

Greedy: Seam carving y camino mínimo

Teoría de Algoritmos I (75.29 / 95.06)

Ing. Víctor Daniel Podberezski

✉ vpodberezski@fi.uba.ar

Adecuación inteligente de imágenes

Los contenidos web modernos

están preparados para verse en diferentes dispositivos.

Cada dispositivo tiene tamaños y escalas de pantallas diferentes

el contenido “responsive” se acomoda a la relación de aspecto y dimensiones

Una misma imagen debe verse bien en cada situación

Se realiza redimensión y recorte para ajustar al contenedor

A veces esto no arroja resultados satisfactorios.

Resultados insatisfactorios



Imagen original



Escalado



Recorte

Seam Carving

Algoritmo para la manipulación de la imagen

Creado por Shai Avidan y Ariel Shamir en 2007

Paper “Seam Carving for content-aware image Resizing”

Enlace: <https://dl.acm.org/doi/pdf/10.1145/1275808.1276390>

Analiza la imagen recortando los pixels de menor importancia

Encuentra una secuencia de pixel horizontal o vertical

Al retirarla tiene el menor impacto sobre la visualización

Seam: veta / Carving: tallado

Retira tantas vetas como sea necesario para llegar al tamaño requerido

Ejemplo



Imagen original



Escalado



Recorte



Seam carving

Pixels poco importantes

Existen diferentes métodos

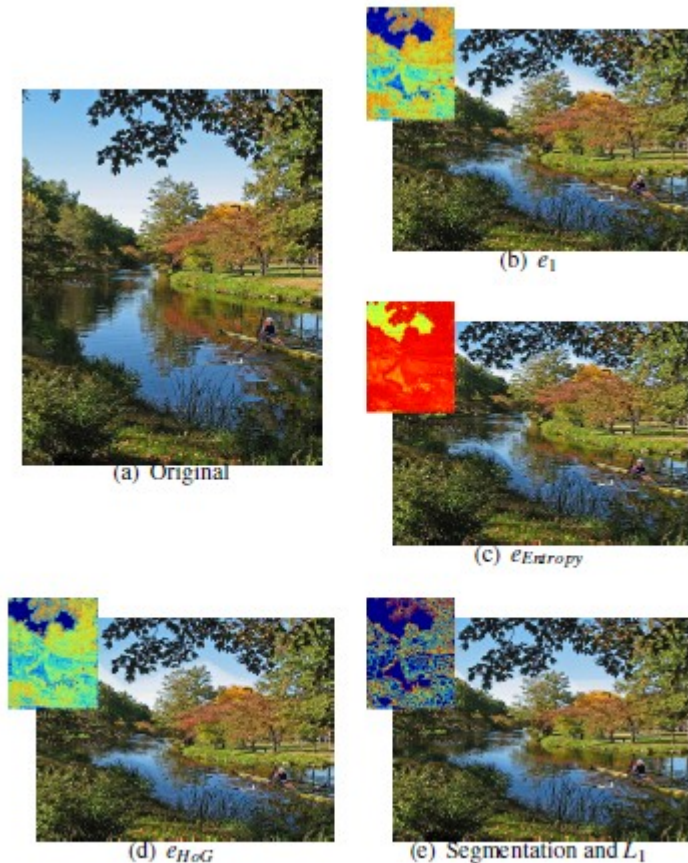
Por ejemplo: entropía, diferencia cromática, movimiento de la mirada, etc

Diferencia cromática

Pixel rodeados de pixels similares \rightarrow poca importancia (ej: cielo azul)

Pixel rodeado de pixels diferentes \rightarrow muchas importancia (ej: cara de una persona)

Inicialmente debo calcular la importancia de cada pixel



Vetas

Pueden ser

Horizontales

Verticales

Buscaremos una veta

Que inicie en extremo superior
(izquierdo)

Finalice en el extremo inferior
(derecho)

