

Processamento de Imagens Digitais

Transformada de Fourier e Teorema da Convolução

Hugo Neves de Oliveira, Jefersson Alex dos Santos

{oliveirahugo, jefersson}@dcc.ufmg.br



Introdução

Introdução

Descrição

Grande parte das aplicações do processamento de imagens envolve operações no **domínio espacial** (i.e. convoluções, ajuste de brilho, sistemas de cor...).

Descrição

Entretanto, algumas formas de filtragem são mais eficientes e/ou interpretáveis por humanos se realizadas no **domínio da frequência**. Portanto, as próximas duas aulas abordarão o estudo da análise de imagens e sinais no **domínio da frequência**.

Primórdios da Análise de Frequências

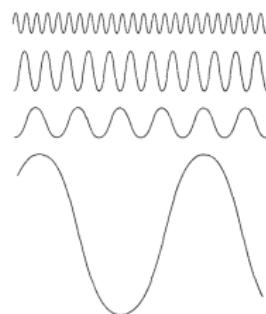
Começo

Théorie analytique de la chaleur ("A Teoria Analítica do Calor") publicada pelo matemático e físico Joseph Fourier

Contribuição Matemática

Qualquer função (contínua ou discreta) pode ser expandida em uma série possivelmente infinita de senos

Exemplo Visual



(a)



(b)

Figura: Soma de frequências (a) e sinal original gerado por elas (b).

Aplicações

- Física

- Mecânica Quântica
- Termodinâmica
- Teoria de Cordas
- Ondas Gravitacionais

- Análise de Sinais e Imagens

- Remoção de ruído
- Detecção de aleatoriedade
- Extração de características

- Compressão de Dados

- Imagens
- Áudio
- Vídeo

Aplicações

- Física

- Mecânica Quântica
- Termodinâmica
- Teoria de Cordas
- Ondas Gravitacionais

- Análise de Sinais e Imagens

- Remoção de ruído
- Detecção de aleatoriedade
- Extração de características

- Compressão de Dados

- Imagens
- Áudio
- Vídeo

Aplicações

- Física

- Mecânica Quântica
- Termodinâmica
- Teoria de Cordas
- Ondas Gravitacionais

- Análise de Sinais e Imagens

- Remoção de ruído
- Detecção de aleatoriedade
- Extração de características

- Compressão de Dados

- Imagens
- Áudio
- Vídeo

Análise de Fourier

Transformada Contínua

- Fourier Transform

- $$\bullet \quad F(u) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) e^{-j2\pi ux} dx$$

- Inverse Fourier Transform

- $$\bullet \quad f(x) = \int_{-\infty}^{\infty} F(u) e^{j2\pi ux} du$$

- Legenda:

- $f(x)$ = função expressa no domínio do original (i.e. espaço, tempo...)
- $F(u)$ = função expressa no domínio da frequência

Transformada Contínua

- 2D Fourier Transform

- $$F(u, v) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(x, y) e^{-j2\pi(ux+vy)} dx dy$$

- 2D Inverse Fourier Transform

- $$f(x, y) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} F(u, v) e^{j2\pi(ux+vy)} du dv$$

Transformada Discreta

- Discrete Fourier Transform (DFT)

- $$F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x) e^{-\frac{j2\pi ux}{M}},$$
 para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- Inverse Discrete Fourier Transform (IDFT)

- $$f(x) = \sum_{u=0}^{M-1} F(u) e^{\frac{j2\pi ux}{M}},$$
 para $x = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- Fórmula de Euler

- $$e^{\pm j\theta} = \cos \theta \pm j \sin \theta$$

Transformada Discreta

- Discrete Fourier Transform (DFT)

- $$F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x) e^{-\frac{j2\pi ux}{M}},$$
 para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- Inverse Discrete Fourier Transform (IDFT)

- $$f(x) = \sum_{u=0}^{M-1} F(u) e^{\frac{j2\pi ux}{M}},$$
 para $x = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- Fórmula de Euler

- $$e^{\pm j\theta} = \cos \theta \pm j \sin \theta$$

Transformada Discreta

- Discrete Fourier Transform (DFT)

- $$F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x) e^{-j\frac{2\pi ux}{M}},$$
 para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- Inverse Discrete Fourier Transform (IDFT)

- $$f(x) = \sum_{u=0}^{M-1} F(u) e^{\frac{j2\pi ux}{M}},$$
 para $x = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- As fórmulas são muito parecidas
 - A transformada inversa é uma modificação da transformada direta

Transformada Discreta

- Discrete Fourier Transform (DFT)

- $$F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x) e^{-j\frac{2\pi ux}{M}},$$

para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- Inverse Discrete Fourier Transform (IDFT)

- $$f(x) = \sum_{u=0}^{M-1} F(u) e^{\frac{j2\pi ux}{M}},$$

para $x = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- O sinal transformado terá o mesmo tamanho do sinal de entrada

