Цифровая обработка изображений

1. Базовая теория

План курса

- 1. Классическое компьютерное зрение
 - 1.1 Базовая теория
 - 1.2 Выделение признаков изображения и поиск
 - 1.3 Сегментация и детекция объектов на изображении

План курса

- 2. Применение нейросетей для задач компьютерного зрения
 - 2.1 Принцип работы нейронных сетей
 - 2.2 Нейронные сети для обработки изображений
 - 2.3 Особенности обучения нейронных сетей

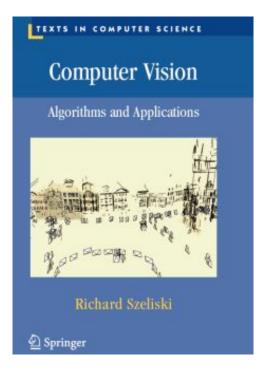
План курса

- 2. Применение нейросетей для задач компьютерного зрения
 - 2.4 Сегментация и детекция объектов на изображении
 - 2.5 Рекурентные сети в задачах обработки изображений
 - 2.6 Генеративные модели

Лабораторные работы

- 1. Классификация рукописного ввода на данных MNIST
- 2. Реализация полносвязной нейронной сети
- 3. Классификация Cats vs Dogs с помощью сверточной нейронной сети

Рекомендуемые материалы по курсу



http://szeliski.org/Book/

Рекомендуемые материалы по курсу

CS231n Convolutional Neural Networks for Visual Recognition

These notes accompany the Stanford CS class CS231n: Convolutional Neural Networks for Visual Recognition.

For questions/concerns/bug reports contact Justin Johnson regarding the assignments, or contact Andrej

Karpathy regarding the course notes. You can also submit a pull request directly to our git repo.

We encourage the use of the hypothes.is extension to annote comments and discuss these notes inline.

Spring 2017 Assignments

Assignment #1: Image Classification, kNN, SVM, Softmax, Neural Network

Assignment #2: Fully-Connected Nets, Batch Normalization, Dropout, Convolutional Nets

Assignment #3: Image Captioning with Vanilla RNNs, Image Captioning with LSTMs, Network Visualization, Style Transfer, Generative Adversarial Networks

Module 0: Preparation

Python / Numpy Tutorial

IPython Notebook Tutorial

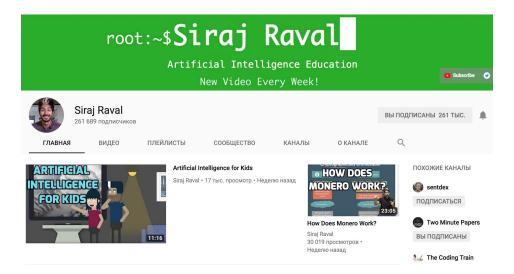
Google Cloud Tutorial

Google Cloud with GPUs Tutorial (for assignment 2 onwards)

AWS Tutorial

http://cs231n.github.io/

Рекомендуемые материалы по курсу



Примеры задач компьютерного зрения

Пример. Применение фильтров для обработки изображений

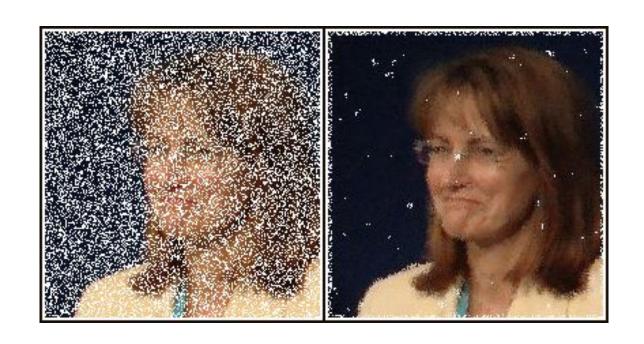
noisy lena



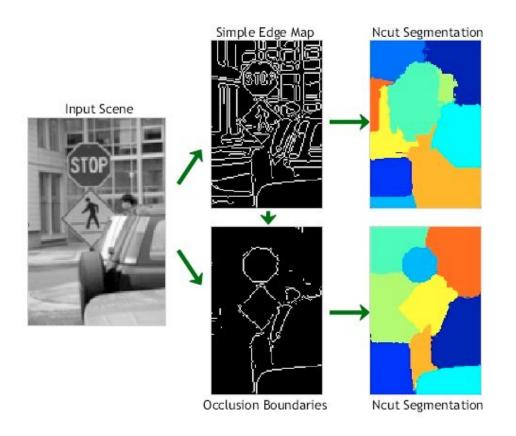
Gaussian filter



Пример. Удаление шума на изображении



Пример. Детектор границ объектов



План занятия

План занятия

- 1. Цифровое представление изображений
- 2. Растровые форматы, сжатие
- 3. Преобразование изображений с помощью линейных фильтров
- 4. Нелинейные фильтры для обработки изображения
- 5. Другие способы обработки изображений

