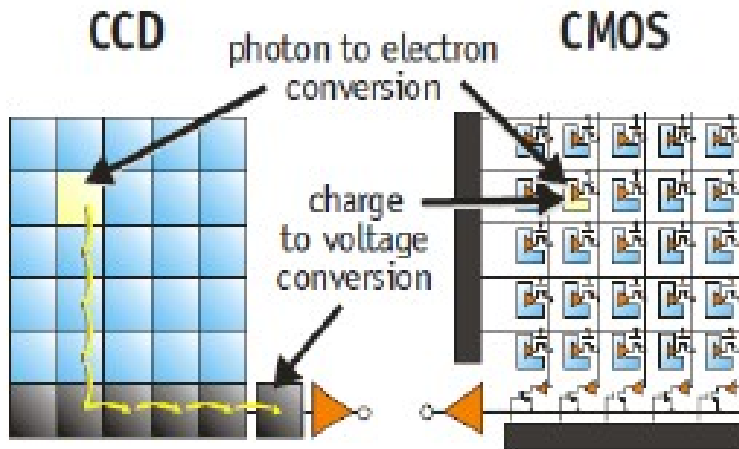


## ■ Charge-Coupled Device:

- Charge is actually transported across the chip and read at one corner of the array
- Usage of a special manufacturing process to create the ability to transport charge across the chip without distortion.
- Higher Fill Factor

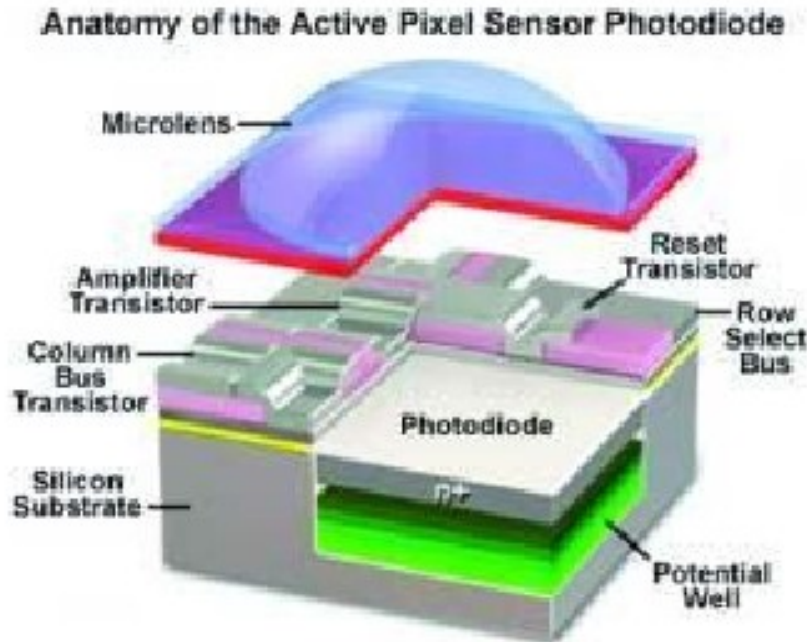
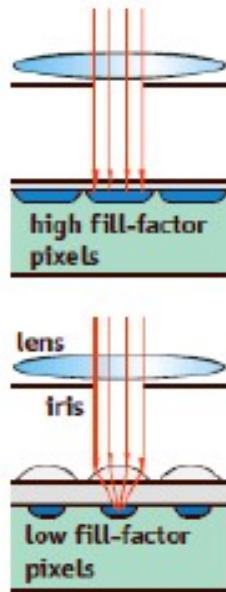


# CCD vs CMOS



- Complimentary Metal-Oxide Semiconductor:
  - Several transistors at each pixel amplify and move the charge using more traditional wires
  - It is more flexible because each pixel can be read individually
  - Usage of the same traditional manufacturing processes to make most microprocessors.
  - Easy integration
  - Lower Fill Factor

