

# Aula 03 – Fundamentos da imagem digital II

Prof. João Fernando Mari

<u>joaofmari.github.io</u>

joaof.mari@ufv.br

### Roteiro

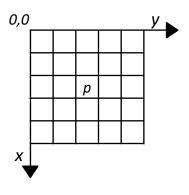


- Relacionamento básico entre pixels
  - Vizinhança entre pixels
  - Adjacência
  - Caminho (ou curva) digital
  - Regiões conectadas e componentes conectados
  - Fundo e objetos de uma imagem
  - Borda contorno, ou fronteira
- Operações lógicas e aritméticas entre imagens
  - Operações aritméticas
  - Operações lógicas
- Medidas de distância

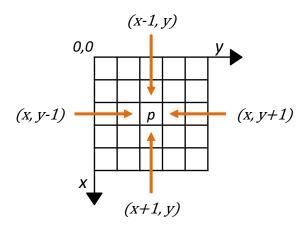


# RELACIONAMENTO BÁSICO ENTRE PIXELS



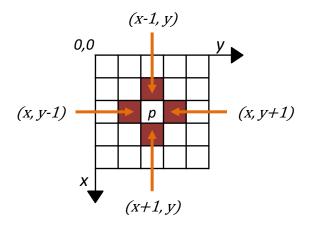








$$(x+1, y), (x-1, y), (x, y+1), (x, y-1)$$

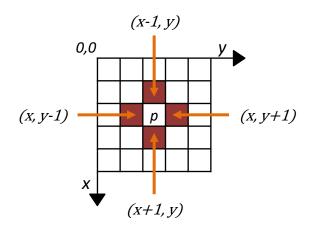


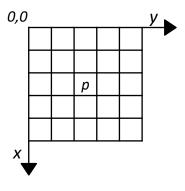


Vizinhança-4 de p,  $N_4(p)$ :

$$(x+1, y), (x-1, y), (x, y+1), (x, y-1)$$

Vizinhança-diagonal de p,  $N_D(p)$ :



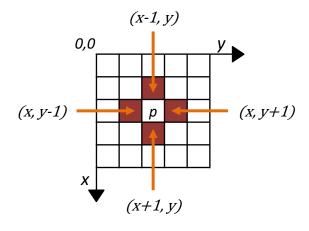


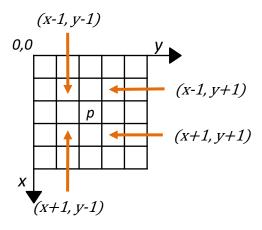


Vizinhança-4 de p,  $N_4(p)$ :

$$(x+1, y), (x-1, y), (x, y+1), (x, y-1)$$

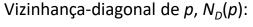
Vizinhança-diagonal de p,  $N_D(p)$ :

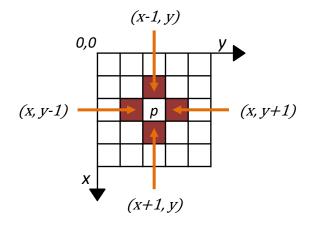


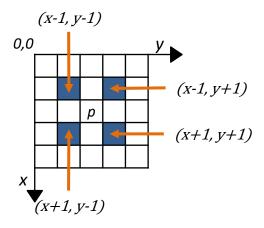




$$(x+1, y), (x-1, y), (x, y+1), (x, y-1)$$



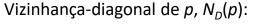


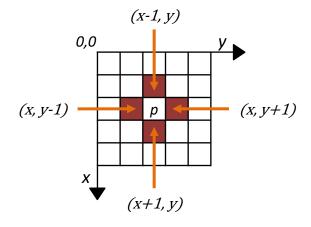


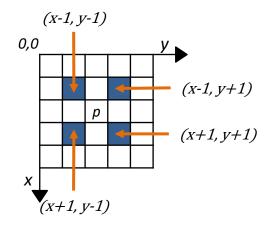


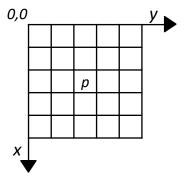
Vizinhança-4 de p,  $N_4(p)$ :

$$(x+1, y), (x-1, y), (x, y+1), (x, y-1)$$



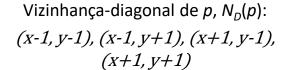


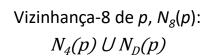


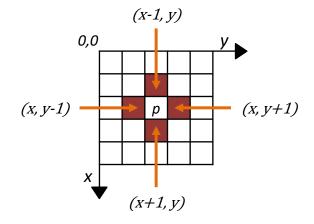


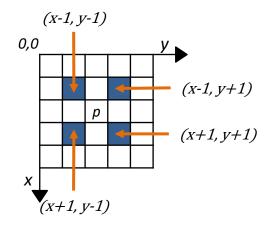


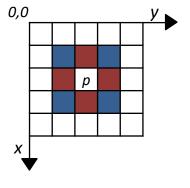
$$(x+1, y), (x-1, y), (x, y+1), (x, y-1)$$







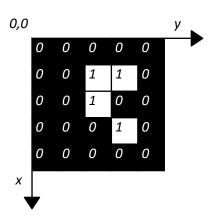






### Adjacencia-4:

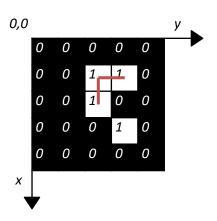
- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-4 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_4(p)$





### Adjacencia-4:

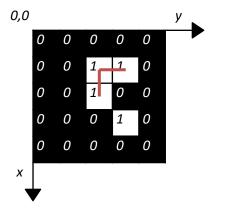
- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-4 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_4(p)$





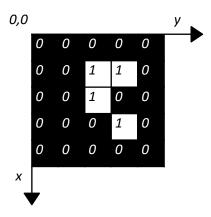
### Adjacencia-4:

- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-4 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_4(p)$



### Adjacencia-8:

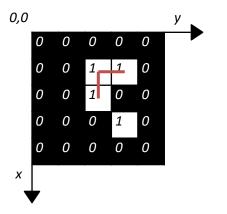
- Dois pixels p e q são adjacentes-8 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_g(p)$ .





