

Tratamiento de Señales

Version 2024-I

Filtros usando Fourier en 2D

[Capítulo 4]

Dr. José Ramón Iglesias

DSP-ASIC BUILDER GROUP
Director Semillero TRIAC
Ingenieria Electronica
Universidad Popular del Cesar

- Filtro pasabajos ideal.
- Un filtro pasa-bajos ideal es aquel que deja pasar sin atenuación todas las frecuencias comprendidas en un c'irculo de radio D₀ centrado en el origen y corta todas las frecuencias que caen fuera de el. Se especifica por la función:

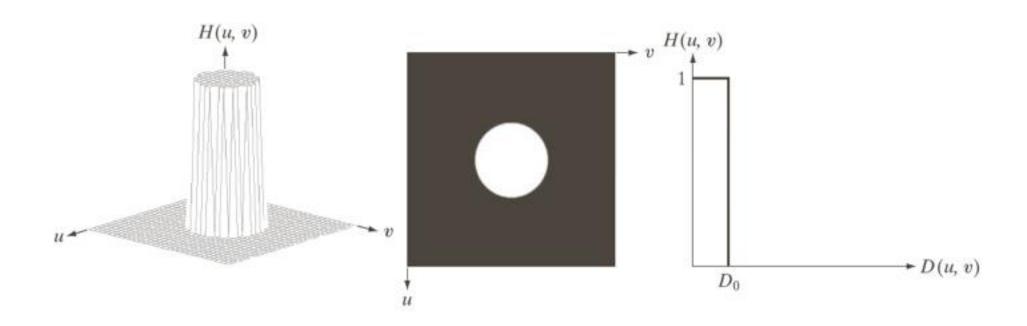
$$H(u,v) = \begin{cases} 1 & \text{si } D(u,v) \le D_0 \\ 0 & \text{si } D(u,v) > D_0 \end{cases}$$
 (95)

donde D_0 es una constante positiva, y D(u,v) es la distancia entre un punto (u,v) en el dominio de la frecuencia y el origen, esto es:

$$D(u,v) = [(u-P/2)^2 + (v-Q/2)^2]^{1/2}$$
(96)

• El punto de transición entre H(u, v) = 1 y H(u, v) = 0 recibe el nombre de frecuencia de corte.

Filtro pasabajos ideal.



- Filtro pasabajos ideal.
- Los filtros pasa-bajos se comparan en general, estudiando su comportamiento como función de la misma frecuencia de corte.
- Una forma de establecer un conjunto de frecuencias de corte estándar, es construír círculos que encierren cantidades específicas de potencia P_T .
- Estas cantidades se obtienen sumando los componentes del espectro de potencia de las imágenes padded en cada punto (u, v).

$$P_T = \sum_{u=0}^{P-1} \sum_{v=0}^{Q-1} P(u, v) \tag{97}$$

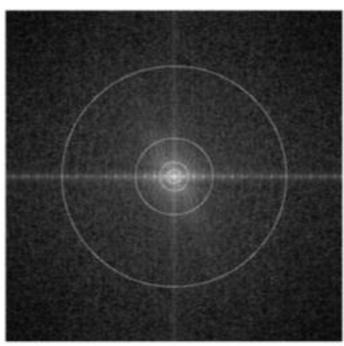
 Si la DFT ha sido centrada, un círculo de radio D₀ con origen en el centro del rectángulo de frecuencia, encierra α % de potencia, donde

$$\alpha = 100 \left[\sum_{u} \sum_{v} P(u, v) / P_T \right] \tag{98}$$

•Filtro pasabajos ideal.



Imagen de prueba de 688 x 688



Espectro de Fourier con círculos sobreimpuestos de radios 10, 30, 60,160 y 460, encerrando 87.0, 93.1, 95.7, 97.8. y 99.2 % de la potencia de la imagen

•Filtro pasabajos ideal.

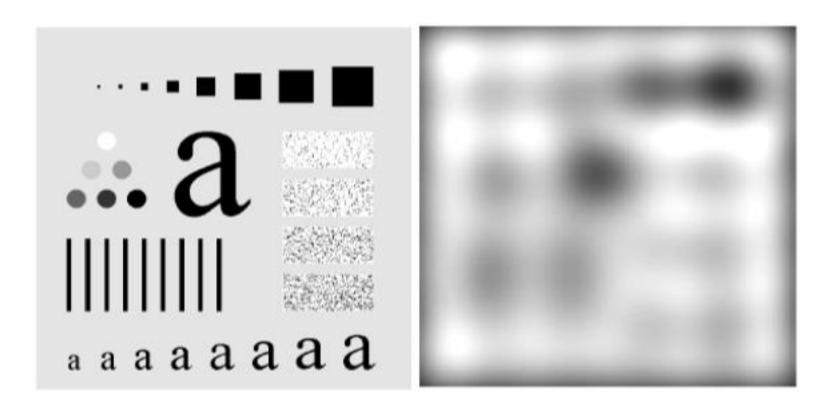


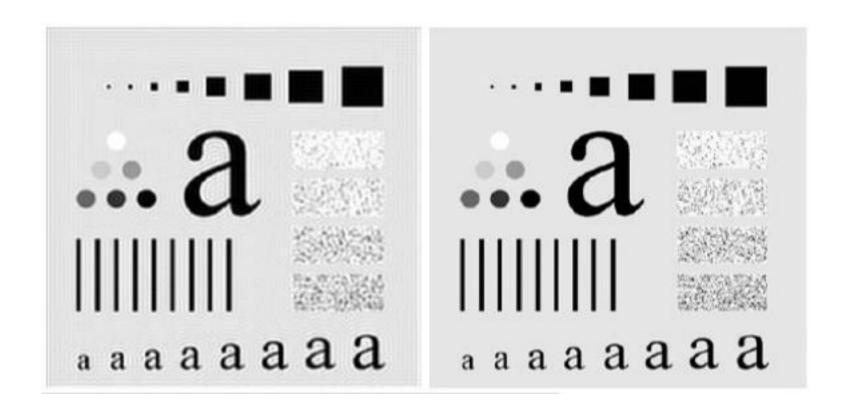
Imagen de prueba de 688 x 688

Imagen de prueba filtrada con filtro de radio 10

•Filtro pasabajos ideal.