1.1 Цифровое представление изображений

Pactp vs Вектор

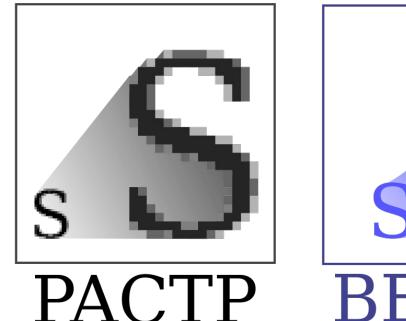
Растр

описание изображения на уровне точек (пикселей) размер изображения ограничен числом пикселей

Вектор

описание изображения на уровне фигур и их свойств размер изображения может быть произвольным

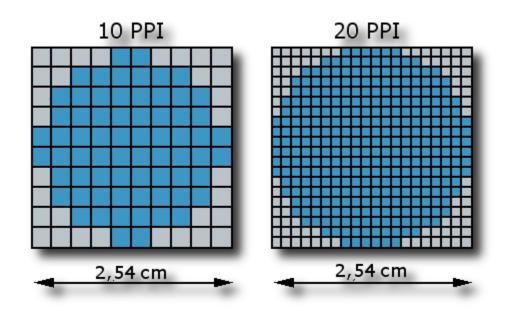
Pactp vs Вектор



.jpeg .gif .png



Разрешение



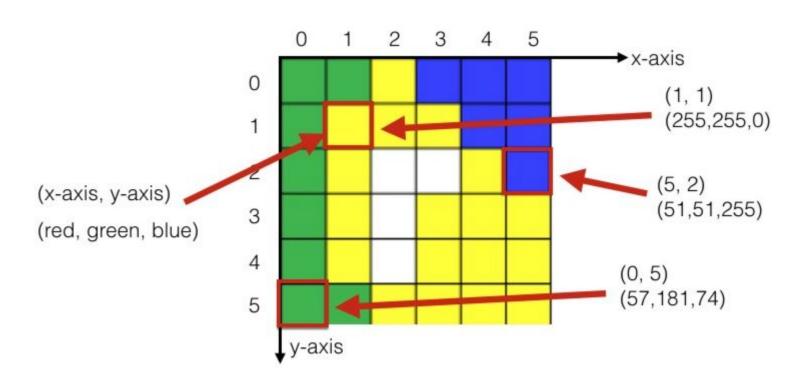
Каналы и динамический диапазон

- каждый пиксель изображения кодируется одним или несколькими значениями (каналами)
- стандартный диапазон значений в каждом канале: 0..255 (один байт или 8 бит)

Каналы и динамический диапазон

- для представления черно-белого изображения достаточного одного канала (передача яркости пикселя)
- цветные изображения, как правило, содержат 3 канала

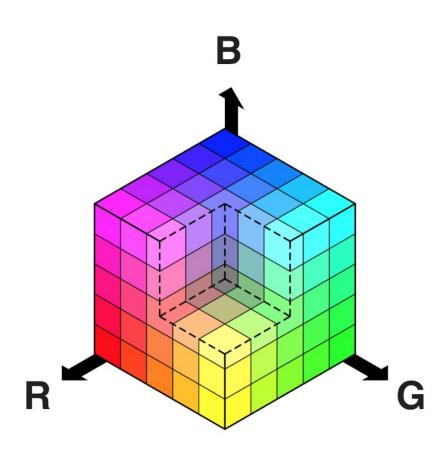
Растровое представление изображения



RGB

- RGB Red Green Blue
 - наиболее распространенное представление цветного изображения
 - выбор основных цветов обусловлен восприятием цвета сетчатки глаза
 - о 3 канала

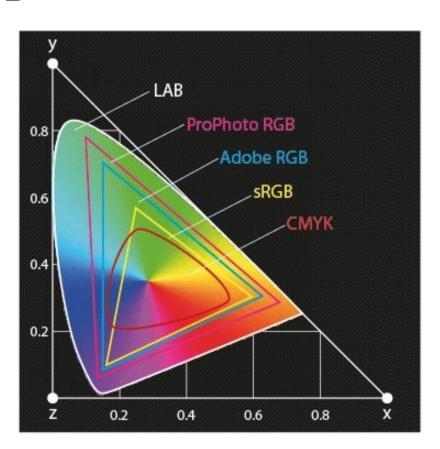
RGB



CMYK

- CMYK Cyan Magenta Yellow Black
 - о 4 канала
 - в основном используется в полиграфии
 - о цветовой охват меньше в сравнении с RGB

