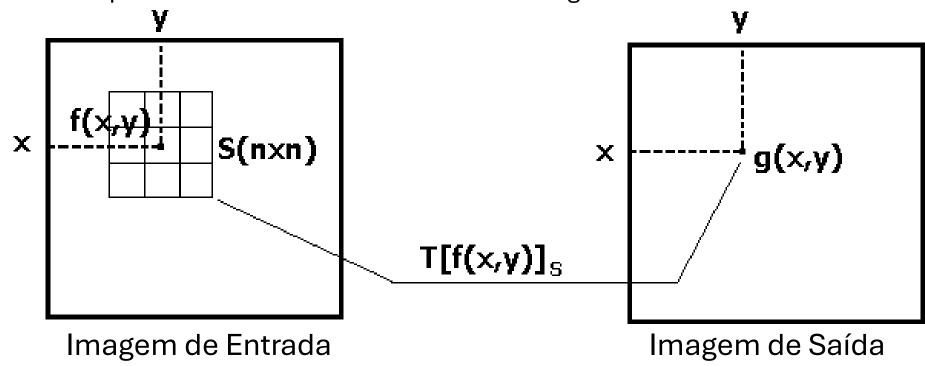
Filtragem Espacial

- Transformação nos níveis de cinza;
- Combina a intensidade de um certo número de pixels (janela) para computar o valor da nova intensidade na imagem de saída.



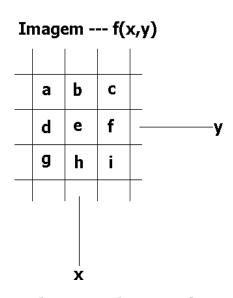
T[f(x,y)]: operação sobre todos os pixels dentro da janela S centrada em f(x,y)

Filtragem Espacial

Convolução

$$f[x]*h[x] = \sum_{m=-\infty}^{\infty} f[m]h[x-m]$$

Filtragem Espacial



Template k = 3 x 3 = 9

\mathbf{w}_1	\mathbf{w}_2	w ₃
\mathbf{W}_{4}	\mathbf{w}_{5}	\mathbf{w}_{6}
w ₇	w ₈	w ₉

a, b, c, d, e, f, g, h, i: valores dos níveis de cinza na vizinhança de f(x, y) = e;

 w_1 a w_9 : "pesos", ou seja, valores dos níveis de cinza em cada posição do template ou kernel

O valor do pixel g(x, y), na nova imagem, será dado por:

$$g(x,y) = w_1 a + w_2 b + w_3 c + w_4 d + w_5 e + w_6 f + w_7 g + w_8 h + w_9 i$$

Filtragem Passa Baixa

- Uma das aplicações da convolução espacial de uma imagem com templates é a suavização (smoothing) ou filtragem passa baixa;
- Um filtro espacial passa baixa é implementado através de uma máscara que realiza a média da vizinhança;
- Uma máscara de média é tal que seus pesos são positivos e a soma é igual a 1.

Filtragem Passa Baixa

Exemplos de alguns templates de filtros passa baixa:

$$\frac{1}{5} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{5} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \qquad \frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \qquad \frac{1}{32} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 3 & 16 & 3 \\ 1 & 3 & 1 \end{bmatrix} \qquad \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{32} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 3 & 16 & 3 \\ 1 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{8} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Box Kernel

Filtro da Média

$$w(s,t) = \frac{1}{mn}$$

- Minimiza o erro quadrático na vizinhança, aproximando cada valor da média.
- Todos os pixels da vizinhança oferecem a mesma contribuição para a média.

Filtro da Média

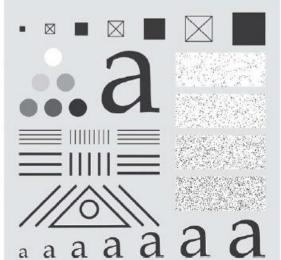
$$w(s,t) = \frac{1}{mn}$$

$$\frac{1}{9}x \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \qquad \frac{1}{25}x \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix} \qquad \frac{1}{81}x \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

Filtragem Passa Baixa

Imagem de teste: 1024 x 1024 pixels

Template: box kernel (filtro da <u>média</u>)









11 x 11

21 x 21

Filtro da Média



$$\begin{array}{cccc}
 & 3 \times 3 \\
 * & \frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} =
\end{array}$$





$$5 \times 5$$

$$* \frac{1}{25} \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix} =$$



Filtro da Média



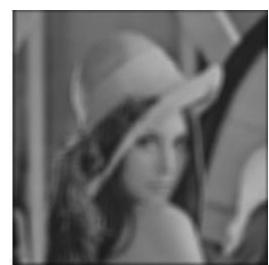
$$7 \times 7$$

$$* \frac{1}{49} \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix} =$$





$$\begin{array}{ccc}
9 \times 9 \\
* & \frac{1}{81} \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix} =
\end{array}$$



