MC920: Introdução ao Processamento de Imagem Digital Tarefa 2

Martin Ichilevici de Oliveira RA 118077 Rafael Almeida Erthal Hermano RA 121286

Instituto de Computação, Universidade Estadual de Campinas 27 de fevereiro de 2014

O dominio do processamento espacial de imagem é aplicado ao plano da imagem, enquanto o dominio do processamento de frequencia da imagem é a modificação da transformada de Fourier da imagem.

O dominio espacial se refere aos pixels que compoem a imagem. Operações espaciais podem ser denotadas como sendo uma transformação:

$$g(x,y) = T[f(x,y)]$$

Em que f(x,y) é a imagem original e g(x,y) é a imagem processada. T[f(x,y)] pode ser aplicada em levando em conta uma vizinhança do ponto (x,y).

1 Operações pontuais

Se a vizinhança possui tamanho 1x1, temos uma operação pontual. Neste caso T se transforma em um função de transformação de nível de cinza.

Alguns exemplos de operações pontuais são:

1. Image negative: consiste na inversão nos níveis de intensidade dos píxels de uma imagem.

$$T[f(x,y)] = L - f(x,y)$$

Onde L é a cor máxima na escala de cinza.

2. Log transformation: consiste em aumentar uma pequena faixa de cores da imagem.

$$T[f(x,y)] = c * \log(1 + f(x,y))$$

3. Power law transformation: Tal qual a transformação log, uma lei de potência consegue mapear uma faixa estreita de cores em uma faixa maior. Power law transformation é muito utilizada em transformações gama para correção de dispositivos de aquisição, como captura de raios x.

$$T[f(x,y)] = c \cdot f(x,y)^e$$

4. Contrast stretching: consiste em escurecer os pixels que possuem nível de cinza abaixo de M e clarear imagens com nível de cinza acima de M. O resultado final desta operação é uma imagem binária.

$$T[f(x,y)] = 0 \text{ se } f(x,y) < M$$
$$= 1 \text{ se } f(x,y) > M$$

- $5.\,$ Gray level slicing: Consiste em aumentar determinados níveis de cinza para destacá-los
- 6. Bit-plane slicing: consiste em separar em camadas os níveis de cinza, por exemplo, se a imagem é composta de pixels de 8 bits, poderiam ser criados 8 camadas, uma para cada bit.

2 Operações Globais

Caso a vizinhança a ser considerada para o cálculo de T(r) considere (quase) todos os pixels da imagem, então a chamamos uma operação global. Seja s uma função que produz um nível de intensidade para cada pixel da imagem de entrada. Consideremos transformações do tipo

$$s = T(r) \qquad 0 \le r \le L - 1$$

em que r é um nível de intensidade, L é a intensidade máxima da imagem e T(r) é uma função estritamente monotonicamente crescente no intervalo [0, L-1].

Podemos entender a distribuição de níveis de cinza em uma imagem como resultado de uma função aleatória, a função densidade de probabilidade. Esta função apenas diz a probabilidade de, dado um *pixel* qualquer, observarmos uma certa intensidade e é denotada por $p_r(r)$ ou $p_s(s)$.

Dada a relação entre s, r e T(r), e assumindo que T(r) é diferenciável, então a densidade de probabilidade de s pode ser obtida por

$$p_s(s) = p_r(r) \left| \frac{dr}{ds} \right| \tag{1}$$

Uma função de grande importância no processamento de imagens é a função de distribuição cumulativa (FDC), que pode ser expressa por

$$s = T(r) = (L - 1) \int_0^r p_r(w) dw$$
 (2)

Podemos então calcular $p_s(s)$ para esta função, subsituindo a expressão 2 na expressão 1.

$$\frac{ds}{dr} = \frac{dT(r)}{dr} = (L-1)\frac{d}{dr} \left[\int_0^r p_r(w)dw \right] = (L-1)p_r(r)$$

$$p_s(s) = p_r(r) \left| \frac{dr}{ds} \right| = p_r(r) \left| \frac{1}{(L-1)p_r(r)} \right|$$
$$= \frac{1}{L-1} \qquad 0 \le s \le L-1$$

A formulação anterior assume que as funções são contínuas. Contudo, ao trabalhar com imagens digitais, trabalhamos com valores discretos. Em particular, a função de distribuição de probabilidade pode ser expressa por um histograma, cuja distribuição de probabilidade pode ser expressa pela Eq. 3.

$$p_r(r_k) = \frac{n_k}{MN} \tag{3}$$

em que n_k é a quantidade de *pixels* com intensidade r_k na imagem e M, N são as dimensões da imagem. Substituindo 3 em 2, e substituindo a integral por um somatório (já que estamos lidando com uma função discreta), obtemos a expressão 4.

$$s_k = T(r_k) = \frac{L-1}{MN} \sum_{j=0}^k n_j$$
 (4)

A esta transformação denominamos equalização histogrâmica. Ela tem a característica de aprimorar o contraste de uma imagem, clareando *pixels* claros e escurecendo *pixels* escuros.

Aplicou-se o processo de equalização histogrâmica à Figura 1a, a qual foi convertida para uma imagem em tons de cinza, como mostra a Figura 1b. O resultado está na Figura 1c. Os histogramas correspondentes estão nas Figuras 2a e 2b. Como se pode observar pelos histogramas, o intervalo das intensidades foi expandido, com mais *pixels* claros e *pixels* escuros do que anteriormente. O resultado visual é claro - é possível, por exemplo, observar detalhes que estavam poucos claros na imagem original.

3 Operações de Vizinhança

Algumas operações utilizam pequenas vizinhanças ao redor da imagem, essas operações são denominadas operações de vizinhança

Operações de vizinhança utilizam uma mascara ao redor do ponto f(x,y).

Filtros lineares são o somatório do produto do coeficiente do filtro com o valor do pixel no ponto.

Alguns exemplos de operações de vizinhança:

- 1. Smoothing Linear Filters: consiste em substituir um pixel pela média dos pixels de sua vizinhança, para reduzir ruidos aleatórios.
- 2. Mediam filter: consiste em substituir o pixel pelo mediana dos pixels da vizinhança



(a) Figura original





(b) Antes da equalização histogrâmica

(c) Após equalização histogrâmica

Figura 1: Imagem original e em tons de cinza antes e após equalização histogrâmica

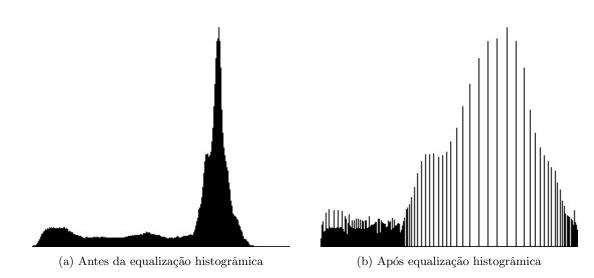


Figura 2: Histograma das Figuras 1
b e 1
c $\,$

Referências

- [1] GONZALEZ, Rafael C.; WOODS, Richard E.. **Digital Image Processing**. 3. ed. Upper Saddle River, NJ, EUA: Prentice-hall, 2006.
- [2] http://docs.opencv.org/doc/tutorials/imgproc/histograms/histogram_equalization/histogram_equalization.html