

Retoque fotográfico mediante reconstrucciones geométricas

Ariel Nowik, Joaquin Mestanza, Rocio Parra, Martina Máspero, Marcelo Regueira
22.05 - Análisis de Señales y Sistemas Digitales - Grupo 1

ITBA: Instituto tecnológico de Buenos Aires
Ciudad de Buenos Aires, Argentina

Resumen—En este trabajo se estudiaron diversos métodos de retoque de imágenes para eliminar elementos no deseados presentes en diversas fuentes. Finalmente se procedió a realizar una implementación en función de las técnicas analizadas seguida de un análisis de sus ventajas y desventajas.

I. INTRODUCCIÓN

El problema elemental a resolver consiste en la eliminación de un objeto no deseado en una imagen. Naturalmente no es posible “adivinar” lo que se encuentre por detrás, ya que requiere información adicional, la cual en principio no es accesible, solo se dispone de la imagen. Por lo tanto la idea es, de algún modo asimilar la zona de la imagen a reemplazar con el resto de la misma. En lo que continua de este trabajo describiremos con un mayor detalle diversos métodos para llevar a cabo este proceso.

II. LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

En primera instancia, se realizó una investigación acerca del estado del arte de este problema que se busca resolver. Este tema es extensivamente explicado en *Image inpainting: Overview and recent advances* por Christine Guillemot y Olivier Le Meur [?].

II-A. Definición del problema de inpainting

En primer lugar se procede a definir matemáticamente el problema que en este trabajo se aspira a resolver.

Una imagen I puede definirse de la siguiente manera

$$I(\vec{x}) : R^n \rightarrow R^m \quad (1)$$

Donde I es una función que mapea un pixel $\vec{x} = (x, y)$ a un color R^m . Como la imagen es bidimensional, $n = 2$, y utilizando un esquema RGB se tiene $m = 3$.

En el problema de inpainting se entiende que la imagen I fue degradada por un operador M , lo cual genera una imagen nueva F que tiene la imagen con algunos píxeles cambiados (que pertenecen a una región U conocida). Se suele escribir entonces:

$$F = M(I) \quad (2)$$

Lo que se busca en principio es reconstruir la imagen original I a partir de F conociendo M (qué píxeles fueron removidos y se quieren reconstruir). Este problema en el sentido estricto no tiene solución, se suele decir entonces

que no es un problema bien definido con una única solución. Entonces el objetivo es lograr una aproximación de I (llamémosla I') que logre ser lo más parecida posible a I .

Otra consecuencia de este mal condicionamiento del problema es cómo definir el éxito a partir de I' y de F . Dado que se desconoce la imagen original I , que sería el resultado ideal, no existe una métrica cuantitativa que determine la calidad de una reconstrucción dada, y por lo tanto se debe recurrir a evaluaciones subjetivas. En general, lo que se espera como resultado es una imagen que parezca físicamente plausible, y que parezca natural al ojo humano.

II-B. Primeras ideas

Existen una gran cantidad de técnicas para afrontar el problema.

II-C. Métodos basados en difusión

II-D. Métodos basados en ejemplares

Una segunda categoría de métodos para resolver el problema de inpainting se basa en asumir que la imagen I posee ciertas probabilidades de estacionariedad y auto similaridad entre sus distintas regiones. Asumiendo que esto es cierto, se procede a rellenar la parte de la imagen que falta a partir del uso de ejemplares, o parches, de la región que se tiene.

Estos métodos, entonces, tienen a grandes rasgos dos criterios a desarrollar:

- cómo elegir por qué sección del contorno se comienza a rellenar, o qué región debe rellenarse a continuación
- cómo elegir el parche con el cual se rellenará dicha región

Un enfoque por fuerza bruta de estos problemas puede resultar excesivamente costoso en tiempo, ya que implicaría potencialmente comparar una región de la imagen con todas las demás. Por lo tanto, existen diversos criterios que pueden tomarse en este sentido.

Uno de ellos es desarrollado por Barnes, Shechtman, Finkelstein y Goldman, quienes desarrollaron un algoritmo con el nombre de PatchMatch [?]. El mismo hace uso de la asunción de ciertas propiedades de coherencia en la imagen para reducir el número de comparaciones que debe hacerse, sin perder la efectividad del algoritmo.

Una vez elegido un lugar donde se quiere rellenar, PatchMatch comienza comparando con algunas regiones aleatorias

de la imagen original, y a partir del resultado más satisfactorio que obtiene hace dos suposiciones:

- si se tiene un buen match para una región que se quiere rellenar, es probable que, si existe un parche que es un match aún mejor, se encuentre cerca del bueno (es decir, se asume que estamos en la zona correcta de la imagen, y sólo debemos terminar de acercarnos al match óptimo)
- si un parche es un buen match para una cierta región a rellenar, es probable que también sea un buen match para regiones cercanas

De esta manera, según los autores del algoritmo, se logra obtener muy buenos resultados con menos comparaciones. La limitación que tiene este algoritmo es que no puede dejarse de introducir comparaciones random incluso habiendo encontrado un “buen” match, puesto que se corre el riesgo de quedarse en un mínimo local, que no sea el mínimo global.

II-E. Métodos híbridos

III. LINEAS DE INVESTIGACIÓN ESCOGIDA

Se optó por la linea de investigación de Criminisi ya que se concluyó que su algoritmo tiene un potencial mayor para funcionar en un numero de escenarios mayor que otros métodos por ejemplo basados en frecuencia. Existieron dos papers los cuales fueron los más influyentes en este tipo de procesamientos, los cuales fueron

IV. DESCRIPCIÓN EN PROFUNDIDAD DEL MÉTODO ELEGIDO - ETAPAS

IV-A. etapa 1

IV-B. etapa 2

IV-C. etapa 3

V. PRIMERA IMPLEMENTACIÓN

V-A. Resultados - análisis de efectividad

VI. MEJORA A - ETAPA TAL

VI-A. Resultados - análisis de efectividad

VII. MEJORA B - ETAPA TAL

VII-A. Resultados - análisis de efectividad

VIII. DESARROLLO EN DISTINTAS INFRAESTRUCTURAS

VIII-A. Implementación en pc

VIII-B. Implementación app de Android

IX. CONCLUSIONES

X. OBJETIVOS FUTUROS

REFERENCIAS

- [1] A. Criminisi, P. Perez, and K. Toyama, “Region filling and object removal by exemplar-based image inpainting,” IEEE T. Image Process., vol. 13, no. 9, pp. 1200–1212, Sep. 2004.
- [2] Pierre Buyssens, Maxime Daisy, David Tschumperlé, Olivier Lézoray. Exemplar-based Inpainting: Technical Review and new Heuristics for better Geometric Reconstructions. IEEE Transactions on Image Processing, Institute of Electrical and Electronics Engineers, 2015, 24 (6), pp.1809 - 1824. [ff10.1109/TIP.2015.2411437](https://doi.org/10.1109/TIP.2015.2411437)[ff](https://doi.org/10.1109/TIP.2015.2411437). [ffhal-01147620f](https://doi.org/10.1109/TIP.2015.2411437)
- [3] Guillemot, Christine & Le Meur, Olivier. (2014). Image Inpainting : Overview and Recent Advances. Signal Processing Magazine, IEEE. 31. 127-144. [10.1109/MSP.2013.2273004](https://doi.org/10.1109/MSP.2013.2273004).

- [4] C. Barnes, E. Shechtman, A. Finkelstein, and D. B. Goldman, “Patch-match: randomized correspondence algorithm for structural image editing,” ACM Trans. Graph., vol. 28, no. 3, pp. 24:1–24:11, July 2009.