Université Paris 8 Vincennes Saint-Denis UFR MITSIC Licence 2 Informatique

Image par proximité Tahar Issad Mounir Menguelti

Table des matières

Intro	oduction	1	. 2
I	Contex	cte:	. 3
	I.1	Mode RGB:	. 3
	I.2	Format PPM:	. 4
	I.3	Présentation de l'image :	. 5
	I.4	Objectifs:	. 6
II	Moyen	ne:	. 6
III	Moyenne pondérée :		
IV	Contraste en mode RGB:		
V	Contra	ste de teinte en mode HSV :	. 18

Introduction

Ce travail est réalisé dans le cadre de cours Programmation Impérative 2 donné par monsieur JJ Bourdin en deuxième année de licence à l'univercité paris 8 Saint-Denis, il est réalisé en langage C. Une image est une représentation visuelle, voire mentale, d'un être, d'une chose ou d'une scène..., qui peut être :

- Naturelle : Ombre, Reflet.
- Artificielle : Sculpture, Peinture, Photographie.
- Conceptuelle : Métaphore.

Lorsque l'image artificielle est représentée sur un support spatial 2D, l'image est dite réelle. En revanche, lorsque celle-ci est acquise, créée, traitée et stockée sous forme binaire, elle est numérique. Une image numérique est une représentation informatique donc c'est un signal discret, soit dérivé d'une image analogique (appareils photos numériques, scanners ...) ou soit conçue directement par un programme informatique. On distingue deux types d'images numériques :

- Image vectorielle : Le principe est de représenter les données de l'image par des formules géométriques, ainsi l'image est composée d'objets auxquels on associe des attributs, La donnée devient indépendante de la taille puisque l'image peut être reconstituée avec les dimensions souhaitées sans perdre la qualité initiale.
- Image matricielle : est composée d'une matrice de points à plusieurs dimensions, Chaque dimension représentant une dimension spatiale (hauteur, largeur, profondeur) ou temporelle (vidéo).

Dans notre cas, nous intéresserons aux images matricielles en deux dimensions spatiales (Hauteur, Largeur), en s'interrogeant particulièrement sur les modifications possibles, considérant un point dans son voisinage.

I Contexte:

Nous travaillons ici sur des images couleurs RGB de format ppm comme celle qui suit :



I.1 Mode RGB:

Pour (RED, GREEN, BLEU), C'est un système de codage informatiques des couleurs. Les écrans d'ordinateurs reconstituent une couleur par synthèse additive à partir de ces trois couleurs primitives, Ce codage indique une valeur allant de 0 à $255~{\rm s}$ 'il est codé sur $8~{\rm bits}$. exemple :

Le Noir (0, 0, 0), Blanc(255, 255, 255), Rouge(255, 0, 0), Vert(0, 255, 0), Bleu(0, 0, 255).

I.2 Format PPM:

Les fichiers PPM est composé sur la base :

- Le nombre magique du format (deux octets) : il indique le type de format PPM et la variante (binaire ou ASCII), puis un caractère d'espacement (espace, tabulation, nouvelle ligne);
- La largeur de l'image (nombre de pixels, écrit explicitement sous forme d'un nombre en caractères ASCII), un caractère d'espacement;
- La hauteur de l'image (idem);
- Les données de l'image : succession des valeurs associées à chaque pixel(valeur RGB, 3 octets par pixel), l'image est codée ligne par ligne en partant du haut, chaque ligne est codée de gauche à droite.
- Toutes les lignes commençant par croisillon # sont ignorées(commentaires).