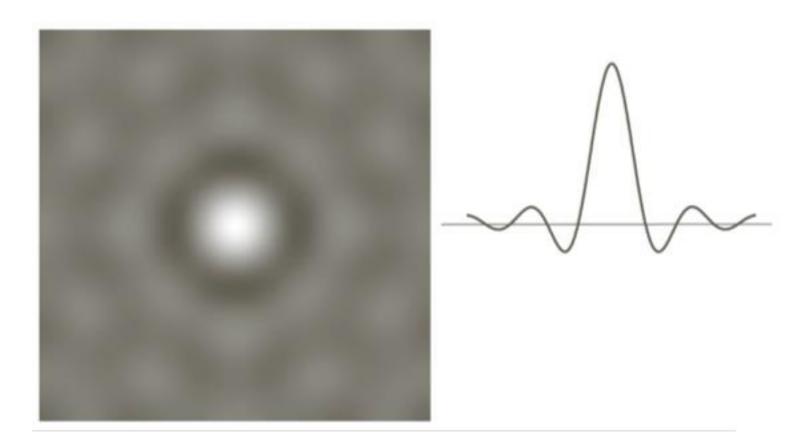


•Filtro pasabajos ideal.



Filtro pasabajos ideal

Representación en el dominio del espacio de un filtro pasabajos ideal de radio 5 y tamaño 1000 x 1000



Filtro pasabajos Butterworth

Función de transferencia:

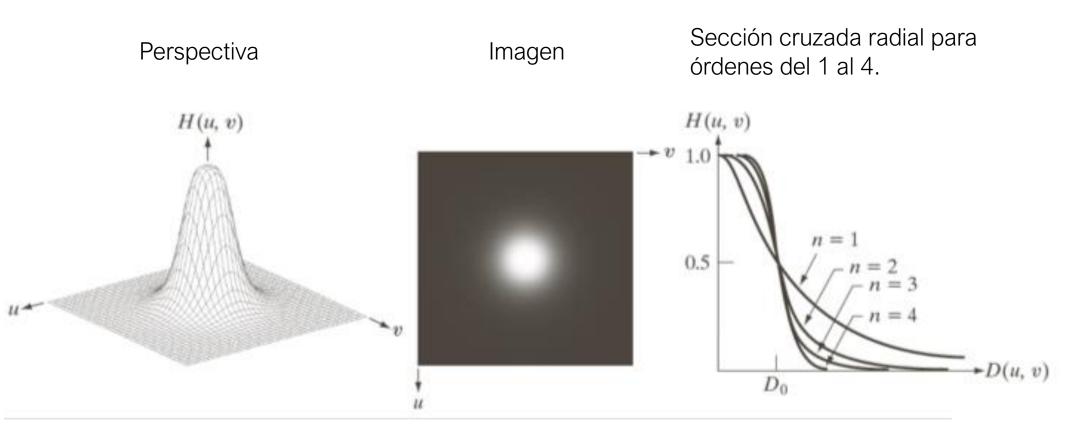
$$H(u,v) = \frac{1}{1 + [D(u,v)/D_0]^{2n}}$$
(99)

donde n es el orden del filtro, D_0 la frecuencia de corte y D(u, v) está dado por (96).

- Contrariamente al FPBI, el FPBB tiene una función de transferencia suave.
- Para este tipo de filtros, de transición suave, se acostumbra a definir el punto de 50% de amplitud como la frecuencia de corte, es decir cuando D(u, v) = D₀.

Filtro pasabajos Butterworth

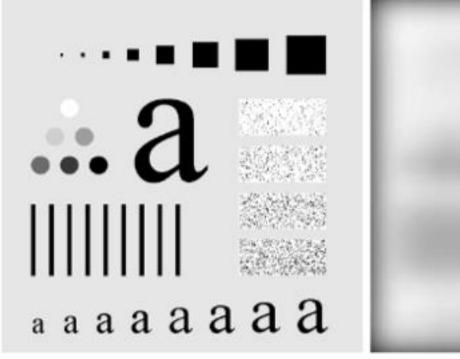
Función de transferencia de un filtro pasabajos Butterworth