Cuya suma de importancia sea la
mejor posible



Camino mínimo

Trataremos la imagen

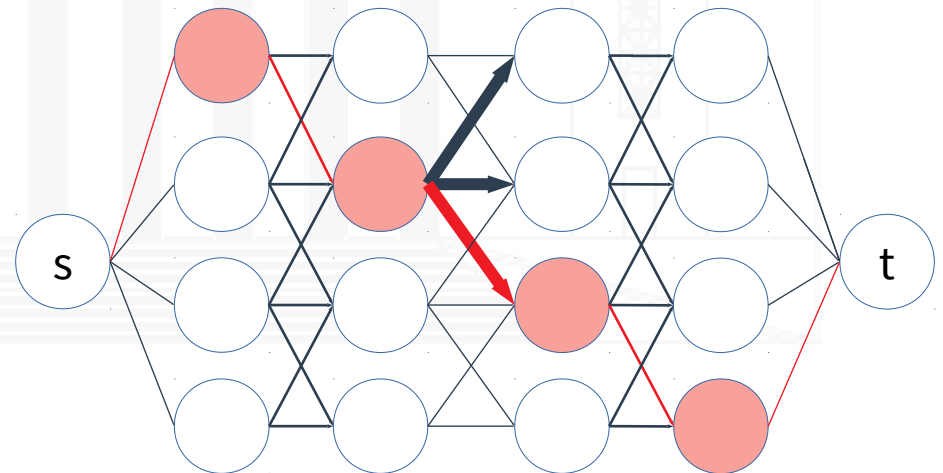
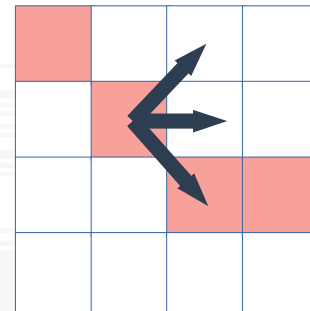
Como una grilla de pixels inter comunicados

Lo representaremos como un grafo

Los pixels son nodos

Los ejes son los posibles caminos de la veta

Calcularemos el camino mínimo entre s y t



Dijkstra

Propuesto por Edsger Dijkstra en 1959

Es Greedy

Funciona para un grafo G

Dirigido y ponderado (con costos positivos)

de N nodos no aislados (en nuestro caso es la cantidad de pixels) y M ejes

Dados dos nodos

“s” inicial

“t” final

Encuentra el camino mínimo que los une

Funcionamiento

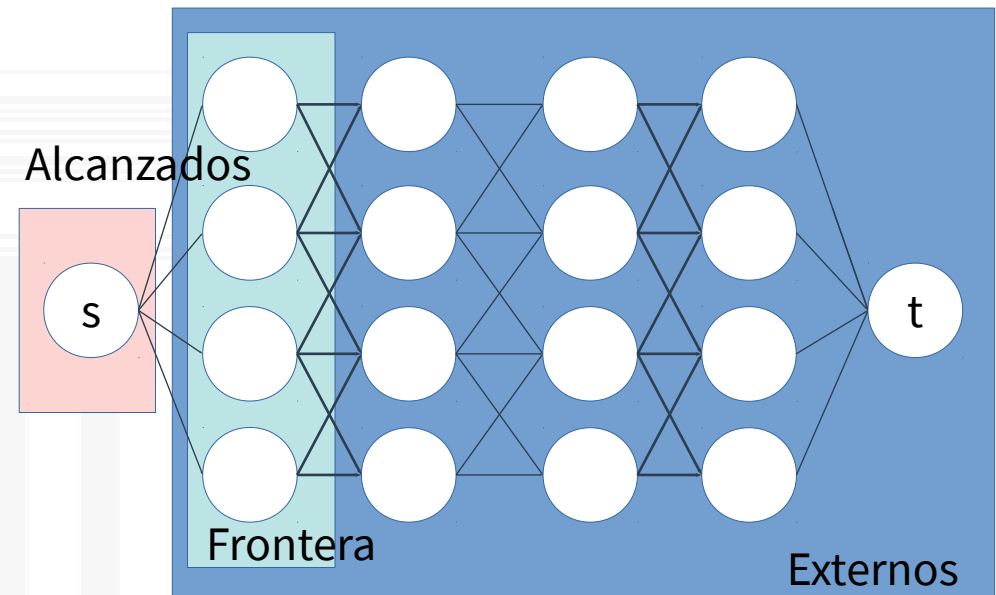
Es un algoritmo iterativo

Divide los nodos en 3 conjuntos

“alcanzados”: inicialmente solo el nodo “s”

“externos”: inicialmente todos los nodos menos “s”.

