



**DEPARTAMENTO
DE COMPUTACION**

Facultad de Ciencias Exactas y Naturales - UBA

Demosaicing

10 de diciembre de 2014

Métodos Numéricos
Trabajo Práctico Nro. 3

Integrante	LU	Correo electrónico
Martin Carreiro	45/10	martin301290@gmail.com
Kevin Kujawski	459/10	kevinkuja@gmail.com
Juan Manuel Ortiz de Zárate	403/10	jmanuoz@gmail.com



Facultad de Ciencias Exactas y Naturales
Universidad de Buenos Aires

Ciudad Universitaria - (Pabellón I/Planta Baja)
Intendente Güiraldes 2160 - C1428EGA
Ciudad Autónoma de Buenos Aires - Rep. Argentina
Tel/Fax: (54 11) 4576-3359
<http://www.fcen.uba.ar>

Índice

1. Resumen	3
2. Introducción teórica	4
2.1. Artifacts	4
3. Desarrollo	5
3.1. Vecinos	5
3.2. Bilineal	5
3.3. Direccional	7
3.3.1. Splines Cubicos	7
3.4. High Quality	8
3.5. Herramientas desarrolladas	9
3.5.1. Image.py	9
3.5.2. green_psnr.py	9
3.5.3. image_random.py	9
4. Experimentación Y Resultados	10
4.1. PNSR	10
4.2. Colores	10
4.3. Tablero de colores	13
4.3.1. Calidad cuantificable	13
4.3.2. Tiempos	14
4.4. Imagen 9 - Avión	15
4.5. Imagen 12	18
4.6. Calidad subjetiva	20
4.6.1. Moiré / False color	20
4.6.2. Zippering	20
4.6.3. Blur	21
4.6.4. Ringing / Edge	21

5. Discusión	22
5.1. Colores contra cuadrados de colores	22
6. Conclusiones	23
6.1. Comparación de tiempos	23
6.2. Comparación de calidad	24
6.3. Algoritmos	24
6.4. Bordes	25
6.5. Otro uso	25

1. Resumen

En el siguiente trabajo investigaremos el comportamiento de distintos algoritmos pensados para resolver el problema de Demosaicing. Describiremos sus distintos funcionamientos, realizaremos pruebas transversales a todos ellos y pruebas particulares a cada uno. Con el objetivo de, en primera instancia, hacer comparaciones a grandes rasgos de los resultados obtenidos para luego con las pruebas individuales evaluar el resultado en los casos potencialmente conflictivos de cada uno y así tener un panorama más completo a la hora de concluir cual es el mejor o si sus eficiencias varian según los contextos de uso.

2. Introducción teórica

El problema de Demosaicing consta de poder construir una imagen con información de los 3 canales en cada uno de sus pixel en base a una que sólo tiene definidos los valores de un sólo canal para cada celda. Este desafío es muy común en las cámaras de fotos digitales ya que en realidad cada fotosensor detecta un sólo color, por lo cual a la imagen capturada hay que aplicarle algún procedimiento lógico para que el usuario final pueda verla efectivamente con todos los colores.

Particularmente estaremos analizando 4 algoritmos distintos que intentan solucionar esto. Ellos son: Vecinos, Bilineal, Direccional y High Quality. Todos estos deben aplicarse sobre imágenes en formato Bayer array, es decir, imágenes que en cada pixel tienen información sólo de un canal (Verde, Rojo o Azul) y estos además tienen una distribución especial (en la que por ejemplo el verde predomina en cantidad ya que es el color que mejor recepción tiene en el ojo humano).

Para nuestras pruebas lo que haremos es tomar imágenes con todos sus canales completos en todos los pixeles y pasarlas al formato Bayer array. Como en lo que queremos hacer foco en este trabajo es la calidad de estos procedimientos y sus resultados, no nos interesa que la imagen Bayer haya sido tomada realmente por una cámara, es más, nos sirve más tener una imagen full color y transformala ya que así podemos comparar nuestros resultados contra la original.

Por esto es que desarrollamos una función muy simple que realiza esta transformación. Básicamente lo que hace es:

- Celdas en columnas y filas pares, deja sólo el canal azul
- Celdas en columnas y filas impares, deja sólo el canal rojo
- En todas las otras dejamos sólo el canal verde



Imagen original y bayerizada

2.1. Artifacts

3. Desarrollo

Como explicamos en la introducción estaremos analizando 4 algoritmos distintos, estos son: Vecinos, Bilineal, Direccional y High Quality. En líneas generales anticiparemos que los primeros dos se utilizan para rearmar toda la imagen desde la bayerización. El resto serán utilizados para aproximar mejor el valor del verde original en los píxeles que en la bayerización solo habían atrapado rojo y azul. Esto es porque el verde es el color que más ve el ser humano y mientras mejor esté la imagen en ese color, subjetivamente quedará mejor.

La idea será comparar sus resultados subjetivamente, es decir a simple vista como vemos la imagen resultante, objetivamente y temporalmente, cuanto tiempo demora en ejecutarse el procedimiento, para poder concluir finalmente las ventajas y desventajas de cada uno. A continuación explicaremos como implementamos cada uno.

3.1. Vecinos

Este es el más simple de todos. La idea es establecer el valor de los colores faltantes de cada pixel en base al vecino que tenga dicho valor. Por ejemplo si estamos en un pixel azul le preguntamos a algún vecino rojo y otro verde su valor y los seteamos en los correspondientes colores de nuestro pixel.

Algorithm 1 vecinos(*imagenBayerizada*)

```

1: for cada celda en imagenBayerizada do
2:   if celda es roja then                                     ▷ Fila y columna impar
3:     celda.verde = vecinoIzq.verde;
4:     celda.azul = vecinoSuperiorIzq.azul;
5:   if celda es azul then                                     ▷ Fila y columna par
6:     celda.rojo = vecinoInferiorDerecho.rojo;
7:     celda.verde = vecinoDerecho.verde;
8:   if celda es verde & fila par then
9:     celda.rojo = vecinoDerecho.rojo;
10:    celda.azul = vecinoSuperior.azul;
11:   if celda es verde & fila impar then
12:     celda.rojo = vecinoInferior.rojo;
13:     celda.azul = vecinoIzquierdo.azul;

```

Se diferencia entre fila par e impar cuando la celda es verde ya que es distinta la disposición de sus vecinos en cada caso, esto en cambio se mantiene immutable en los casos de celda roja o azul. La selección del vecino izquierdo y superior izquierdo cuando es roja es porque siempre existe ese vecino, a diferencia del derecho por ejemplo ya que el rojo puede ser una celda borde y no tener dicho adyacente. La misma idea aplicamos al caso de la celda azul y de las verdes, apuntamos a elegir el vecino que siempre existe.