# CMOS microlenses

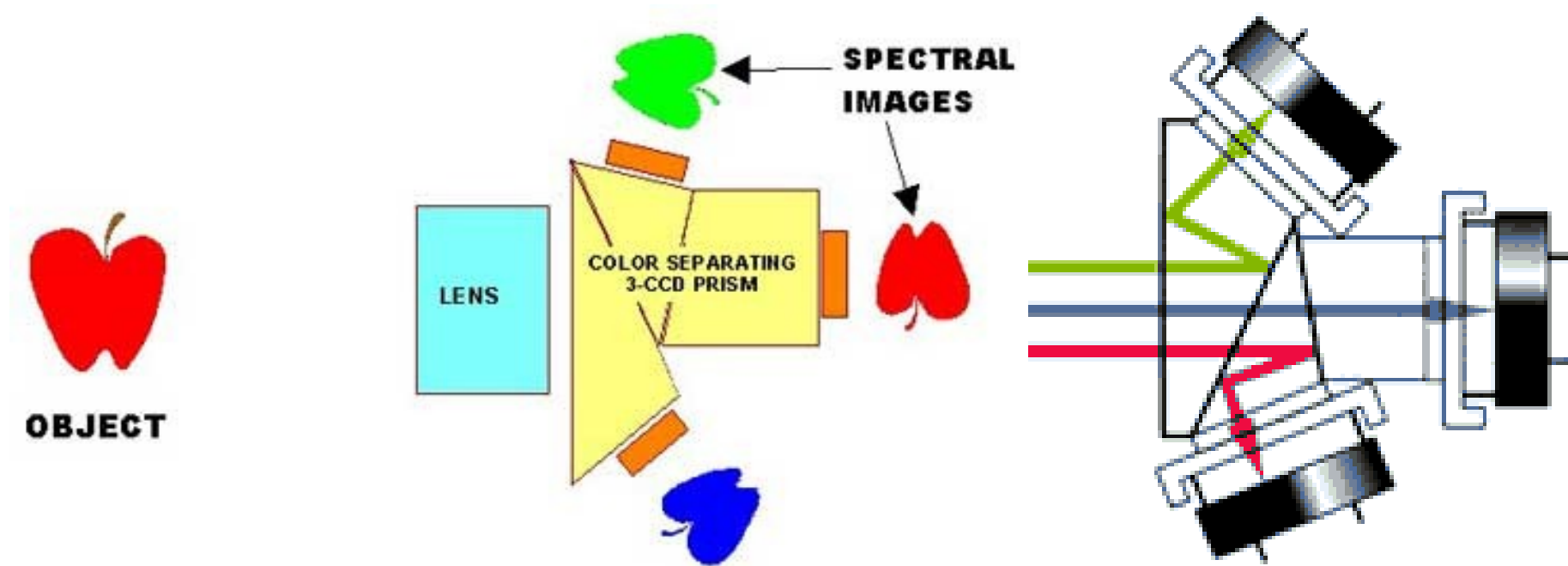


To compensate for lower fill factor (typically 30-50%), most CMOS sensors use microlenses, individual lenses deposited on the surface of each pixel to focus light on the photosensitive area. Microlenses can boost effective fill factor to approximately 70%, improving sensitivity (but not charge capacity) considerably.

