



Spracovanie obrazu

Andrej FERKO
Comenius University Bratislava
PG1, 30. 11. 2020, FMFI UK



Príklad (Hearn-Baker, 2014, p. 376), logo UK

- Foto/sken, výpočet >> obraz, poličko, IFS
- Abstraktný obraz, funkcia
- $f(x, y)$,
- kde rovinné súradnice x, y ,
- Hodnota f výška/šedá
- Veta o reprezentácii, Fourier
- Digitalizácia, vzorkovanie, 1D

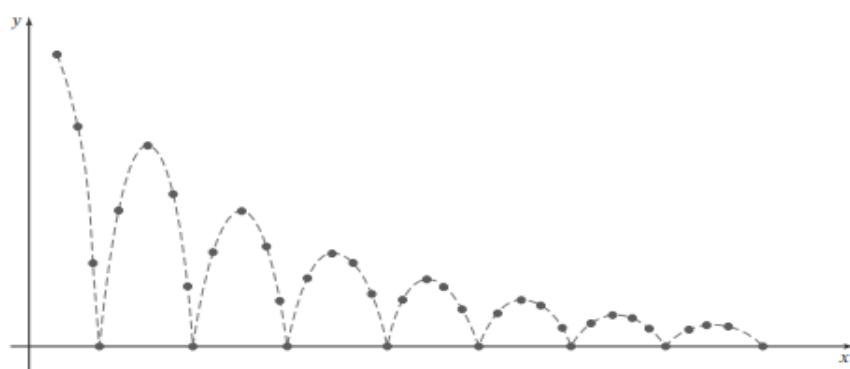
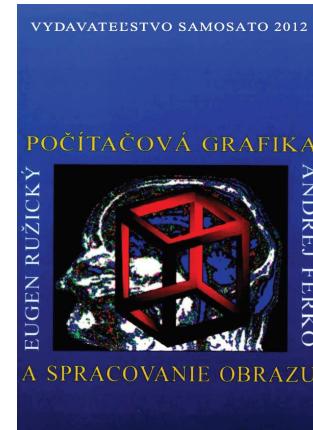
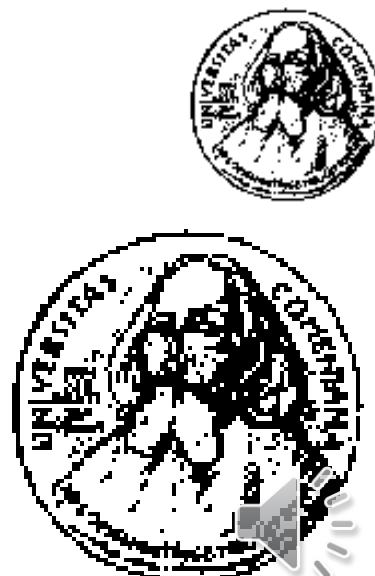
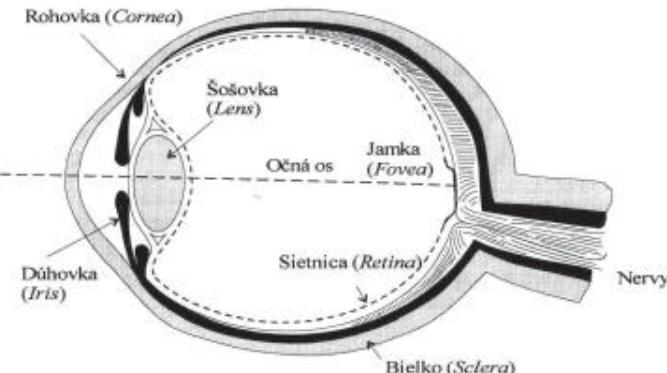


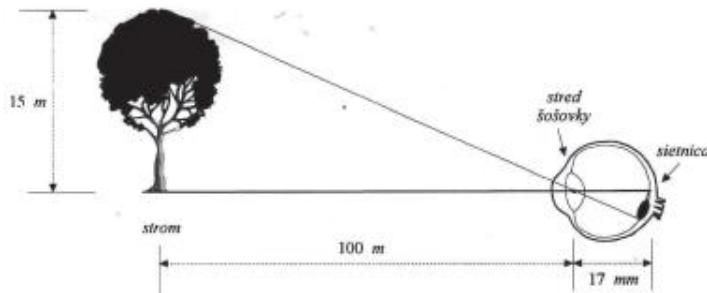
FIGURE 16
Approximating the motion of a
bouncing ball with a damped sine
function (Eq. 10).



Videnie



Obr. 1.2 Horizontálny rez ľudským okom



Obr. 1.3 Orientácia a veľkosť obrazu na sietnici

Spracovanie obrazu je proces aplikovania akejkoľvek operácie na obraz alebo obrazové dátá pre daný účel. Napr. analýza scény, kompresia obrazu, konštrukcia 2D alebo 3D modelov objektov, aj.

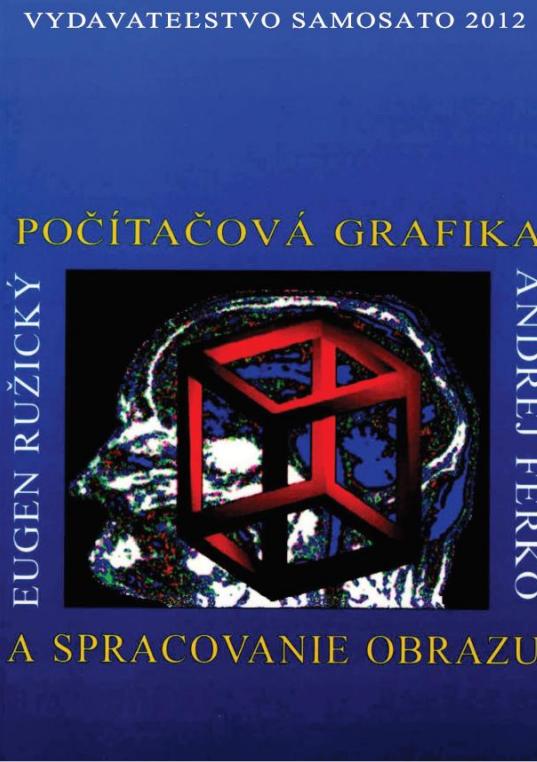
vstup je daný ako	výstup je daný ako		
	popis	obrázok	zvuk
popis	symbolická manipulácia	počítačová grafika	hlasový výstup
obrázok	rozpoznávanie obrazov	spracovanie obrazu	
zvuk	rozpoznávanie zvuku		spracovanie zvuku