3.2. Bilineal

La interpolación es una forma de aproximar valores desconocidos en algún punto a partir de valores que sí conocemos, sabiendo de antemano que van a tener un cierto grado de error. Esto se puede trasladar a nuestro problema, ya que tenemos que aproximar valores para un color de pixel a partir de valores cercanos conocidos, con la única diferencia que en vez de ser en una dimensión como si fuese una función, esta será en dos dimensiones, de ahí el nombre de '*bilineal*'. Esta interpolación en 2 dimensiones se realiza a partir de los 4 puntos más cercanos del color del pixel que queremos aproximar. Para calcular el valor de dicho

punto primero se saca el promedio de los valores en dirección horizontal, luego en dirección vertical y por último el promedio de dichos valores. Cabe aclarar que dependiendo el color de pixel actual y el color que se quiera aproximar, podemos llegar a tener información de solo 2 puntos cercanos, pero alineados en la misma dirección, con lo que solo se calculará la aproximación en esa dirección.

Algorithm 2 bilineal(*imagenBayerizada*)

```

1: for cada celda en imagenBayerizada do
2:   if celda es roja then                                ▷ Fila y columna impar
3:     celda.azul = funcionLineal(puntosOblicuosALaCelda, imagenBayerizada, AZUL);
4:     celda.verde = funcionLineal(puntosAdyacentesALaCelda, imagenBayerizada, VERDE);
5:   if celda es azul then                                ▷ Fila y columna par
6:     celda.rojo = funcionLineal(puntosOblicuosALaCelda, imagenBayerizada, ROJO);
7:     celda.verde = funcionLineal(puntosAdyacentesALaCelda, imagenBayerizada, VERDE);
8:   if celda es verde & filaPar then
9:     celda.rojo = funcionLineal(puntosSuperiorEInferior, imagenBayerizada, ROJO);
10:    celda.azul = funcionLineal(puntosDerechaEIzquierda, imagenBayerizada, AZUL);
11:   if celda es verde & filaImpar then
12:     celda.azul = funcionLineal(puntosSuperiorEInferior, imagenBayerizada, AZUL);
13:     celda.rojo = funcionLineal(puntosDerechaEIzquierda, imagenBayerizada, ROJO);

```

Algorithm 3 *funcionLineal*(*puntos*, *imagenBayerizada*, *color*)

```

1: resultado = 0;
2: cantPuntos = 0;
3: for cada punto en puntos do
4:   if punto enRango then
5:     resultado += punto.color
6:   cantPuntos += 1
return resultado/cantPuntos

```

3.3. Direccional

Para este algoritmo nos basamos en lo explicado por Burden y Faires[1] para el cálculo de los splines y en lo desarrollado por Ron Kimmel[2] para el algoritmo en sí. El método lo aplicamos sólo para el color verde mientras que para los otros utilizamos bilineal.

Algorithm 4 direccional(*imagenBayerizada*)

```

1: hacerBilineal(imagenBayerizada)
2: coeficientes = new Matrix([0,0]) ▷ De la tupla el primero representa el coeficiente horizontal, el otro el vertical
3: for cada fila en imagenBayerizada.menosPrimerayUltima do
4:   resolverPorSpline(horizontal, fila)                                ▷ Llenará la matriz de coeficientes
5: for cada columna en imagenBayerizada.menosPrimerayUltima do
6:   resolverPorSpline(vertical, columna)                                ▷ Llenará la matriz de coeficientes
7: for cada celda en imagenBayerizada.menosElBorde do
8:   if celda es verde then
9:     derivadaX, derivadaY = calcularDerivadasDireccionales(celda)
10:    if derivadaX > derivadaY then
11:      celda.verde = 0,3 * coeficientes.celda.horizontal + 0,7 * coeficientes.celda.vertical;
12:    else
13:      celda.verde = 0,7 * coeficientes.celda.horizontal + 0,3 * coeficientes.celda.vertical;

```

Dado que las interpolaciones mediante splines no son nada triviales lo explicaremos mas adelante en detalle. Las derivadas en x la aproximamos haciendo $|G(x - 1, y) - G(x + 1, y)|$ donde G es el valor del color verde en ese punto, la derivada en y es análoga. Dado que un mayor valor en la derivada puede estar indicándonos un potencial borde le damos mayor peso a la derivada cuyo valor es más chico multiplicando a este por 0.7 y a la otra por 0.3. Finalmente las sumamos para obtener el verde correspondiente en nuestra celda.

3.3.1. Splines Cubicos

Los Splines son funciones partidas que dadas n particiones disjuntas del dominio generan n funciones para cada subconjunto interpolando todos los puntos en el medio. Para nuestro caso, cada subconjunto estará dado por cada pixel que en la bayerización contenía solo verde adjunto a un pixel rojo y azul para cada dirección, vertical y horizontal. Es decir, en la dirección horizontal, el verde de la izquierda, y el de la derecha ; para vertical, el de arriba y el de abajo. La función *resolverPorSpline* mantendrá en cada posición representando cada celda, los resultados de la siguiente función para cada dirección. Una vez que tenemos cada una de esas funciones que tendrán la forma

$$f_j(x) = d_j(x - x_j)^3 + c_j(x - x_j)^2 + b_j(x - x_j) + a_j \quad \forall x_j \leq x < x_{j+k}, \text{ en nuestro caso } k = 2$$

Solo queda calcular el valor del verde en el pixel rojo o azul. Es fácil notar que $(x - x_j) = 1$, por lo que para cada función el resultado va a ser $d_j + c_j + b_j + a_j$, siendo a_j = el verde original en ese pixel. Solo queda triangular y obtener cada una de las b_j , c_j y d_j .