Exemple:

P6

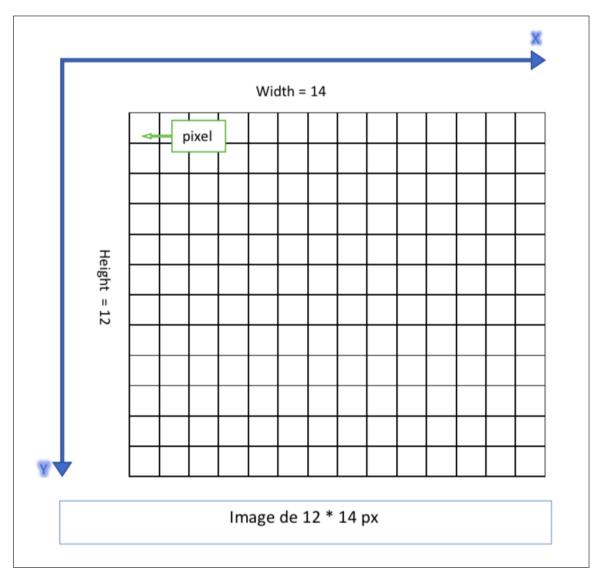
1024

768

puis les valeurs RGB écrite en code ASCII

I.3 Présentation de l'image :

Une image 2D est caractérisée par une matrice bidimensionnelle X^*Y de surface élémentaire (pixels) dont la taille correspond au nombre de pixels suivant les deux directions.



Un pixel a huit voisins $(1:\text{est},\,2:\text{nord-est},\,3:\text{nord},\,4:\text{nord-ouest},\,5:\text{ouest},\,6:\text{sud-ouest},\,7:\text{sud},\,8:\text{sud-est}).$ Son voisinage est l'ensemble de ces huit voisins plus lui-même.

Objectifs: **I.4**

Modifier l'image:

- Pour que chaque pixel prenne la valeur de la moyenne.
- Pour que chaque pixel prenne la valeur de la moyenne pondérée (un grand poids pour lui-même) de son voisinage.
- Modifiez l'image pour accentuer le contraste.
- Chercher et améliorer les contrastes de "teinte" en mode HSV.

Moyenne: II

Formule : $m=\frac{1}{n}\sum_{i=1}^n x_i$ Nous avons appliqué la formule de la moyenne pour calculer les nouvelles valeurs RGB du pixel à modifier en fonction de ses huit voisins, ses anciennes valeurs incluses. Les nouvelles valeurs sont écrites sur un nouveau vecteur pour éviter l'effet de bord.



Un zoom sur une partie de l'image avant l'application de filtre



Même zoom sur une partie de l'image après l'application de filtre lissage "Moyenne"

Le code : Nous avons définit quelques constantes et une structure de triplet de int pour travailler les composantes RGB du pixel, qui vont servir tout au long de notre projet.

```
typedef struct pixel_t pixel_t;
 1
          {\color{red} \textbf{struct}} \hspace{0.1cm} \textbf{pixel\_t} \{
2
                GLubyte r,g,b;
 3
 4
          };
 5
         #define NB_VOISINS 8
 6
         #define SEUIL 30
 7
         #define Max(x, y) x > y ? x : y
 8
9
          /*haut, haut-droite, droite, bas-droite, bas, bas-gauche, gauche,
10
          haut-gauche*/
         static const int voisins [][2] = \{\{0, -1\}, \{1, -1\}, \{1, 0\}, \{1, 1\}, \{0, 1\}, \{-1, 1\}, \{-1, 0\}, \{-1, -1\}\};
11
12
13
```

```
void moyenneVoisinage(Image * image)
1
2
3
                 unsigned long i, j, x, y, voisin_x, voisin_y, X, Y, size
                 unsigned int r, g, b;
4
                 GLubyte * im, *tmp;
5
6
                X = image -> sizeX;
7
                Y = image -> sizeY;
8
                 size = 3 * X * Y;
9
                 im = image \rightarrow data;
10
                 tmp = (GLubyte*) malloc((size_t) size * sizeof (GLubyte));
11
                 assert (tmp);
12
13
                 pixel_t * pim = (pixel_t*) im;
14
                 pixel_t * ptmp = (pixel_t*) tmp;
15
16
                 for (y = 1; y < Y - 1; ++y)
17
18
                     for(x = 1; x < X - 1; ++x)
19
20
                          i = y * X + x;
21
22
                          r = pim[i].r; g = pim[i].g; b = pim[i].b;
23
24
                          for (j = 0; j < NB_VOISINS; ++j)
25
26
                              voisin_x = x + voisins[j][0];
27
28
                              voisin_y = y + voisins[j][1];
29
                              r += pim[voisin_y * X + voisin_x].r;
30
                              g += pim[voisin_y * X + voisin_x].g;
31
                              b += pim[voisin_y * X + voisin_x].b;
32
                          }
33
                          r \neq (NB\_VOISINS + 1); g \neq (NB\_VOISINS + 1); b
34
       /= (NB_VOISINS + 1);
                          ptmp[i].r = (GLubyte)r;
35
                          ptmp[i].g = (GLubyte)g;
36
                          ptmp[i].b = (GLubyte)b;
37
                     }
38
                 image \rightarrow data = tmp;
40
                 free (im);
41
            }
42
43
```

