Universidade do Estado do Rio de Janeiro

Disciplina: Álgebra Linear: Aspectos Teóricos e Computacionais

Autor: Matheus Henrique Branco Zeitune

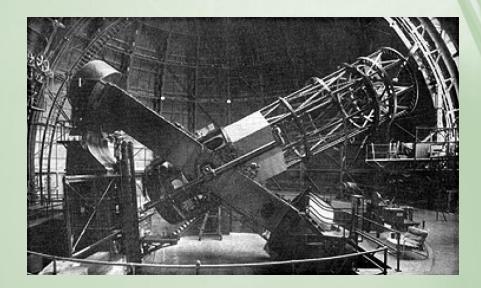
Orientador: Americo Barbosa da Cunha Junior

Lei de Moore e impacto na resolução de imagens digitais

Digitalização de imagens antigas e os desafios de redimensionamento

Utilizar a Interpolação de Newton para ampliar imagens mantendo proporções e qualidade





Representação de imagens como matrizes bidimensionais

Valores de 0 a 255 representando intensidade luminosa

Modelo RGB com três canais (R, G, B)

$$I_{RGB} = \begin{cases} R = \begin{bmatrix} R_{1,1} & \cdots & R_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ R_{m,1} & \cdots & R_{m,n} \end{bmatrix} \\ G = \begin{bmatrix} G_{1,1} & \cdots & G_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G_{m,1} & \cdots & G_{m,n} \end{bmatrix} \\ B = \begin{bmatrix} B_{1,1} & \cdots & B_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{m,1} & \cdots & B_{m,n} \end{bmatrix}$$

$$I = \begin{bmatrix} I_{1,1} & \cdots & I_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ I_{m,1} & \cdots & I_{m,n} \end{bmatrix}$$

$$I_{RGB} = [R, G, B]$$

Ampliação: Estima novos pixels para aumentar o tamanho da imagem.

Redução: Remove pixels adjacentes para diminuir o tamanho da imagem.

Interpolação de Newton

Polinômio interpolador

$$P_{n}(x) = f[x^{0}] + (x - x^{0}) \cdot f[x^{0}, x^{1}] + (x - x^{0})(x - x^{1}) \cdot f[x^{0}, x^{1}, x^{2}] + \dots + (x - x^{0})(x - x^{1}) \dots (x - x^{n-1}) \cdot f[x^{0}, x^{1}, \dots, x_{n}]$$

Diferenças Divididas

1. Base inicial:

$$f[x_i] = y_i$$

2. Primeira ordem:

$$f[x_{i}, x_{i}^{+1}] = \frac{[f[x_{i}^{+1}] - f[x_{i}]]}{[x_{i}^{+1} - x_{i}]}$$

Segunda ordem:

$$f[x_{i}, x_{i}^{+1}, x_{i}^{+2}] = \frac{\left[f[x_{i}^{+1}, x_{i}^{+2}] - f[x_{i}, x_{i}^{+1}]\right]}{\left[x_{i}^{+2} - x_{i}\right]}$$

4. Ordem geral:

$$f[x_{i}, x_{i}^{+1}, ..., x_{i}^{+}_{k}] = \frac{[f[x_{i}^{+1}, ..., x_{i}^{+}_{k}] - f[x_{i}, ..., x_{i}^{+}_{k}^{-1}]]}{[x_{i}^{+}_{k} - x_{i}]}$$

Aplicação da Interpolação de Newton em duas variáveis

$$P(x,y) = \sum_{i=0}^{n} \sum_{j=0}^{m} f[x_i, y_i] \prod_{k=0}^{i-1} (x - x_k) \prod_{l=0}^{j-1} (y - y_l)$$

Estimativa de intensidade no ponto (0.5, 0.5).

Coordenada	Valor do Pixel
(0, 0)	$I_{0,0}$
(0, 1)	$I_{0,1}$
(1, 0)	$I_{1,0}$
(1, 1)	$I_{1,1}$

1. Diferenças Divididas em x:

$$f[x_0] = I_{0,0}$$

$$f[x_1] = I_{1,0}$$

$$f[x_0, x_1] = \frac{I_{1,0} - I_{0,0}}{x_1 - x_0}$$

2. Diferenças Divididas em *y*:

$$f[y_0] = I_{0,0}$$

$$f[y_1] = I_{1,0}$$

$$f[y, y_1] = \frac{I_{1,0} - I_{0,0}}{y_1 - y_0}$$

3. Construção do Polinômio Interpolador:

$$P(x,y) = f[x_0, y_0] + (x - x_0)f[x_0, x_1] + (y - y_0)f[y_0, y_1] + (x - x_0)(y - y_0)f[x_0, x_1, y_0, y_1]$$