3.4. High Quality

Todos los algoritmos anteriores aproximaban el valor mediante un color, pero esto no era suficiente para darle la suficiente definición ya que muchas veces los colores tienen un brillo o luminicencia que impacta en los tres pero que no se distingue cuando para el cálculo del mismo se usan valores cercanos de ese, por lo tanto el algoritmo de demosaicing que denominamos "High Quality" y se basa en el paper de Malvar, He y Cutler [3], propone realizar cada color para darle una mejor definición utilizando los colores restantes. Por lo tanto se podría decir que este algoritmo no es un algoritmo para aproximar colores faltantes, sino que se utiliza a partir de una aproximación ya obtenida anteriormente para darle una mejor calidad a la misma.

Como la imagen Bayerizada se compone del doble de pixeles verdes que el resto, este resulta ser el color más importante para encontrar la interpolación correcta. Por lo tanto, y como figura en el enunciado del TP, decidimos inclinarlos por solo analizar dicho color, y en consecuencia solo realizando el cálculo apropiado para el mismo.

Antes de comenzar con el algoritmo, queremos hacer una observación de implementación. Cuando comenzamos las pruebas del algoritmo de Quality notamos que en zonas oscuras aparecían pixeles con verde mucho mayor a 255 y nuestro primer intento fue fijarlo en 255. Obviamente esto generó pixeles verde claro en zonas indebidas (mayormente oscuras), e intentamos fijarlo en cero en comparación con el nivel de azul y rojo de ese mismo pixel. Pero produjo que en otras zonas se oscurecieran cuando no debían. Este caso no estaba contemplado en el paper, y pudimos observar cual era el problema. Quality aproxima el valor del verde dado el promedio de sus vecinos rojos o azules para dar luminicencia, el problema es que si el valor actual del verde era muy chico comparado con estos rojos y azules mencionados, al hacer la cuenta, el valor quedaba negativo, y en el producto quedaba mucho más grande que 255, y al hacer la acotación dicha en el primer párrafo era que nos quedaban los verdes saturados. La solución a dicho problema fue de antemano chequear que la resta, no me convierta un número negativo, en caso de ser así, planchar en cero. De esta manera no arruinamos ni zonas oscuras, ni zonas claras.

Algorithm 5 highQuality(*imagenBayerizada*)

```

1: hacerBilineal(imagenBayerizada)
2: for cada celda en imagenBayerizada.menosElBorde do
3:   if celda no es verde then                                ▷ colorActual es rojo o verde
4:     ▷ Sumo los valores del color actual que se encuentran a 2 pixeles de distancia
5:     gradiente = imagenBayerizada.dosArriba().colorActual
6:     gradiente += imagenBayerizada.dosAbajo().colorActual
7:     gradiente += imagenBayerizada.dosDerecha().colorActual
8:     gradiente += imagenBayerizada.dosIzquierda().colorActual
9:     correccion = (celda.colorActual - gradiente/4)      ▷ Obtengo el valor del color actual en esta
   posicion y le resto la suma anterior dividido 4
10:    celda.verde = 0,5 * correccion      ▷ A esta ultima suma la multiplico por un alfa = 0.5 y el
    resultado se lo sumo al valor del color verde que tengo en esta posicion

```

El alfa en 0.5 es un valor que aporta el paper para refinar la calidad y mejorar la aproximación.

3.5. Herramientas desarrolladas

Para este trabajo desarrollamos herramientas en python. Una para calcular el error objetivo cometido y otra para correr los scripts en C++. A continuación explicaremos brevemente cada una.

3.5.1. Image.py

Este script se encarga de crear la imagen bayerizada, crear los txt para pasarle a los programas en c++, compilar dichos programas y crear las imágenes resultantes en base a los txt generados por los programas c++.

Recibe 2 parámetros:

1. nombre imagen: debe ser el nombre de la imagen sin su extensión y la misma debe ubicarse en la carpeta 'images' que debe estar a la misma altura que 'src'. La imagen debe estar en formato bmp.
2. algoritmo: debe ser el nombre del algoritmo a ejecutar. Las opciones son: 'vecino', 'quality', 'bilineal' o 'directional'.

Las imágenes resultantes son guardadas en la misma carpeta donde esta este script.

3.5.2. green_psnr.py

Este archivo realiza el cálculo de PSNR entre los colores verdes de todos los píxeles (excepto los bordes) de dos imágenes distintas, las cuales deben pasarse por parámetro.

Los parámetros que se le deben pasar son:

1. imagen 1: ruta de la imagen con el nombre de la imagen y su extensión.
2. imagen 2: ruta de la imagen con el nombre de la imagen y su extensión.

Imprime por pantalla el PSNR resultante.

3.5.3. image_random.py

Este script genera una imagen aleatoria de ancho y alto deseado.

Los parámetros que se le deben pasar son:

1. ancho: ancho en pixeles.
2. alto: alto en pixeles.
3. output: ruta de salida de la imagen random.

4. Experimentación Y Resultados

A continuación expondremos los resultados obtenidos por cada algoritmo para distintas imágenes. El objetivo será posteriormente hacer análisis de calidad subjetiva (es decir que vemos a simple vista), objetiva y tiempo de computos. Para, como dijimos en un principio, determinar ventajas y desventajas de cada uno de ellos. Para los análisis objetivos desarrollamos un programa en python que compara pixel a pixel basado en PSNR (Peak signal-to-noise ratio). Elegimos 3 casos particulares pero como se verá, los resultados son parecidos y se ha comportado de la misma manera en los otros ejemplos dados por la cátedra y lo mismo en otros ejemplos nuestros que no valían la pena ponerlos en el informe.

4.1. PNSR

Es un método para definir la relación entre una señal y el ruido de la regeneración de la misma expresado en decibeles. En este caso, así como es comúnmente utilizado, sirve para resolver si la imagen final es "parecida.^a a la original. Es importante notar que a medida que mayor sea el resultado, mejor es la calidad de la imagen.

4.2. Colores

Se nos ocurrió que podría ser interesante chequear los comportamientos de estos procedimientos en una imagen con muchos bordes ya que estos, en algoritmos como el directional, son factores importantes y potencialmente conflictivos. Además hicimos que la imagen sea grande (5000 x 3000 pixeles) para poder analizar tiempos de computo y para influir en la calidad subjetiva, ya que si ponemos imágenes con mucha definición pequeños errores podrían pasar desapercibidos para el ojo humano.