Filtro pasabajos Butterworth

Imagen Original

Filtro PB Butterworth orden 2 y frecuencia de corte = 10

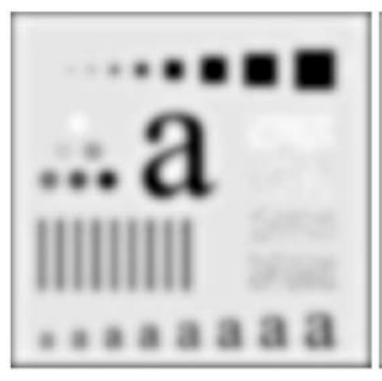




Filtro pasabajos Butterworth

Filtro PB Butterworth orden 2 y frecuencia de corte = 30

Filtro PB Butterworth orden 2 y frecuencia de corte = 60

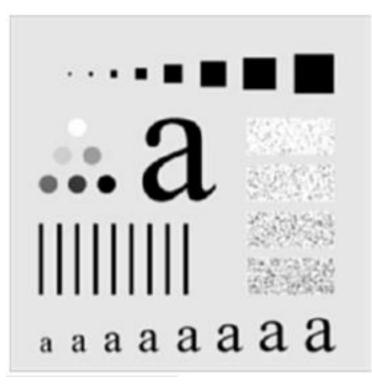




Filtro pasabajos Butterworth

Filtro PB Butterworth orden 2 y frecuencia de corte = 160

Filtro PB Butterworth orden 2 y frecuencia de corte = 460

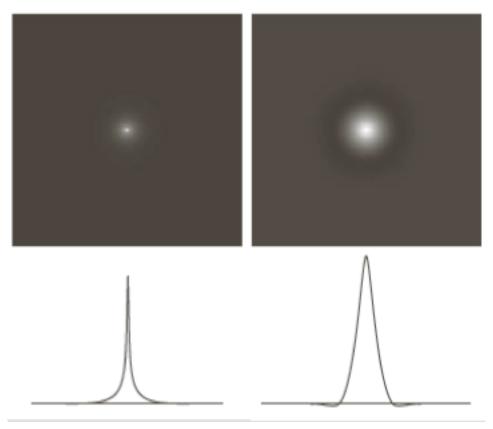




Filtro pasabajos Butterworth

Representación espacial de un PB Buterworth de orden 1 y perfil de intensidad a través del centro del filtro.

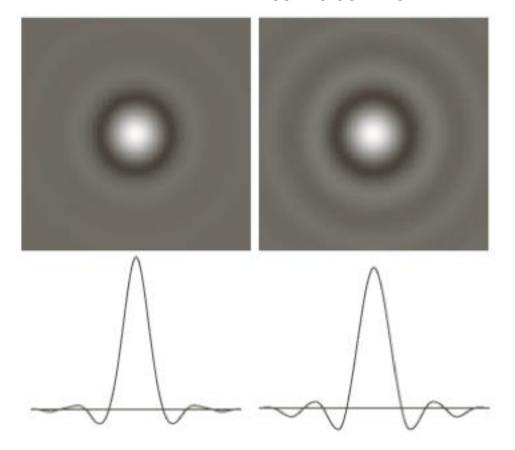
Representación espacial de un PB Buterworth de orden 2 y perfil de intensidad a través del centro del filtro.



Filtro pasabajos Butterworth

Representación espacial de un PB Buterworth de orden 5 y perfil de intensidad a través del centro del filtro.

Representación espacial de un PB Buterworth de orden 20 y perfil de intensidad a través del centro del filtro.



Filtro pasabajos Gaussiano

 Como ya vimos en forma introductoria, los filtros Gaussianos pasa-bajos en dos dimensiones tienen la forma.

$$H(u,v) = e^{-D^2(u,v)/2\sigma^2}$$
(100)

donde D(u, v), nuevamente es la distancia desde el cetro del rectángulo de freceuncia.

• Hacinedo $\sigma = D_0$ podemos expresar el filtro en la notación de los otros filtros de esta sección:

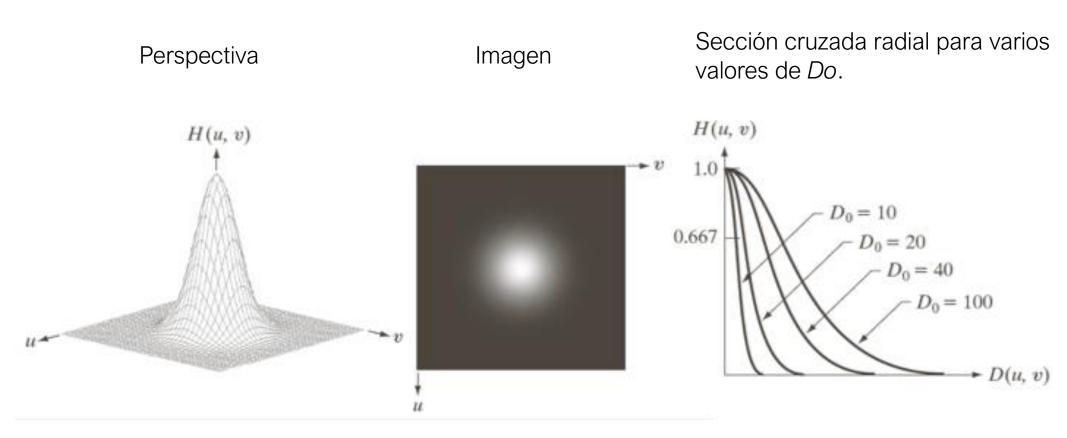
$$H(u,v) = e^{-D^2(u,v)/2D_0^2}$$
(101)

donde D_0 se define como la freceuncia de corte. Notar que cuando $D(u, v) = D_0$, la función de transferencia es 0.607 de su valor máximo.

 Es importante recordar que la Transformada Inversa de Fourier de un filtro Gaussiano es una función Gaussiana.