Obr. 1.4 Oblasti spracovania informácie

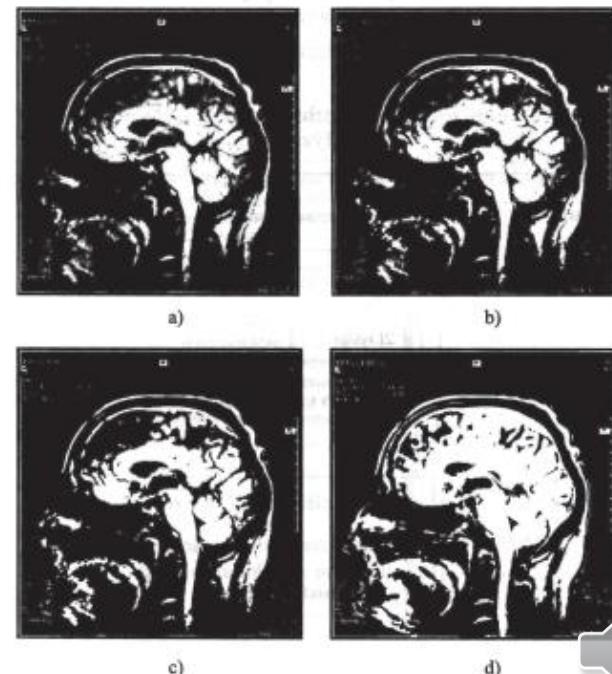


Pojmy, pixel, híbka

Metódami počítačovej grafiky vytvorené grafické zobrazenie sa nazýva **obrázok** (*picture*). Definuje sa ako priestorovo štrukturovaná postupnosť grafických výstupných prvkov (napr. čiary, texty) určená na uloženie alebo zobrazenie. Niekedy budeme rozlišovať štrukturovaný obrázok od neštrukturovaného **obrazu** (*image*), pozostávajúceho iba z obrazových bodov. Pojem obraz používame aj pre **spojitý obraz**, kde ním rozumieme dvojrozmernú funkciu intenzity $f(x, y)$, kde x a y sú konečné priestorové súradnice bodu v rovine a funkčná hodnota vyjadruje jas. **Digitálny obraz** získame diskretilizáciou priestorových i jasových hodnôt a môžeme si ho predstaviť ako maticu M , pre ktorú riadok i a stĺpec j určuje bod obrazu a hodnota prvku matice $M(i, j)$ jasovú úroveň. Bod digitálneho obrazu nazývame **pixel** (*picture element*).



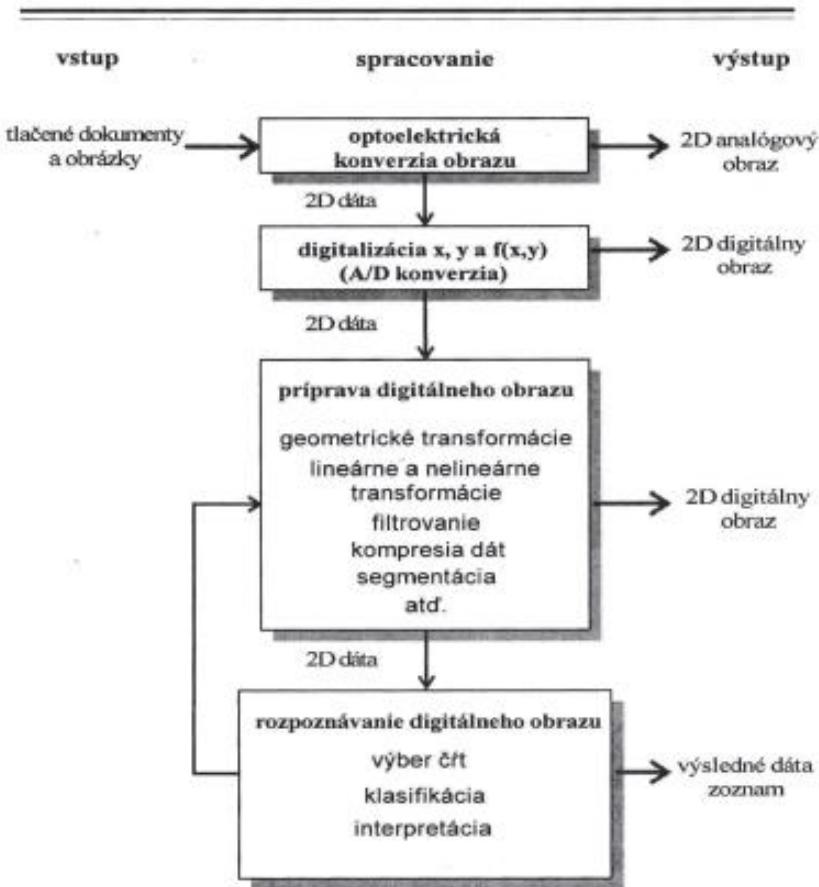
Pixel:
*Farba,
Híbka,
Alfa,
ID...*



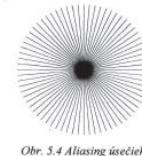
Obr. 1.5 Obrazy s rôznymi úrovňami (64, 32, 4 a 2) šedej farby

Operácie

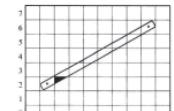
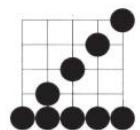
Funkcie na spracovanie obrazu (a dokumentov)
(analýza obrazu)



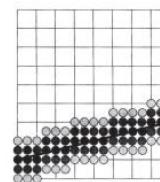
Obr. 1.6 Funkcie na spracovanie obrazu



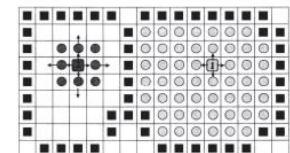
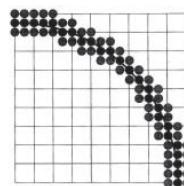
Obr. 5.4 Aliasing úsečiek