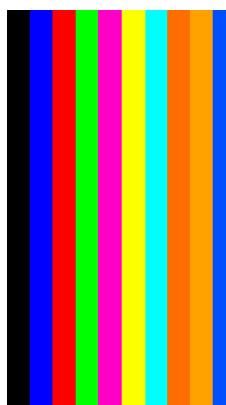


Figura 1: Original

Los resultados obtenidos a primera vista parecían todos iguales. Pero al hacerles zoom, pudimos ver que no era así. En la carpeta *imagenes_extra* que adjuntamos con el código se encuentran tanto la imagen original como sus respectivos resultados.

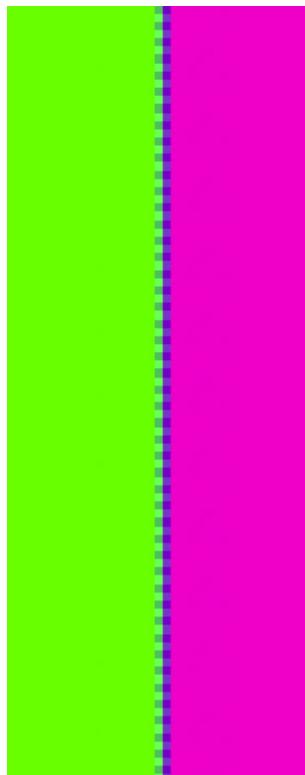


Figura 2: Bilineal Zoom

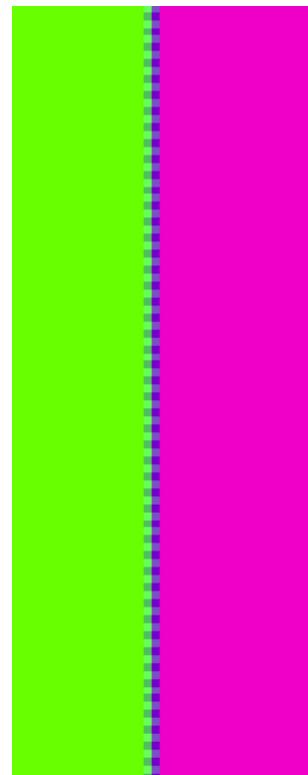


Figura 3: High Quality Zoom

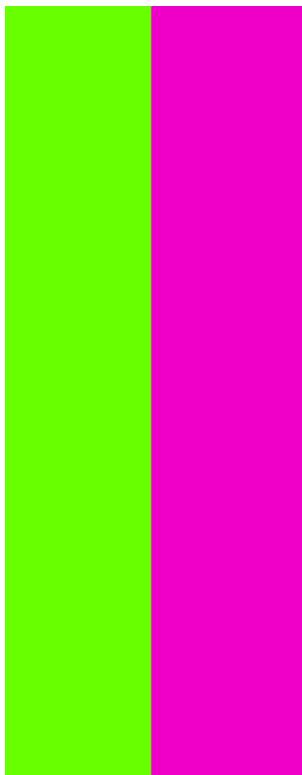


Figura 4: Directional Zoom

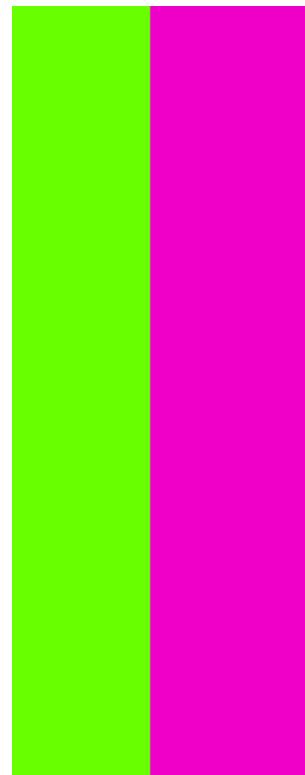


Figura 5: Vecinos Zoom

El algoritmo bilineal y el high quality tuvieron pequeños errores en los bordes. Podemos observar que en esos casos entre el verde y el violeta parece haber como una ‘cosedura’ (*zipper artifact*), la misma se repite en todos los bordes de la imagen. Estas diferencias imperceptibles por el tamaño de la imagen a primera vista pueden ser efectivamente comprobadas mediante un análisis de calidad objetivo.

A continuación podemos ver los PSNR obtenidos al comparar los distintos resultados con la imagen original. Las imágenes que al hacerles zoom tenían esas ”coseduras” efectivamente fueron las que mas bajo PSNR dieron, es decir las que mas difirieron de la real.

	PSNR
<i>highquality</i>	39,67
<i>bilineal</i>	41,14
<i>directional</i>	48,13
<i>vecinos</i>	48,13

A continuación veremos también cual fué el tiempo de computo de cada algoritmo.

	Tiempo(segundos)
<i>highquality</i>	64,88
<i>bilineal</i>	63,00
<i>directional</i>	57,82
<i>vecinos</i>	10,31

Como era de esperarse, las proporciones de tiempo tienen sentido. Vecinos es el mas rápido ya que es el procedimiento mas simple y quality tarda mas que bilineal ya que antes aplica bilineal para luego mejorarlo (aunque en este caso no lo mejora). Para este caso tanto por calidad objetiva, subjetiva como en tiempo de cómputo vecinos parecería ser el mejor.

4.3. Tablero de colores

Dado que en la prueba anterior tuvimos un resultado muy fuerte (que el PSNR de vecinos dió mejor que el de HighQuality). Decidimos hacer otra prueba más con este mismo formato para poder investigar un poco más que pasó. La imagen que tomamos fué la siguiente, que es parecida a la anterior en el sentido de que tiene muchos colores con límites bien drásticos,es decir que no hay cambios graduales de color sino que cambian de un pixel a otro.