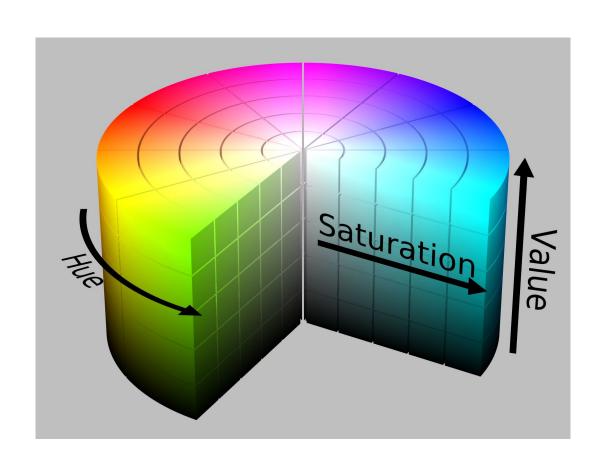
CMYK vs RGB



HSV

- HSV Hue Saturation Value
 - Ние цветовой тон
 - Saturation насыщенность цвета
 - Value интенсивность

HSV



RGB -> HSV

$$V \leftarrow max(R, G, B)$$

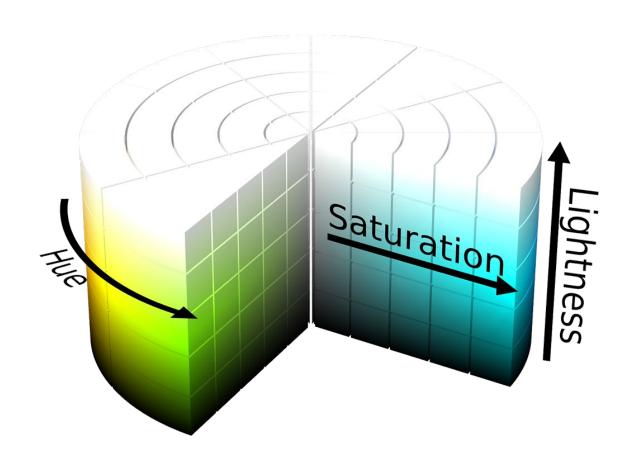
$$S \leftarrow \begin{cases} \frac{V - min(R, G, B)}{V} & \text{if } V \neq 0\\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$H \leftarrow \begin{cases} 60(G-B)/(V-min(R,G,B)) & \text{if } V=R \\ 120+60(B-R)/(V-min(R,G,B)) & \text{if } V=G \\ 240+60(R-G)/(V-min(R,G,B)) & \text{if } V=B \end{cases}$$

HSL

- HLS **H**ue **S**aturation **L**ightness
 - Ние цветовой тон
 - Saturation насыщенность цвета
 - o Lightness яркость

HSL



RGB -> HSL

$$V_{max} \leftarrow max(R, G, B)$$

$$V_{min} \leftarrow min(R, G, B)$$

$$L \leftarrow \frac{V_{max} + V_{min}}{2}$$

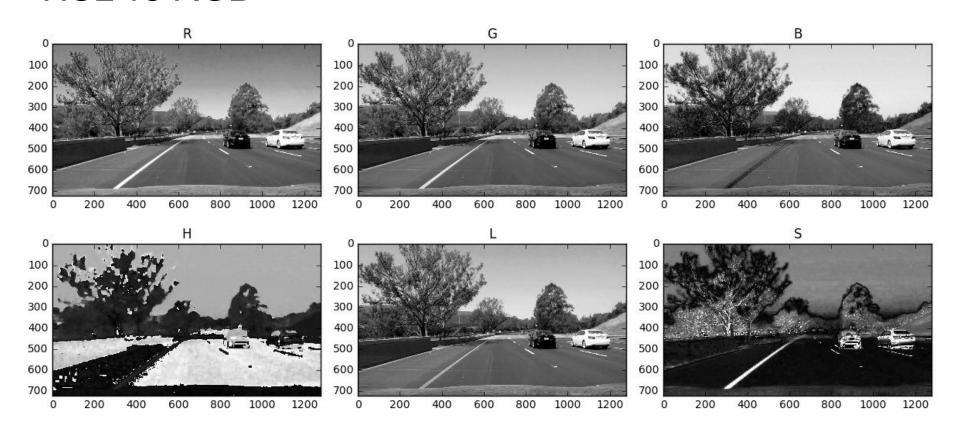
$$S \leftarrow \begin{cases} \frac{V_{max} - V_{min}}{V_{max} + V_{min}} & \text{if } L < 0.5 \\ \frac{V_{max} - V_{min}}{2 - (V_{max} + V_{min})} & \text{if } L \ge 0.5 \end{cases}$$

$$H \leftarrow \begin{cases} 60(G - B)/(V_{max} - V_{min}) & \text{if } V_{max} = R \\ 120 + 60(B - R)/(V_{max} - V_{min}) & \text{if } V_{max} = G \\ 240 + 60(R - G)/(V_{max} - V_{min}) & \text{if } V_{max} = B \end{cases}$$

