

MC920: Introdução ao Processamento de Imagem Digital

Tarefa 8

Martin Ichilevici de Oliveira
RA 118077

Rafael Almeida Erthal Hermano
RA 121286

*Instituto de Computação, Universidade Estadual de Campinas
1 de abril de 2014*

1 Critérios de fidelidade aplicados a filtragem de ruídos

1.1 Critérios de fidelidade

1.1.1 Erro total

O erro total mede o quadrado das diferenças entre os pontos originais e o resultado.

$$e = \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} [\hat{f}(x, y) - f(x, y)]^2 \quad (1)$$

1.1.2 Erro médio quadrático

O erro médio quadrático pode ser definido como:

$$e_{rms} = \left[\frac{1}{MN} \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} [\hat{f}(x, y) - f(x, y)]^2 \right]^{\frac{1}{2}} \quad (2)$$

1.1.3 Relação sinal ruído

A relação sinal ruído pode ser definida como:

$$SNR_{ms} = \frac{\sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} \hat{f}(x, y)^2}{\sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} [\hat{f}(x, y) - f(x, y)]^2} \quad (3)$$

1.2 Critérios de qualidade

Para imagens cuja finalidade é a observação pelo olho humano, o único método correto de avaliar a qualidade da imagem é a avaliação subjetiva [2]. No campo de processamento de imagens, é comum a aplicação de filtros a fim de realçar ou isolar uma determinada característica. Tais filtros, contudo, podem interferir em elementos não desejados da imagem.

Procedimentos manuais para a verificação da qualidade dos filtros aplicados seriam longos e tediosos. Portanto, faz-se necessária uma forma objetiva de se mensurar a similaridade entre duas imagens, original e filtrada. O método de índice de similaridade estrutural (SSIM), se propõe a, de forma objetiva, conseguir reproduzir os resultados subjetivos. O SSIM é um índice que mede a similaridade entre duas imagens e pode ser definido como:

$$SSIM(X, Y) = [l(x, y)]^\alpha \cdot [c(x, y)]^\beta \cdot [s(x, y)]^\gamma \quad (4)$$

Onde $l(x, y)$ é a comparação da luminância, $c(x, y)$ comparação de contraste e $s(x, y)$ compara estruturas. Os expoentes α, β, γ são parâmetros para ponderar as importâncias de cada componente, e todos devem ser positivos.

Comparação da luminância

Para comparação de luminância, devemos utilizar uma função que seja simétrica, limitada e possua um máximo único. A função usada é dada por:

$$l(x, y) = \frac{2\mu_x\mu_y + C_1}{\mu_x^2 + \mu_y^2 + C_1} \quad (5)$$

Onde, μ_x, μ_y são as médias dos pixels nos eixos e $C_1 = (K_1 L)^2$, com $K_1 \ll 1$, é uma constante para evitar instabilidades quando $\mu_x^2 + \mu_y^2$ se aproxima de 0.

Comparação da contraste

A função de comparação de contraste é análoga à comparação de luminância. A função usada é dada por:

$$c(x, y) = \frac{2\sigma_x\sigma_y + C_2}{\sigma_x^2 + \sigma_y^2 + C_2} \quad (6)$$

Onde, σ_x, σ_y é o desvio padrão dos valores dos pixels nos eixos. A constante $C_2 = (K_2L)^2$, $K_2 \ll 1$ tem a mesma função de C_1 .

Experimentos

A função usada na comparação de estruturas é dada por:

$$s(x, y) = \frac{2\sigma_{xy} + C_3}{\sigma_x\sigma_y + C_3} \quad (7)$$

C_3 tem a mesma forma e função de C_1 e C_2 . σ_{xy} é definida como:

$$\sigma_{xy} = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^N (x_i - \mu_x)(y_i - \mu_y) \quad (8)$$

Implementação utilizada

Do trabalho [2], vamos definir os expoentes como sendo $\alpha = \beta = \gamma = 1$ e as constantes $C_3 = C_2/2$. Tendo assim a função SSIM como sendo:

$$SSIM(X, Y) = \frac{(2\mu_x\mu_y + C_1)(2\sigma_{xy} + C_2)}{(\mu_x^2 + \mu_y^2 + C_1)(\sigma_x^2 + \sigma_y^2 + C_2)} \quad (9)$$

2 Experimentos

Foram aplicados os ruídos, gaussiano e sal e pimenta em uma imagem e em seguida, foram aplicados os filtros gaussiano, da mediana e difusão anisotrópica. Com os resultados das filtrações, foram calculados os erros total, médio quadrático, relação sinal ruído e o índice de similaridade estrutural [2]. As imagens podem ser vistas na Figura 2 e os resultados estão expressos na Tabela 1



Figura 1: Figura original

Para a difusão anisotrópica, foi realizada um *grid search* variando o número de iterações, γ e κ , os resultados do índice de similaridade estrutural para cada item foram plotados nos seguintes gráficos.