Filtro pasabajos Gaussiano

Función de transferencia de un filtro pasabajos Gaussiano



Filtro pasabajos Gaussiano

Imagen Original

Filtro PB Gaussiano con frecuencia de corte = 10



Filtro pasabajos Gaussiano

Filtro PB Gaussiano con frecuencia de corte = 30

Filtro PB Gaussiano con frecuencia de corte = 60

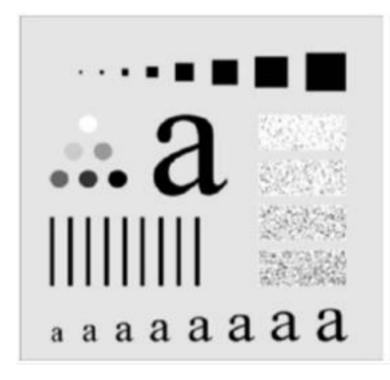




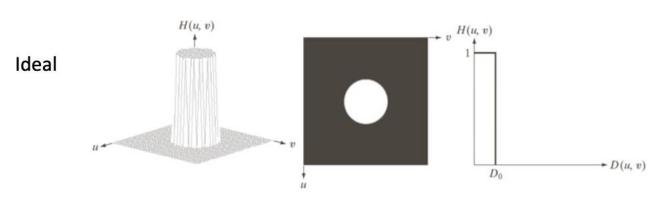
Filtro pasabajos Gaussiano

Filtro PB Gaussiano con frecuencia de corte = 160

Filtro PB Gaussiano con frecuencia de corte = 460

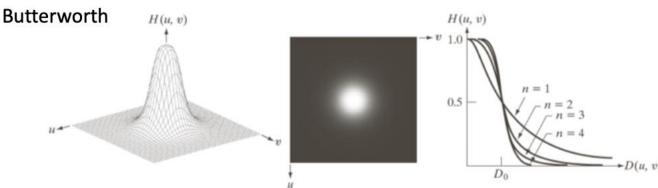




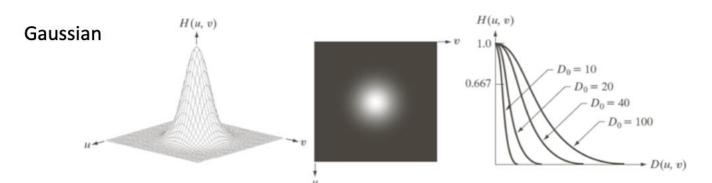


$$H(u,v) = egin{cases} 1 & ext{si } D(u,v) \leq D_0 \ 0 & ext{si } D(u,v) > D_0 \end{cases}$$

$$D(u,v) = [(u - P/2)^2 + (v - Q/2)^2]^{1/2}$$



$$H(u,v) = rac{1}{1 + [D(u,v)/D_0]^{2n}}$$



$$H(u,v)=e^{-D^2(u,v)/2D_0^2}$$

Filtro pasabajos Gaussiano (Aplicación)

Historically, certain computer programs were written using only two digits rather than four to define the applicable year. Accordingly, the company's software may recognize a date using "00" as 1900 rather than the year 2000.

Historically, certain computer programs were written using only two digits rather than four to define the applicable year. Accordingly, the company's software may recognize a date using "00" as 1900 rather than the year 2000.

Filtro pasabajos Gaussiano (Aplicación)

Imagen Original



- Filtros pasabajos (Resumen de Fórmulas)
- Filtro pasa-bajos ideal:

$$H(u,v) = \begin{cases} 1 & \text{si } D(u,v) \le D_0 \\ 0 & \text{si } D(u,v) > D_0 \end{cases}$$

• Filtro pasa-bajos Butterworth de orden n y frecuencia de corte D_0 :

$$H(u,v) = \frac{1}{1 + [D_0/D(u,v)]^{2n}}$$

• Filtro pasa-bajos Gaussiano con frecuencia de corte D_0 :

$$H(u,v) = e^{-D^2(u,v)/2D_0^2}$$

Filtros pasa-altos

- Considerando lo visto para filtros pasa-bajos, todos los filtros de esta sección se basan en procedimientos ya descritos.
- Se asumirá entonces que H(u, v) es una función discreta de tamaño $P \times Q$.
- Un filtro pasa-altos se obtiene a partir de un filtro pasa-bajos utilizando

$$H_{PA}(u,v) = 1 - H_{PB}(u,v)$$
 (102)

donde $H_{PB}(u,v)$, es la función de transferencia del filtro pasa-bajos

Filtros pasa-altos

El filtro pasa-altos ideal 2-D se define:

$$H(u,v) = \begin{cases} 0 & \text{si } D(u,v) \le D_0 \\ 1 & \text{si } D(u,v) > D_0 \end{cases}$$
 (103)

donde D_0 es la frecuencia de corte y D(u, v) está dado por (96)

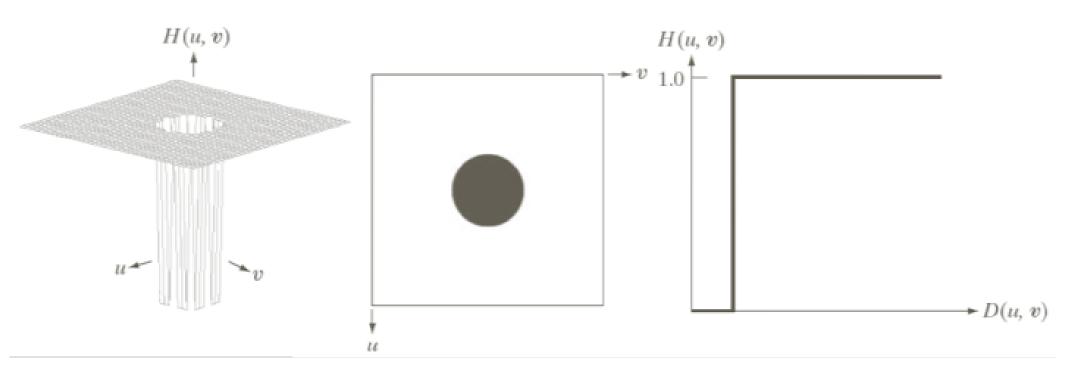
• Un filtro pasa-altos Butterworth de orden n y frecuencia de corte D_0 se define:

$$H(u,v) = \frac{1}{1 - [D_0/D(u,v)]^{2n}}$$
(104)