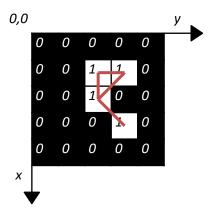
### Adjacencia-4:

- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-4 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_{\Delta}(p)$



#### Adjacencia-8:

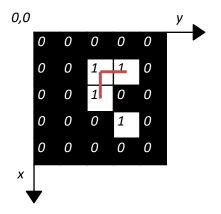
- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-8 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_g(p)$ .





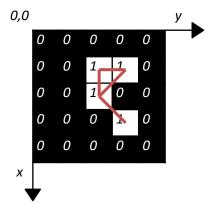
### Adjacencia-4:

- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-4 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_{\Delta}(p)$



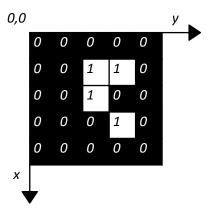
#### Adjacencia-8:

- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-8 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_8(p)$ .



#### Adjacência-m (adjacência mista):

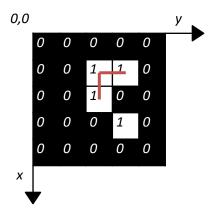
- Dois pixels p e q são adjacentes-m se:
  - q está em  $N_a(p)$  **OU**
  - q estiver em  $N_D(p)$  **E**
  - A intersecção entre  $N_4(p)$  e  $N_4(q)$  não contém nenhum pixel cujos valores pertencem a V.





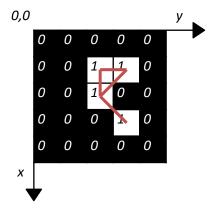
### Adjacencia-4:

- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-4 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_a(p)$



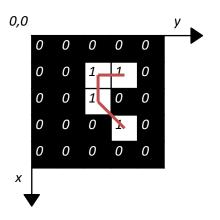
#### Adjacencia-8:

- Dois pixels *p* e *q* são adjacentes-8 se:
  - Os valores de p e q pertencem ao conjunto V e
  - O pixel q está no conjunto  $N_g(p)$ .



### Adjacência-m (adjacência mista):

- Dois pixels p e q são adjacentes-m se:
  - q está em  $N_4(p)$  **OU**
  - q estiver em  $N_D(p)$  **E** 
    - A intersecção entre  $N_4(p)$  e  $N_4(q)$ não contém nenhum pixel cujos valores pertencem a V.



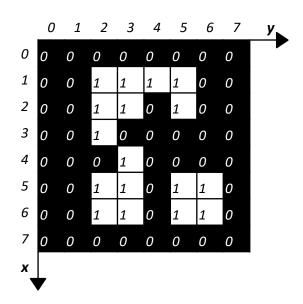


- Um caminho do pixel p com coordenadas (x, y) ao pixel q com coordenadas (s, t) é
  - uma sequencia de pixels distintos com coordenadas:
    - $(x_0, y_0), (x_1, y_1), ..., (x_n, y_n)$
  - em que:
    - $(x_0, y_0) = (x, y),$
    - $(x_n, y_n) = (s, t) e$
    - os pixels  $(x_i, y_i)$  e  $(x_{i-1}, y_{i-1})$  são adjacentes para  $1 \le i \le n$
- Se  $(x_0, y_0) = (x_n, y_n)$ , o caminho é fechado
- Dependendo do tipo de adjacência escolhida, os caminhos podem ser:
  - caminho-4
  - caminho-8
  - caminho-m



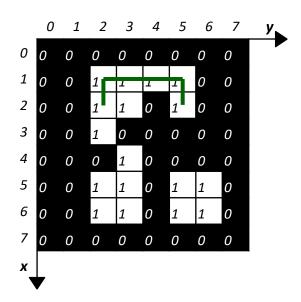
### Considerando vizinhança-4:

• Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):



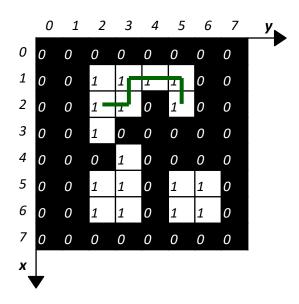


- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).



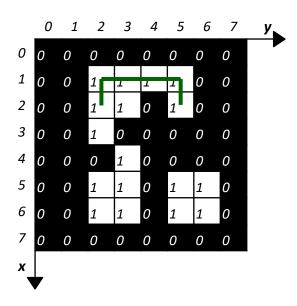


- Outro caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (2,3), (2,2).



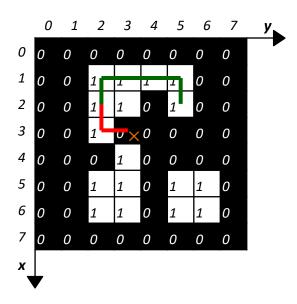


- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):



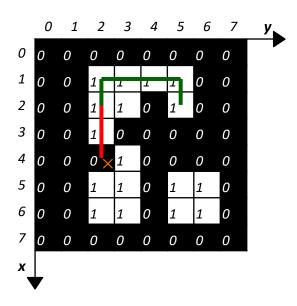


- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):



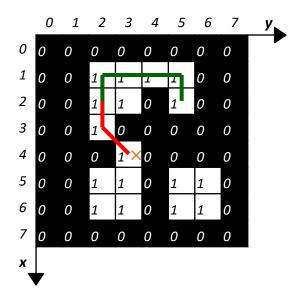


- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):





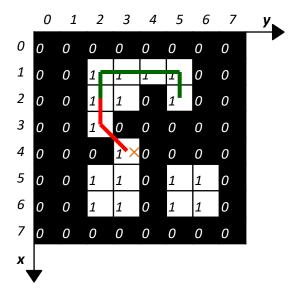
- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - Não existe um caminho!





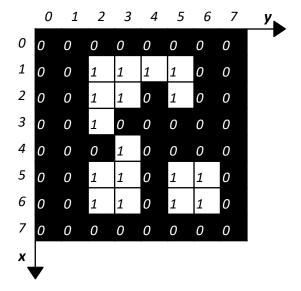
### Considerando vizinhança-4:

- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - Não existe um caminho!



#### Considerando vizinhança-8:

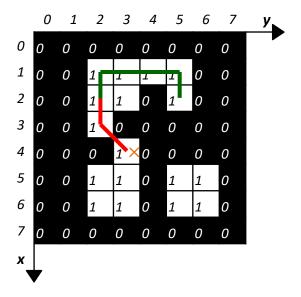
Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):



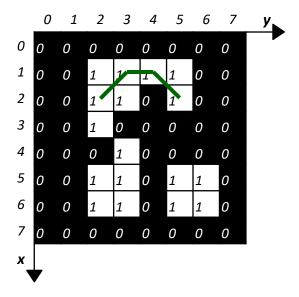


### Considerando vizinhança-4:

- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - Não existe um caminho!