<http://www.dmi.unict.it/~battiato/CVision1011/CVision1011.htm>

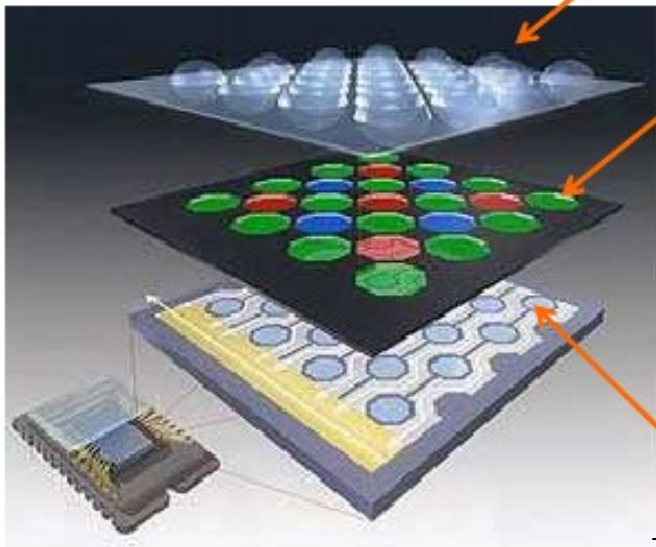


# Colore: Separazione Spettrale

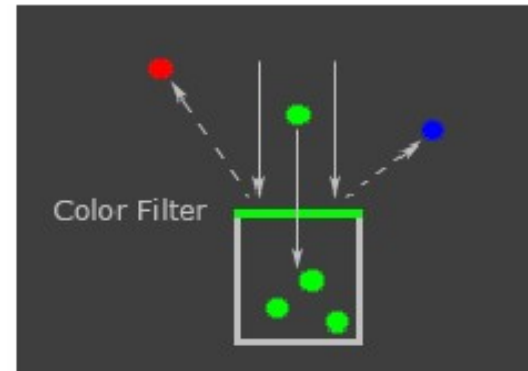


# Color Field Array image sensor

Microlenti che focalizzano la luce dentro al filtro CFA

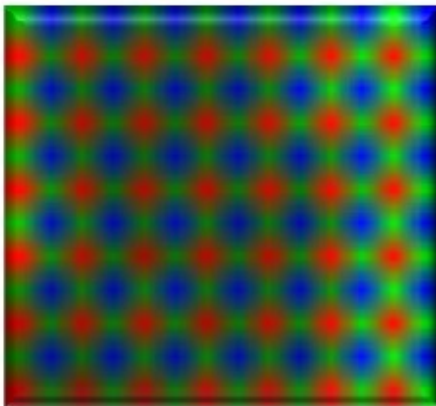
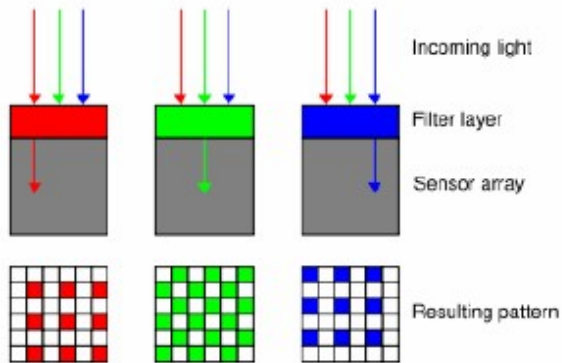


Il CFA permette il passaggio di un solo colore per volta



I fotorecettori accumulano gli elettroni ricevuti e il voltaggio viene trasformato in un valore numerico.