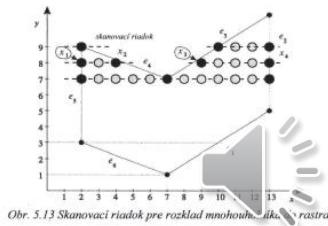
Obr. 5.5 Antialiasing úsečky



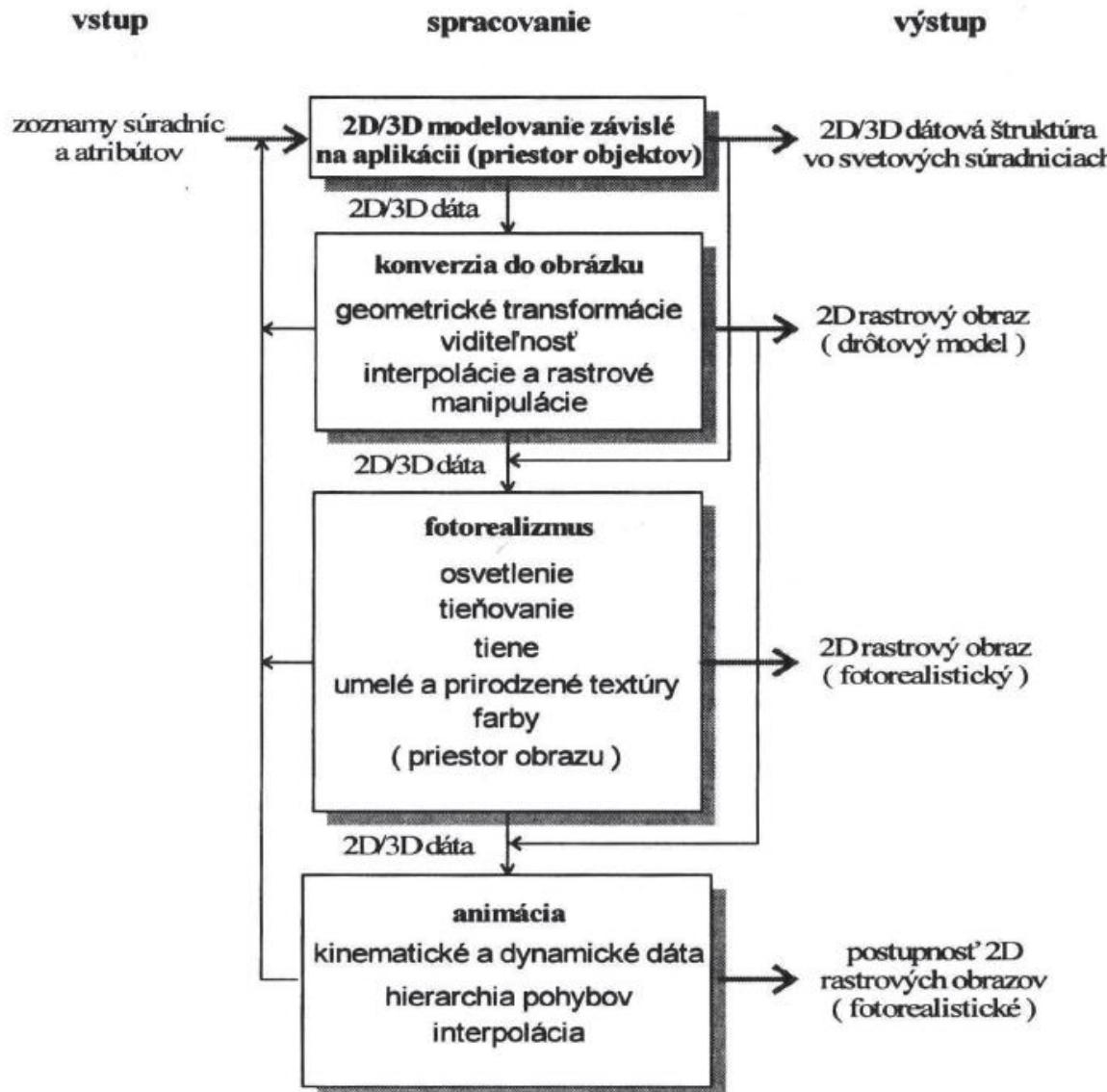
Obr. 5.6 Hrubé člary pre vykreslenie úsečky a kružnice



Obr. 5.8 Vypĺňanie oblasti farbou zadaného vnútorného bodu



Obr. 5.13 Skanovací riadok pre rozklad mnohouhelníka na rastrovú grafiku

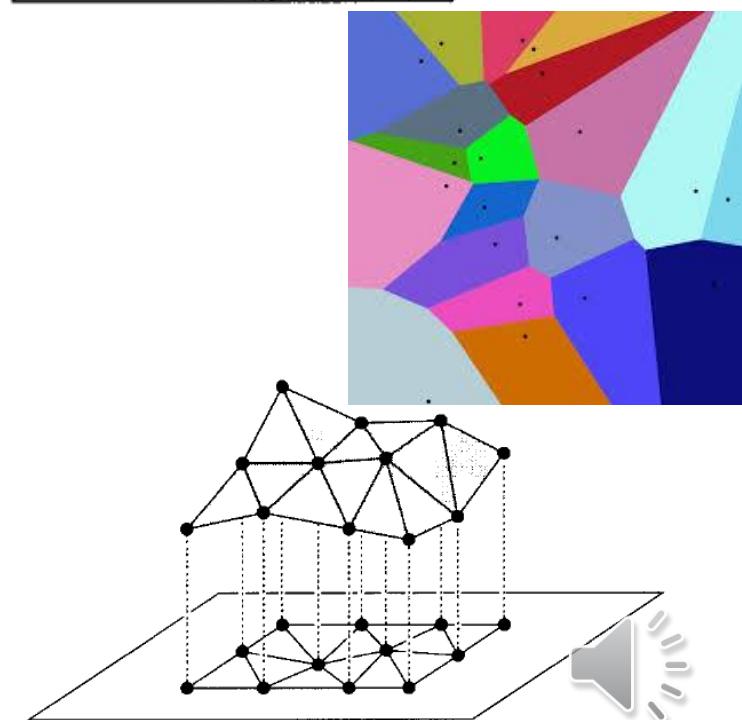
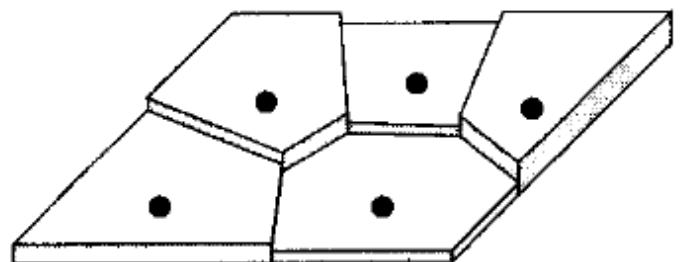