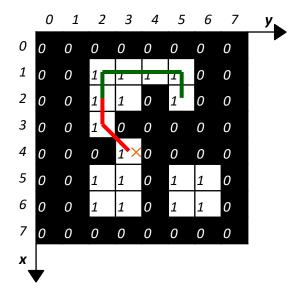
- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,4), (1,3), (2,2).



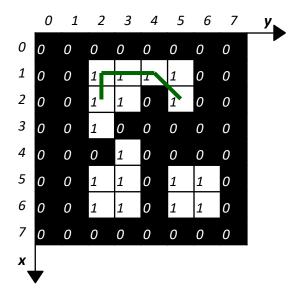


### Considerando vizinhança-4:

- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre *p* em (2,3) e *q* em (6,2):
  - Não existe um caminho!



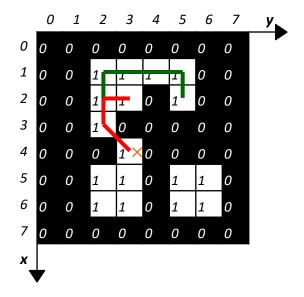
- Outro caminho entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).



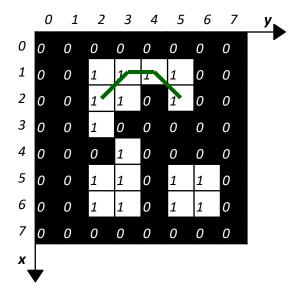


#### Considerando vizinhança-4:

- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - Não existe um caminho!



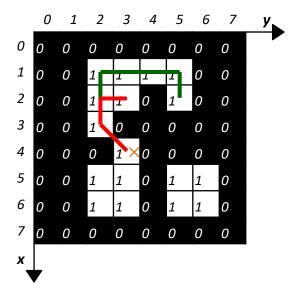
- Outro caminho entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,4), (1,3), (2,2).
- Um dos caminhos entre p em (2,3) e q em (6,2):



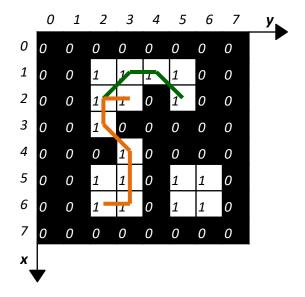


#### Considerando vizinhança-4:

- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - Não existe um caminho!



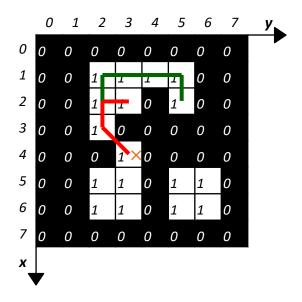
- Outro caminho entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *(2,5), (1,4), (1,3), (2,2).*
- Um dos caminhos entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - *-* (2,3), (2,2), (3,2), (4,3), (5,3), (6,3), (6,2).



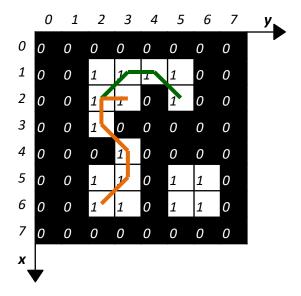


#### Considerando vizinhança-4:

- Um dos caminhos entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,5), (1,4), (1,3), (1,2), (2,2).
- Um caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - Não existe um caminho!



- Outro caminho entre p em (2,5) e q em (2,2):
  - *-* (2,5), (1,4), (1,3), (2,2).
- Outro caminho entre p em (2,3) e q em (6,2):
  - *–* (2,3), (2,2), (3,2), (4,3), (5,3), (6,2).



### Regiões conectadas e componentes conectados

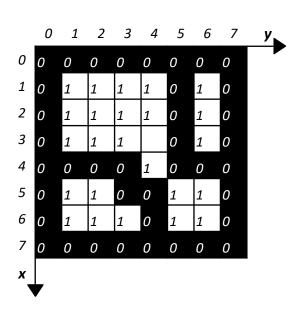


### Região conectada:

 Qualquer região R que existe pelo menos um caminho entre quaisquer pares de pixels (p, q)

### Componente conectado:

- Região conectada máxima
- Não é um subconjunto próprio de nenhuma região conectada maior



### Regiões conectadas e componentes conectados

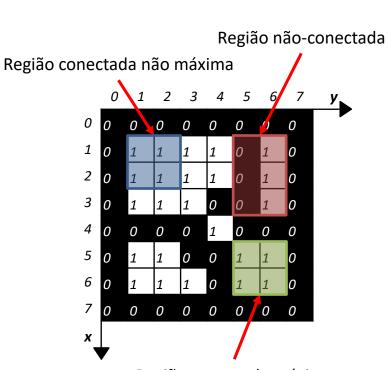


### Região conectada:

 Qualquer região R que existe pelo menos um caminho entre quaisquer pares de pixels (p, q)

### Componente conectado:

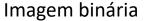
- Região conectada máxima
- Não é um subconjunto próprio de nenhuma região conectada major

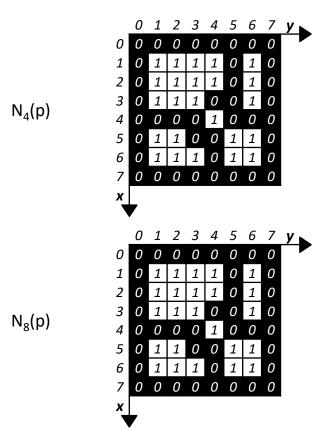


Região conectada máxima (Componente conectado)