4. Estimativa do Valor Interpolado:

$$I_{0.5.0.5} = P(0.5, 0.5)$$

```
function upscale_image_newton_optimized_jpg(input_image, scale_factor)
   original_image = imreαd(input_image);
   original_image = double(original_image);
   if ndims(original_image) == 3
       red_channel = original_image(:, :, 1);
       green_channel = original_image(:, :, 2);
       blue_channel = original_image(:, :, 3);
       upscaled_red = process_channel(red_channel, scale_factor);
       upscaled_green = process_channel(green_channel, scale_factor);
       upscaled_blue = process_channel(blue_channel, scale_factor);
       upscaled_image = cat(3, upscaled_red, upscaled_green, upscaled_blue);
   else
       upscaled_image = process_channel(original_image, scale_factor);
   end
   imwrite(uint8(upscaled_image), 'upscaled_image_newton_optimized.jpg', 'Quality', 95);
   imshow(uint8(upscaled_image));
end
```

```
function upscaled_channel = process_channel(channel, scale_factor)
   [rows, cols] = size(channel);
   new_rows = round(rows * scale_factor);
   new_cols = round(cols * scale_factor);
   x = 1:rows;
   y = 1:cols;
   xi = linspace(1, rows, new_rows);
   yi = linspace(1, cols, new_cols);
   upscaled_channel = zeros(new_rows, new_cols);
   for i = 1:new_rows
       for j = 1:new_cols
           row_idx = max(1, floor(xi(i)) - 1):min(rows, ceil(xi(i)) + 1);
           col_idx = max(1, floor(yi(j)) - 1):min(cols, ceil(yi(j)) + 1);
           local_values = channel(row_idx, col_idx);
           local_x = x(row_idx);
           local_y = y(col_idx);
           if length(local_x) < 2 || length(local_y) < 2</pre>
               upscaled_channel(i, j) = channel(min(rows, round(xi(i))), min(cols, round(yi(j))));
               temp_values = zeros(1, length(local_y));
               for k = 1:length(local_y)
                   coef_x = local_newton_coefficients(local_x, local_values(:, k)');
                   temp_values(k) = newton_interpolation(local_x, coef_x, xi(i));
               coef_y = local_newton_coefficients(local_y, temp_values);
               upscaled_channel(i, j) = newton_interpolation(local_y, coef_y, yi(j));
```



```
function coef = local_newton_coefficients(xd, yd)
    n = length(xd);
    if n < 2
        coef = yd(1);
        return;
    end
    coef = yd;
    for j = 2:n
        coef(j:n) = (coef(j:n) - coef(j-1:n-1)) ./ (xd(j:n) - xd(1:n-j+1));
    end
end
```

```
function result = newton_interpolation(xd, coef, x)
    n = length(coef);
    result = coef(n);
    for j = n-1:-1:1
        result = result .* (x - xd(j)) + coef(j);
    end
end
```

Algoritmo de Peak Signal to Noise Ratio (PSNR)

$$PSNR = 10 \times \log_{10} \left(\frac{MAX^2}{MSE} \right)$$

$$MSE = \frac{1}{m \times n} \sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} \left(I_{original}(i,j) - I_{alterada}(i,j) \right)^{2}$$

Acima de 30 db: alta qualidade

Entre 20 db a 30 db: qualidade aceitável

Abaixo de 20 db: baixa qualidade



```
function psnr = calculate_psnr(image_original_path, image_altered_path)
    I_original = imread(image_original_path);
    I_altered = imread(image_altered_path);
   if size(I_original, 3) ~= size(I_altered, 3)
        error("As imagens devem ter o mesmo número de canais (grayscale ou RGB).");
    end
   if size(I_original, 1) ~= size(I_altered, 1) || size(I_original, 2) ~= size(I_altered, 2)
       I_altered = imresize(I_altered, [size(I_original, 1), size(I_original, 2)]);
    end
    I_original = double(I_original);
   I_altered = double(I_altered);
   mse = mean((I_original(:) - I_altered(:)).^2);
   if mse == 0
       psnr = Inf;
       return;
    end
   max_pixel = 255.0;
    psnr = 10 * log10((max_pixel^2) / mse);
end
```



"The Pleiades Star Cluster" (valores de PSNR para ampliações em 2x, 4x e 10x)

0.095 MP 0.381 MP 365x261 730x522

Original PSNR: 32,94 dB

1.5 MP 1460x1044

PSNR: 31,05 dB

9.5 MP

3650x2610

PSNR: 33,73 dB









"The Hooker Telescope on Mt. Wilson" (escala de cinza). Fotocópia da foto original de 1920