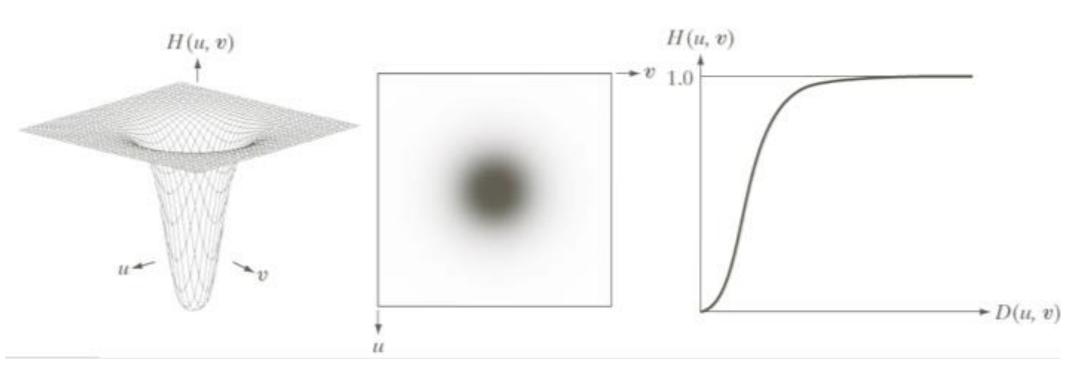
• La función de transferencia de un filtro pasa-altos Gaussiano se define:

$$H(u,v) = 1 - e^{-D^2(u,v)/2D_0^2}$$
(105)