# Componentes conectados

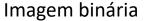


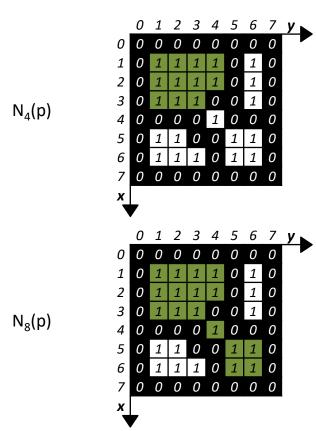




# Componentes conectados

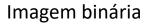


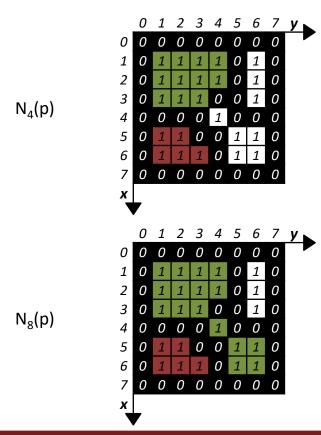




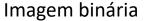
# Componentes conectados

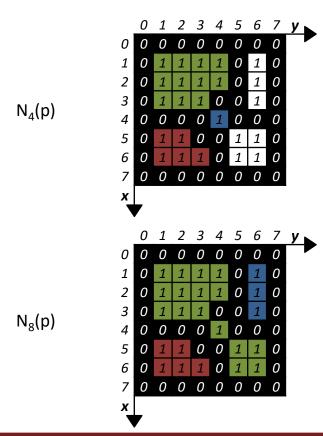




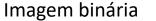


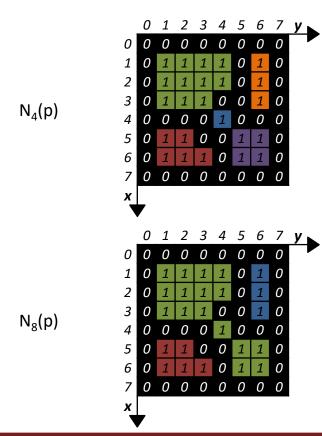




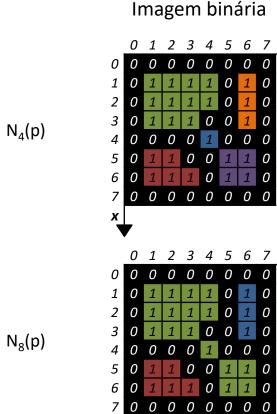






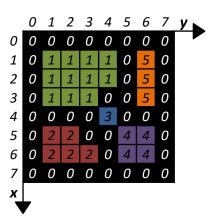




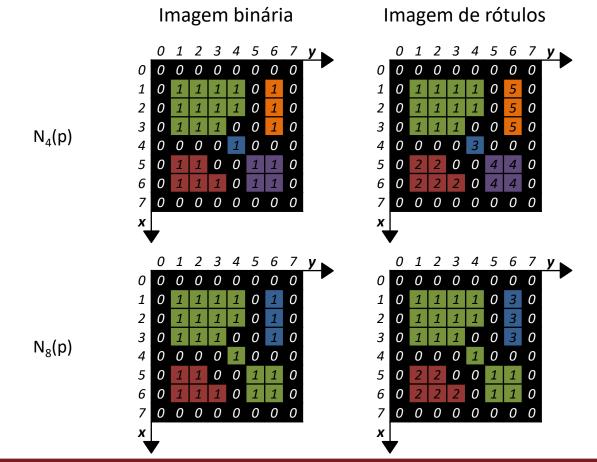


X

#### Imagem de rótulos





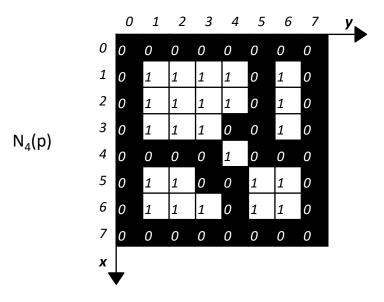


Prof. João F. Mari – joaofmari.github.io – SIN392 (2023-1)

## Fundo e objetos de uma imagem



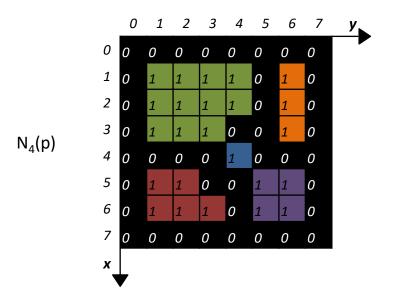
- Frente (foreground) da imagem (objetos)
  - Conjunto de todos os componentes conectados na imagem
- Fundo (*background*) da imagem
  - O complemento do conjunto dos componentes conectados



## Fundo e objetos de uma imagem

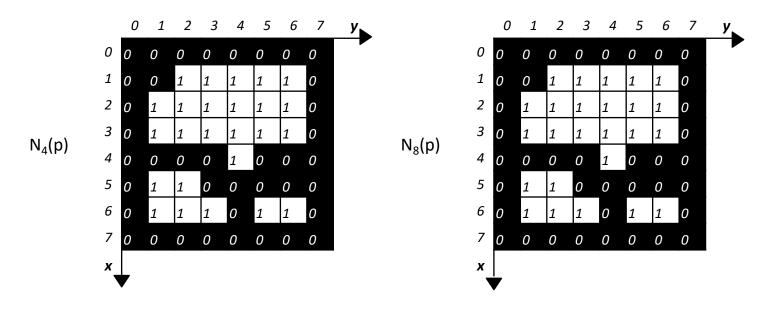


- Frente (foreground) da imagem (objetos)
  - Conjunto de todos os componentes conectados na imagem
- Fundo (background) da imagem
  - O complemento do conjunto dos componentes conectados



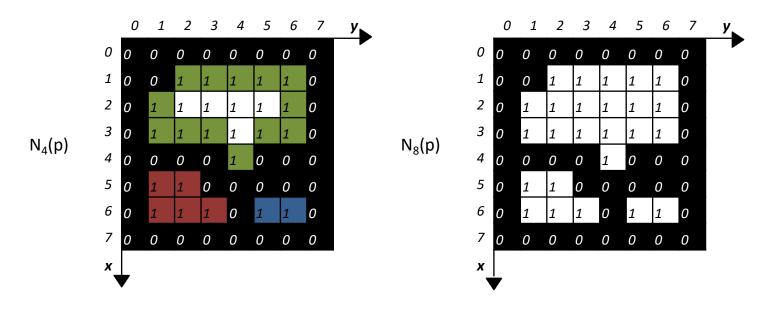


- Borda de um componente conectado C:
  - Conjunto de pontos em C que são adjacentes aos pontos do complemento de C.
  - Dependente da conectividade.
  - Borda interna.