Obr. 1.7 Funkcie na vytváranie obrazu (pasívna počítačová grafika)

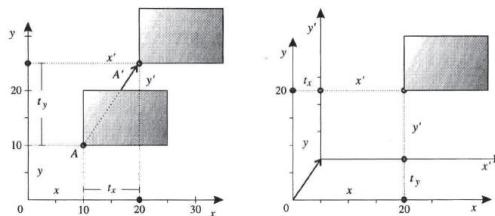
1D, 2D, Delaunay, Voronoi



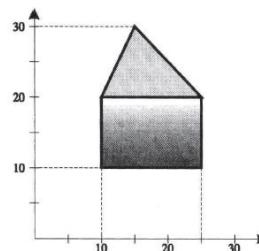
Figure 9.2
Obtaining a polyhedral terrain from a
set of sample points



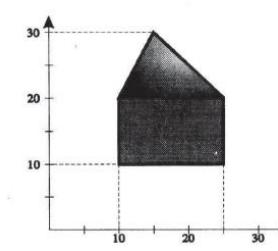
Afinné transformácie v rovine



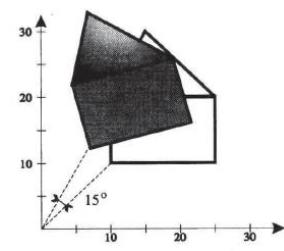
Obr. 2.4 Posunutie bodu a sústavy súradnic



Obr. 2.3 Ukážka zmeny mierky pre daný objekt



Obr. 2.1 Ukážka otočenia pre daný objekt



2.5 Kompozícia 2-rozmerných transformácií

Ukážeme si, ako môžeme využiť násobenie matíc pri skladaní zobrazení. Napríklad, chceme vyjadriť zmenu mierky so stredom v ľubovoľnom pevnom bode $A(x, y)$. Budeme to riešiť tak, že uskutočníme za sebou tri zobrazenia:

1. Posunieme sústavu súradnic do bodu A .
2. Uskutočníme zmenu mierky v začiatku sústavy súradnic.
3. Posunieme späť bod A do pôvodného začiatku.

Každej tejto transformácií zodpovedá jedna transformačná matica. Výslednej zloženej transformácií zodpovedá nasledujúca matica:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -x & -y & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ x & y & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ x(1-s_x) & y(1-s_y) & 1 \end{pmatrix}$$

Podobne otočenie so stredom v ľubovoľnom bode $A(x, y)$ vykonáme pomocou tých-to troch transformácií:

1. Posunieme sústavu súradnic do bodu A .
2. Uskutočníme otočenie okolo začiatku sústavy súradnic o uhol φ .
3. Posunieme späť bod A do pôvodného začiatku.

Obdobne výslednému zloženému transformáciu vyjadrimo násobením matíc:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -x & -y & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ x & y & 1 \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ x(1-\cos \varphi) + y \sin \varphi & y(1-\cos \varphi) - x \sin \varphi & 1 \end{pmatrix}$$

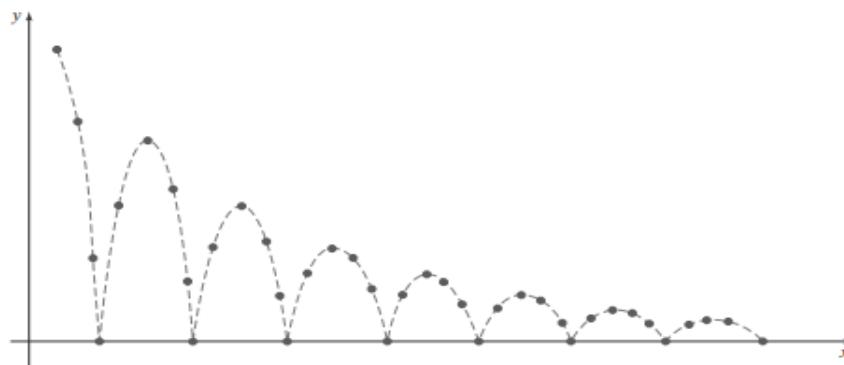
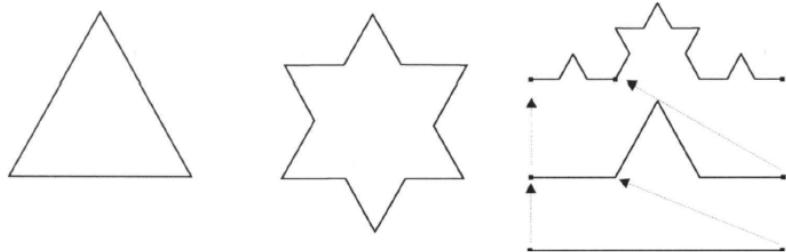


FIGURE 1.6

Approximating the motion of a bouncing ball with a damped sine function (Eq. 10).



Tento iteratívny proces sa dá definovať rekurzívne a hodnotou d definovať Hausdorffovu dimenziu. Na obrázku 15.8 máme zobrazenú časť Kochovej vločky.



Obr. 15.8 Konštrukcia Kochovej vločky

Hausdorffovu dimenziu Kochovej vločky vypočítame pomocou nasledujúcej limity:

$$\lim N(\delta) \cdot \delta^d = \lim 4^i [(1/3)^i]^d < \infty,$$

má zmysel len pre $d = \log 4/\log 3$. Z toho vyplýva, že Hausdorffova dimenzia je reálna hodnota $\log 4/\log 3 = 1.2618$ medzi celými číslami 1 a 2.

Pod **fraktáлом** budeme rozumieť taký geometrický útvar, ktorý bude mať Hausdorffovu dimenziu rôznu od topologickej celočíselnej dimenzie. Princip generovania fraktálov spočíva v tom, že sa opakovane používa určitá transformácia na body danej oblasti. Ako príklad uvedieme generovanie Kochovej vločky. Z obrázku 15.8 vidíme, že musíme rozdeliť vždy pôvodný útvar na tri časti a definovať 4 transformácie zložené z posunutia, škálovania a otočenia.