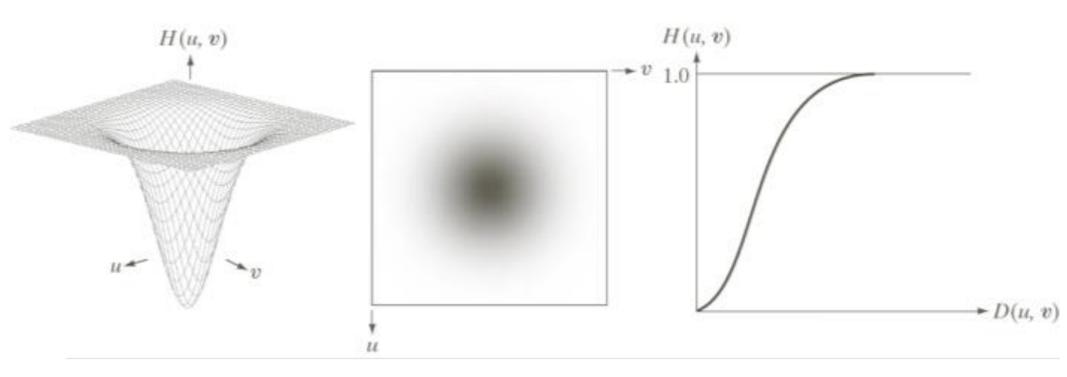
Filtro pasa-altos ideal



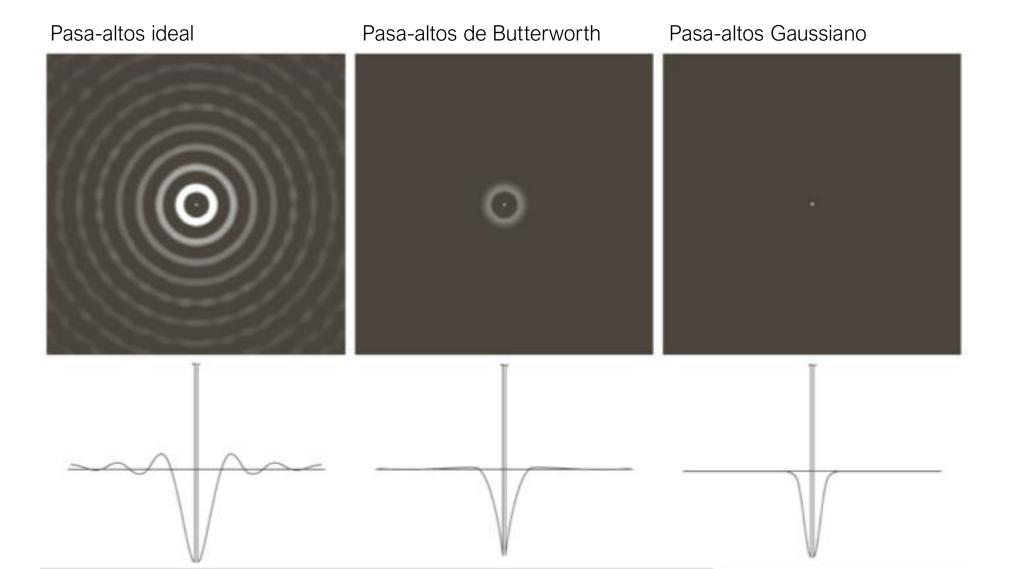
•Filtro pasa-altos de Butterworth



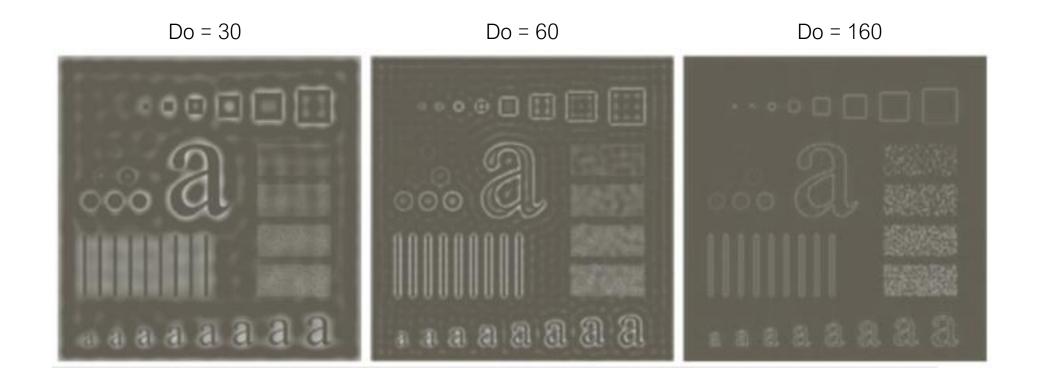
•Filtro pasa-altos Gaussiano



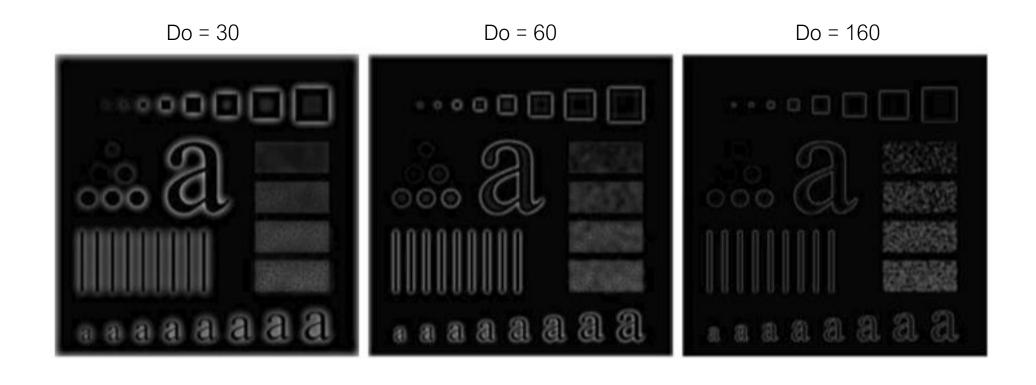
Filtros pasa-altos (Representación espacial)



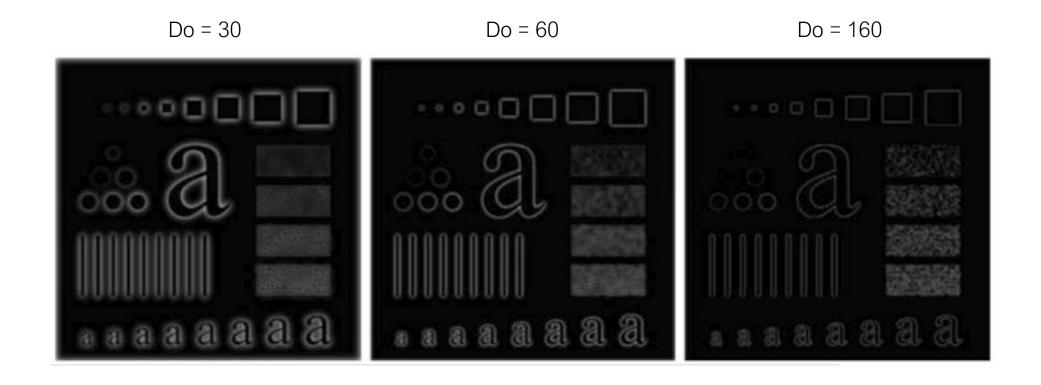
•Filtros pasa-altos ideal (aplicación a la imagen de prueba)



•Filtros pasa-altos de Butterworth de 2do orden (aplicación a la imagen de prueba)



•Filtros pasa-altos Gaussiano (aplicación a la imagen de prueba)



Filtros pasa-altos (aplicación típica)



•Laplaciano en el dominio de la frecuencia (aplicación a una imagen de la luna)

Imagen original Imagen filtrada

Aumento de nitidez utilizando Filtros en el Dominio de la Frecuencia

Unsharp Mask (máscara borrosa)

Imagen de rayos X

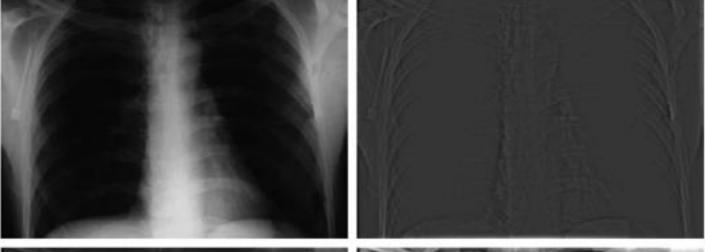


Imagen procesada con un filtro Gaussiano pasa altos

Resultado de énfasis de altas frecuencias utilizando el mismo filtro

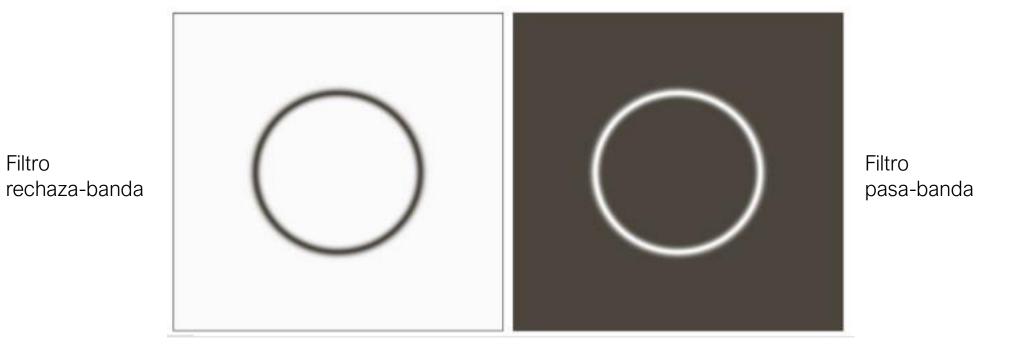




Resusltado de equalizar el histograma de la imagen procesada de la izquierda.