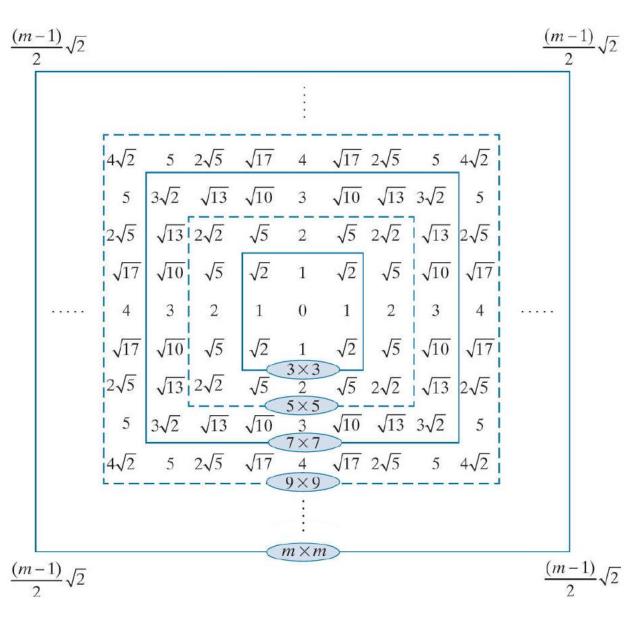
Filtro Gaussiano

$$w(s,t) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{s^2+t^2}{2\sigma^2}} = Ke^{-\frac{r^2}{2\sigma^2}}$$

- lacktriangle σ é o desvio padrão de uma distribuição gaussiana de média zero.
- w é chamado de kernel Gaussiano, centrado na origem e considera variâncias/desvios padrão iguais para todas as dimensões.
- K é uma constante que não afeta a forma da distribuição

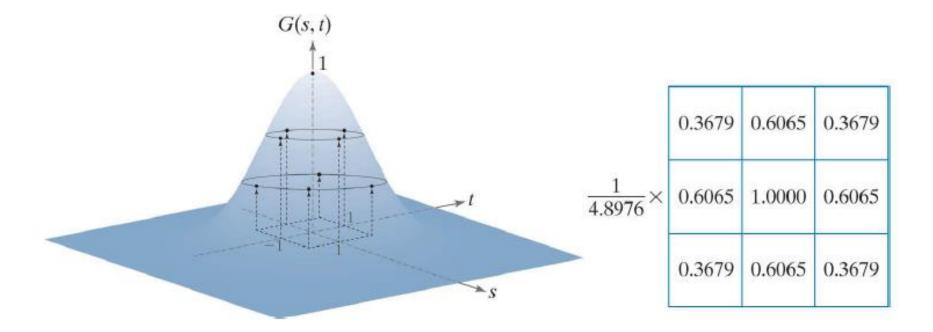
Filtro Gaussiano

Distâncias do centro (r) para vários tamanhos de kernels quadrados



Filtro Gaussiano

• Kernel Gaussiano obtido usando K=1 e $\sigma=1$;

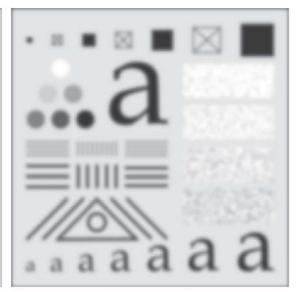


Filtro Gaussiano

■ Imagem de teste: 1024 x 1024 pixels







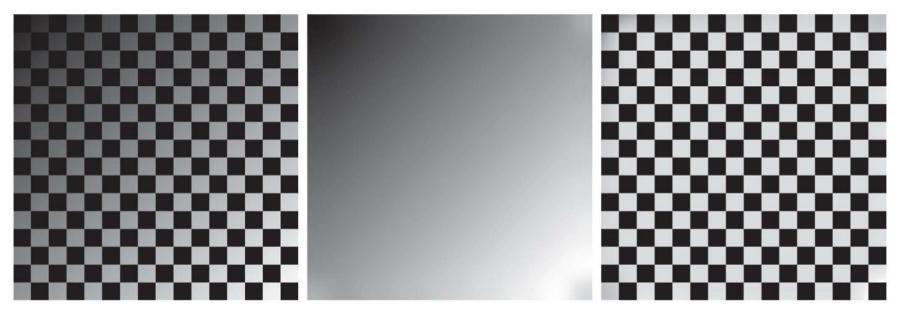
Kernel Gaussiano

 $(21 \times 21, K = 1 e \sigma = 3,5)$

Kernel Gaussiano (43 x 43, $K = 1 e \sigma = 7$)

Correção de sombra

- Imagem de reticulado de 2048 x 2048 com quadrados de 128 x 182 pixels;
- Filtro passa baixa gaussiano de kernel de tamanho 512 x 512 (4 x tamanho dos quadrados, K=1 e $\sigma=128$ (tamanho dos quadrados).