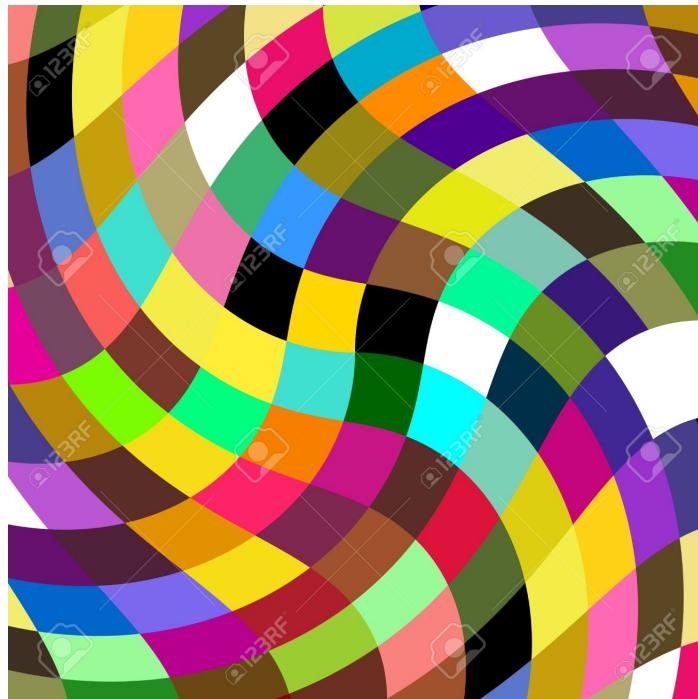


Figura 6: Tablero de colores

Podemos observar que además la imagen tiene una marca de agua. Decidimos utilizarla igual porque nos va a terminar siendo útil también en nuestras pruebas. Esta imagen también es mas chica ya que ahora no nos interesa tanto el tiempo de cómputo

Los resultados obtenidos tuvieron visibles diferencias a la imagen original. Las marcas de agua cambiaron de color (*false color artifact*) en todos los casos y,a diferencia de la prueba anterior, el resultado de vecinos tuvo claros errores en los bordes mientras que los otros a simple vista parecería que no. No exponemos estos resultados para no sobre cargar de imágenes el informe pero dejamos adjunta la imagen original por si se desea corroborar esto haciendo uno mismo los tests.

4.3.1. Calidad cuantificable

Yendo a la parte que más nos interesaba, la calidad cuantificable. Podemos observar que ahora si tuvo un comportamiento mas intuitivo.

	<i>PSNR</i>
<i>highquality</i>	38,58
<i>bilineal</i>	36,08
<i>directional</i>	34,90
<i>vecinos</i>	32,00

Efectivamente la mejor esta vez fué el *highquality* y el peor vecinos.

4.3.2. Tiempos

A continuación veremos cual fué el tiempo que tomó cada algoritmo.

	<i>Tiempo(segundos)</i>
<i>highquality</i>	4,21
<i>bilineal</i>	4,14
<i>directional</i>	4,05
<i>vecinos</i>	0,15

4.4. Imagen 9 - Avión

Nos pareció interesante hacer un análisis particular de la Imagen 9 ya que posee varias características en donde se pueden observar diferentes condiciones para ver como actúan los cuatro algoritmos, estos son: tener gran cantidad de sectores bordes, gran variedad de colores que contrastan altamente y principalmente tener texto. Destacamos esto último ya que una de las cualidades más importantes que deben poseer estos algoritmos es la de asegurar nitidez y suavidad, detalles que se ven al procesar imágenes que poseen texto. A continuación mostraremos el resultado de los algoritmos para esta imagen:



Imagen original y bayerizada



Algoritmos de Vecinos e Interpolación Bilineal



Algoritmos de Interpolación Direccional y HighQuality

Como se puede observar, a simple vista pareciera que los 4 algoritmos dan un resultado bastante aceptable, pero mirando detalladamente y comparando entre sí se puede observar una gran diferencia entre ellos, principalmente en zonas borde y en la zona del texto del avión. Subjetivamente pareciera ser que la imagen más parecida a la original es la del HighQuality, seguida por la Interpolación Direccional, pero objetivamente en base a los resultados obtenidos al método PSNR se observa que el algoritmo de Interpolación Bilineal supera al Direccional, algo que llama bastante la atención y que indica que lo subjetivo se diferencia bastante de los objetivo.

<i>algoritmo</i>	<i>PSNR</i>
<i>highquality</i>	37,71
<i>bilineal</i>	35,34
<i>directional</i>	33,35
<i>vecinos</i>	30,49

Yendo más a fondo aún en la cuestión y para mostrar el nivel de detalle que obtiene cada algoritmo, decidimos hacer zoom en la zona donde la imagen posee texto:

Acá si se puede observar la nitidez y suavidad que presenta cada algoritmo, viéndose como mejora la calidad del texto para cada imagen y como va disminuyendo el ruido aumentando la refinación alrededor del mismo.



Figura 7: Vecinos



Figura 8: Bilineal



Figura 9: Direccional



Figura 10: Quality

4.5. Imagen 12

A continuación probaremos con una imagen provista por la cátedra para tener mas resultados sobre los cuales apoyarnos a la hora de sacar nuestras conclusiones. Obviaremos la imagen bayerizada ya que sólo nos interesaba ver que sea correcta la bayerización y con lo ya hecho eso queda claro.



Figura 11: Original



Figura 12: Bilineal



Figura 13: High Quality



Figura 14: Directional



Figura 15: Vecinos

Subjetivamente *highquality* parece ser la mejor. Ya que se la ve bastante menos borrosa que las demás y con bordes mas nítidos, esto es facilmente apreciable en los dibujos que hay sobre la casa. A diferencia de *vecinos* que tiene bordes no sólo poco nítidos sino hasta claramente pixelados. Entre *Directional* y *bilineal* podemos notar que el primero, en los dibujos de la casa, es un poco más nítido que el segundo y parece tener un poco mas de calidad, también apreciable en los dibujos de la casa.

Veamos ahora a través del calculo del PSNR contra la imagen original como es el ranking.

	PSNR
<i>quality</i>	32,33
<i>bilineal</i>	30,27
<i>directional</i>	29,87
<i>vecinos</i>	25,45

Objetivamente el peor y el mejor se mantienen, debido a que *quality* es el de mayor PSNR y *vecinos* el de menor. En estos valores también es apreciable la gran diferencia de resultados observada anteriormente, mientras que subjetivamente se podía notar una nítida y la otra directamente pixelada objetivamente el PSNR es 10 puntos mas grande en la *quality*. Lo que si cambia acá es la relación entre *directional* y *bilineal*, mientras que objetivamente el *bilineal* parecía ser mejor subjetivamente podemos ver que esto es al revés (aunque también por poca diferencia).