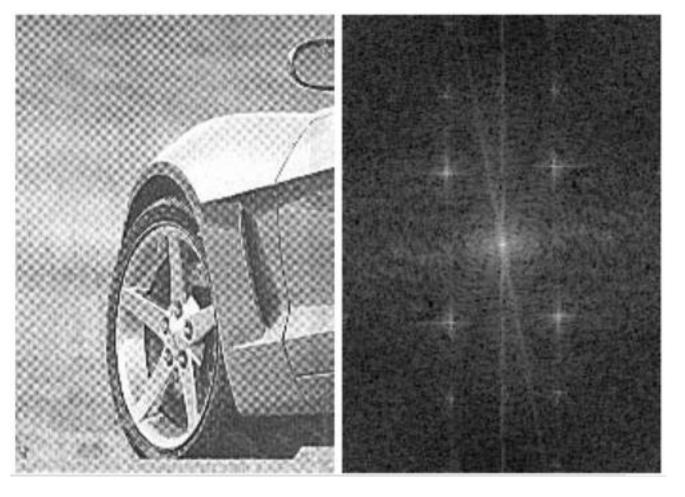
Filtro

•Combinaciones de distintos filtros



•Filtros Notch

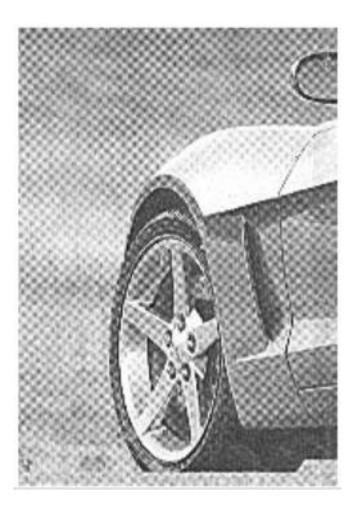
Imagen de diario escaneada, mostrando un patron de moiré.



Espectro de la imagen, donde se aprecian las componentes relacionadas con la señal periódica.

•Filtros Notch

Imagen de diario escaneada, mostrando un patron de moiré.



•Filtros Notch

Filtro notch de Butterworth multiplicado por el espectro de la imagen

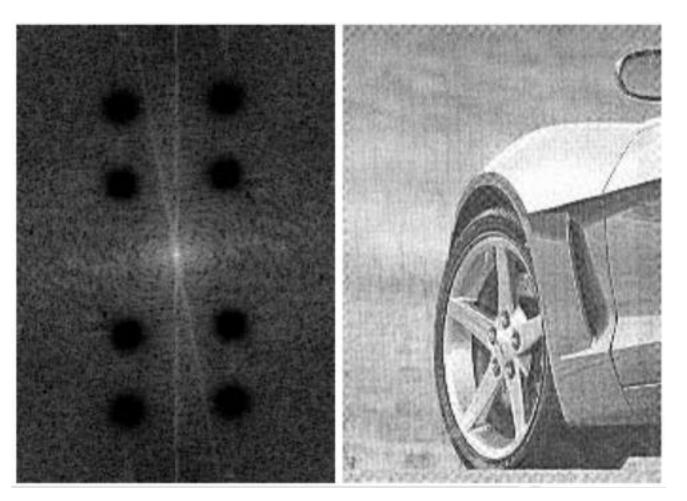
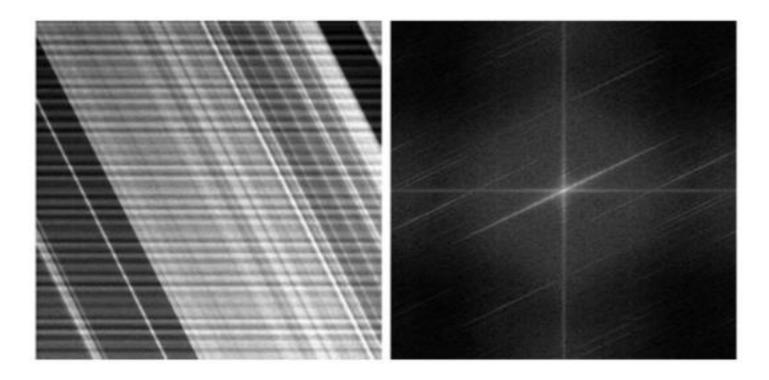