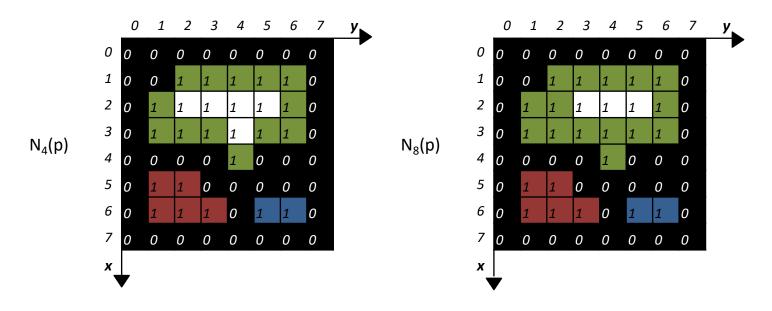


- Borda de um componente conectado C:
  - Conjunto de pontos em C que são adjacentes aos pontos do complemento de C.
  - Dependente da conectividade.
  - Borda interna.



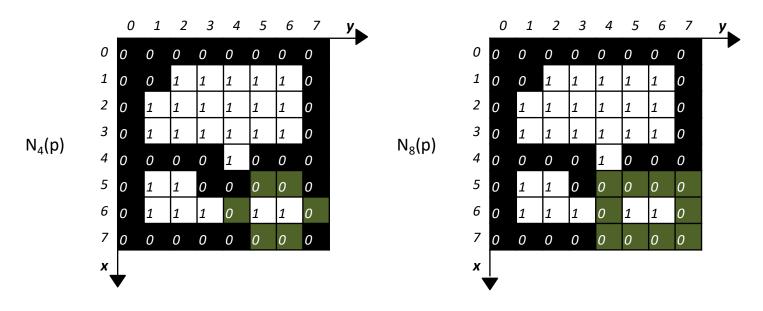


- Borda de um componente conectado C:
  - Conjunto de pontos em C que são adjacentes aos pontos do complemento de C.
  - Dependente da conectividade.
  - Borda interna.





- Borda externas de um componente conectado C:
  - Conjunto de pontos no complemento de C, C<sup>c</sup>, que são adjacentes aos pontos em C.
  - Bordas sempre formam um conjunto fechado.
    - Algoritmos seguidores de contorno.





# **OPERAÇÕES LÓGICAS E ARITMÉTICAS**



- Operações aritméticas são realizadas entre pixels correspondentes
  - SOMA

• 
$$g(x, y) = f_1(x,y) + f_2(x,y)$$

- SUBTRAÇÃO
  - $g(x, y) = f_1(x,y) f_2(x,y)$
- MULTIPLICAÇÃO
  - $g(x, y) = f_1(x,y) \times f_2(x,y)$
- DIVISÃO
  - $g(x, y) = f_1(x,y) / f_2(x,y)$

## Tipos de dados no Python (scikit-image)



dtype	de	até	Descrição
uint8	0	255	Inteiro de 8 bits sem sinal
uint16	0	65,535	Inteiro de 16 bits sem sinal
uint32	0	4,294,967,295	Inteiro de 32 bits sem sinal
float	-1.0	+1.0	Ponto flutuante de 64 bits
int8	-128	127	Inteiro de 8 bits com sinal
int16	-32,768	+32,767	Inteiro de 16 bits com sinal
int32	-2 <sup>31</sup>	2 <sup>31</sup> - 1	Inteiro de 32 bits com sinal

Função	Descrição			
img_as_float	Converte para float			
img_as_ubyte	Converte para uint8			
img_as_uint	Converte para uint16			
img_as_int	Converte para int16			

https://scikit-image.org/docs/dev/user\_guide/data\_types.html

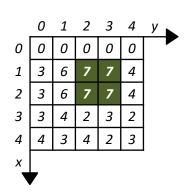


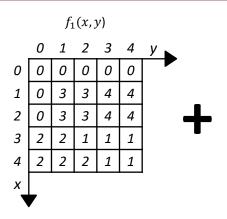
#### **SOMA**

k = 3 (número de bits)  $L = 2^k = 2^3 = 8$ Intervalo: [0, L-1] ou [0, 7]

#### Truncamento:

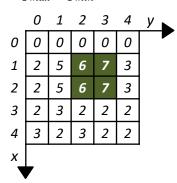
$$g'(x, y) = \min(g(x, y), L - 1)$$





#### Normalização:

$$g' = \frac{L-1}{g_{max} - g_{min}} \times (g - g_{min})$$



	0	1	2	3	4	У
0	0	0	0	0	0	
1	3	3	5	5	0	
2	3	3	5	5	0	
3	1	2	1	2	1	
4	2	1	2	1	2	

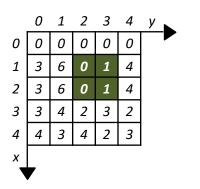
0.00 0.77 1.55 2.33 3.11 3.88 4.66 5.44 6.22

7.00

 $f_2(x, y)$ 

#### Wrap-around:

$$g(x,y) > L - 1 ? g(x,y) - L : g(x,y)$$



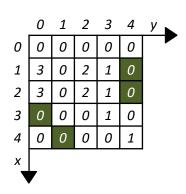


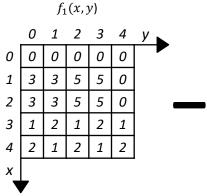
#### **SUBTRAÇÃO**

k = 3 (número de bits)  $L = 2^k = 2^3 = 8$ Intervalo: [0, L-1] ou [0, 7]

#### Truncamento:

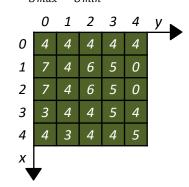
$$g'(x,y) = \max(g(x,y),0)$$



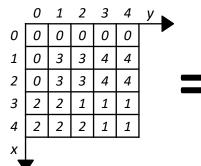


#### Normalização:

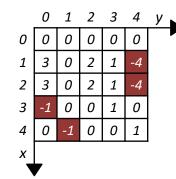
$$g' = \frac{L-1}{g_{max} - g_{min}} \times (g - g_{min})$$