Como dato interesante vale aclarar que en el tejado de la casa podemos ver anomalías en todos los resultados, así como también en los arboles que están a la izquierda y por encima. Más adelante analizaremos bien porque es que sucede esto.

4.6. Calidad subjetiva

En las secciones anteriores analizamos la calidad de las imágenes basándonos en los valores de los píxeles que resultaban después de aplicar los distintos algoritmos de demosaicing y la comparamos con la original pero no teníamos en cuenta las diferencias entre estas a la vista del ojo humano. Por esto último en esta sección mediremos la calidad subjetiva de las imágenes en base a los **artifacts** que se pueden encontrar en cada una de ellas.

Lo llamativo es que en mayor o menor intensidad los artifacts aparecen en los 4 algoritmos:

4.6.1. Moiré / False color

Ocurre en los 4 algoritmos por igual



Figura 16: Original



Figura 17

4.6.2. Zippering

Si bien aparece en todos los algoritmos, en el de *Vecinos* aparece en mayor intensidad y siendo muy notorio.



Figura 18: Original

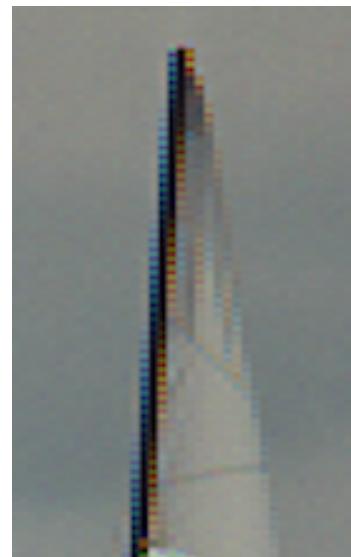


Figura 19

4.6.3. Blur



Figura 20: Original

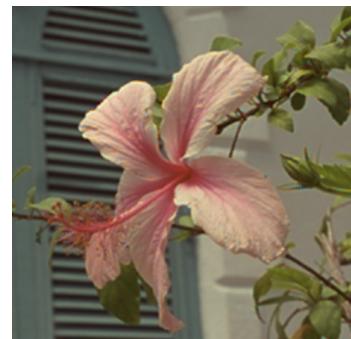


Figura 21

4.6.4. Ringing / Edge

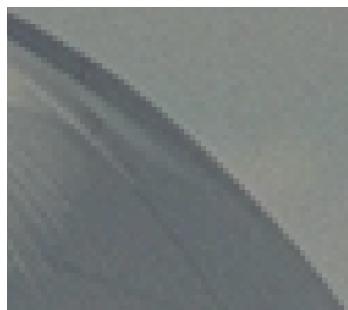


Figura 22: Original



Figura 23

5. Discusión

5.1. Colores contra cuadrados de colores

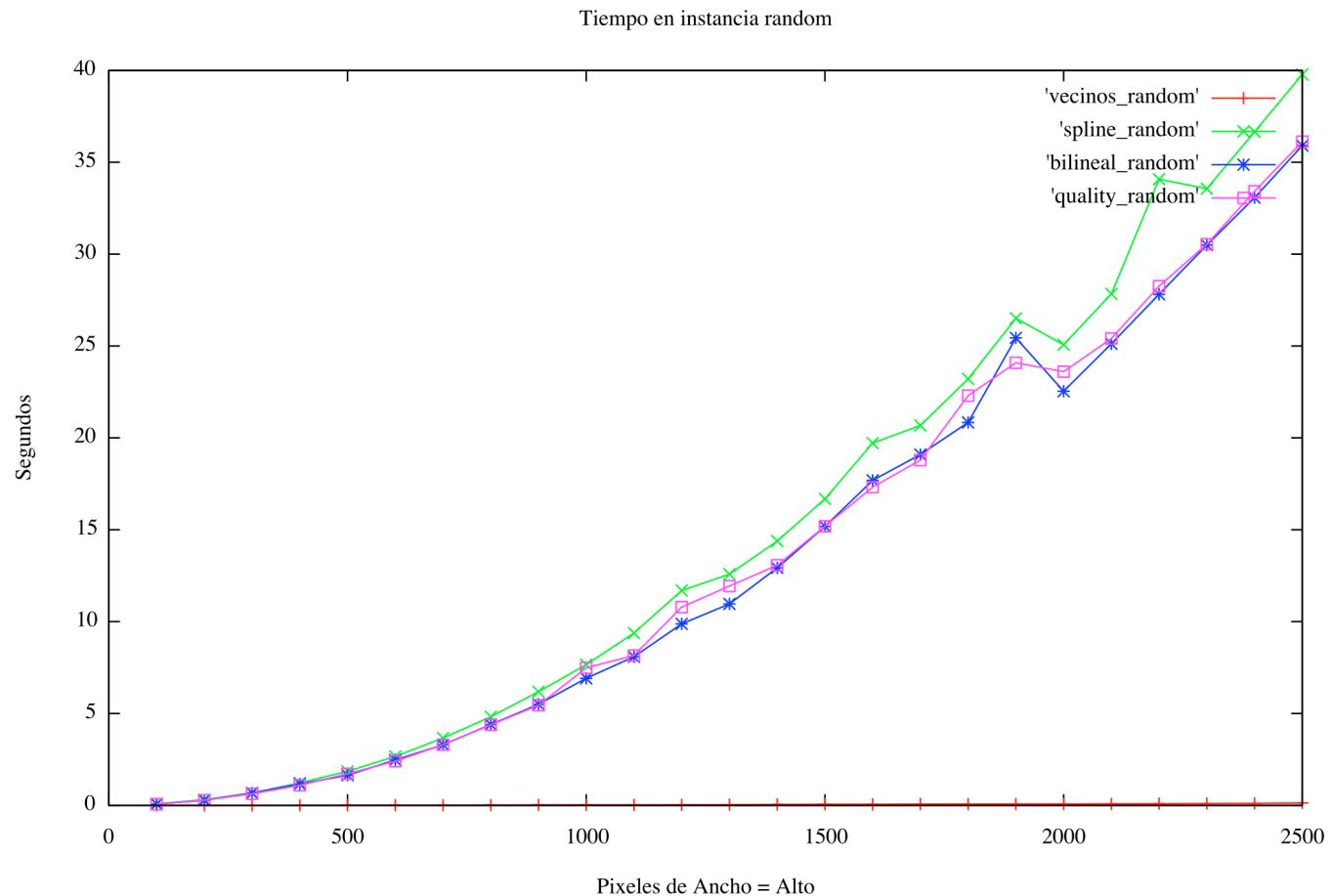
Cuando probamos con la primer imagen de colores, vecinos resultó ser el que mejor resultados tuvo en todos los sentidos. Esto nos llamó mucho la atención ya que es un algoritmo muy simple para superar a otros desarrollados en distintos papers.

