# Ré-échantillonnage d'images

#### Objectifs:

- ré-échantillonnage;
- agrandissement d'image.

#### Matériel

Récupérez l'archive td-resize.tgz

## 1 Agrandissement par duplication

Une première méthode d'agrandissement simple consiste à dupliquer les pixels existants dans une image. Écrire le programme resize\_copy <factor> <ims> <imd> qui agrandie une image par duplication de pixels. Le paramètre factor est considéré comme entier.

Par exemple, si une image I'(2X, 2Y) est une image qui a été agrandi par un « factor » de 2 d'une image initiale I(X,Y) alors, pour le pixel (x,y) est dupliqué en (x+1,y), (x+1,y+1) et (x,y+1).

Si vous utilisez l'image de test fournie, vous devez obtenir un résultat semblable à la figure 2(b).

## 2 Agrandissement dans le domaine fréquentiel

Une méthode connue d'interpolation dans le domaine fréquentiel est la méthode du zero-padding. Cette méthode consiste à agrandir la transformée de Fourier en la remplissant de zéro au niveau des hautes fréquences. La figure 1 résume les différentes étapes de cette méthode. Comme dans le TD sur la FFT, nous considérons que l'image initiale a été « décalé » pour pouvoir centrer les basses fréquences.

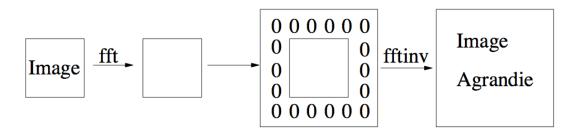


FIGURE 1 – Méthode d'agrandissement fréquentiel par zero-padding

Écrire le programme zero\_padding <factor> <ims> <imd> mettant en œuvre la méthode du zero-padding permettant de réaliser un agrandissement de l'image initiale ims d'un facteur (factor) et sauvé dans imd. Utiliser les fonctions de transformations de Fourier que vous avez implanté dans les TD précédents (td-fft).

Si vous utilisez l'image de test fournie, vous devez obtenir un résultat semblable à la figure 2(c).

## 3 Agrandissement avec interpolation

Cet exercice consiste à implanter les méthodes d'agrandissement d'image avec des filtres d'interpolations (et par convolution spatiale) en utilisant les filtres suivants :

– box :

$$h(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \in [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}[\\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$
 (1)

- tent :

$$h(x) = \begin{cases} 1 - |x| & \text{si } x \in [-1, 1] \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$
 (2)

- gaussian :

$$h(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp(-x^2/2) \tag{3}$$

- bell:

$$h(x) = \begin{cases} -x^2 + \frac{3}{4} & \text{si } |x| \le \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2}(|x| - \frac{3}{2})^2 & \text{si } x \in \frac{1}{2} < |x| \le \frac{3}{2} \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$
(4)

- Mitchell-Netravali:

$$h(x) = \begin{cases} \frac{7}{6}|x|^3 - 2x^2 + \frac{8}{9} & \text{si } x \in [-1, +1] \\ -\frac{7}{18}|x|^3 + 2x^2 - \frac{10}{3}|x| + \frac{16}{9} & \text{si } x \in [-2, -1] \cup [1, 2] \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$
 (5)

L'algorithme générale en pseudo-code à implanter est le suivant :

- I : image source of width W
- I' : resampled image of size W'=factor > 1)
- h : filter of half size WF
- -i: the ith resampled line
- forall 1' in [0,W'[ do:
  - 1. 1  $\leftarrow$  1'/factor
  - 2. left  $\leftarrow$  1-WF, right  $\leftarrow$  1+WF, S  $\leftarrow$  0
  - 3. forall k in [left, right] do:
    - (a)  $S \leftarrow S + I[i][k]*h(k-1)$
  - 4. done
  - 5. I'[i][1'] ← S

done

Écrire le programme resize\_filter <factor> <filter> <ims> <imd> implantant la méthode d'agrandissement par interpolation en utilisant les différents filtres définis ci-dessus. factor est le facteur d'agrandissement, filter est une chaîne de caractères d'appliquer un des filtres. Par exemple, filter ∈ {box, tent, gauss, bell, mitch} correspond respectivement au filtre box, tent, gaussian, bell ou Mitchell-Netravali.

En utilisant l'image de test, vous devez obtenir des résultats similaires aux figures 2(d), 2(e), 2(f), 2(g) et 2(h). **NB**: l'algorithme s'applique d'abord aux lignes et ensuite aux colonnes de l'image à interpoler.

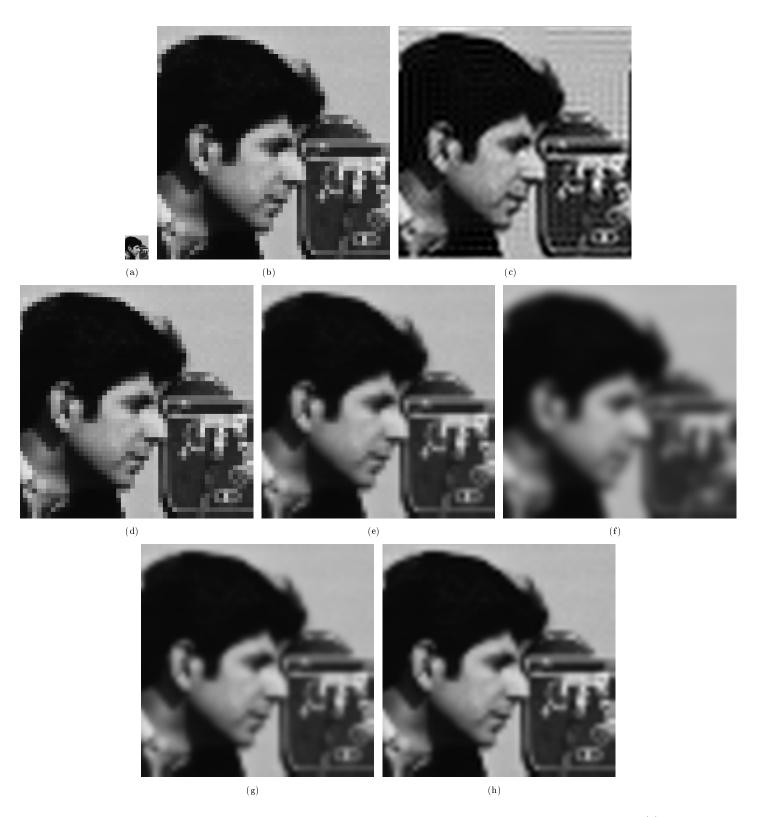


FIGURE 2 — Résultats obtenus avec l'image de test cameraman.ppm. Facteur d'agrandissement de 10. (a) : image initiale cameraman.ppm (b) : agrandissement par duplication (c) : agrandissement fréquentiel par zero-padding (d) : agrandissement avec filtre box (e) : agrandissement avec filtre tent (f) : agrandissement avec filtre gaussian (g) : agrandissement avec filtre bell (h) : agrandissement avec filtre mitchell-netravali