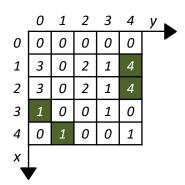


#### $g(x,y) = f_1(x,y) - f_2(x,y)$



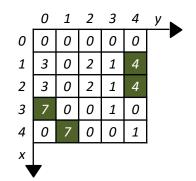
#### Valor absoluto:

$$g'(x,y) = |g(x,y)|$$



#### Wrap-around:

$$g(x,y)<0\,?L+g(x,y):\,g(x,y)$$





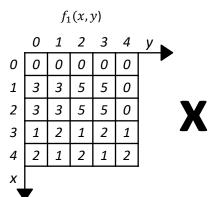
#### MULTIPLICAÇÃO

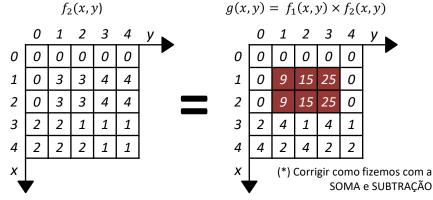
k = 3 (número de bits)  $L = 2^k = 2^3 = 8$ 

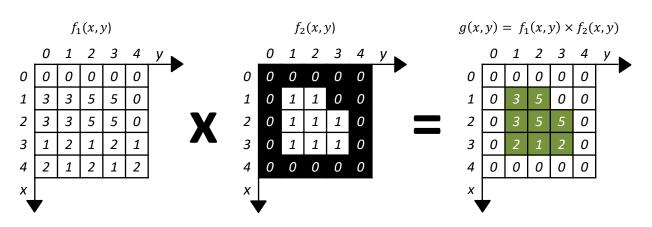
Intervalo: [0, L-1] ou [0, 7]

#### **MULTIPLICAÇÃO**

Mascaramento



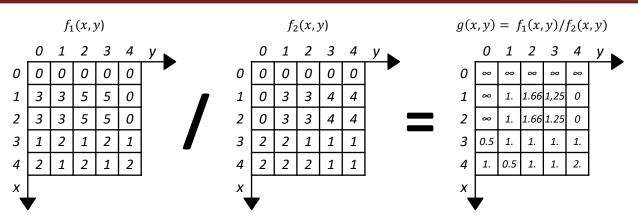






#### **DIVISÃO**

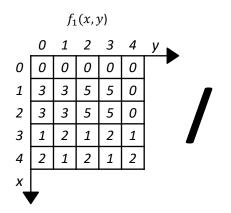
k = 3 (número de bits)  $L = 2^k = 2^3 = 8$ Intervalo: [0, L-1] ou [0, 7]

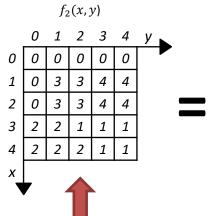


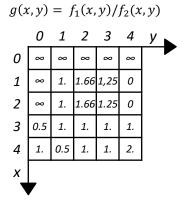


#### **DIVISÃO**

k = 3 (número de bits)  $L = 2^k = 2^3 = 8$ Intervalo: [0, L-1] ou [0, 7]







#### Divisão por zero

Converter para float Substituir o 0 (zero) pelo menor valor positivo.  $\varepsilon = \text{np.spacing}(1)$ 

72( 77 7									
	0	1	2	3	4	у			
0	ε	ω	ω	ε	ω				
1	ε	3.	3.	4.	4.				
2	ε	3.	3.	4.	4.				
3	2.	2.	1.	1.	1.				
4	2.	2.	2.	1.	1.				
Х						•			
1	7								

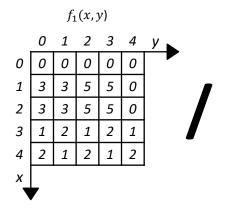
 $f_2(x,y)'$ 

Chityala, R; Pudipeddi, P. Image Processing and Acquisition using Python. CRC Press, 2014.

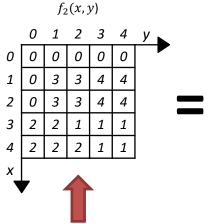


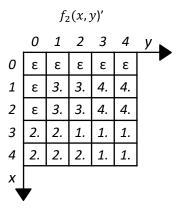
#### **DIVISÃO**

k = 3 (número de bits)  $L = 2^k = 2^3 = 8$ Intervalo: [0, L-1] ou [0, 7]

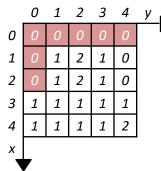


Converter o resultado para inteiro (arredondar ou truncar). Tratar valores.





$g(x,y) = f_1(x,y)/f_2(x,y)$							
	0	1	2	3	4	у	
0	8	8	8	8	8		
1	8	1.	1.66	1,25	0		
2	8	1.	1.66	1.25	0		
3	0.5	1.	1.	1.	1.		
4	1.	0.5	1.	1.	2.		
Х							
•							
$g(x,y)' = f_1(x,y)/f_2(x,y)$							
	0	1	2	3	4	у	
0	0	0	0	0	0		



Chityala, R; Pudipeddi, P. Image Processing and Acquisition using Python. CRC Press, 2014.

Divisão por zero

Substituir o 0 (zero) por um

valor positivo muito pequeno.

Converter para float

 $\varepsilon = np.spacing(1)$ 

## Operações lógicas

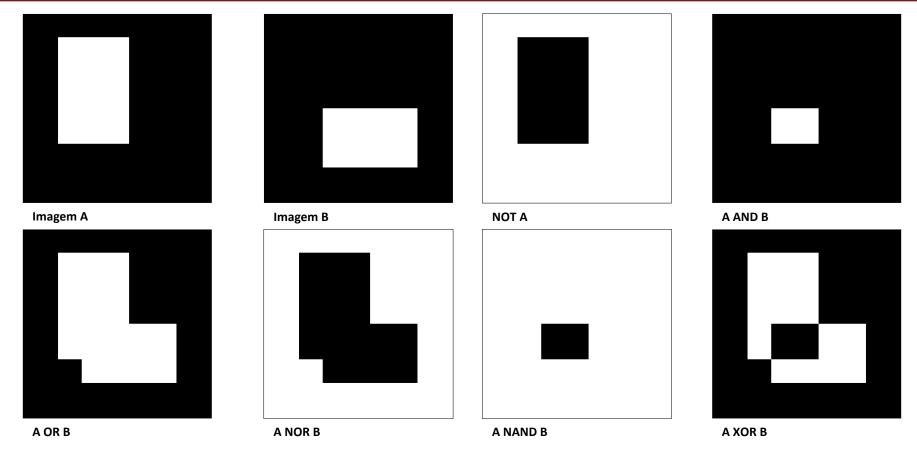


- Operações logicas ocorrem entre imagens binárias
  - Pixels ==  $0 \rightarrow$  False
  - Pixel ==  $1 \rightarrow$  True