HSL vs RGB



HSL vs RGB



1.2 Растровые форматы. Сжатие

Сжатие изображений

- Матричное представление RGB требовательно к ресурсам памяти
- Каждый пиксель занимает 3 x 8bit = 24bit памяти
- Изображение 1024x768 занимает 2,4Mb памяти

Сжатие изображений

- Представление изображения в виде матриц RGB, как правило, содержит избыточную информацию
- Сжатие изображений осуществляется за счет уменьшения объема избыточной информации

Алгоритмы сжатия изображений

- Сжатие с потерями
 - восстановленное после сжатия изображение может отличаться от исходного
- Сжатие без потерь
 - о гарантируется что восстановленное после сжатия изображение совпадает с исходным

Форматы изображений: JPEG

- JPEG <u>Joint Photographic Experts Group</u>
 - сжатие с потерями восстановленное изображение не является точной копией исходного
 - уровень сжатия является параметром алгоритма
 - о ориентировочный коэффициент сжатия цветного изображения: 10:1 20:1
 - использует особенность восприятия изображения человеческим глазом, связанную с большей чувствительностью к изменению яркости пикселей и меньшей чувствительностью к небольшому изменению цвета

Форматы изображений: JPEG







Форматы изображений: PNG

- PNG <u>Portable Network Graphic</u>
 - о сжатие без потерь
 - палитра цветов изображения хранятся в таблице
 - о для каждого пикселя указывается индекс цвета из палитры
 - о ориентировочный коэффициент сжатия цветного изображения: 2,5:1

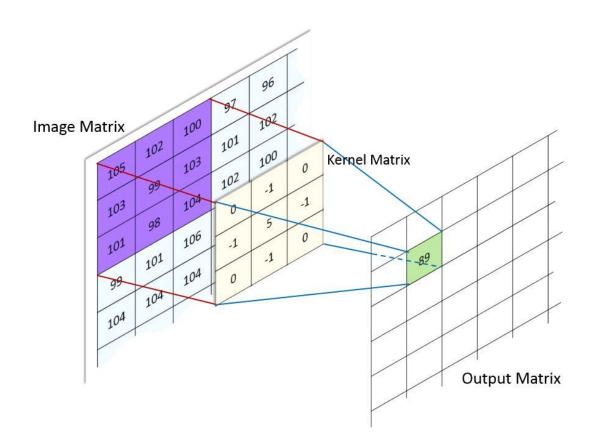
фильтров

1.3 Преобразование изображений с помощью

Фильтрация изображений

- Свертка
- Размытие (blur)
- Выделение границ (sharpen)
- Удаление шума (denoise)

Свертка



Свертка

$$G[i,j] = \sum_{u=-k}^{k} \sum_{v=-k}^{k} H[u,v]F[i-u,j-v]$$

F - исходно изображение

H - фильтр размера k x k

G - результат на выходе свертки

і, ј - координаты пиксела в области которого применяется операция свертки

Свертка

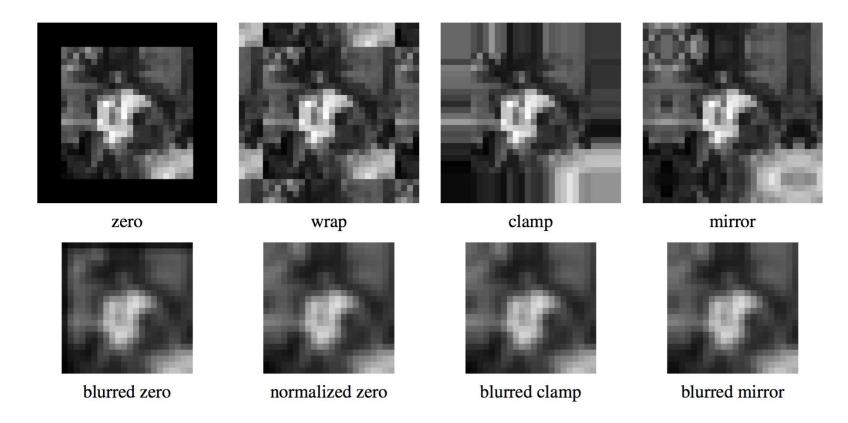
45	60	98	127	132	133	137	133
46	65	98	123	126	128	131	133
47	65	96	115	119	123	135	137
47	63	91	107	113	122	138	134
50	59	80	97	110	123	133	134
49	53	68	83	97	113	128	133
50	50	58	70	84	102	116	126
50	50	52	58	69	86	101	120