III Moyenne pondérée :

$$m = \frac{\sum_{i=1}^{n} a_i m_i}{\sum_{i=1}^{n} a_i}$$

Pour calculer la moyenne pondérée nous avons utilisé la formule précédente avec les poids représentés dans la matrice suivante, le poids le plus grand est celui utilisé pour calculer les nouvelles valeurs RGB du pixel à modifier.

1	2	1
2	4	2
1	2	1



Après l'application de filtre lissage "Moyenne pondérée"

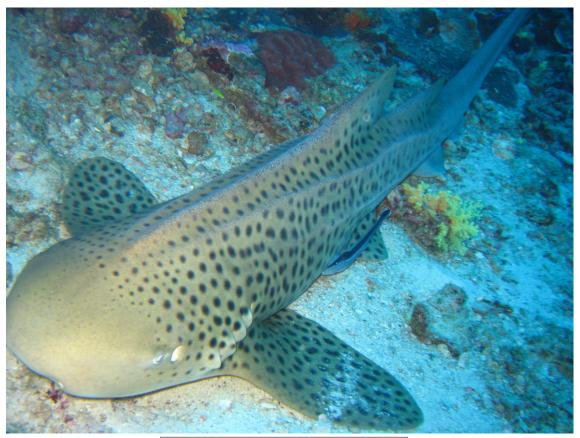
Le code:

```
void moyennePondereeVoisinage(Image * image)
1
2
   {
        unsigned long j , i , x , y , X , Y , size , voisin_x , voisin_y ;
3
        unsigned int r, g, b, poid;
4
        GLubyte * im, *tmp;
5
       X = image -> sizeX;
6
7
       Y = image -> sizeY;
        size = 3 * Y * X;
8
        im = image -> data;
9
        tmp = (GLubyte*) malloc((size_t) size * sizeof (GLubyte));
10
11
        assert (tmp);
        pixel_t * pim = (pixel_t*) im;
12
        pixel_t * ptmp = (pixel_t*) tmp;
13
        for (y = 1; y < Y - 1; ++y)
14
15
            for (x = 1; x < X - 1; ++x)
16
17
                 i = y * X + x;
18
                r = pim[i].r; g = pim[i].g; b = pim[i].b;
19
                 /*poid de 4 pour le pixel actuel*/
20
                r \ll 2; g \ll 2; b \ll 2;
21
22
                 for (j = 0; j < NB_VOISINS; ++j)
23
24
                     poid = 1;/*poid de 1 pour les voisins h-d, b-d, b-g,
25
        h-g*/
                     voisin_x = x + voisins[j][0];
26
                     voisin_y = y + voisins[j][1];
27
                     if(voisins[j][0] == 0 \mid \mid voisins[j][1] == 0) poid =
28
       2;/*poid de 2 pour les voisins h, d, b, g*/
                     r += (pim[voisin_y * X + voisin_x].r * poid);
29
                     g += (pim[voisin_y * X + voisin_x].g * poid);
30
                     b \leftarrow (pim[voisin_y * X + voisin_x].b * poid);
31
                }
32
33
                r >>= 4; g >>= 4; b >>= 4;
34
                ptmp[i].r = (GLubyte)r;
35
                ptmp[i].g = (GLubyte)g;
36
                ptmp[i].b = (GLubyte)b;
37
            }
38
39
        image \rightarrow data = tmp;
40
        free (im);
41
42
43
```

Remarque: la moyenne et la moyenne pondérée produisent un effet de lissage sur l'image, le lissage produit par le premier traitement est plus efficace plus simple à mettre en place mais préserve mois les détails(bruit), en revanche le lissage produit par le second traitement préserve mieux les détails.