Por eso decidimos hacer una segunda prueba con una imagen que tenga la misma idea pero más compleja (con límites tambien horizontales, curvos y con la marca de agua) y ahí si obtuvimos resultados mas acordes. Debido a nuestra implementación los límites que son tan rectos y verticales tienen una baja influencia sobre el error. Esto es porque pocos píxeles son los que necesitan pedirle el color a vecinos de distintos lados de la frontera. Por eso fué que funcionó tan bien en el primer caso. En cambio en el segundo fué mucho más ineficiente por las complejidades antes mencionadas.

6. Conclusiones

6.1. Comparación de tiempos

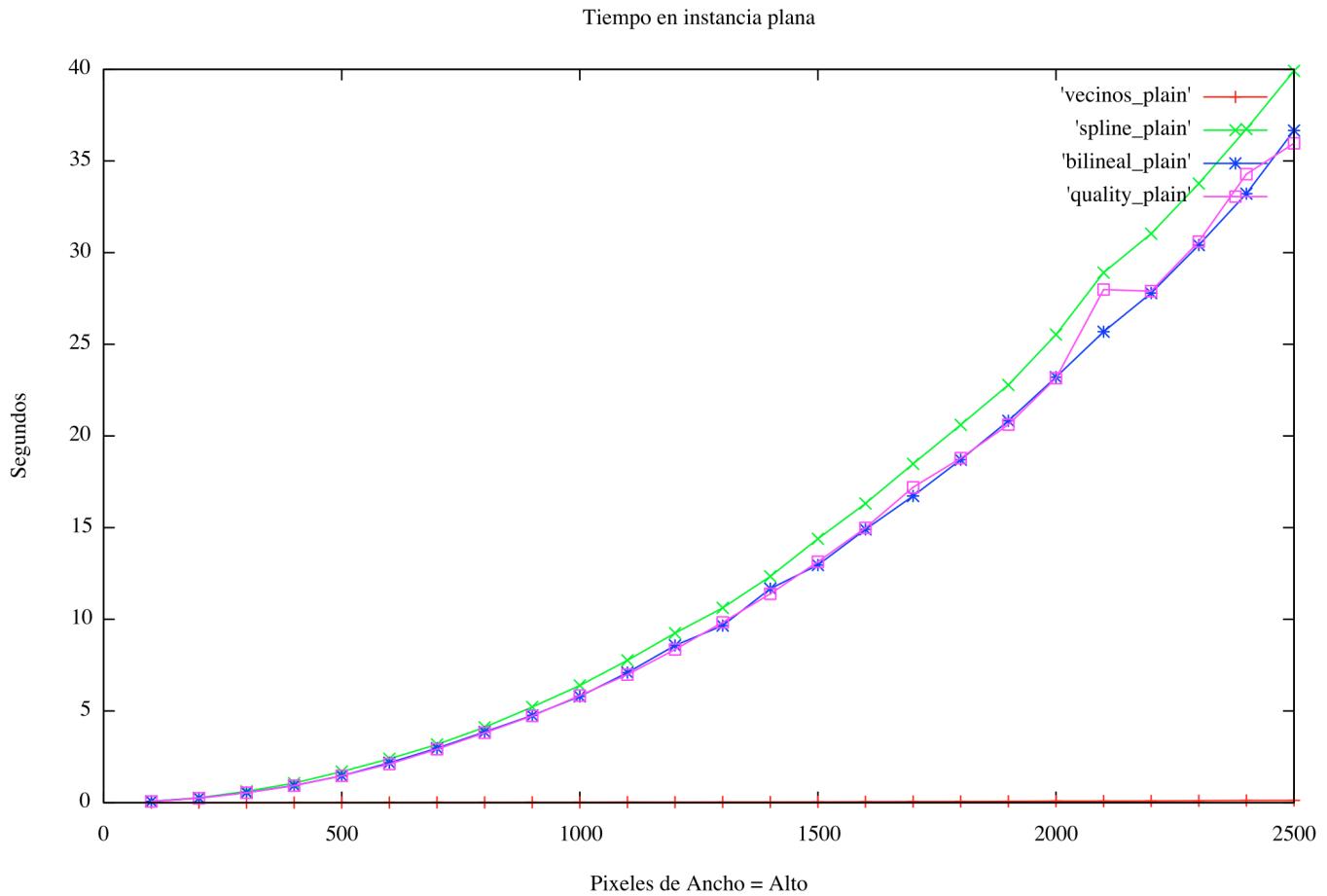
En esta sección presentaremos una comparativa entre los tiempos que tarda cada algoritmo a medida que aumenta el tamaño de la imagen. Para tal fin testamos cada algoritmo con imágenes cuadradas generadas aleatoriamente que van aumentando su tamaño, y creemos que es una forma correcta de comparar los tiempos ya que la complejidad de cada algoritmo es más independiente de la información que tenga la imagen que del tamaño debido a que las iteraciones depende directamente de este.



Vecinos al ser el más simple, tiene sentido que haya tardado menos. Lo único que hace es recorrer la imagen y llenar por cada color faltante de cada pixel, de, valga la redundancia, sus vecinos que captaron ese color en la bayerización. Bilineal en segundo puesto, ya que realiza un promedio y necesita ver más puntos.

Tanto Direccional y Quality, utilizan bilineal ya que no son algoritmos de aproximación de cero, si no de mejora. Por lo que ya tienen una cota inferior. Igualmente es notable que Quality siendo el mejor resultado, como venimos viendo en puntos anteriores y un detalle mejor en la próxima sección, también sea el de menor tiempo. Esto se debe a que tiene una cuenta parecida al bilineal pero en pocos pixeles, a diferencia de Direccional que resuelve un sistema de ecuaciones por cada fila y columna.