# CFA image sensor



**Real Scene...**

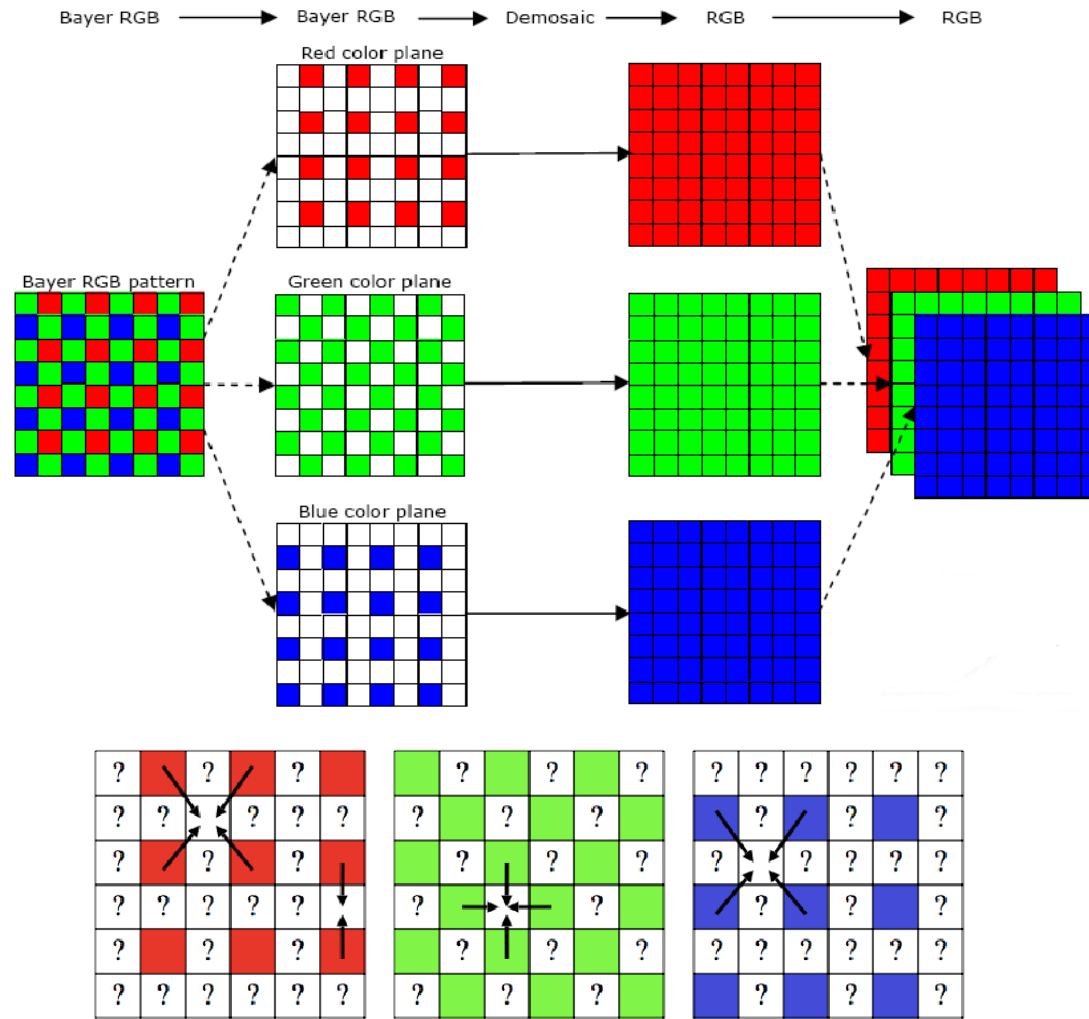
**...as seen by the sensor.**

<http://www.dmi.unict.it/~battiato/CVision1011/CVision1011.htm>

# Algoritmi di demosaicizzazione

- Simple: vengono prese le coppie RGB limitrofe
- Downsample: dato un blocco 2x2 viene prodotto un singolo pixel RGB
- Edge Sensing (anche conosciuto come Edge Directed)
- ...

# Demosaicing linear interpolation (SIMPLE)



http://www.dmi.unict.it/~battiatto/CVvision1011/

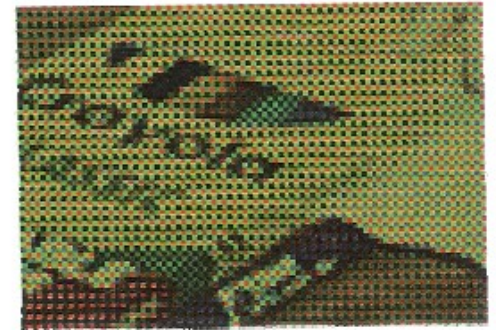


# Riepilogo

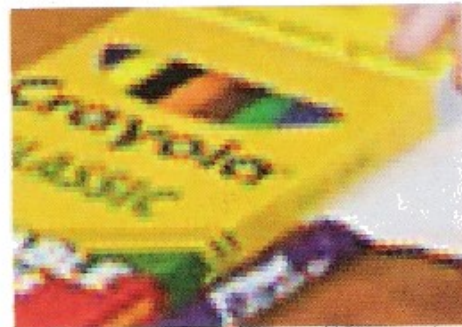
- a) L'immagine come esce dal sensore interpretata a toni di grigio
- b) L'immagine assegnando il colore della microlente ad ogni pixel
- c) Demosaicatura
- d) Post Processing



(a)



(b)

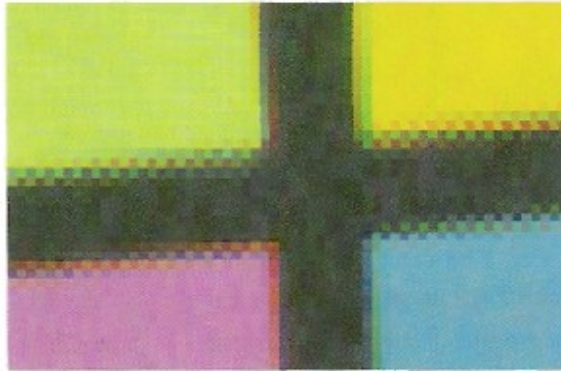


(c)



(d)

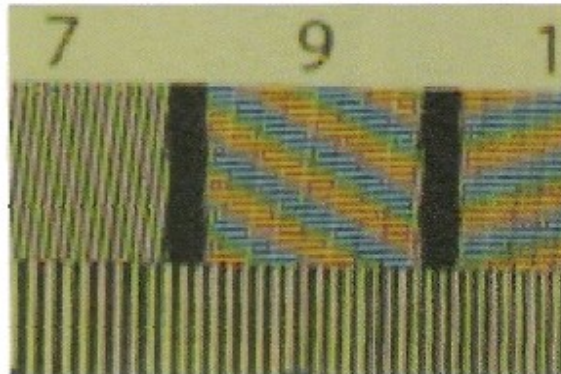
# Defects



(a)



(b)



(a) zipper effects, (b) color shift, (c) aliasing artifacts and (d) blur effects.