Transformada Discreta

- $F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x)[\cos(2\pi ux/M) - j \sin(2\pi ux/M)],$
para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$
- Esse somatório é executado M vezes

Transformada Discreta

- $F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x)[\cos(2\pi ux/M) - j \sin(2\pi ux/M)],$
para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$
- A variável u assume M valores

Transformada Discreta

- $F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x)[\cos(2\pi ux/M) - j \sin(2\pi ux/M)],$
para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$ e $j = \sqrt{-1}$
- Assim, as complexidades computacionais tanto da DFT quanto da IDFT são equivalentes a $\Theta(M^2)$

Transformada Rápida de Fourier

DFT Original

A DFT é utilizada em muitas aplicações nas áreas de processamento de sinal e imagens, muitas delas que necessitam de processamento em tempo real. $\Theta(M^2)$ pode, portanto, ser uma complexidade computacional proibitiva para o algoritmo.

FFT

A Fast Fourier Transform (FFT) é um algoritmo que mitiga o problema da complexidade computacional se $M = 2^n$, com $n \in \mathbb{N}$. A FFT tem complexidade $\Theta(M \log M)$.

Transformada Rápida de Fourier

DFT Original

A DFT é utilizada em muitas aplicações nas áreas de processamento de sinal e imagens, muitas delas que necessitam de processamento em tempo real. $\Theta(M^2)$ pode, portanto, ser uma complexidade computacional proibitiva para o algoritmo.

FFT

A Fast Fourier Transform (FFT) é um algoritmo que mitiga o problema da complexidade computacional se $M = 2^n$, com $n \in \mathbb{N}$. A FFT tem complexidade $\Theta(M \log M)$.

Exemplo Prático

Exemplo Prático - FFT 1D

1D_FFT.ipynb

Transformada Discreta 2D

- 2D Discrete Fourier Transform (DFT)

$$\bullet F(u, v) = \frac{1}{MN} \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} f(x, y) e^{-j2\pi(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N})},$$

para $u = 0, 1, 2, \dots, M-1$, $v = 0, 1, 2, \dots, N-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- 2D Inverse Discrete Fourier Transform (IDFT)

$$\bullet f(x, y) = \sum_{u=0}^{M-1} \sum_{v=0}^{N-1} F(u, v) e^{j2\pi(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N})},$$

para $x = 0, 1, 2, \dots, M-1$, $y = 0, 1, 2, \dots, N-1$ e $j = \sqrt{-1}$

- Ambas fórmulas revelam uma complexidade computacional de $\Theta(M^2N^2)$

Propriedades Úteis da DFT

- Entretanto a DFT e a IDFT são transformadas separáveis
- Usando a propriedade da separabilidade, é possível executar as DFTs 1D separadamente em todas as linhas da imagem e posteriormente nas colunas, obtendo o mesmo resultado da transformada bidimensional
- Sabemos que a DFT 1D possui complexidade $\Theta(M^2)$, logo, a complexidade das transformadas pode passar a ser $\Theta(NM^2)$ para as linhas e $\Theta(MN^2)$ para as colunas, resultando em $\Theta(NM^2 + MN^2)$
- Se for usada a FFT 1D no lugar da DFT 1D, a complexidade cai para $\Theta(NM\log M + MN\log N) = \Theta(NM(\log N + \log M))$

Propriedades Úteis da DFT

- Entretanto a DFT e a IDFT são transformadas separáveis
- Usando a propriedade da separabilidade, é possível executar as DFTs 1D separadamente em todas as linhas da imagem e posteriormente nas colunas, obtendo o mesmo resultado da transformada bidimensional
- Sabemos que a DFT 1D possui complexidade $\Theta(M^2)$, logo, a complexidade das transformadas pode passar a ser $\Theta(NM^2)$ para as linhas e $\Theta(MN^2)$ para as colunas, resultando em $\Theta(NM^2 + MN^2)$
- Se for usada a FFT 1D no lugar da DFT 1D, a complexidade cai para $\Theta(NM\log M + MN\log N) = \Theta(NM(\log N + \log M))$

Propriedades Úteis da DFT

- Entretanto a DFT e a IDFT são transformadas separáveis
- Usando a propriedade da separabilidade, é possível executar as DFTs 1D separadamente em todas as linhas da imagem e posteriormente nas colunas, obtendo o mesmo resultado da transformada bidimensional
- Sabemos que a DFT 1D possui complexidade $\Theta(M^2)$, logo, a complexidade das transformadas pode passar a ser $\Theta(NM^2)$ para as linhas e $\Theta(MN^2)$ para as colunas, resultando em $\Theta(NM^2 + MN^2)$
- Se for usada a FFT 1D no lugar da DFT 1D, a complexidade cai para $\Theta(NM\log M + MN\log N) = \Theta(NM(\log N + \log M))$