	0.1	0.1	0.1
*	0.1	0.2	0.1
	0.1	0.1	0.1

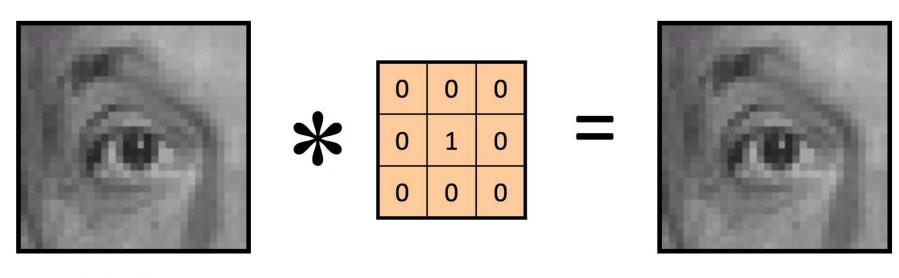
=

69	95	116	125	129	132
68	92	110	120	126	132
66	86	104	114	124	132
62	78	94	108	120	129
57	69	83	98	112	124
53	60	71	85	100	114

Отступы (Padding)



Пример фильтра: идентичное отображение



Original Identical image

Пример фильтра: смещение





0	0	0
1	0	0
0	0	0

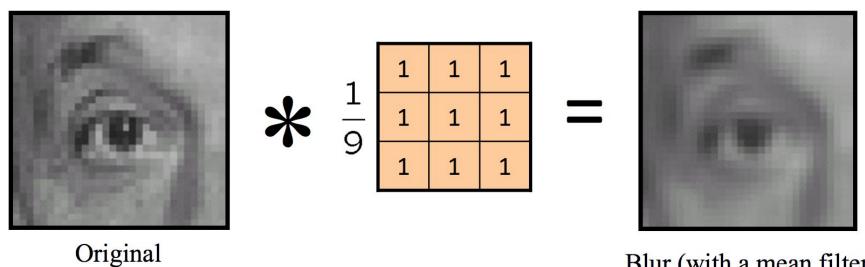




Original

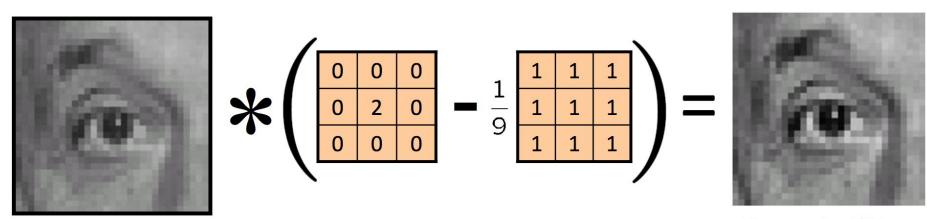
Shifted left By 1 pixel

Пример фильтра: размытие



Blur (with a mean filter)

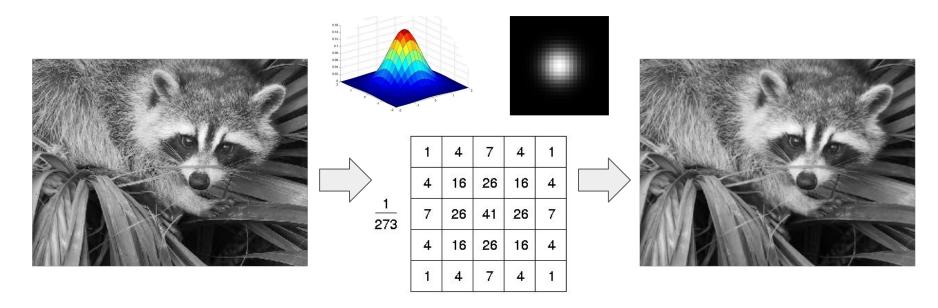
Пример фильтра: выделение границ (sharpen)



