

## Manejo de imágenes en MATLAB



im = imread('fich.jgp');
whos im,
Name Size Bytes Class
 im 600x900 540000 uint8
image(im) % muestra imagen
colormap(gray(256));

Una imagen en blanco y negro es una matriz 2-D (alto x ancho), donde cada píxel es un byte (uint8) entre 0 y 255.

Para mostrar imágenes en B/W es preciso usar una paleta o mapa de colores (colormap) que asigne a cada valor un color.

Usualmente negro = 0 y blanco = 255

ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

# Uso de paleta de color

```
cmap=gray(256) cmap= 0 0 0 0 ← Tripleta RGB asociada al 0 size(cmap) 1 1 1 1 ← Tripleta RGB asociada al 1 256 x 3 ... 254 254 254 255 ← Tripleta RGB asociada al 255
```

Al ser los tres valores RGB iguales los colores obtenidos son niveles de gris desde el negro (0,0,0) al blanco (255,255,255).

¿Qué pasa usamos una paleta invertida? cmap= 255 255 255 255 254 254 254 254 254

1 1 1

ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

# Imágenes en color (RGB): matrices 3D



ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

## **Ejemplos manejo imágenes**

Podemos usar los operadores de Matlab para acceder de forma sencilla a la información contenida en las imágenes:

```
im(4,7,1) = valor del canal rojo de la fila 4 columna 7.
im(4,7,:) = tripleta RGB del pixel (4,7) de la imagen.
im(1:200,:,:) = 200 primeras filas de la imagen
im(101:200,201:400,:) = subimagen de tamaño 100 x 400
im(1:2:end,1:2:end,:) = imagen reducida en un factor 2
im(end:-1:1,:,:) = flip de imagen en sentido vertical.
im(:,:,1) = imagen monocroma con contenido del canal rojo
im(:,:,[2 1 3])= imagen color con planos R y G cambiados.
```

ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPI

### Otros espacios de color

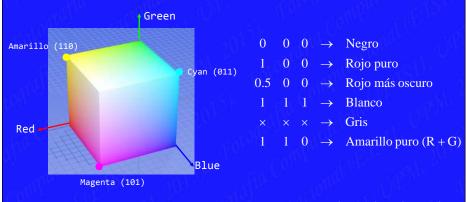
- RGB es el formato más habitual en el que se almacenan las imágenes ya que corresponde a lo que se manda a los canales R, G y B de la tarjeta de video.
- RGB no es nuestra única opción. Existen otras muchas formas de que 3 números describan el color de un píxel.
- Espacios de color: LMS, YIQ, Lab, HSI, I Cb Cr, CMY
- Muchos separan luminancia (BW) de la información de color.
- Dependiendo de la aplicación puede ser necesario trabajar en alguno de estos espacios alternativos
- · Para visualizar (comando image) debemos volver a RGB.

ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

## **Espacio RGB**

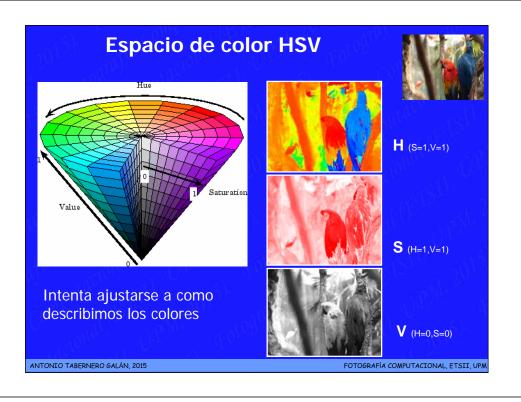
Base cartesiana (Red, Green, Blue) del espacio de color. Cada componente es un número entre 0 y 1 [0-255].



La escala de grises está en la diagonal entre (0,0,0) y (1,1,1).

ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015 FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

# Canales RGB | Interpretation of the computational process of the computa



## HSV: Tono (Hue), Saturación, Intensidad

El color se describe de forma similar a como lo percibimos.

- V: Intensidad, luminosidad, "imagen" en grises.

  Diferencia entre zonas claras y oscuras.
- **H**: Tono (hue), posición en el espectro de color.

  Color dominante, diferencia un rojo de un azul.
- **S** : Saturación, pureza del color (mezcla con blanco).

  Diferencia entre un rojo puro (saturado) y un rosa.

Los grises están en el eje con saturación S=0;

Tono y Saturación son conceptos naturales para nosotros.

ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPN

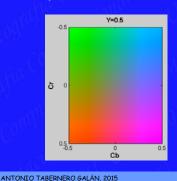
# Espacio de color Y Cb Cr

Separa luminancia (Y) e intenta decorrelar los canales de color.

 $Y \approx \text{promedio}(R,G,B)$ 

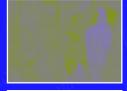
 $C_b \propto B - media(R, G)$ 

 $C_r \propto R - media(G, B)$ 









**Cb** (Y=0.5,Cr=0)



**Cr** (Y=0.5,Cb

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

## Espacio de color Y Cb Cr

Sencillo de calcular: multiplicación por una matriz Usado en compresión (JPEG) y en transmisión de TV

Si trabajamos con bytes [0,255] la transformación usada es:

$$\begin{pmatrix} Y \\ C_b \\ C_r \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 16 \\ 128 \\ 128 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 65.48 & 128.55 & 24.97 \\ -37.80 & -74.20 & 112.0 \\ 112.0 & -93.79 & -18.21 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} R \\ G \\ B \end{pmatrix}$$

El rango de valores final es [16 235] para Y y [16, 240] para Cb / Cr.

ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

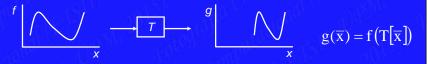
## Alteración de imágenes

Dos grandes tipos de transformaciones posibles:

1) Transformaciones de rango: el valor del píxel cambia pero sigue estando en la misma posición espacial (x,y) original.

$$f = \frac{1}{x} \qquad f = \frac{1}{x} \qquad g(\overline{x}) = T[f(\overline{x})]$$

2) Transformaciones de dominio: el valor del píxel no cambia pero su posición cambia de (x,y) a una nueva (x',y').



ANTONIO TABERNERO GALÁN, 2015

FOTOGRAFÍA COMPUTACIONAL, ETSII, UPM

