

Sommaire

Présentation du cadre théorique, de l'algorithme Criminisi et des choix de conception.



Approche du projet

Organisation du code

Résultats et limites

Ouverture et Conclusion



Décryptage des modules, des fonctions critiques et de la logique de traitement.

Analyse des résultats obtenus et des limites rencontrées dans certains cas.





Synthèse du projet et pistes concrètes d'amélioration futures.









Approche du projet

Approche du projet
Présentation du cadre théorique, de l'algorithme Criminisi et des choix de conception



Sélection de l'image L'utilisateur charge une image à compléter

Définition du masque Un masque binaire est tracé manuellement

définir la zone à remplir.

priorité À chaque itération, le programme identifie le pixel de contour le plus prioritaire

Recherche du meilleur patch Le programme explore la zone connue à la recherche d'un natch similaire

du patch On recouvre le patch selectionné par le meilleur patch







Approche du projet Définition des conditions du projet









Approche du projet Calcul de la priorité



$$C(\mathbf{p}) = \frac{\sum_{\mathbf{q} \in \Psi_{\mathbf{p}} \cap (\mathcal{I} - \Omega)} C(\mathbf{q})}{|\Psi_{\mathbf{p}}|}$$

$$D(\mathbf{p}) = \frac{|\nabla I_{\mathbf{p}}^{\perp} \cdot \mathbf{n}_{\mathbf{p}}|}{\alpha}$$

$$P(p) = C(p) * D(p)$$

P(p)

C(p)

D(p)

Meilleur patch : Max P(p)

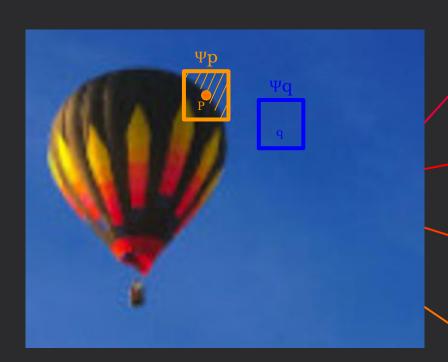








Approche du projet Calcul du meilleur patch









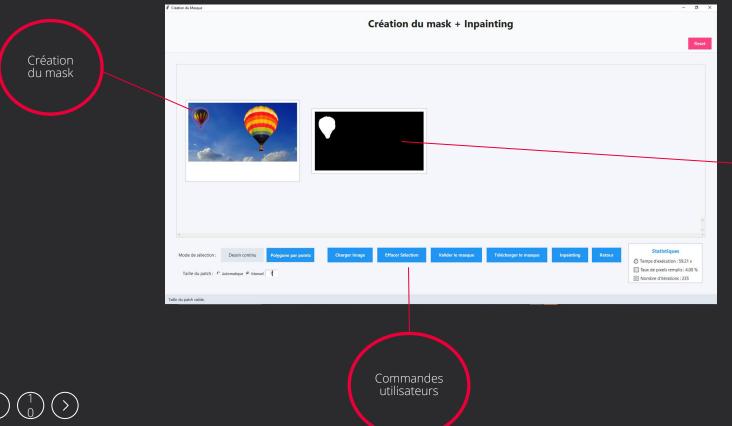
Démonstration



Organisation du code



Organisation du code Centre de commande : le module Tkinter



Mask





Algorithme du code de fonctionnement

Initialisation des variables Début boucle Detection du front Calcul des Sélection du - Copie de l'image priorités meilleur pixel Tant que le mask et du masque get_fill_front() n'est pas vide, on - Carte de calcul_Cp() & continue la boucle La fonction permet confiance best patch() calcul_Dp() de detecter le On prend le pixel p qui présente la plus grand contour du mask Pour chaque pixel du contour précédent (boundarymask en C) valeure de P(p) on calcul sa priorité P(p). \rightarrow \rightarrow







Algorithme du code de fonctionnement

Recherche du meilleur patch

trouver_meille ur_patch()

On parcourt l'image pour trouver le patch la plus "similaire" au patch source.



Copier le meilleur pacth

copier_patch()

On parcourt l'image pour trouver le patch la plus "similaire" au patch source. Mise à jour des variables

update_confide nce()

On met à jours le mask et également la carte de la confiance Retour au début de la boucle

Si le nouveau mask est vide, on peut sortir de la boucle Fin de l'inpainting

Affichage de l'image finale.

















Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



Résultat pour N = 3



Résultat net et sans résidus



Temps long

Statistiques

- Temps d'exécution: 435.90 s
- Taux de pixels remplis : 3.32 %
- Nombre d'itérations : 870







Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



Résultat pour N = 5



Résultat net et sans résidus



Temps long

Statistiques

ಶ Temps d'exécution : 134.95 s

Taux de pixels remplis : 3.32 %

Nombre d'itérations : 351







Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



résidus



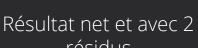
Résultat pour N = 9

Statistiques

Temps d'exécution: 41.70 s

Taux de pixels remplis : 3.32 %

Nombre d'itérations: 123





modéré

Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



Résultat net et avec peu de résidus

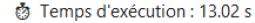


Temps

modéré

Résultat pour N = 15

Statistiques



Taux de pixels remplis : 3.32 %

Nombre d'itérations: 51







Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



Résultat pour N = 21



Résultat net et avec 10 résidus



Temps très rapide

Statistiques

Temps d'exécution: 6.99 s

Taux de pixels remplis : 3.32 %

Nombre d'itérations: 27







Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



Résultat pour N = 31



Résultat pas net et avec peu de résidus



Temps très rapide

Statistiques

Temps d'exécution: 3.40 s

Taux de pixels remplis : 3.32 %

Nombre d'itérations : 13









Présentation des résultats avec divers paramètres









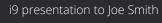








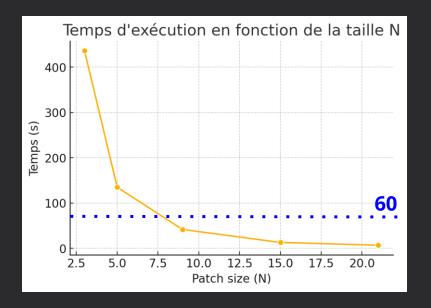








Présentation des résultats avec divers paramètres



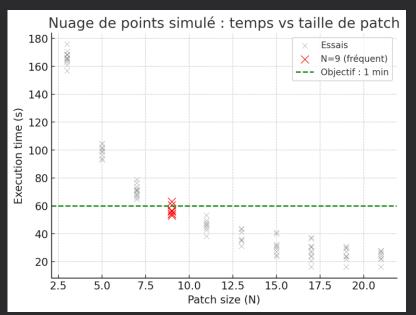
N=9 : taille idéale

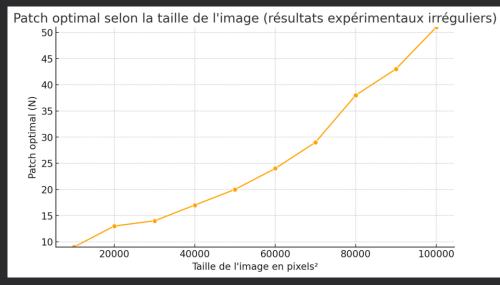






Présentation des résultats avec divers paramètres





Mask de 4000 pixels²

10 tests sur différentes taille de mask







Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



Taille du mask : 13 460 pixel² N=13



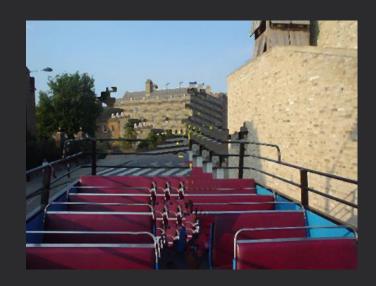




Présentation des résultats avec divers paramètres



Image de référence



Taille du mask : 44 451 pixel² N=19





Conclusion et ouverture



Ouverture et conclusion

Vers l'infini et au-delà



Trouver le meilleur patch à l'aide de l'IA



Adopter une taille de patch variable





S'adapter au contexte de l'image pour adopter une stratégie optimale

$$D(\mathbf{p}) = \frac{|\nabla I_{\mathbf{p}}^{\perp} \cdot \mathbf{n}_{\mathbf{p}}|}{\alpha}$$





INPAINTING

Yanis CHEIKH Elouan LeBizec

Merci pour votre écoute