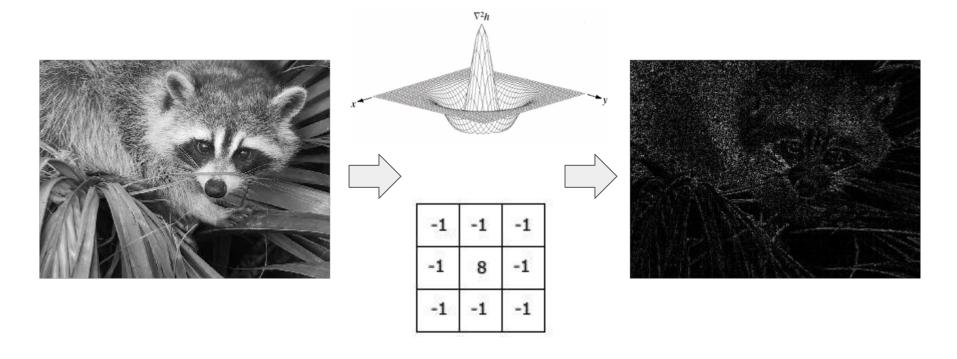
Original

Sharpening filter (accentuates edges)

Размытие - фильтр Гаусса



Выделение границ - оператор Лапласа



Выделение границ - оператор Собеля

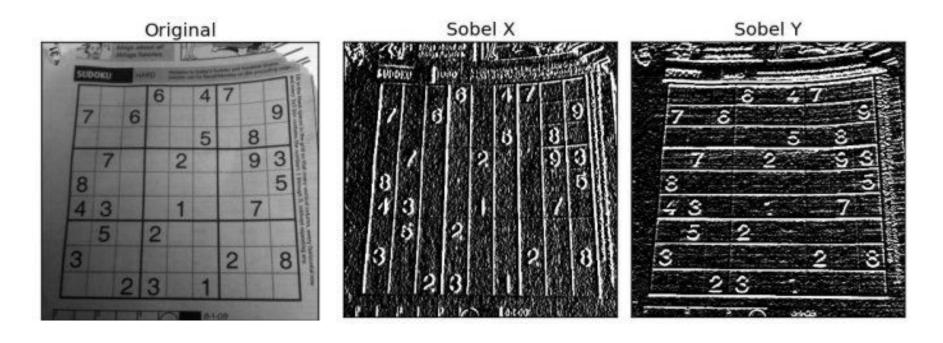
-1	0	+1
-2	0	+2
-1	0	+1

X	+1	ı+	~	r
X		ш	_	
/\			v	

+1	+2	+1
0	0	0
-1	-2	-1

y filter

Выделение границ - оператор Собеля

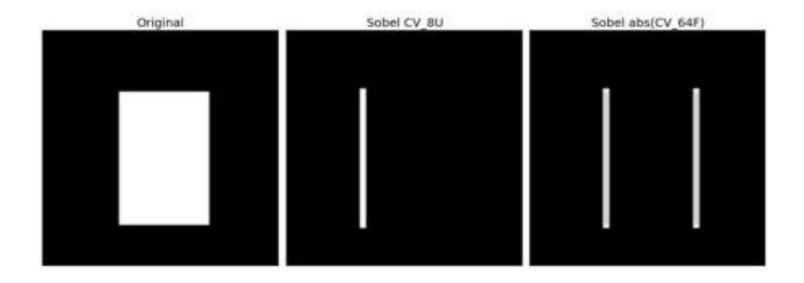


Оператор Собеля - градиент

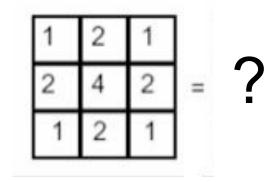
$$g = \sqrt{g_x^2 + g_y^2}$$
$$\theta = \arctan \frac{g_y}{g_x}$$

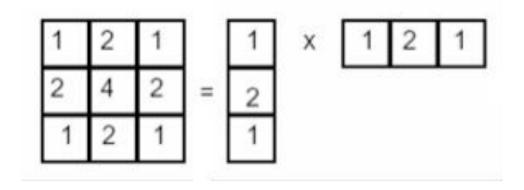
g, g_x, g_y - длина вектора градиента и его составляющих theta - угол наклона градиента в полярной системе координат

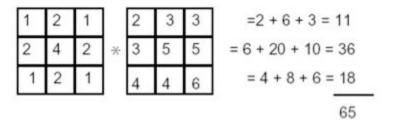
Оператор Собеля - важен тип данных



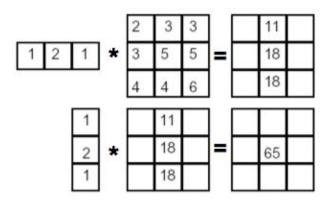
- сложность работы фильтра К² на каждый пиксель изображения (К размер ядра)
- сложность можно сократить до 2K, в случае, если ядро фильтра можно представить в виде разложения на вертикальную и горизонтальную составляющие: K=vh^T