IV Contraste en mode RGB:

Le contraste ici est local, pour chaque pixel on cherche, dans son voisinage, le pixel dont les couleurs sont les plus éloignées des siennes. On augmente alors d'un tiers ce contraste.



l'image avant l'application de filtre



l'image après l'application de filtre



Zoom sur une partie de l'image après l'application de filtre

Le code:

```
static inline int carre(int nb)
1
2
            return(nb * nb);
3
4
5
       static int dEntre2Px(pixel_t px1, pixel_t px2)
6
            return (carre (px2.r - px1.r) + carre (px2.g - px1.g) + carre (
      px2.b - px1.b));
9
10
       static int comp(pixel_t px1, pixel_t px2)
11
12
            return(px1.r > px2.r \&\& px1.g > px2.g \&\& px1.b > px2.b);
13
14
15
       static int compNotEgal(pixel_t px1, pixel_t px2)
16
17
            return (px1.r != px2.r && px1.g != px2.g && px1.b != px2.b);
18
       }
19
20
```

```
void contraste(Image * image)
1
2
            int j, i, x, y, X, Y, voisin_x, voisin_y, size, max, d, iv, r
3
       , g, b;
            GLubyte * im, * tmp;
4
5
            X = image -> size X;
6
            Y = image -> sizeY;
7
            size = 3 * X * Y;
8
            im = image -> data;
9
            tmp = (GLubyte*) malloc((size_t) size * sizeof (GLubyte));
10
            assert (tmp);
11
            /*copie l'integralité de l'image*/
12
            memcpy(tmp, im, size);
13
14
            pixel_t * pim = (pixel_t*) im;
15
            pixel_t * ptmp = (pixel_t *) tmp;
16
17
18
            for (y=1; y < Y - 1; ++y)
19
20
                for (x = 1; x < X - 1; ++x)
^{21}
22
```

```
i = y * X + x;
23
24
                     for (j = 0, max = 0; j < NB_VOISINS; ++j)
^{25}
26
                         voisin_x = x + voisins[j][0];
27
                         voisin_y = y + voisins[j][1];
28
29
                         d = dEntre2Px(pim[i], pim[voisin_y * X + voisin_x
30
       ]);
                         \max = \max(\max, d);
31
                         if(d = max)
32
                             iv = voisin_y * X + voisin_x;
33
       /*si un des voisins est déjà modifié suite à un contraste, passe
34
       au pixel suivant*/
                         if (compNotEgal(pim[iv], ptmp[iv]) break;
35
                     }
36
                     r = pim[i].r; g = pim[i].g; b = pim[i].b;
37
38
                     if (delta >= carre(SEUIL))/* le seuil pour lequel on
39
       admet un contarste */
40
                         if (comp(pim[i], pim[iv]))
41
42
       /*augmente les composantes de la couleur à la position i*/
43
                              if((r += (r/3)) > UCHAR\_MAX)
44
                                  r = UCHAR\_MAX;
45
                             ptmp[i].r = (GLubyte)r;/*ecrase l'ancienne
46
       valeur*/
47
                              if((g += (g/3)) > UCHAR\_MAX)
48
                                  g = UCHAR\_MAX;
49
                             ptmp[i].g = (GLubyte)g;
50
51
                              if((b += (b/3)) > UCHAR\_MAX)
52
                                  b = UCHAR\_MAX;
53
                             ptmp[i].b = (GLubyte)b;
54
                         }
55
                         else
56
57
       /*deminue les composantes de la couleur à la position i*/
58
                              if((r -= (r/3)) < 0)
59
                                  r = 0;
60
                             ptmp[i].r = (GLubyte)r;
61
62
                              if((g -= (g/3)) < 0)
63
                                  g = 0;
64
                             ptmp[i].g = (GLubyte)g;
65
66
                              if((b -= (b/3)) < 0)
67
```

```
b = 0;
68
                                       ptmp[i].b = (GLubyte)b;
69
                                 }
70
                           }
71
                      }
72
73
                image \rightarrow data = tmp;
74
                free (im);
75
          }
76
77
```

Remarque : Nous remarquons que le bruit dans l'mage est augmenté de manière importante et on distingue bien les contours des zones contrastées.

