

Práctica 1: Filtrado y Muestreo

Ignacio Aguilera Martos

Ejercicio 1

Apartado A

Para aplicar la convolución con una máscara Gaussiana 2D en OpenCV nos valemos de la función `GaussianBlur` que toma como parámetros (los que nos interesan) la imagen, el tamaño del kernel y la varianza en el eje X y en el eje Y. Para esta prueba he movido la varianza entre 0 y 5 (en ambos ejes) y el tamaño del núcleo de 3 a 11 haciendo kernels cuadrados y rectangulares.

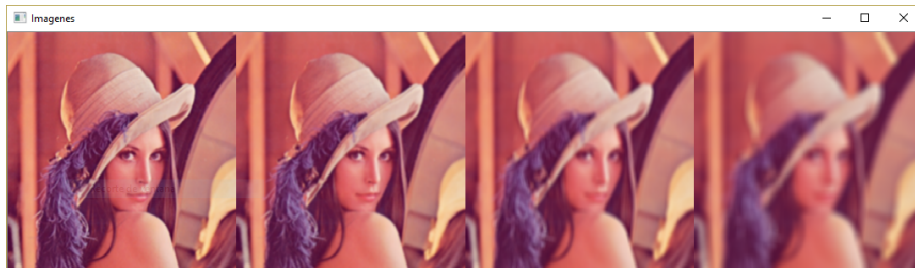


Figure 1: GaussianBlur

Podemos observar que el efecto se hace más visible de izquierda a derecha. Si nos fijamos en la imagen podemos ver que al hacer más grande el tamaño del núcleo podemos percibir de forma más nítida los rectángulos o cuadrados en la imagen. Además se observa que al aumentar los valores de sigma el suavizado se hace más visible.

Apartado B

En este caso el ejercicio nos pide que tomemos mediante la función `getDerivKernels` las máscaras 1-dimensionales que permiten calcular la convolución 2D con máscaras derivadas. Para ello la función `getDerivKernels` toma como parámetros el orden de la derivada tanto en el eje X como en el Y y el valor de sigma. Observemos el ejemplo para obtener conclusiones:

```
nacheteam@nacheteam-Equipo: ~/MEGA/Doble Grado DGIIM/5to Curso/Primer Cuatrimest...
Archivo Editar Ver Buscar Terminal Ayuda
mestre/Vision por Computador/Practicas/ComputerVision/Practica 1$ python main.py

Convolución gaussiana.
Kernel de primera derivada con varios tamaños.
Tamaño 3
Orden X 0
dx: [1. 2. 1.]
Tamaño 3
Orden X 1
dx: [-1. 0. 1.]
Tamaño 3
Orden X 2
dx: [ 1. -2. 1.]
Tamaño 5
Orden X 0
dx: [1. 4. 6. 4. 1.]
Tamaño 5
Orden X 1
dx: [-1. -2. 0. 2. 1.]
Tamaño 5
Orden X 2
dx: [ 1. 0. -2. 0. 1.]
Convolución laplaciana.
```

Figure 2: getDerivKernels

Debemos saber que la función `getDerivKernels` utiliza por debajo el operador de Sobel para hacer los cálculos. Interpretemos ahora los vectores obtenidos.

Podemos observar que el orden de la derivada en cada eje nos varía cada uno de los vectores correspondientes. Debemos recordar que este operador (Sobel) es empleado para reconocimiento de bordes en las imágenes, o lo que es lo mismo, un cambio muy notable de color en el entorno de un píxel. La función nos devuelve dos vectores que corresponden a la máscara, ya que es separable.

Nótese que en la imagen sólo se imprime el vector correspondiente a la derivada en el eje X ya que el vector en el eje Y es igual si los parámetros coinciden y así podemos observar todos los ejemplos.

El operador de derivada intenta hacer una aproximación discreta de lo que conocemos o entendemos como derivada, es decir:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x) - f(x-h)}{h}$$

Como las dos expresiones son iguales podemos sumarlas y dividir por dos para obtener una igualdad equivalente que nos explicará mejor el funcionamiento del operador. El resultado es:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h}$$

Ahora podemos tener una idea más intuitiva. La idea es que esta definición es para el caso continuo, en nuestro caso la variación h nos indicaría el píxel anterior si estamos restando h o el píxel posterior si la estamos sumando. Con esto realmente lo que estamos haciendo es la resta de los píxeles directamente aledaños a x .

Si observamos las máscaras obtenidas podremos ver que el resultado coincide con la idea. En el primer ejemplo con la derivada de primer orden lo que tenemos es justamente la definición que hemos obtenido de derivada, o lo que es lo mismo el valor de color entre los píxeles aledaños se resta. Esto lo tenemos que visualizar como una matriz, es decir, podemos multiplicar los dos componentes de la máscara (el del eje X y el del eje Y) para obtener una matriz que en el caso $dx=1$ $dy=0$ sería:

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Esto es muy lógico ya que lo que estamos haciendo es ponderar los píxeles aledaños al centro únicamente en la dirección X y restarlos obteniendo con ello un valor. Cuanto mayor sea el mismo más diferencia tendremos de color entre los píxeles que se encuentran a ambos lados del centro.