“frontera”: pertenecientes a externos que están “conectados” a algún nodo de los “alcanzados”



Funcionamiento (cont.)

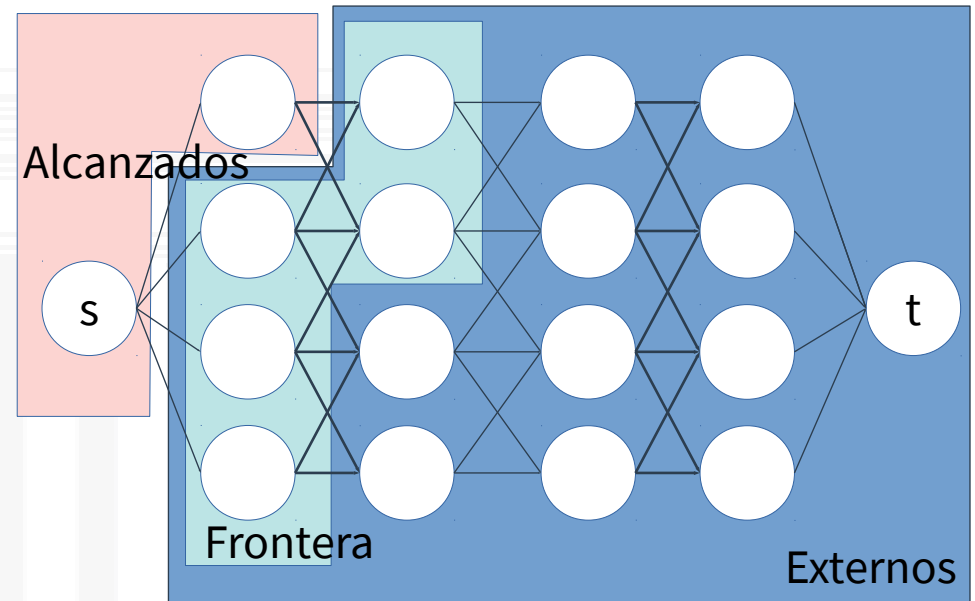
En cada iteración

Se obtiene aquel nodo x de la frontera cuyo costo de llegada desde “s” sea el menor posible (elección greedy)

Se agrega x con su costo al conjunto de “alcanzados” (se registra desde que nodo se llegó)

Se pasan los nodos “externos” con conexión a x a la “frontera” con su cálculo de costo de llegada

Se actualizan los costos de los nodos de la frontera con conexión a x si el nuevo costo es menor.



Funcionamiento (cont.)

Finalización

El algoritmo finaliza cuando no quedan nodos en la frontera
(o cuando se llega al nodo “t”)

Costos de llegada al nodo

Cuando un nodo se encuentra en los alcanzados su costo no puede modificarse y es el mínimo.

Cuando se encuentra en la frontera, es el mínimo costo entre todos los costos de sus nodos vecinos alcanzados mas el costo de llegar a él desde ellos

Cuando es externo su costo es infinito

Pseudocódigo

Alcanzados = $\{(s, 0, -)\}$

frontera = \emptyset

Por cada nodo x vecino a S

 Agregar a frontera x con costo $C_x = C_{sx}$ y predecesor(x) = s

Mientras la frontera $\neq \emptyset$

 Sea x nodo en frontera con menor costo

 Quitar x de frontera

 Alcanzados = Alcanzados $\cup \{(x, C_x, \text{predecesor}(x))\}$

 Por cada y vecino de x

$c_y' = C_x + C_{xy}$

 Si $y \in \text{frontera}$ y $c_y' < c_y$

 predecesor(y) = x

 actualizar en frontera y con costo c_y'

 Si $y \notin \text{frontera}$

 predecesor(y) = x

 agregar en frontera y con costo c_y'

Implementación

Frontera

Heap de mínimos con actualización de clave

Alcanzados

Vector de tamaño “n”