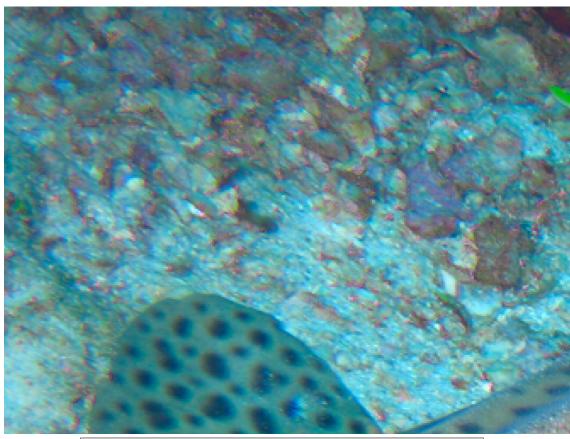
V Contraste de teinte en mode HSV:

Le modèle HSV:

Le modèle HSV pour Hue Saturation Value (teinte, saturation et valeur), est un système de gestion des couleurs en informatique, basé sur les trois composantes définies par une approche psychologique et perceptuelle de la couleur, notamment la synthèse soustractive.

- **Teinte**: La teinte est codée suivant l'angle qui lui correspond sur le cercle des couleurs (0° ou 360°: rouge; 60°: jaune; 120°: vert; 180°: cyan; 240°: bleu; 300°: magenta.).
- Saturation : La saturation est l'intensité de la couleur, exprimée en pourcentage, elle représente le degré de la pureté de la couleur, plus la saturation est faible plus la couleur est fade.
- Valeur : La valeur est la brillance de la couleur, exprimée également en pourcentage, plus la valeur d'une couleur est faible, plus la couleur est sombre, la valeur 0 correspond au noir.

Comme nous disposons des valeurs RGB il est indispensable de convertir ces valeurs en valeurs HSV et vis versa, pour ce faire des formule de conversion existe notamment sur Wikipédia



Après l'application de filtre "contraste de teinte accentué"

 $\bf Remarque:$ Nous remarquons, ici aussi, une légère accentuation du bruit dans l'mage.

Le code:

```
\#define Min(x, y) x < y ? x : y
1
     \#define Max(x, y) x > y ? x : y
2
3
 4
          \begin{array}{ll} \textbf{int} & \textbf{distance} \left( \, \textbf{hsv\_t} \; \; \textbf{px} \, , \textbf{hsv\_t} \; \; \textbf{pv} \, \right) \end{array}
5
          {
 6
               int res;
7
               res = (int)(px.h - pv.h);
8
               if(res < 0)
9
10
                     if (res < -180)
11
                     return(360 + res);
12
                     return(- res);
13
               }
14
               else
15
               {
16
                     if(res > 180)
17
                     return(360 - res);
18
                     return res;
19
20
21
          void teinteCompl(hsv_t * couleur, hsv_t * p)
22
23
                if(couleur->h>=180)
24
                     p->h = couleur->h - 180;
25
               else
26
                     p->h = couleur->h + 180;
27
          }
28
29
```