Α	В	NOT A	A AND B	A OR B	A NAND B	A NOR B	A XOR B
0	0	1	0	0	1	0	0
0	1	1	0	1	1	0	1
1	0	0	0	1	1	0	1
1	1	0	1	1	0	1	0

## Operações lógicas



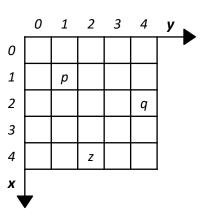




## MEDIDAS DE DISTÂNCIA



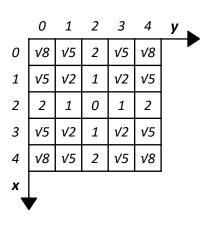
- Considere três pixels e suas respectivas coordenadas
  - p em (x, y), q em (s, t) e z em (v, w)
- D é uma função ou medida de distância
  - $D(p, q) \ge 0$ 
    - D(p, q) = 0 se p = q
  - D(p, q) = D(q, p)
  - $D(p, z) \le D(p, q) + D(q, z)$
- Algumas medidas de distância:
  - Distância Euclidiana
  - Distância city block
  - Distância chessboard





• A distância Euclidiana entre os pixels p em (x, y) e q em (s, t)

- 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(x-s)^2 + (y-t)^2}$$





A distância Euclidiana entre os pixels p em (x, y) e q em (s, t)

- 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(x-s)^2 + (y-t)^2}$$

- Para p com coordenadas (2,2) e:
  - $-q_1$  com coordenadas (1,2):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(2-1)^2 + (2-2)^2}$$

• 
$$D_{\rho}(p,q) = \sqrt{1^2 + 0^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{1} = 1$$

 $-q_2$  com coordenadas (1,1):

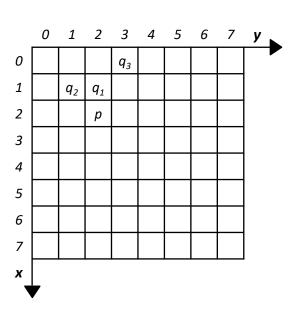
• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(2-1)^2 + (2-1)^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{1^2 + 1^2} = \sqrt{2}$$

 $-q_3$  com coordenadas (0,3):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(2-0)^2 + (2-3)^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{2^2 + (-1)^2} = \sqrt{5}$$





• A distância Euclidiana entre os pixels p em (x, y) e q em (s, t)

- 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(x-s)^2 + (y-t)^2}$$

- Para p com coordenadas (2, 2) e:
  - $-q_1$  com coordenadas (1, 2):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(2-1)^2 + (2-2)^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{1^2 + 0^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{1} = 1$$

 $-q_2$  com coordenadas (1, 1):

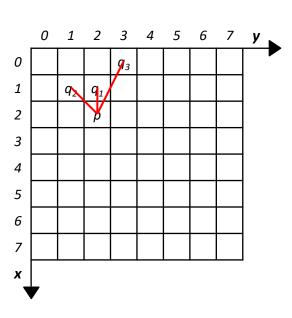
• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(2-1)^2 + (2-1)^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{1^2 + 1^2} = \sqrt{2}$$

 $-q_3$  com coordenadas (0, 3):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(2-0)^2 + (2-3)^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{2^2 + (-1)^2} = \sqrt{5}$$





• A distância Euclidiana entre os pixels p em (x, y) e q em (s, t)

- 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(x-s)^2 + (y-t)^2}$$

- Para *p* com coordenadas *(4, 3)* e:
  - $-q_1$  com coordenadas (2, 2):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(4-2)^2 + (3-2)^2}$$

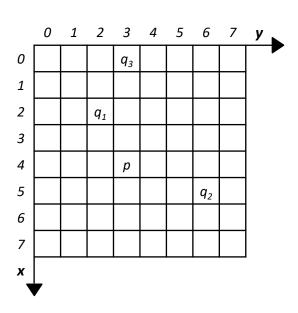
• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{2^2 + 1^2} = \sqrt{5}$$

 $-q_2$  com coordenadas (5, 6):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(4-5)^2 + (3-6)^2}$$

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(-1)^2 + (-3)^2} = \sqrt{1+9} = \sqrt{10}$$

- $-q_3$  com coordenadas (0, 3):
  - $D_e(p,q) = \sqrt{(4-0)^2 + (3-3)^2}$
  - $D_e(p,q) = \sqrt{4^2 + 0^2} = \sqrt{16} = 4$





• A distância Euclidiana entre os pixels p em (x, y) e q em (s, t)

$$- D_e(p,q) = \sqrt{(x-s)^2 + (y-t)^2}$$

- Para *p* com coordenadas *(4, 3)* e:
  - $-q_1$  com coordenadas (2, 2):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(4-2)^2 + (3-2)^2}$$

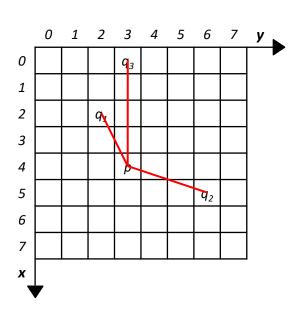
• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{2^2 + 1^2} = \sqrt{5}$$

 $-q_2$  com coordenadas (5, 6):

• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(4-5)^2 + (3-6)^2}$$

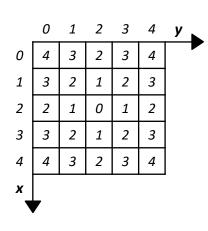
• 
$$D_e(p,q) = \sqrt{(-1)^2 + (-3)^2} = \sqrt{1+9} = \sqrt{10}$$

- $-q_3$  com coordenadas (0, 3):
  - $D_e(p,q) = \sqrt{(4-0)^2 + (3-3)^2}$
  - $D_e(p,q) = \sqrt{4^2 + 0^2} = \sqrt{16} = 4$





- Distância city block entre p em (x, y) e q em (s, t)
  - $D_4(p, q) = |x s| + |y t|$





- Distância *city block* entre *p* em (*x*, *y*) e *q* em (*s*, *t*)
  - $D_4(p, q) = |x s| + |y t|$
- Para *p* com coordenadas *(4, 3)* e:
  - $-q_1$  com coordenadas (2, 2):