Kochova krivka ako IFS

$$f_1(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 0.333 & 0 \\ 0 & 0.333 \end{bmatrix} \mathbf{x}$$

Scale by r

$$f_2(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 0.167 & -0.289 \\ 0.289 & 0.167 \end{bmatrix} \mathbf{x} + \begin{bmatrix} 0.333 \\ 0 \end{bmatrix}$$

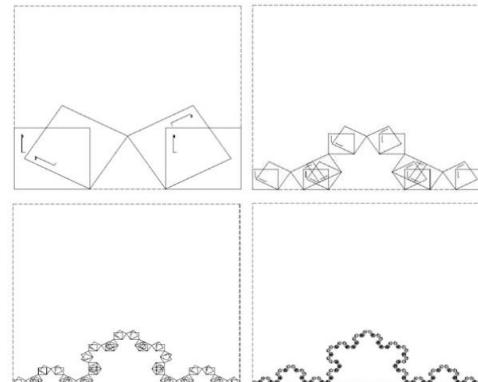
Scale by r , rotation by 60°

$$f_3(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 0.167 & 0.289 \\ -0.289 & 0.167 \end{bmatrix} \mathbf{x} + \begin{bmatrix} 0.500 \\ 0.289 \end{bmatrix}$$

Scale by r , rotation by -60°

$$f_4(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 0.333 & 0 \\ 0 & 0.333 \end{bmatrix} \mathbf{x} + \begin{bmatrix} 0.667 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Scale by r



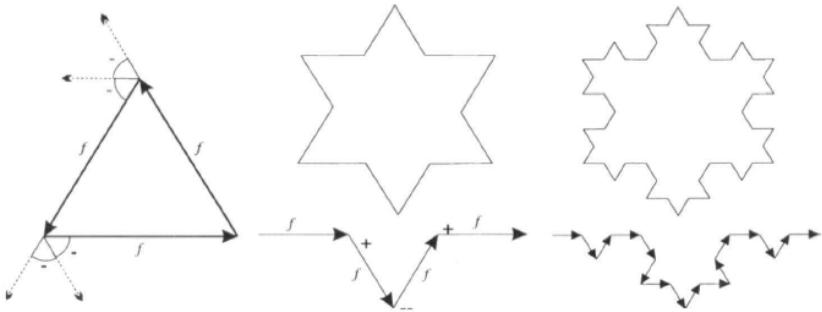
Príklad. Kochovu vločku definujeme pomocou neterminálového symbolu $A = \{A\}$ a dvoch pravidiel:

$$1. A \Rightarrow A + A - A + A$$

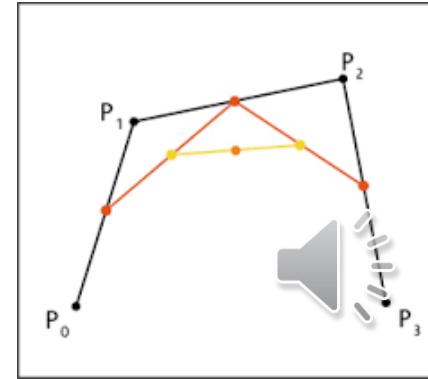
$$2. A \Rightarrow f$$

Štartovací symbol je $A--A--A$ a otočenie je o 60° . Tieto pravidlá generujú tieto reťazce:

$$f-f-f-f, \quad f+f-f+f-f-f+f-f+f-f-f+f-f-f+f, \dots$$

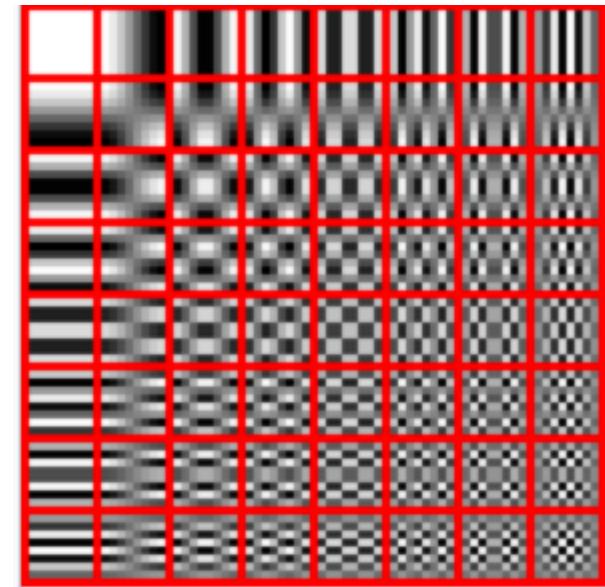
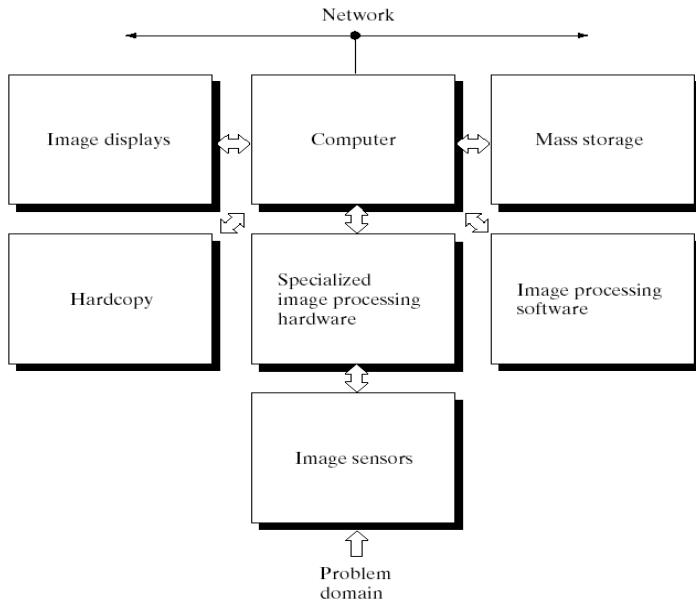