<http://www.dmi.unict.it/~battiato/CVision1011/CVision1011.htm>

# Pattern utilizzati

- Bayer (RGGB, BGGR, GRBG, GBRG)
- RGB+W (RGB + luminanza)
- CYGM
- RCCC (1 pixel rosso, 3 luminanza)
- RGB+NIR



# **Esercitazione sui formati immagine**

# OpenCV

OpenCV è una libreria software multiplatforma nell'ambito della visione artificiale in tempo reale.

<https://opencv.org/>

Tonnellate di documentazione ed esempi online.

La useremo, con alcune limitazioni.

# Da dove parto per creare una nuova applicazione?

“simple.cpp”

Semplicissimo main c++ testuale con un while che carica le immagini e le mostra

Eventuale interazione con il programma (play, stop, ecc.) da implementare.

# | Simple program

`./simple -i image.pgm`

singola immagine

`./simple -i image_%03d.pgm`

image\_000.pgm  
image\_001.pgm  
image\_002.pgm

`./simple -i %06d.pgm`

000000.pgm  
000001.pgm  
000002.pgm

`./simple -i %03d.pgm -t 500`

attende 500ms tra 2 frame

# CCMake

Configurazione manuale con cmake (da terminale):

- portarsi nella directory di compilazione **!= sorgente**
- *cmake* <percorso al CMakeLists.txt principale applicazione>
- **c** per configurare (**e** per uscire dal report)
- **c** per configurare (**e** per uscire dal report), iterare fino a quando compare **g** tra i possibili comandi.
- **g** per generare il makefile ed uscire
- make

# Esempio

**//Dichiariamo una variabile immagine in OpenCv**

```
cv::Mat M;
```

**//Leggiamo un'immagine da file**

```
M = cv::imread("image.png");
```

**//Attenzione! Di default OpenCV apre le immagini in formato RGB!**

**//Se vogliamo aprire un'immagine gray scale, dobbiamo specificarlo:**

```
M = cv::imread("image.pgm", CV_U8C1);
```

**//Stampiamo sul terminale l'immagine**

```
std::cout << "M = " << std::endl << " " << M << std::endl << std::endl;
```

**//Creiamo una finestra che chiamiamo "test"**

```
cv::namedWindow("test", CV_WINDOW_NORMAL);
```

# Esempio

**//Creiamo una finestra che chiamiamo “test”**

```
cv::namedWindow("test",CV_WINDOW_NORMAL);
```

**//Visualizziamo nella finestra l'immagine**

```
cv::imshow( "test", cv::imread(M)); cv::imshow( "test", M);
```



```
cv::namedWindow("test",CV_WINDOW_NORMAL) ;
```

*CV\_WINDOW\_NORMAL* = Permette di ridimensionare le finestre.

*CV\_WINDOW\_AUTOSIZE* = La finestra ha le dimensioni dell'immagine, ma non ne permette il ridimensionamento.