Resultado da filtragem (padrão da sombra)

Imagem corrigida (original / filtrada)

Filtragem Passa Alta

- Uma das aplicações da convolução espacial de uma imagem com templates é a de aumentar a nitidez (sharpening) ou filtragem passa alta;
- Esta operação tenta melhorar as transições de intensidades;
- As derivadas são úteis neste caso, pois codificam as transições.

Filtragem Passa Alta

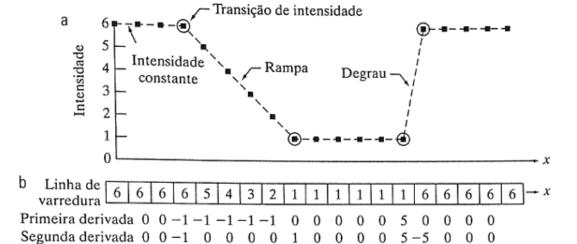
Para uma dada função f(x) a derivada parcial pode ser escrita como:

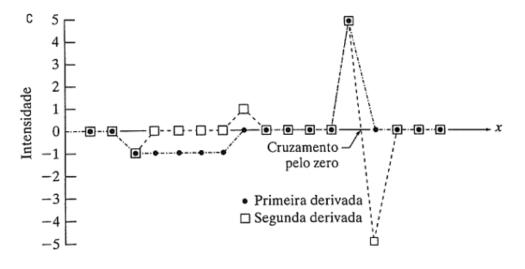
$$\frac{\partial f}{\partial x} = f(x+1) - f(x)$$

Enquanto a segunda derivada é dada por:

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f(x+1) + f(x-1) - 2f(x)$$

Filtragem Passa Alta





Filtragem Passa Alta Laplaciano

Em 2 dimensões, o mais simples kernel isotrópico é o Laplaciano

$$\nabla^2 f(x, y) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}$$

Que pode ser reescrito como:

$$\nabla^2 f(x,y) = f(x+1,y) + f(x-1,y) + f(x,y+1) + f(x,y-1) - 4f(x,y)$$

Filtragem Passa Alta Laplaciano

Exemplos de alguns templates de filtros passa alta:

0	1	0	
1	-4	1	
0	1	0	

1	1	1
1	-8	1
1	1	1

0	-1	0
-1	4	-1
0	-1	0

-1	-1	-1
-1	8	-1
-1	-1	-1

Laplaciano

- Laplaciano: operador derivado que destaca transições de intensidade nítidas em uma imagem e diminui a ênfase em regiões de baixa variação de intensidades;
- Isto tenderá a produzir imagens com bordas acinzentadas e outras descontinuidades, todas sobrepostas a uma imagem escura com fundo sem características.
- As características de fundo podem ser "recuperadas", preservando o efeito de nitidez do Laplaciano, adicionando a imagem laplaciana ao original.
- É importante ter em mente qual definição do Laplaciano é usado. Se a definição utilizada tiver um coeficiente central negativo, então subtraímos a imagem Laplaciana da original (c = -1). Caso contrário, somamos (c = 1).

$$g(x,y) = f(x,y) + c[\nabla^2 f(x,y)]$$

Filtro Passa Alta Detector de Altas Frequências



$$* \frac{1}{9} \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$



$$255 -$$







$$* \frac{1}{9} \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$









Filtro Passa Alta Detector de Altas Frequências



$$* \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$



255 -







$$* \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$









Como montar um kernel para máscara de realce?



?

1) Filtro passa alta (detecta bordas e detalhes)



$$* \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$



2) Kernel que gera a mesma imagem após a convolução



$$* \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} =$$



3) Soma as duas

$$\begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 9 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

Máscara de realce



$$* \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 9 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$



Como montar um kernel normalizado para máscara de realce?



?



1) Filtro passa alta (detecta bordas e detalhes)



$$*\frac{1}{9} \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$



2) Kernel que gera a mesma imagem após a convolução



$$*\frac{1}{9} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} =$$



3) Soma as duas

$$\frac{1}{9} \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} + \frac{1}{9} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{9} \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 17 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

Máscara de realce



$$*\frac{1}{9} \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 17 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$