1	2	1		1	Х	1	2	1
2	4	2	=	2			.20	
1	2	1	1	1				



	1	1		1
1	1	1		1
$\frac{1}{K^2}$:	:	1	:
	1	1		1

1	2	1
2	4	2
1	2	1
	1 2 1	1 2 2 4 1 2

	1	4	6	4	1
	4	16	24	16	4
$\frac{1}{256}$	6	24	36	24	6
	4	16	24	16	4
	1	4	6	4	1

$$\begin{array}{c|c|c|c|c|c} 1 & -2 & 1 \\ \hline 1 & -2 & 4 & -2 \\ \hline 1 & -2 & 1 \\ \hline \end{array}$$

$$\frac{1}{K}$$
 $\boxed{1}$ $\boxed{1}$ \cdots $\boxed{1}$

$$\frac{1}{4}$$
 1 2 1

$$\frac{1}{16} \ 1 \ 4 \ 6 \ 4 \ 1$$

$$\frac{1}{2}$$
 -1 0 1

$$\frac{1}{2} \ \boxed{1 \ -2 \ \boxed{1}}$$











(a) box, K = 5

(b) bilinear

(c) "Gaussian"

(d) Sobel

(e) corner

<u>cv2.sepFilter2D</u>(src, ddepth, kernelX, kernelY) \rightarrow dst

- **src** исходное изображение
- **ddepth** тип данных выходного изображения
- **kernelX** горизонтальная компонента ядра
- **kernelY** вертикальная компонента ядра

изображений

1.4 Нелинейные фильтры для обработки

Медианный фильтр









Gaussian filter

Bilateral filter

$$g(i,j) = \frac{\sum_{k,l} f(k,l) w(i,j,k,l)}{\sum_{k,l} w(i,j,k,l)}$$

g(i,j) - результат применения фильтра в точке i,j f(k,l) - значение исходного изображения в точке k,l w(i,j,k,l) - вес, с которым учитывается значение f(k,l)

$$d(i, j, k, l) = \exp\left(-\frac{(i-k)^2 + (j-l)^2}{2\sigma_d^2}\right)$$

$$r(i, j, k, l) = \exp\left(-\frac{\|f(i, j) - f(k, l)\|^2}{2\sigma_r^2}\right)$$

d - фактор расстояния от точки i,j до k,l r - "похожесть" значений исходного изображения в точке i,j и k,l sigma - параметры фильтра

$$g(i,j) = \frac{\sum_{k,l} f(k,l) w(i,j,k,l)}{\sum_{k,l} w(i,j,k,l)}$$

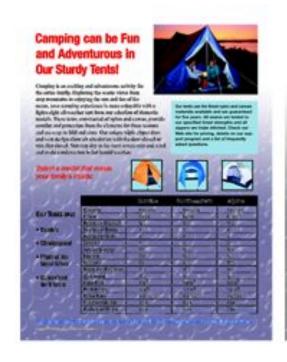
$$w(i, j, k, l) = \exp\left(-\frac{(i - k)^2 + (j - l)^2}{2\sigma_d^2} - \frac{\|f(i, j) - f(k, l)\|^2}{2\sigma_r^2}\right)$$

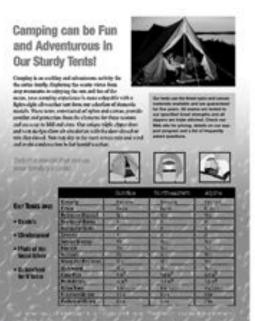
w - учитывает как расстояние между точками (i,j) и (k,l), так и "похожесть" значений исходного изображения в точках (i,j) и (k,l)

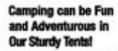
изображений

1.5 Другие способы обработки изображений

Бинаризация изображения







Complete in an excellent, and informations or inter the float author facility playing the results in their float and an experiment of engineering the same and have of the same, you consider a group for same and have of the same, you consider a group for same interest of reference and in a same and a same and a same an experiment of the same and a same a same a same and a same a s



Select a model that means your family's needs:







		Boroke	Pacchessiners	#0/Max
	Sande	fymm	1,man	42000
Streets acres	Tolera	Todas.	Refer .	Sweet
	Bellette Boats	- No.	The .	-
rettle .	Autor o'Dean			
	Borbe o'Bob			
of arrest	Service .			-
	Interior Bronage	No.	-	The .
ado at the	Model	-	The .	No.
and State or	Partition	No.	- 14	***
	(Personal Provision)	94	74	-
andres.	Waterprint	No.		34
1 but	Page That	100	160	40.0
	Peak Hope	4.00	17:0	1810
	Sides View	Labelia	8-67mm	S-militaries
	Millerian Weight	114	\$14.	13a
	The second second			

And recently, your hondered in our products will be on insertment in your family's enjoyment, manufacture or products one.