0.080 MP

1.3 MP

8.0 MP

367x219

1468x876

3670x2190

Original

PSNR: 21,67 dB

PSNR: 24,62 dB





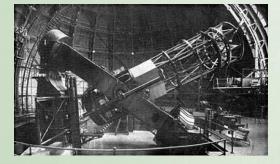


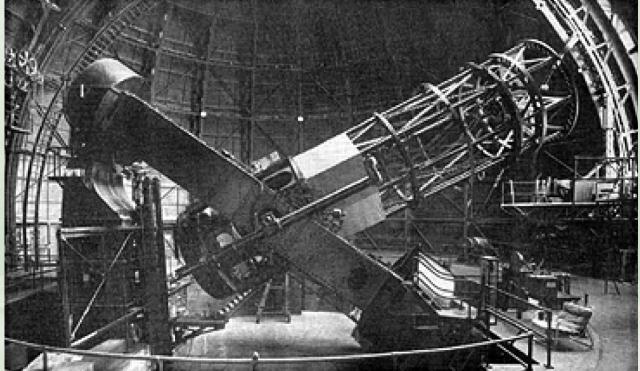




734x438

0.321 MP





"Winter and Summer on a Little Planet" (imagem moderna)

1.0 MP 1024x1024 Original



4.2 MP 2048x2048

PSNR: 30,67 dB



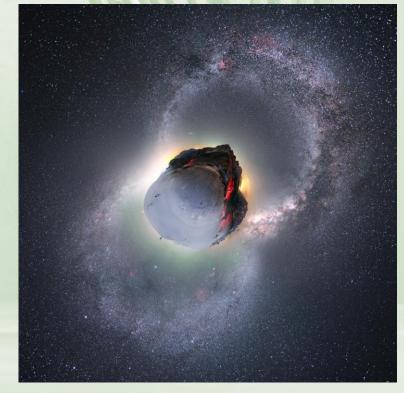
16.8 MP 4096x4096

PSNR: 28,69 dB



104.9 MP 10240x10240

PSNR: 31,85 dB



Interpretação dos resultados

Todas as imagens geradas com PSNR acima de 20 db



Referências

USP - Instituto de Ciências Matemáticas e de Computação

USP - Instituto de Ciências Matemáticas e de Computação. *Interpolação de Newton*. Disponível em: https://sites.icmc.usp.br/andretta/ensino/aulas/sme0500-1-12/ipnewton.pdf. Acesso em: 30 nov. 2024.

UFPR

UFPR. Interpolação de Newton e Erros [PDF]. Disponível em: https://docs.ufpr.br/~volmir/MN_12_interpolação_newton_e_erros_ppt.pdf. Acesso em: 30 nov. 2024.

MathWorks

MATHWORKS. PSNR - Peak Signal-to-Noise Ratio. Disponível em: https://www.mathworks.com/help/vision/ref/psnr.html. Acesso em: 30 nov. 2024.

· Cadence PCB Design

CADENCE PCB DESIGN. *Peak Signal-to-Noise Ratio vs Signal-to-Noise Ratio*. 2023. Disponível em: https://resources.pcb.cadence.com/blog/2023-peak-signal-to-noise-ratio-vs-signal-to-noise-ratio-vs-signal-to-noise-ratio.
https://resources.pcb.cadence.com/blog/2023-peak-signal-to-noise-ratio-vs-signal-to-noi

Mount Wilson Observatory – The Pleiades Star Cluster

MOUNT WILSON OBSERVATORY. The Pleiades Star Cluster. Disponível em: https://apod.nasa.gov/apod/ap950701.html. Acesso em: 30 nov. 2024.

Mount Wilson Observatory – The Hooker Telescope on Mt. Wilson

MOUNT WILSON OBSERVATORY. The Hooker Telescope on Mt. Wilson. Disponível em: https://apod.nasa.gov/apod/ap950701.html. Acesso em: 30 nov. 2024.

Cunha Jr

CUNHA JR. Interpolação. Universidade do Estado do Rio de Janeiro - UERJ, 2021.

Mount Wilson Observatory – Winter and Summer on a Little Planet

MOUNT WILSON OBSERVATORY. Winter and Summer on a Little Planet. Disponível em: https://apod.nasa.gov/apod/ap241130.html. Acesso em: 30 nov. 2024.

Blog do Enem

BLOG DO ENEM. Matrizes: definição, ordem, notação e tipos de matrizes. Disponível em: https://blogdoenem.com.br/matrizes-definicao-ordem-notacao-e-tipos-de-matrizes/. Acesso em: 30/11/2024.

Blog Aspose

BLOG ASPOSE. Create, Load, Fill, and Draw Bitmap in C#. Disponível em: https://blog.aspose.com/drawing/create-load-fill-and-draw-bitmap-in-csharp/. Acesso em: 30/11/2024.

Exif Tools

EXIF TOOLS. Ferramenta para análise de metadados EXIF. Disponível em: https://exif.tools/. Acesso em: 30 nov. 2024.

MZET97 – Upscale

MZET97. Upscale. Disponível em: https://github.com/mzet97/Upscale/tree/main. Acesso em: 30 nov. 2024.