Obr. 15.12 Generovanie Kochovej vločky pomocou L-systému



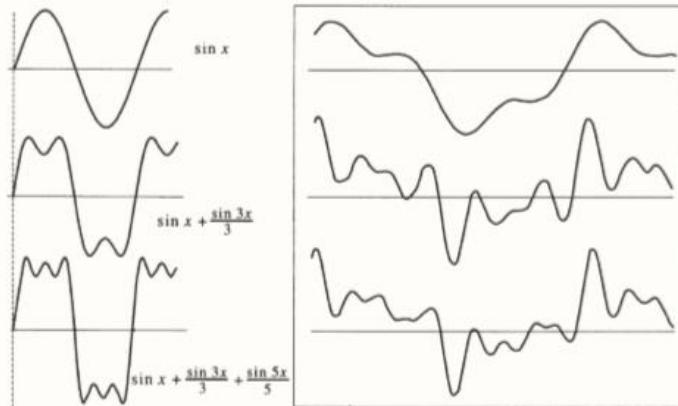
Formáty, kompresia

- Bezstratové, RAW, TIFF, kompresia RLE
- Stratové, JPG
- Barnsley, collage theorem, FIF
- Každý obraz = pevný bod IFS

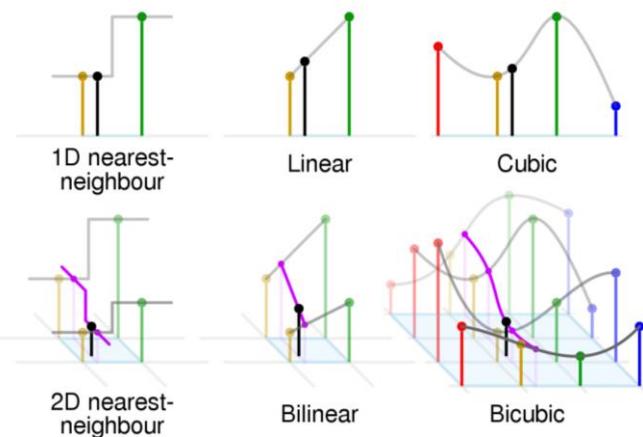


The DCT transforms an 8×8 block of input values to a linear combination of these 64 patterns. The patterns are referred to as the two-dimensional DCT *basis functions*, and the output values are referred to as *transform coefficients*. The horizontal index is u and the vertical index is v .

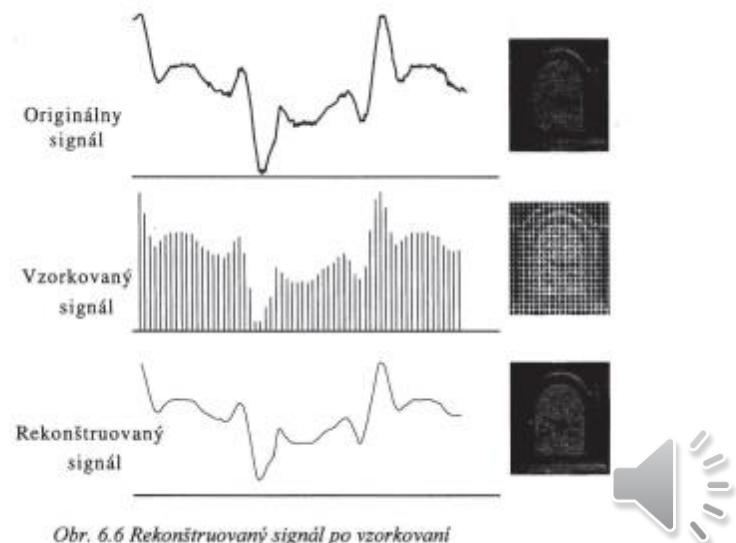
Fourier, interpolácia



Obr. 6.2 Signál vyjadrený frekvenciou harmonických funkcií

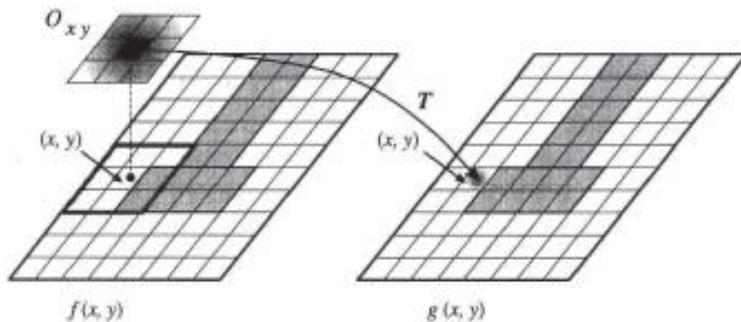


Obr. 6.4 Obrazová funkcia získeaná vzorkovaním



Obr. 6.6 Rekonštruovaný signál po vzorkovaní

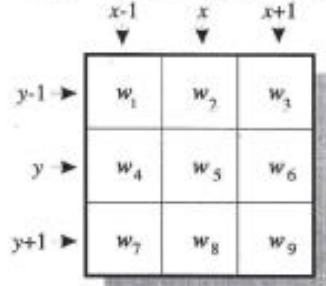
Masky



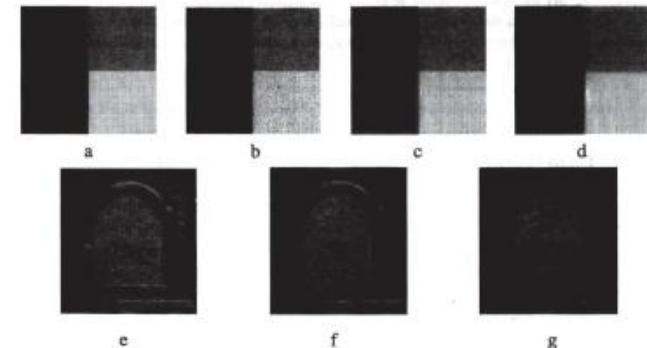
Obr. 7.9 Posun masky okolia O do bodu (x, y) pre určenie $g(x, y)$

Všeobecný prípad lineárnej závislosti operátora T sa dá vyjadriť na príklade masky 3×3 . Ako ukazuje obr. 7.10, pre koeficienty masky w_1, w_2, \dots, w_9 8-okolia bodu (x, y) , môžeme definovať nasledujúci lineárny operátor:

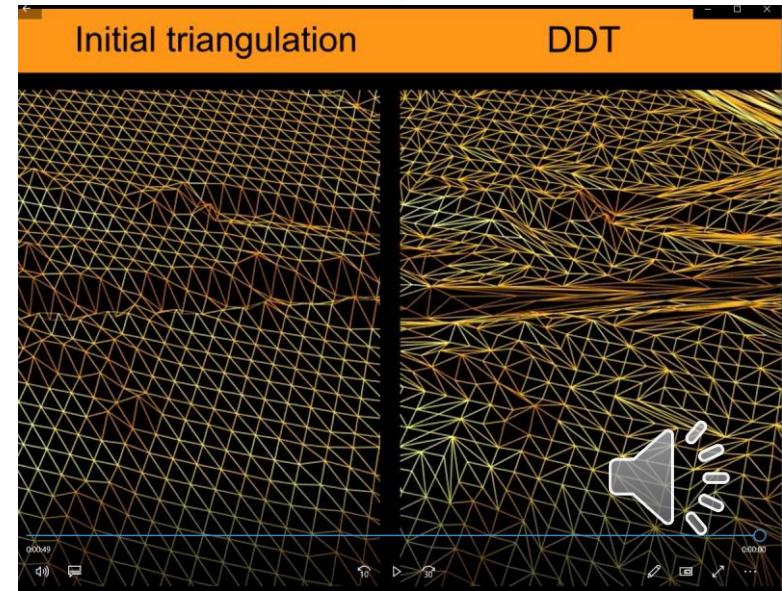
$$T[f(x, y)] = w_1 \cdot f(x-1, y-1) + w_2 \cdot f(x, y-1) + w_3 \cdot f(x+1, y-1) + \\ w_4 \cdot f(x-1, y) + w_5 \cdot f(x, y) + w_6 \cdot f(x+1, y) + \\ w_7 \cdot f(x-1, y+1) + w_8 \cdot f(x, y+1) + w_9 \cdot f(x+1, y+1). \quad (7)$$



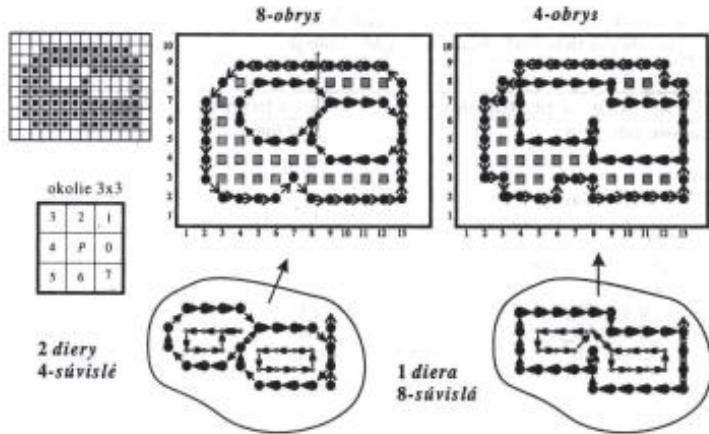
Obr. 7.10 Všeobecný prípad masky na okoli 3×3



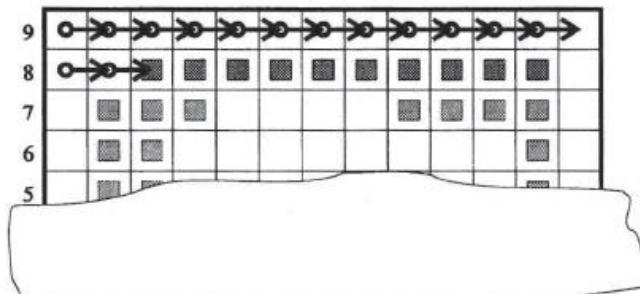
Obr. 7.12 Ukážka aplikácie filtrovania priemerovaním



Hranica a obrys



Obr. 8.5 Rozdiel medzi 8-obrysom a 4-obrysom tej istej oblasti



Obr. 8.6 Vyhľadanie prvého bodu v algoritme určenia obrysu

Algoritmus postupného prehľadávania hraničných bodov

```

Procedure Bound_8; { farby sú: 0 - doplnok, 1 - množina }

begin
    for i:= 1 to Xmax do
        for j:= 1 to Ymax do
            begin
                if h[i, j] = 1 then { bod z množiny }
                    begin
                        if neighb_h (i, j, 0 ) = 0 then h[i, j]:= 2 else { bod z doplnku množiny }
                        if neighb_h (i, j, 2 ) = 0 then h[i, j]:= 2 else
                        if neighb_h (i, j, 4 ) = 0 then h[i, j]:= 2 else
                        if neighb_h (i, j, 6 ) = 0 then h[i, j]:= 2
                    end
            end;

```

Algoritmus vyhľadania obrysu zadanej oblasti

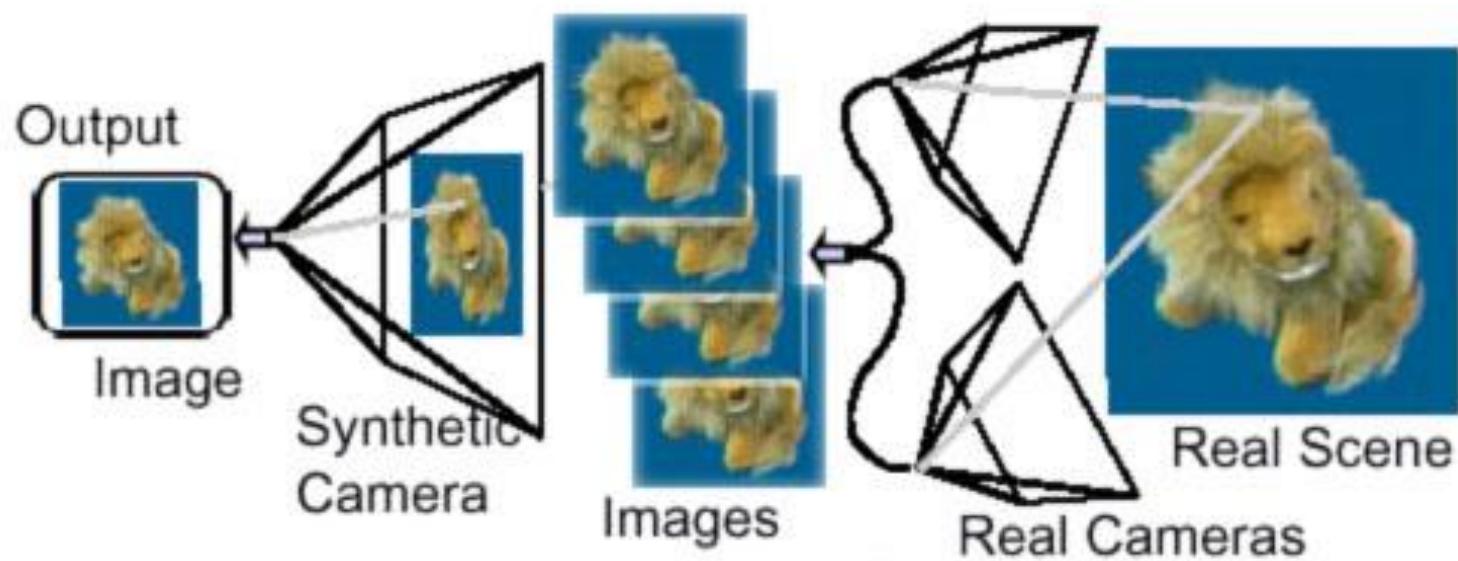
```

procedure Tracer();
begin
0. first; { vyhľadá prvý bod obrysu }
{ od 1. kroku - modifikovaný algoritmus pre prípad vyhľadania vnútorného obrysu }
1. P:= first_P; { vezme aktuálny bod P }
        j:= 4; { 4-sused (P) je z doplnku }
        first_fl:= true; { prvý raz prejdi cyklus }
2. while ( (P ≠ first_P) or (first_fl = true) )
        begin
3.     repeat { v cykle hľadaj bod oblasti }
                j:= j+1;
4.                next:= neighb ( P, j );
5.            until (h[next] = 1);