Бинаризация изображения

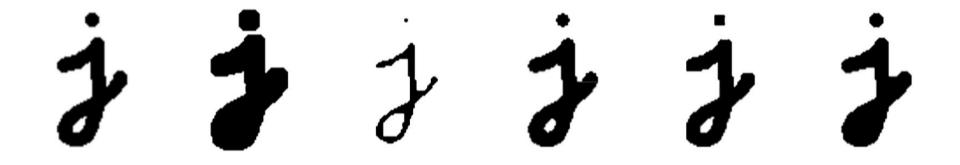
$$\theta(f,t) = \begin{cases} 1 & \text{if } f \ge t, \\ 0 & \text{else,} \end{cases}$$

theta - оператор бинаризации f - исходное изображение t - значение порога

Морфологические преобразования

- применяются к бинаризованным изображениям
- изменяют форму объекта бинаризованного изображения
- морфологическое преобразование позволяет убрать шум после бинаризации изображения

Морфологические преобразования

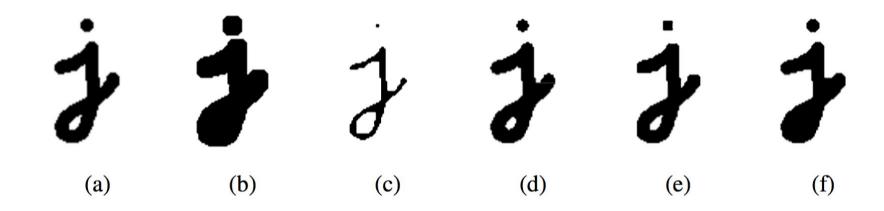


Морфологические преобразования

$$c = f \otimes s$$

- f исходное бинаризованное изображение
- s оператор морфологического преобразования, как правило, box filter размера 3x3
- с результат свертки бинаризованного изображения и оператора

Морфологические преобразования

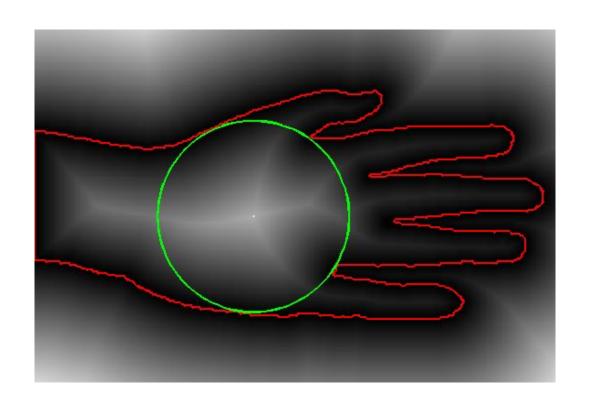


- а) исходное изображение
- b) dilate(f, s) = θ (c, 1)
- c) erode(f, s) = θ (c, S)
- d) maj(f, s) = θ (c, S/2)
- e) open(f, s) = dilate(erode(f, s), s)
- f) close(f, s) = erode(dilate(f, s), s)

Distance Transform

- применяются к бинаризованным изображениям
- для каждой закрашенной точки изображения вычисляется расстояние до границы объекта
- применяется в задачах склейки изображений (stitching)

Distance Transform



Distance transform

$$d_1(k, l) = |k| + |l|$$
 $d_2(k, l) = \sqrt{k^2 + l^2}$

$$D(i,j) = \min_{k,l:b(k,l)=0} d(i-k,j-l)$$

d(k,l) - мера расстояния

k,l - расстояние до границы объекта по координатам x и у соответственно D(i,j) - результат применения операции distance transform в точке (i,j)

- изображения в цифровом виде представляются в виде матриц
- каждый пиксель матрицы цветного изображения содержит несколько значения
- значения пикселя зависят от пространства цветов RGB, HSV, HSL

- Сжатие изображений может быть как с потерями в качестве, так и без потерь
- В случае сжатия с потерями размер цветного изображения может быть уменьшен в 10 20 раз

- фильтрация изображений осуществляется с помощью сверточной операции
- фильтр Гаусса усредняет значение пикселя и размывает изображение
- оператор Лапласа вычисляет производную и выделяет грани на изображении
- медианный фильтр позволяет убрать шум на изображении

- если фильтр обладает свойством сепарабельности, то время вычисления свертки можно сократить с K² до 2K
- фильтры бывают как линейные, так и нелинейные
- примеры нелинейных фильтров: медианный фильтр и билатеральный фильтр

- бинаризация изображений осуществляется сравнением значения в точке с заданным порогом
- для бинаризованных изображений доступны морфологические преобразования и преобразование distance transform

Полезные материалы

- <u>Digital Image Processing</u>
- Computer Vision: Algorithms and Applications (Chapter 2 and 3)
- Frequently Asked Questions about Color
- HSL and HSV
- Image File Formats
- Miscellaneous Image Transformations