• 
$$D_4(p,q) = |4-2| + |3-2|$$

• 
$$D_4(p,q) = 2 + 1 = 3$$

 $-q_2$  com coordenadas (5, 6):

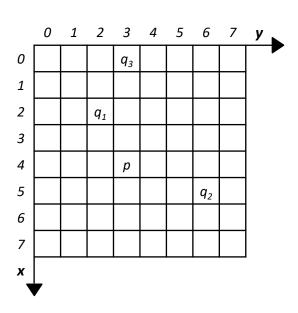
• 
$$D_4(p,q) = |4-5| + |3-6|$$

• 
$$D_4(p,q) = 1 + 3 = 4$$

 $-q_3$  com coordenadas (0, 3):

• 
$$D_4(p,q) = |4-0| + |3-3|$$

• 
$$D_4(p,q) = 4 + 0 = 4$$





- Distância city block entre p em (x, y) e q em (s, t)
  - $D_4(p, q) = |x s| + |y t|$
- Para *p* com coordenadas *(4, 3)* e:
  - $-q_1$  com coordenadas (2, 2):

• 
$$D_4(p,q) = |4-2| + |3-2|$$

• 
$$D_4(p,q) = 2 + 1 = 3$$

 $-q_2$  com coordenadas (5, 6):

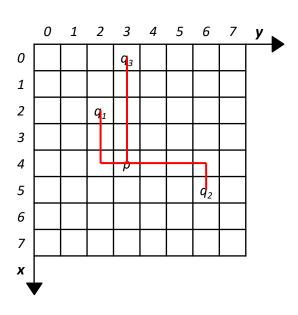
• 
$$D_4(p,q) = |4-5| + |3-6|$$

• 
$$D_4(p,q) = 1 + 3 = 4$$

 $-q_3$  com coordenadas (0, 3):

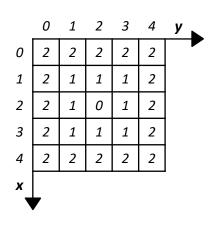
• 
$$D_4(p,q) = |4-0| + |3-3|$$

• 
$$D_4(p,q) = 4 + 0 = 4$$





- Distância *chessboard* entre *p* em (*x*, *y*) e *q* em (*s*, *t*)
  - $D_8(p, q) = max(|x-s|, |y-t|)$





- Distância *chessboard* entre *p* em (*x*, *y*) e *q* em (*s*, *t*)
  - $D_8(p, q) = max(|x-s|, |y-t|)$
- Para p com coordenadas (4, 3) e:
  - $-q_1$  com coordenadas (2, 1):

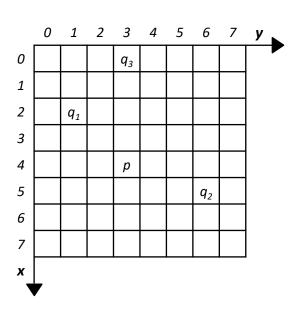
• 
$$D_8(p,q) = \max(|4-2|,|3-1|)$$

• 
$$D_8(p,q) = \max(2,2) = 2$$

 $-q_2$  com coordenadas (5, 6):

• 
$$D_8(p,q) = \max(|4-5|,|3-6|)$$

- $D_8(p,q) = \max(1,3) = 3$
- $-q_3$  com coordenadas (0, 3):
  - $D_8(p,q) = \max(|4-0|,|3-3|)$
  - $D_8(p,q) = \max(4,0) = 4$





- Distância *chessboard* entre *p* em (*x*, *y*) e *q* em (*s*, *t*)
  - $D_8(p, q) = max(|x-s|, |y-t|)$
- Para p com coordenadas (4, 3) e:
  - $-q_1$  com coordenadas (2, 1):

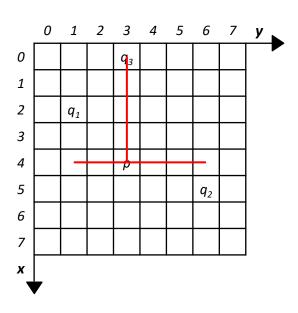
• 
$$D_8(p,q) = \max(|4-2|,|3-1|)$$

• 
$$D_8(p,q) = \max(2,2) = 2$$

 $-q_2$  com coordenadas (5, 6):

• 
$$D_8(p,q) = \max(|4-5|,|3-6|)$$

- $D_8(p,q) = \max(1,3) = 3$
- $-q_3$  com coordenadas (0, 3):
  - $D_8(p,q) = \max(|4-0|,|3-3|)$
  - $D_8(p,q) = \max(4,0) = 4$



## Bibliografia



- MARQUES FILHO, O.; VIEIRA NETO, H. Processamento digital de imagens. Brasport, 1999.
  - Disponível para download no site do autor (Exclusivo para uso pessoal)
  - http://dainf.ct.utfpr.edu.br/~hvieir/pub.html
    - Seção 2.2 pág. 25
    - Seção 2.3 pág 28 (exceto Seção 2.3.3 )
- GONZALEZ, R.C.; WOODS, R.E.; Processamento Digital de Imagens. 3ª edição. Editora Pearson, 2009.
  - Seção 2.5 pág. 44
  - Seção 2.6 pág. 46 (até 2.6.4, parar antes de Conjuntos fuzzy (pág. 54)).
- J. E. R. Queiroz, H. M. Gomes. Introdução ao Processamento Digital de Imagens. RITA. v. 13, 2006.
  - http://www.dsc.ufcg.edu.br/~hmg/disciplinas/graduacao/vc-2016.2/Rita-Tutorial-PDI.pdf
  - Seção 3

## Bibliografia complementares



- scikit-image. Image data types and what they mean.
  - https://scikit-image.org/docs/dev/user\_guide/data\_types.html
- Chityala, R; Pudipeddi, P. Image Processing and Acquisition using Python. CRC Press, 2014.



```
@misc{mari_im_proc_2023,
    author = {João Fernando Mari},
    title = {Fundamentos da imagem digital II},
    year = {2023},
    publisher = {GitHub},
    journal = {Introdução ao Processamento Digital de Imagens - UFV},
    howpublished = {\url{https://github.com/joaofmari/SIN392_Introduction-to-digital-image-processing_2023}}
}
```

## **FIM**