Les fonctions de conversion :

```
static void rgb2hsv(pixel_t * px, hsv_t * hsv)
1
2
        {
             double min, max, delta, r, g, b;
3
             r = (double)px->r * 100. / UCHAR_MAX; g = (double)px->g *
5
        100. / UCHAR_MAX; b = (double)px->b * 100. / UCHAR_MAX;
             \min = \min(r, g);
6
             \min = \min(\min, b);
7
             \max = \max(r, g);
8
             \max = \max(\max, b);
9
             hsv->v = max;
10
             delta = max - min;
11
             if(delta = 0 \mid \mid max = 0)
12
13
                  hsv \rightarrow h = 0;
14
15
                  hsv \rightarrow s = 0;
                  return;
16
             }
17
             else
18
             {
19
                  hsv \rightarrow s = delta * 100. / max;
20
                  if(max == r)
^{21}
22
                       hsv->h = (int)(60. * (((g - b) / delta) + 360.)) %
23
       360 ;
                       return;
24
                  }
25
                  else if (\max == g)
26
27
                       hsv->h = 60.0 * (((b - r) / delta) + 2.0);
28
29
                       return;
                  }
30
                  else
31
                  {
32
                      hsv \rightarrow h = 60. * (((r - g) / delta) + 4.);
33
                       return;
34
                  }
35
             }
36
        }
```

```
1
        static void hsv2rgb(hsv_t * px, pixel_t * rgb)
2
3
             double f, l, m, n, r,g,b,h,s,v;
4
             int i;
5
             s = px->s / 100.;
6
             v = px->v / 100.;
7
             h = px->h;
8
             h /= 60.;
9
             i = (int)h;
10
             f = h - i;
11
             1 = v * (1. - s);
12
            m = v * (1. - (s * f));
13
             n = v * (1. - (s * (1. - f)));
14
             switch(i)
15
             {
16
                  case 0:
17
                  r = v;
18
19
                  g = n;
                  b = 1;
20
                  break;
^{21}
                  case 1:
22
                  r = m;
23
                  g = v;
24
                  b = 1;
^{25}
                  break;
26
                  case 2:
27
                  r = 1;
28
29
                  g = v;
                  b = n;
30
                  break;
31
                  case 3:
32
                  r \; = \; l \; ;
33
34
                  g = m;
                  b = v;
35
                  break;
36
                  case 4:
37
                  r = n;
38
                  g = 1;
39
                  b = v;
40
                  break;
41
                  case 5:
42
                  default:
43
                  r\ =\ v\ ;
44
45
                  g = 1;
                  b = m;
46
                  break;
47
48
```

```
r = r *255; g = g * 255; b = b * 255;

rgb->r = (GLubyte)r; rgb->g = (GLubyte)g; rgb->b = (GLubyte)b

;

51 }
```

```
void contraste_teinte(Image * image)
1
2
                 unsigned long i, j, x, y, voisin_x, voisin_y, X, Y, size,
3
        iv;
                 GLubyte * im, *tmp;
4
                 int max, delta;
5
                 hsv_t px, pv;
6
7
                 X = image -> sizeX;
8
                 Y = image -> sizeY;
9
                 size = 3 * X * Y;
10
                 im = image -> data;
11
12
                 tmp = (GLubyte*) malloc((size_t) size * sizeof (GLubyte));
13
                 assert (tmp);
14
15
                 memcpy(tmp, im, size);
16
17
                 pixel_t * pim = (pixel_t*) im;
18
                 pixel_t * ptmp = (pixel_t*) tmp;
19
20
                 for (y = 1; y < Y - 1; ++y)
21
22
                      for(x = 1; x < X - 1; ++x)
23
^{24}
                          i = y * X + x;
^{25}
                          rgb2hsv(\&pim[i], \&px);
26
                          \max = 0;
27
                          for (j = 0; j < NB_VOISINS; ++j)
28
29
                               delta = 0;
30
                               voisin_x = x + tab[j][0];
31
                               voisin_y = y + tab[j][1];
32
                               rgb2hsv(\&pim\,[\,voisin\_y\ *\ X\ +\ voisin\_x\,]\ ,\ \&pv)\ ;
33
                               delta = distance(px, pv);
34
                              \max = \max(\max, delta);
35
                              if(max = delta)
36
                               iv = voisin_y*X+voisin_x;
37
                          }
38
                          rgb2hsv(&pim[iv], &pv);
39
                          assert(max >= 0 \&\& max <= 180);
40
```

```
assert(px.h >= 0. \&\& px.h <= 360.);
41
                             if(max > 60)
42
43
                                  teinteCompl(&pv, &px);
44
                                 hsv2rgb(&px, &ptmp[i]);
45
                            }
46
                        }
47
48
                  image \rightarrow data = tmp;
49
                  free (im);
50
51
52
```

Répartition des taches : Nous avons réalisé les trois premier points du projet ensemble (tahar et mounir), puis (tahar) j'ai continuer la dernière partie (passage de RGB à HSV et vis versa et le contraste de teinte).