Exemplo Prático

Exemplo Prático - FFT 2D

2D_FFT.ipynb

Propriedades Úteis da DFT

- O componente de frequência de índice zero das DFTs (i.e. $F(0)$) tem uma propriedade interessante
 - $F(u) = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x) e^{-j2\pi ux/M} = \frac{1}{M} \sum_{x=0}^{M-1} f(x),$ para $u = 0$
 - $F(0)$ é, portanto, equivalente à **média do sinal**
- Devido a essa propriedade, o componente de índice zero é chamado de componente DC (*Direct Current*)
- Todos os outros componentes de índices diferentes de zero (i.e. $F(1)$, $F(2)\dots$) são chamados de componentes AC (*Alternating Current*)

Exemplo Prático

Exemplo Prático - Zerando o Coeficiente DC

1D_FFT_DC-AC.ipynb

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

O Teorema da Convolução é a relação mais fundamental entre **filtragens** no domínio espacial e no domínio da frequência

Convoluçãoes

- Sinal: $f(.)$
 - i.e. sinal de ECG
 - X samples
- Kernel: $h(.)$
 - i.e. Kernel Gaussiano 1D
 - M valores
- $f(x) * h(x) = \frac{1}{M} \sum_{m=0}^{M-1} f(m)h(x-m),$
para $x = 0, 1, \dots, X-1$
- $f(x) * h(x) = \Theta(MX)$

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

$$f(x) * h(x) \leftrightarrow F(u).H(u)$$

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

$$f(x) * h(x) \leftrightarrow F(u).H(u)$$

Teorema da Convolução

Domínio Espacial/Temporal

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

$$f(x) * h(x) \leftrightarrow F(u).H(u)$$

Teorema da Convolução

Domínio da Frequência

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

$$f(x) * h(x) \leftrightarrow F(u).H(u)$$

Teorema da Convolução

Convolução

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

$$f(x) * h(x) \leftrightarrow F(u) \cdot H(u)$$

Teorema da Convolução

Multiplicação ponto-a-ponto

Teorema da Convolução

Teorema da Convolução

$$f(x) * h(x) \leftrightarrow F(u).H(u)$$

Teorema da Convolução

$$f(x) * h(x) = \Theta(MX)$$

vs.

$$F(u).H(u) = \Theta(X)$$

Exemplo Prático

Exemplo Prático - Teorema da Convolução 1D

1D_Convolution_Theorem.ipynb

Convoluçãoes 2D

- Imagem: $f(\cdot)$
 - i.e. Imagem da Lena
 - $X \times Y$ pixels
- Kernel: $h(\cdot)$
 - i.e. Kernel Gaussiano 2D
 - $M \times N$ valores
- $f(x, y) * h(x, y) = \frac{1}{MN} \sum_{m=0}^{M-1} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n)h(x - m, y - n),$
para $x = 0, 1, \dots, X - 1$ e $y = 0, 1, \dots, Y - 1$
- $f(x, y) * h(x, y) = \Theta(MNXY)$

Teorema da Convolução 2D

Teorema da Convolução 2D

$$f(x, y) * h(x, y) \leftrightarrow F(u, v) \cdot H(u, v)$$

Teorema da Convolução

$$f(x, y) * h(x, y) = \Theta(MNXY)$$

vs.

$$F(u, v) \cdot H(u, v) = \Theta(XY)$$

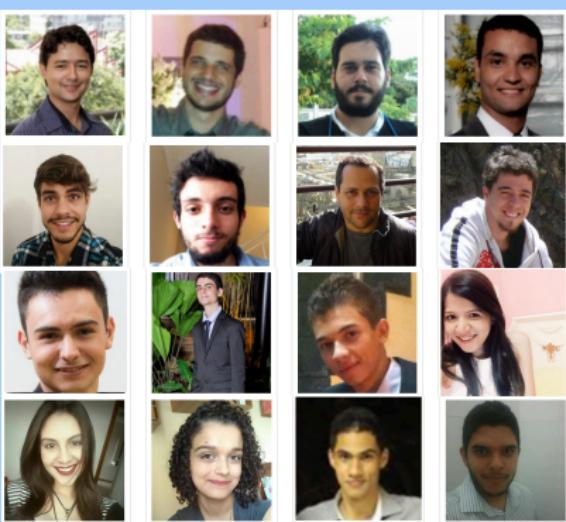
Exemplo Prático

Exemplo Prático - Teorema da Convolução 2D

2D_Convolution_Theorem.ipynb

Bibliografia

- 1 R. C. Gonzalez & R. E. Woods. Digital Image Processing, Addison-Wesley, 3rd Ed., 2007.
- 2 H. Pedrini & W. R. Schwartz. Análise de imagens digitais: princípios, algoritmos e aplicações. Thomson Learning, 2008.
- 3 A.S. Glassner. Principles of Digital Image Synthesis. Vols 1 and 2, Morgan Kauffman, 1995.
- 4 A.X.Falcão. Notas de aula em
<http://www.ic.unicamp.br/~afalcao/mo443>
- 5 Diversos artigos tratando dos problemas relacionados à área de Processamento de Imagens, Visão Computacional e Reconhecimento de Padrões.



And here:



U F *m* G