Vecinos de cada nodo

Lista de adyacencias por nodo.

```
Alcanzados = {(s,0,_)}  
frontera =  $\emptyset$   
Por cada nodo x vecino a S  
    Agregar a frontera x con costo  $C_x = C_{sx}$   
    y predecesor(x)=s  
  
Mientras la frontera  $\neq \emptyset$   
    Sea x nodo en frontera con menor costo  
  
    Quitar x de frontera  
    Alcanzados = Alcanzados  $\cup$   $\{(x, C_x, \text{predecesor}(x))\}$   
  
    Por cada y vecino de x  
         $c_{y'} = C_x + C_{xy}$   
        Si  $y \in \text{frontera}$  y  $c_{y'} < c_y$   
            predecesor(y) = x  
            actualizar en frontera y con costo  $c_{y'}$   
  
        Si  $y \notin \text{frontera}$   
            predecesor(y) = x  
            agregar en frontera y con costo  $c_{y'}$ 
```

Complejidad algorítmica

El loop se ejecuta n-1 veces

Cada vez obtengo el nodo con menor
en $O(\log n) \leftarrow \text{extract_min}$

En la frontera se inserta n-1 veces

con costo $O(\log n) \leftarrow \text{insert}$

En la frontera se actualiza (en el peor de los casos) m veces

con costo $O(\log n) \leftarrow \text{dec_key}$

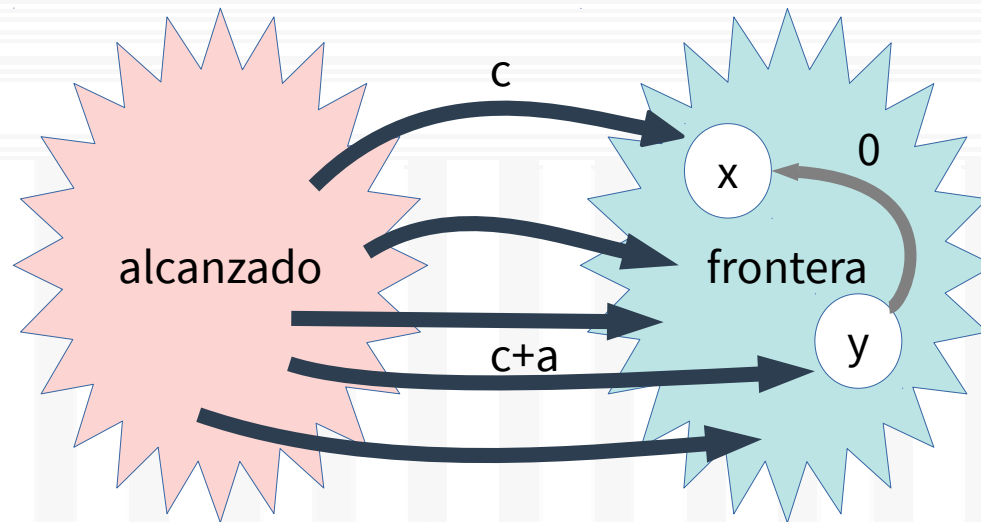
La complejidad es $O([n+m]\log n)$

```
Alcanzados = {(s,0,_)}  
frontera =  $\emptyset$   
Por cada nodo x vecino a S  
    Agregar a frontera x con costo  $C_x = C_s x$   
    y predecesor(x)=s  
  
Mientras la frontera  $\neq \emptyset$   
    Sea x nodo en frontera con menor  
        costo  
    Quitar x de frontera  
    Alcanzados = Alcanzados  $\cup$   
        {(x,  $C_x$ , predecesor(x))}  
    Por cada y vecino de x  
         $c_y' = C_x + C_{xy}$   
        Si  $y \in \text{frontera}$  y  $c_y' < c_y$   
            predecesor(y) = x  
            actualizar en frontera y con  
                costo  $c_y'$   
        Si  $y \notin \text{frontera}$   
            predecesor(y) = x  
            agregar en frontera y con  
                costo  $c_y'$ 
```

Elección Greedy

En cada iteración selecciona el menor costo disponible

Puede esto resultar contraproducente?



En el “mejor de los casos” puedo llegar a nodo x otro nodo en la frontera con costo 0

El costo acumulado de y es superior al camino directo a x en “ a ”

La elección greedy es correcta!



Presentación realizada en Abril de 2020