Si hiciéramos el operador con $dx=0$ $dy=1$ tendríamos la misma matriz pero traspuesta con lo que nos daría la diferencia en el sentido Y .

Si tomamos ahora $dx=1=dy$ lo que vamos a obtener es una diferencia tanto en el sentido de X como en el de Y . Si pensamos en esto como vectores lo que estamos haciendo es derivar con dirección $(1,1)$, veamos la matriz que obtenemos:

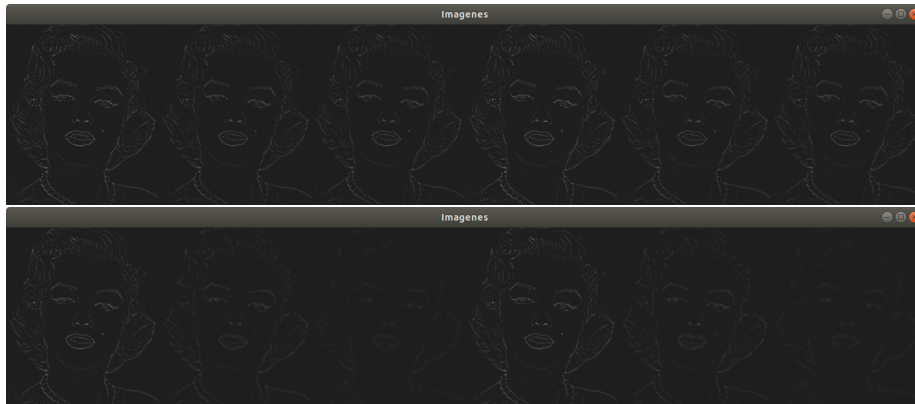
$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Con esto lo que estamos haciendo es hacer la resta de los valores en las esquinas, o lo que es lo mismo en la dirección $(1,1)$. Con ello lo que obtendremos de valor en el píxel será un borde si la diferencia de los valores de los píxeles en las esquinas es muy grande.

Apartado C

Para aplicar la laplaciana a las imágenes lo primero que tenemos que hacer es aplicar una convolución gaussiana para eliminar el ruido en la imagen. Para ello

nos valemos de la función `GaussianBlur` ya utilizada en el apartado A con un kernel cuadrado y la varianza dada. Debemos recordar que el operador laplaciano está pensado para detectar bordes con lo que está pensado para ser aplicado a imágenes en blanco y negro. Convertimos la imagen de RGB a escala de grises y tras esto le aplicamos el operador laplaciano que consiste en sumar las derivadas de segundo orden de la imagen. Analicemos que obtenemos con esto:



En estos ejemplos podemos ver en la primera imagen el laplaciano aplicado con $\sigma=1$, el tamaño del núcleo tomando valores 3,5,9,3,5,9 y los bordes reflejados y replicados y en la segunda imagen lo mismo pero con $\sigma=3$.

Podemos observar que con $\sigma=1$ la variación entre las imágenes es mínima notando, si acaso, pequeñas variaciones en el cuello y en el hombro. En cambio cuando cambiamos σ a 3 ya notamos cambios significativos. El hecho de cambiar los bordes no nos ha dado diferencia entre las imágenes pero sí el hecho de variar el tamaño de la máscara. Podemos ver que al aumentar dicho tamaño el blur que obtenemos es mayor juntado además con el incremento de σ por lo que los bordes se suavizan también y obtenemos una peor detección de bordes. Esto viene del hecho de que hemos hecho demasiado suavizado y por tanto hemos perdido información en la imagen.

La detección de bordes del operador laplaciano tiene una idea intuitiva por detrás consistente en que cuando tenemos variaciones notables de color al hacer la segunda derivada vamos a obtener ceros, ya que la primera derivada tendrá un máximo.

Ejercicio 2

Apartado A

Esta función implementa la convolución con máscaras separables. Estas máscaras dividen la matriz tradicional que conocemos en las convoluciones en dos vectores: uno fila y otro columna. Este hecho es muy ventajoso puesto que se reduce el

orden de complejidad del operador de convolución. Hay que tener en cuenta que para aplicar esta función los vectores pasados como máscara deben estar normalizados.

En los ejemplos generados se aplica en primer lugar una Gaussiana, luego la matriz identidad y por último una máscara de detección de bordes.

La función está implementada a partir de la función `sepFilted2D` que aplica un filtro separable a una imagen dada.



Figure 3: Máscaras separables