Nomes: Cainã Setti Galante Nº USP: 10737115 Rubens Gomes Neto 9318484

Exercício-Programa II de MAC0210

1 Parte 0 - Laboratório

Nesta parte do problema tivemos que implementr as funções que servirão para o estudo da interpolação de polinômios aplicados a imagens. As decisões de projeto e detalhes da implementação estão descritos abaixo.

Vale lembrar que as funções trabalham com imagens com três canais de cores. Portanto, quando nos referirmos a um ponto de uma matriz, na verdade estaremos nos referindo a um vetor de três coordenadas, onde cada coordenada representa uma cor. As matrizes que usamos têm três dimensões.

1.1 compress.m

Esse arquivo contém apenas a função compress, com o seguinte protótipo:

function compress (originalImg, k)

Ela recebe um arquivo de imagem no formato png e devolve, em um outro arquivo png, a imagem comprimida com a taxa k.

A leitura da imagem recebida é armazenada em uma matriz grande. Comprimimos retirando todas as linhas e colunas i tal que i%(k+1)=1, onde % representa a operação de resto.

A compressão é feita selecionando os pontos que possuem um par linha, coluna que satisfazem os requisitos, o atribuímos à matriz reduzida. O ponto (x,y) da matriz grande é colocado no seguinte ponto da matriz reduzida: $(\lfloor \frac{x}{k+1} + 1 \rfloor, \lfloor \frac{y}{k+1} + 1 \rfloor)$.

Feito isso, a matriz pequena é escrita numa imagem pnq.

1.2 calculateError.m

O arquivo possui apenas a função calculateError, a qual tem o protótipo:

function calculateError(originalImg, decompressedImg)

Essa função calcula o erro relativo entre duas imagens usando as fórmulas fornecidas no enunciado (aqui, usamos para a imagem comprimida e uma imagem descomprimida).

Primeiramente, lemos as imagens e armazenamos em matrizes, então, fazemos a conta. O único detalhe da implementação é que usamos a função **norm** do Octave para calcular a norma euclidiana.

1.3 decompress.m

Esse é o arquivo mais importante dos três enviados. Ele faz a descompressão de uma imagem usando algum método de interpolação e nos devolve o arquivo com a imagem descomprimida. Ele possui as seguintes funções, com os protótipos:

A função decompress recebe uma imagem em png e a descomprime em uma razão k, utilizando o método bilinear ou o método bicúbico.

Ela lê a imagem e a armazena em uma matriz. A descompressão será feita inserindo k linhas e colunas entre as linhas e colunas da matriz. Calculamos o tamanho da p da imagem descomprimida usando a fórmula $p = n + (n-1) \cdot k$, onde n é o tamanho da matriz da imagem pequena.

Dependendo do método escolhido, ela chama a função que desenvolverá o método da interpolação, que devolverá uma matriz com os pontos interpolados.

Feito isso, essa matriz é escrita em um arquivo png.

Esse representa um dos métodos de interpolação descrito no enunciado, o método Bilinear por partes.

Para começar, chamamos a função **expande**, que nos devolve uma matriz com o tamanho que precisamos (mais detalhes abaixo).

Com essa matriz definimos quadrados de lado k+2 e, então, armazenamos os vértices do quadrado. Usamos X = inv(A)*B para resolver o sistema linear do método da interpolação (no enunciado está na forma B = AX). Com a matriz X dos valores da solução, fazemos a interpolação para cada cor de todos os pontos dentro de cada quadrado definido, usando a fórmula dada:

$$f(x,y) \approx p_{ij}(x,y) = a_0 + a_1(x-x_i) + a_2(y-y_j) + a_3(x-x_i)(y-y_j)$$

No entanto, fizemos pequenas adaptações para a implementação funcionar:

$$f = X(1) + X(2).*x + X(3).*y + X(4).*x.*y;$$
, onde:

• f é o resultado do polinômio interpolador.

- X(i) é o correspondente a a_{i-1} , proveniente da solução do sistema linear.
- x e y são as coordenadas do ponto no quadrado, definidos assim:
 - x = ((m-i)/(k+1))*h;, onde m é a real coordenada do ponto na matriz, i é o início do quadrado na matriz grande, k é a taxa de descompressão e h é referente ao lado do quadrado, definido no enunciado.
 - -y = ((n-j)/(k+1))*h;, onde n é a real coordenada do ponto na matriz, j é o início do quadrado na matriz grande, e o resto é análogo.
- Isso faz com que os índices dentro do quadrado estejam entre 0 e h, e, por consequência, o quadrado tenha lado de tamanho k.

O cálculo é feito para todos os pontos que não são os vértices do quadrado.

Em nosso método, consideramos (x_0, y_0) como (1, 1) da matriz e (x_{p-1}, y_{p-1}) como (p, p) da matriz.

Essa função representa o outro método de interpolação descrito no enunciado, o método Bicubico.

Da mesma forma que no outro método, chamamos a função expande que devolve uma matriz com o tamanho necessário (mais detalhes abaixo).

Para o cálculo das derivadas parciais existem 3 funções: derivax, derivay e derivaxy que já verificam as condições para as derivadas na borda. Uma observação a se realizar é que consideramos que nos casos em que aparecem pontos que extrapolam a grade fizemos os cálculos utilizando a diferença unilateral com o ponto da borda e seu adjacente.

Para cada quadrado Q_{ij} descrito no enunciado calculamos a matriz com os 16 coeficientes de p_{ij} . Calculamos os valores das cores de cada pixel da imagem com a fórmula do polinômio interpolador para cada quadrado Q_{ij} do enunciado.

Essa função faz algo parecido com o oposto do descrito em compress.m

Recebe uma matriz quadrada A de tamanho p e coloca k linhas e colunas de zeros entre suas linhas e colunas, atribuindo tudo isso em uma matriz B.

Vamos andando ponto a ponto, e caso esse ponto tenha o par (linha, coluna) = (i, j) tal que ambos os números cumpram o requisito x%(k+1)=1, onde % representa a operação de resto, o correspondente $(\frac{i-1}{k+1}+1,\frac{j-1}{k+1}+1)$ da matriz A é atribuído na matriz B.

2 Parte 1 - Zoológico

Para o zoológico foram geradas algumas imagens de teste usando as funções

$$f(x,y) = \left(\sin(x), \frac{\sin(y) + \sin(x)}{2}, \sin(x)\right)$$

Para essas imagens foram testados a compressão e descompressão com diversos valores de k e podemos ver que os resultados foram (((satisfatŕoios/não satisfatorios)))