# Introduzione ai buffer di memoria



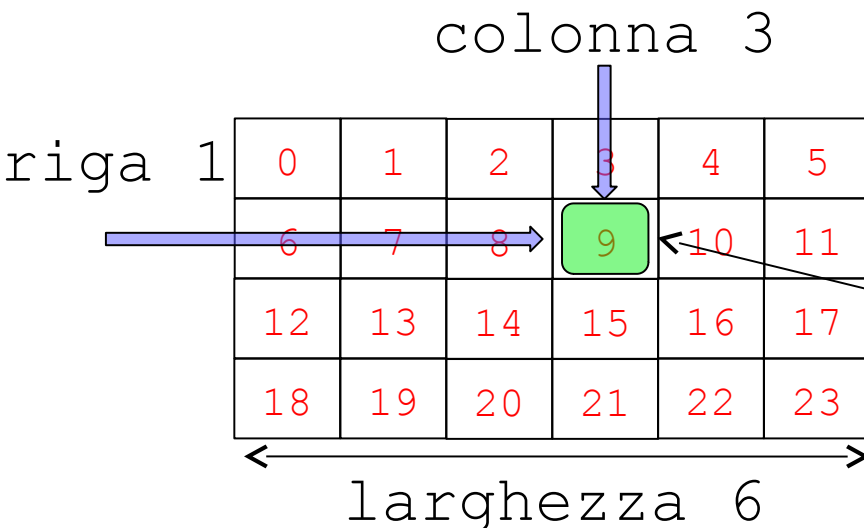
# Immagini - I

- Un immagine è una matrice di pixel.
- Il pixel codifica l'informazione in formato numerico (processo di campionamento).
- I tipi di pixel differiscono per:
  - numero di canali: mono(1), RGB(3), RGBA(4).
  - quantità di bit per ogni canale.

# Immagini - II

- Tipicamente, per memorizzare i pixel di un immagine si usa un vettore **lineare** di pixel.

Rappresentazione logica



Rappresentazione fisica



indice nel  
vettore:

$\text{riga} * \text{larghezza} + \text{colonna}$

# Accedere al buffer in OpenCV

```
uchar * cv::Mat::data
```

- Tramite il campo data e' possibile accedere al buffer di memoria che contiene fisicamente i pixel dell'immagine
- Restituisce il puntatore al primo byte dell'immagine

# Accede al buffer in OpenCV

```
uchar * cv::Mat::ptr(int i)
```

- Tramite il metodo `ptr()` e' possibile accedere alla locazione di memoria che contiene la *i*-esima riga dell'immagine
- Restituisce il puntatore al primo byte della *i*-esima riga

# Accede al buffer in OpenCV

`T * cv::Mat::ptr<T>(int i)`

- Tramite il metodo `template ptr()` e' possibile accedere alla locazione di memoria che contiene la *i*-esima riga dell'immagine qualunque sia il formato del pixel
- Restituisce il puntatore al primo pixel della *i*-esima riga

# Esempio #1

Immagine come array semplice di unsigned char

```
for(int i =0;i<M.rows*M.cols*M.elemSize();++i)   
    M.data[i] = i;
```

M.rows	numero di righe
M.cols	numero di colonne
M.elemSize()	dimensione in byte di ogni pixel



## Esempio #2

Immagine come array di pixel a 3 canali di 1 byte ciascuno, RGB ad esempio

```
for(int i =0;i<M.rows*M.cols*M.elemSize();i+=M.elemSize())  
{  
    M.data[i] = i; //B  
    M.data[i+M.elemSize1()] = i + 1; //G  
    M.data[i+M.elemSize1()+M.elemSize1()] = i + 2; //R  
}
```

M.rows	numero di righe
M.cols	numero di colonne
M.elemSize	dimensione in byte di ogni pixel (3 nel caso RGB)
M.elemSize1	dimensione in byte di ogni canale (1 nel caso RGB)

# Esempio #4

Accesso riga/colonna per immagine a 3 canali di *1 byte ciascuno*, RGB ad esempio

```
for(int v =0;v<M.rows;++v)
{
    for(int u=0;u<M.cols;++u)
    {
        M.data[ (u + v*M.cols)*3] = u;           //B
        M.data[ (u + v*M.cols)*3 + 1] = u+1;    //G
        M.data[ (u + v*M.cols)*3 + 2] = u+2;    //R
    }
}
```

M.rows          numero di righe

M.cols          numero di colonne

# Esempio #5

Accesso riga/colonna per immagine a multi-canale di 1 *byte ciascuno*

```
for(int v =0;v<M.rows;++v)
{
    for(int u=0;u<M.cols;++u)
    {
        for(int k=0;k<M.channels();++k)
            M.data[ (u + v*M.cols)*M.channels() + k] = u + k;
    }
}
```

M.rows          numero di righe

M.cols          numero di colonne

M.channels()   numero di canali

# Accedere al buffer in OpenCV

`M.at<type>(row, col) [channel]`

- OpenCV mette a disposizione un metodo per accedere al pixel evitando l'aritmetica dei puntatori

`M.at<cv::Vec3b>(r, c) [0] → canale B pixel r, c`

- Nella prima parte del corso, fino al primo assegnamento, **non** la useremo.