Imagen filtrada

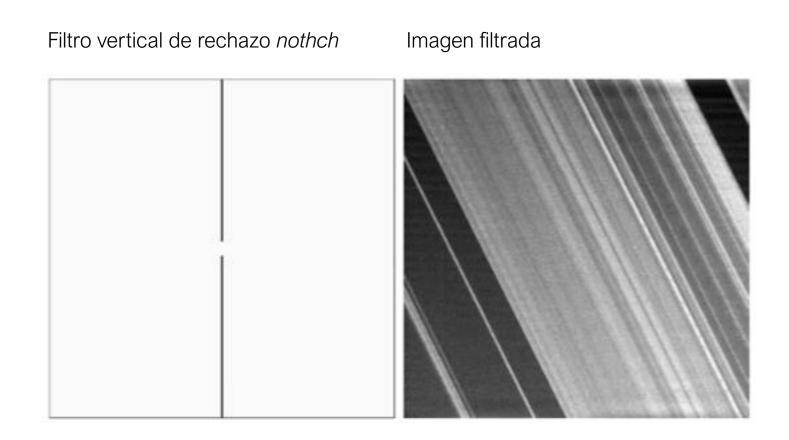
•Filtros Notch

Imagen de los anillos de Saturno que muestra una interferencia casi periódica

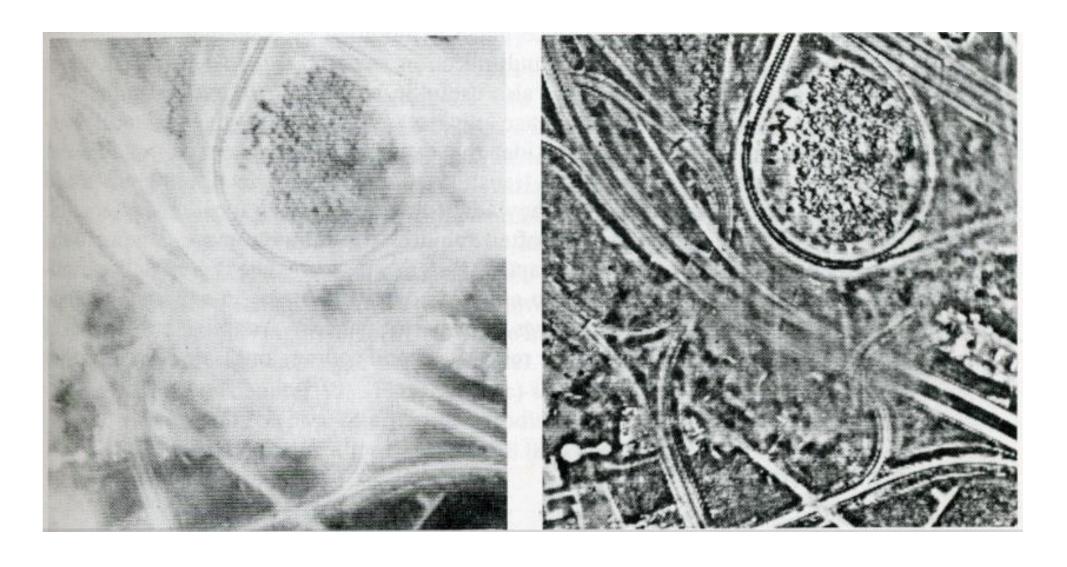
Espectro de la imagen



•Filtros Notch



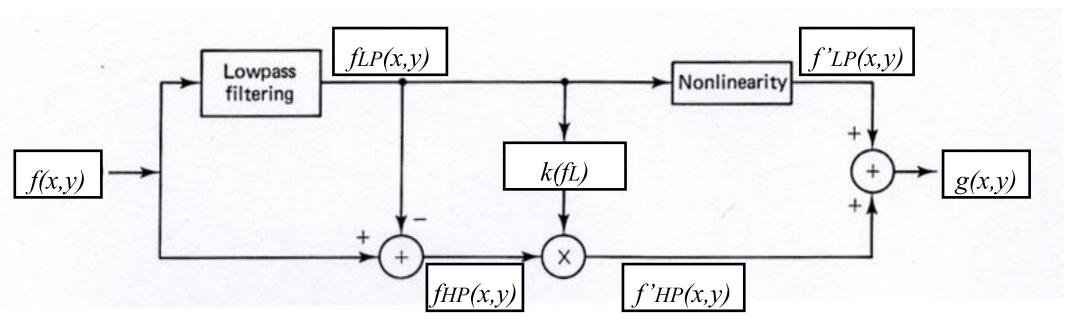
•Filtros no lineales



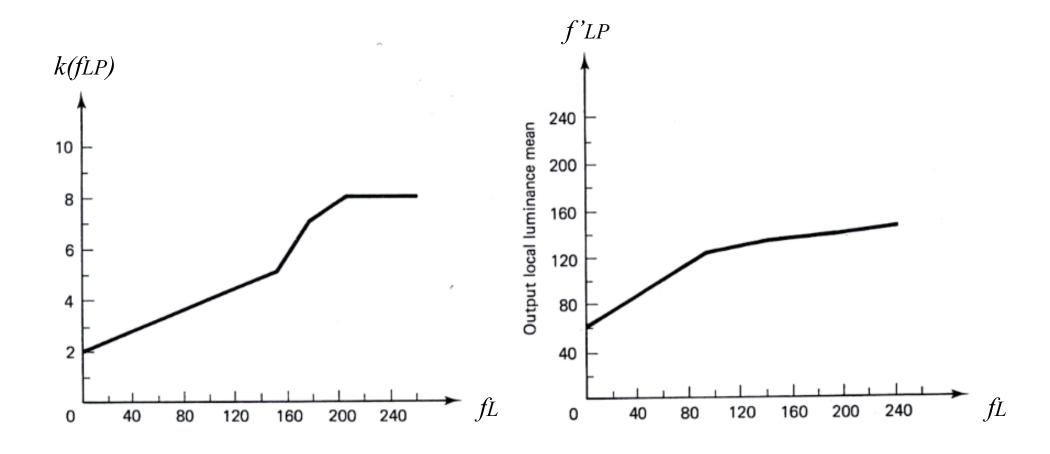
Filtros no lineales

- Un filtro desarrollado para reducir el efecto de cobertura de nubes consiste en modificar el contraste local y la media de luminancia local.
- Asumiendo la imagen no procesada f(x,y), la media de la luminancia local se obtine filtrando la imagen original con un pasabajos $(f_{LP}(x,y))$.
- El contraste local se obtiene haciendo $f(x,y) f_{LP}(x,y) = f_{HP}(x,y)$.
- El contraste local se modifica multiplicando $f_{HP}(x,y)$ con $k(f_{LP})$, que es un escalar función de $f_{LP}(x,y)$.
- La media de la luminancia local se modifica utilizando una función nolineal.
- La imagen de contraste local modificado se combina con la imagen de luminancia media modificada para obtener la imagen procesada.

Filtros no lineales



•Filtros no lineales



•Filtros no lineales

