

ELT578 ANÁLISE DE IMAGENS E VISÃO COMPUTACIONAL



Aula 3:

Conceitualização da Visão Computacional – Análise de Imagens

Conteudista: M.Sc. Talita E. Z. Santana







Sistema para processamento



Ш		Processamento		Análise	
	Aquisição	Pré- processamento	Segmentação	Representação	Interpretação
	GRAY	Compressão	Limiarização	Descritores de Objeto: Forma ou Textura	Predição: Regressão ou Classificação
	RGB	Realce	Detecção de Bordas		
	3D	Filtragem Detecção de Bordas	Dordas		
	IR	Transformação Geométrica			

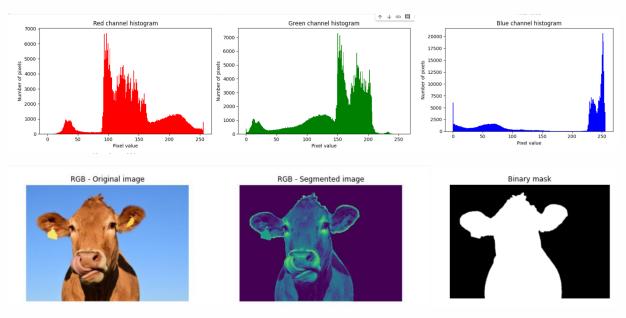


Segmentação



Limiarização

- Global
- Otsu: Algoritmo de limiarização, proposto por Nobuyuki Otsu [Otsu, 1979]. A partir de uma imagem em tons de cinza determinar o valor ideal de um threshold que separe os elementos do fundo e da frente da imagem em dois clusters, atribuindo a cor branca ou preta para cada um deles. Funciona especialmente bem para casos de imagens com histogramas bimodais, podendo ser divididas adequadamente com um único valor.



Detecção de Borda

 Operador Canny: Desenvolvido por John F. Canny em 1986, é um algoritmo de vários estágios para detectar uma ampla gama de bordas em imagens. No primeiro estágio é utilizado um filtro gaussiano para minimizar ruídos.



Descritores de Objeto



Área

Perímetro

Compacidade

Excetricidade

Centroide Orientação

Fator de Forma

Comprimento

Retangularidade

Contorno Convexo

Solidez





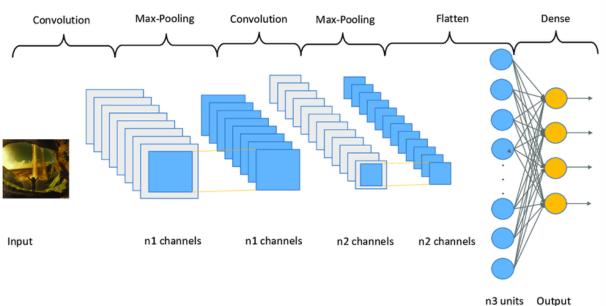


Classificação - CNN





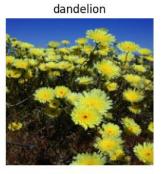






















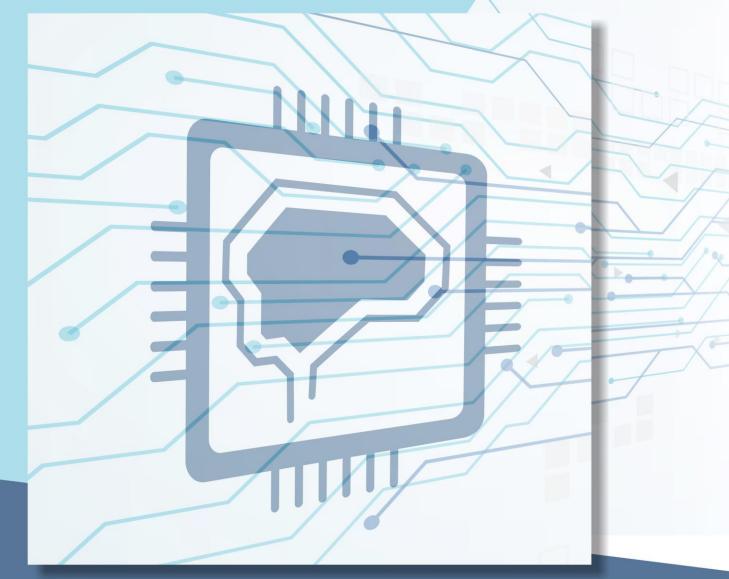








ELT578 ANÁLISE DE IMAGENS E VISÃO COMPUTACIONAL



Conteudista: Talita E. Z. Santana talita.santana@ufv.br