```



Image-Based-Rendering

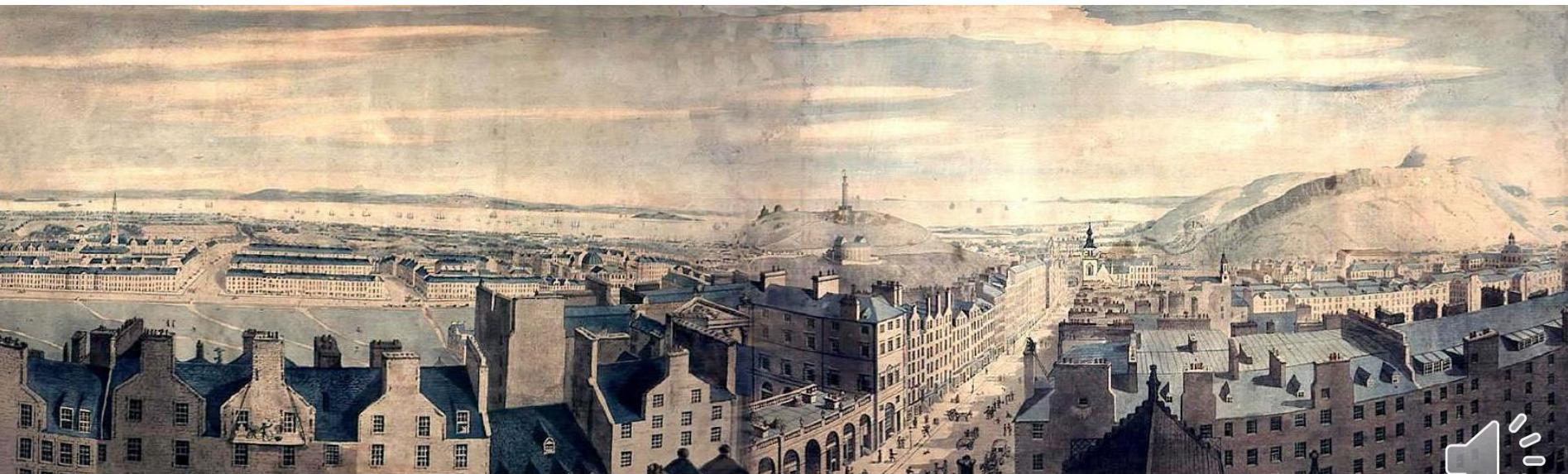


Varied views on real scene combined to the new one



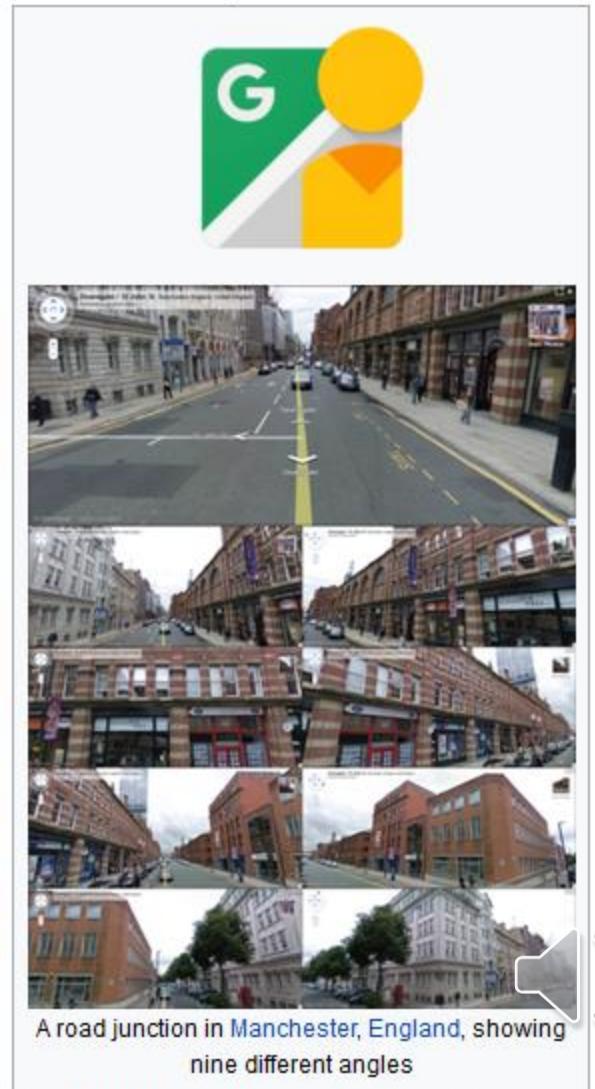
History before computers

- Panorama of 'Old Edinburgh' by Robert Barker
- Barker's patent for painting panoramas expired in 1801, which meant the 360-degree images could be produced by rival artists



Street View 2007

Google Street View



A road junction in Manchester, England, showing
nine different angles

Autostitch

- [BL03]



25 of 57 images aligned



All 57 images aligned



Final Result

- <http://matthewalunbrown.com/autostitch/autostitch.html>





Spracovanie obrazu

Andrej FERKO
Comenius University Bratislava
PG1, 30. 11. 2020, FMFI UK

