## Projeto 2

- Não utilizar funções prontas para implementar o principal conceito associado ao tema. Na dúvida, pergunte que funções/bibliotecas podem ser utilizadas no projeto.
- Entregáveis:
  - Código produzido
  - Um breve texto (2 ou 3 páginas) contendo:
    - Explicação do método implementado
    - Motivação do uso do método (porque usar? Em que situações ele é importante?)
    - Explicação da parte mais importante do código
- Data de entrega: 08/10
- É esperado que todos os integrantes tenham bom entendimento sobre o trabalho realizado.

- Análise experimental de complexidade da convolução espacial e por FFT
- Meça experimentalmente o tempo necessário para calcular a convolução entre um sinal 1D e um filtro 1D em dois casos:
  - Convolução espacial
  - Convolução utilizando a FFT
- Considere diferentes tamanhos para o sinal e para o filtro
- A partir de qual tamanho de sinal e de filtro a FFT passa a ser mais vantajosa?
- Faça o mesmo procedimento para imagens
- Para calcular as convoluções, utilize as funções

Convolução espacial: convolve(signal, filter, method='direct') Convolução por FFT: convolve(signal, filter, method='fft')

 Para medir o tempo, utilize o módulo time import time
current time = time.time()

- Implemente a filtragem passa-baixa e passa-alta utilizando o filtro Butterworth
- Dois parâmetros:  $D_0$  e n
- Faça uma análise exploratória (com figuras) da influência dos diferentes valores de n e  $D_0$  no resultado
- Qual um possível critério para selecionar o melhor n?

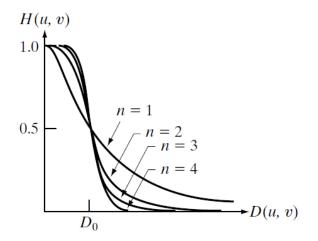
Passa-baixa

$$H(\mu, \nu) = \frac{1}{1 + \left(\frac{D(\mu, \nu)}{D_0}\right)^{2n}}$$

$$D(\mu, \nu) = \sqrt{\mu^2 + \nu^2}$$

Passa-alta

$$H(\mu, \nu) = \frac{1}{1 + \left(\frac{D_0}{D(\mu, \nu)}\right)^{2n}}$$



Localização de objeto utilizando correlação de Pearson

$$d(r,c) = \frac{\sum_{s=0}^{R-1} \sum_{t=0}^{C-1} (I_g(r+s-R/2, c+t-C/2) - \mu_{rc})(I_o(s,t) - \mu_{I_o})}{\sqrt{\sigma_{rc}^2 \sigma_{I_o}^2}}$$

Seja  $\tilde{I}_g$  a região da imagem  $I_g$  que está sob o template  $I_o$  quando este está na posição (r,c). As quantias que aparecem na equação são dadas por:

 $\mu_{rc}$ : Média dos valores de  $ilde{I}_g$ 

 $\mu_{I_o}$ : Média dos valores da imagem template  $I_o$ 

 $\sigma_{rc}$ : Desvio padrão dos valores de  $ilde{I}_g$ 

 $\sigma_{I_o}$ : Desvio padrão dos valores da imagem template  $I_o$ 

A média e desvio padrão de uma imagem I podem ser calculadas, respectivamente, pelas funções numpy.mean(I) e numpy.std(I).

Localização de objeto com variação de iluminação

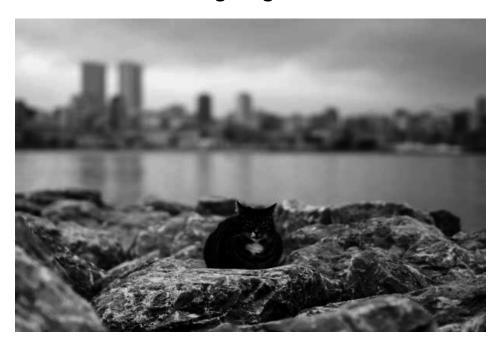
- Na técnica de localização de objeto, podemos ter uma imagem de template com iluminação diferente da cena global
- Implemente uma técnica de localização de objeto com variação de luminosidade utilizando a transformação pontual de lei de potência.
- A ideia é aplicar a localização de objeto entre a imagem global (imagem maior) e diferentes versões da imagem template  $I_o$ , cada uma gerada através da transformação de potência da imagem template com respectivo expoente  $\gamma$ :

$$I_o(\gamma) = (I_o)^{\gamma}$$

#### O procedimento é o seguinte:

- 1. Gere uma imagem de diferenças quadráticas entre a imagem global e o template transformado  $I_o(\gamma)$
- 2. Calcule a menor diferença  $D_{min}(\gamma)$
- 3. Repita 1 e 2 para diferentes valores de  $\gamma$
- 4. Calcule o valor de  $\gamma$  que leva ao menor valor de  $D_{min}(\gamma)$ . Esse é o valor ideal de  $\gamma$  para transformar o template
- 5. Retorne a posição da menor diferença quadrática encontrada para o  $\gamma$  ideal

Imagem global



Template



Transformação lei de potência



Template transformado

### Construção da pirâmide Laplaciana

• Faça um programa que constrói a pirâmide Laplaciana da forma especificada na aula 17

- Implemente a técnica de localização de objeto na pirâmide gaussiana
- O programa calcula as diferenças quadráticas entre cada nível da pirâmide e a imagem template. O resultado para cada nível é plotado.
- O programa então identifica o menor valor de diferença entre todos os níveis da pirâmide.

- 1. Análise experimental de complexidade da convolução espacial e por FFT
- 2. Filtro passa baixa e passa-alta butterworth
- 3. Localização de objeto por correlação de Pearson
- 4. Localização de objeto com variação de luminosidade
- 5. Construção da pirâmide laplaciana
- 6. Localização de objeto com variação de escala