Referências

- [1] GONZALEZ, Rafael C.; WOODS, Richard E.. **Digital Image Processing**. 3. ed. Upper Saddle River, NJ, EUA: Prentice-hall, 2006.

Filtro	Ruído	Total	Médio quadrático	Sinal Ruído	SSIM
Gaussiano	Gaussiano	78489	0.505	1.019	0.967
	Sal e pimenta	84155	0.523	0.963	0.983
Mediana	Gaussiano	84850	0.526	0.976	0.985
	Sal e pimenta	84832	0.525	0.947	0.995
Difusao anisotropica	Gaussiano	170205517	23.538	29.630	0.913
	Sal e pimenta	107418886	18.699	45.079	0.945

Tabela 1: Medidas de erros e similaridade para as imagens da Figura 2

- [2] WANG, Z.; BOVIK, Alan C.; SHEIKH, Hamid R.; SIMONCELLI, Eero P.; **Image Quality Assessment: From error visibility to structural similarity**. IEEE Transactions on Image Processing, vol. 13, no. 4, 2004.



(a) Com ruído *salt and pepper*



(b) Filtro da mediana em ruído *salt and pepper*



(c) Filtro da Gaussiana em *salt and pepper*



(d) Difusão anisotrópica em *salt and pepper*



(e) Com ruído Gaussiano



(f) Filtro da mediana em ruído Gaussiano

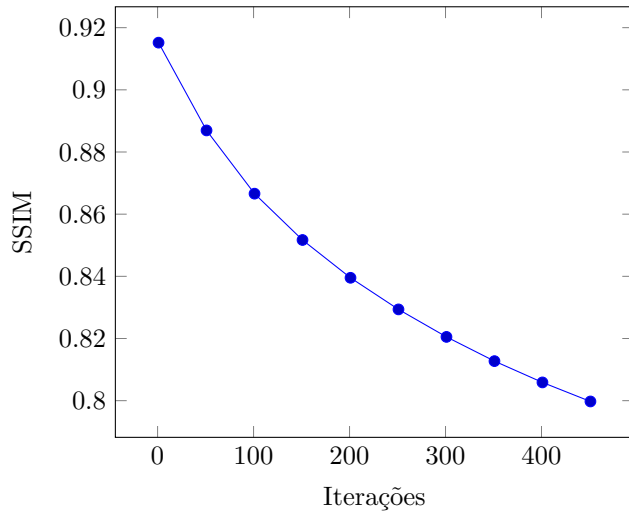


(g) Filtro da Gaussiana em ruído Gaussiano

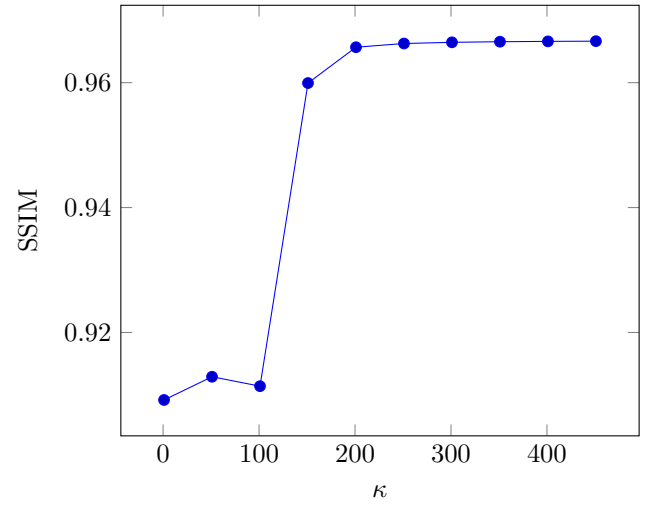


(h) Difusão anisotrópica em ruído gaussiano

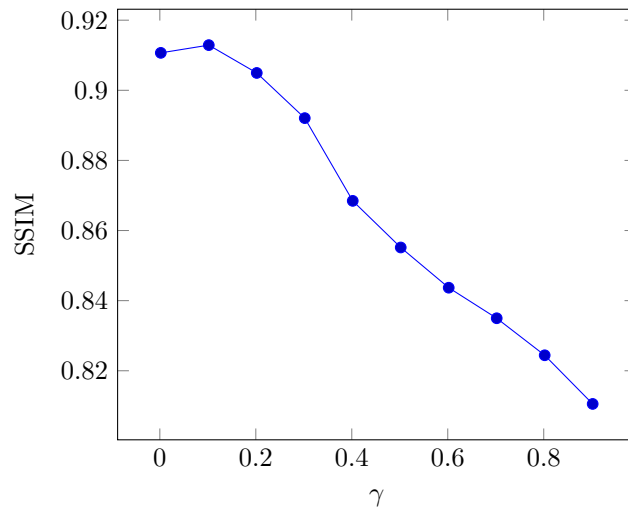
Figura 2: Imagens com ruídos e com filtros aplicados



(a) Variação do número de interações



(b) Variação de κ .



(c) Variação de γ

Figura 3: Variação do SSIM de acordo com alterações nos parâmetros da difusão anisotrópica.