Igualmente no es poco notar que son bastantes lentos los algoritmos, y las pruebas si bien fueron con imágenes relativamente grandes, no alcanzan a las cámaras promedio que claramente no tardan 10 segundos en resolver la foto final. O existen optimizaciones que no llegamos a hacer o hay un mejor aprovechamiento del hardware, paralelismo, etc. Como el algoritmo de HighQuality solamente procesa los verdes de la imagen, requerirá un “poco” más de tiempo para imágenes que tengan una mayor calidad para ese color.



6.2. Comparación de calidad

En esta sección compararemos solo los verdes de las imágenes y veremos los resultados utilizando PSNR. Recordemos que este término, calcula nivel de ruido en una señal.

Como venimos viendo en otros ejemplos, img9, img12, y este, como era esperado, el vecinos es el que peor hizo, y quality fue el mejor. Sin embargo notemos que Spline si bien tendría que tener un valor mayor que bilineal ya que subjetivamente notamos mejora entre ellos, no lo tiene, es decir, el nivel de ruido es mayor en el direccional. Esto tiene sentido en la medida que el algoritmo direccional utiliza toda la fila y toda la columna para calcular el valor de las coordenadas b_j , c_j y d_j por lo que está sujeto a valores distintos al valor final, a diferencia de Bilineal que está sujeto a sus vecinos directos que es mucho más probable que tengan un valor más próximo.

6.3. Algoritmos

En base a los algoritmos presentados, concluimos que a partir del tiempo de cómputo y resultados que ofrecen los mismos, siempre conviene optar por el algoritmo de HighQuality, ya que como se observa en las secciones anteriores, la calidad que ofrece es extremadamente buena y el tiempo que tarda es aceptable. Otra cosa que nos llama la atención fueron los resultados obtenidos por las dos interpolaciones bilineales y direccionales, ya que si bien en teoría la direccional debería obtener mejores resultados, estos solo se aprecian al mirarlos, es decir subjetivamente, ya que objetivamente el bilineal aproxima mejor los colores originales y obtiene un menor ruido en la señal del color verde.

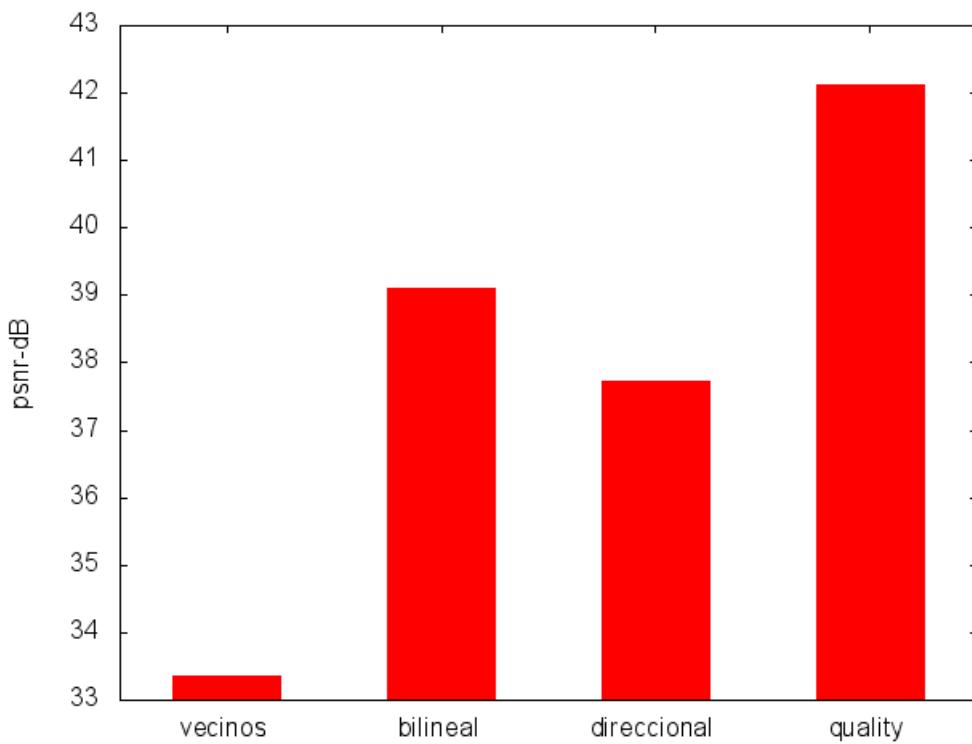


Figura 24: Img1

6.4. Bordes

En caso de una imagen con cambios grandes en zonas pequeñas, todos los algoritmos tienden a fallar en esas zonas. Esto se debe a que todos los algoritmos dependen fuertemente de los pixeles próximos cercanos, los cuales poseen valores muy distintos al valor a calcular. Esto es denominado borde.

Otro punto interesante es que si bien el algoritmo de High Quality funcionó mejor objetiva y subjetivamente para las imágenes que son fotografías esto no fué así en el caso de la imagen "colores". Pensamos que esto se debe a que este procedimiento fué especialmente pensado para fotografías, es decir imágenes con bordes más suaves o sin tanta saturación de color de cada lado del borde. Y que es por esto que en este caso los resultados dieron casi lo contrario de todo el resto (vecinos fué el mejor en todo sentido).

6.5. Otro uso

Si bien el TP está apuntado a los algoritmos que corren en las cámaras de fotos, un uso útil puede ser el de compresión de imágenes, ya que bayerizando la imagen original reduce en un tercio su tamaño y en poco tiempo (menor aún en la práctica cuando lo usan las cámaras digitales) se puede obtener la original, o al menos una aproximación bastante acertada de la misma.

Referencias

- [1] R. Burden y J.D.Faires, Análisis numérico, International Thomson Editors, 1998
- [2] Ron Kimmel. Demosaicing: Image reconstruction from color ccd samples. Image processing, IEEE transactions on, 1999.

- [3] Henrique S. Malvar, Li-wei He y Ross Cutler, High-quality linear interpolation for demosaicing of bayer-patterned color images, Microsoft Research One Microsoft Way, Redmond, WA 98052