

# Pokročilé spracovanie obrazu - Kalibrácia a histogramy

Ing. Viktor Kocur  
viktor.kocur@fmph.uniba.sk

DAI FMFI UK

18.10.2018

- 1 Jas
  - Histogram
  - Úpravy jasu
  - Prahovanie
- 2 Šum
  - Gaussovský aditívny šum
  - Salt and Pepper
- 3 Vyhladzovanie
  - Priemerovanie
  - Mediánová filtrácia
- 4 Ostrenie obrazu
  - Unsharp Masking

# Histogram

## imhist

`imhist(I)` - zobrazí histogram, v prípade že výstup zapíšeme do premennej, tak nič nevykreslí ale vráti nam vektor s histogramom.

## Úloha

Preveďte `zatisie.jpg` na šedotónový obrázok. Na jeho histograme sú tri peaky. Upravte obrázok, tak aby pixely približne patriace len jednému z peakov boli úplne biele, ostatné nechajte tak.

# Úprava jasu

## Gamma korekcia

Kontrast v obraze môžeme meniť pomocou gamma korekcie:

$i_{out} = A \cdot i^\gamma$ , kde  $i$  predstavuje jas jednotlivých pixelov obrázka.  
Pozor jas musí byť medzi 0 a 1!

## Lineárne rozťahnutie

Pre lineárne rozťahnutie môžeme použiť nasledujúcu úpravu:

$$i_{out} = \frac{i - \min(I)}{\max(I) - \min(I)},$$

kde  $i$  sú hodnoty jasu pre jednotlivé pixely a  $I$  predstavuje množinu jasov všetkých pixelov. Tiež chceme hodnoty jasu medzi 0 a 1.

# Ekvalizácia histogramu

## Ekvalizácia

Ekvalizácia histogramu je metóda, ktorá mení jas v obraze tak, aby výsledný histogram vyzeral čo najrovnomernejšie.

## histeq

`histeq(I)` - vráti obrázok po ekvalizácii histogramu.

## Úloha

Pre obrázok `krajinka.png` vyskúšajte rôzne metódy úpravy kontrastu. Po úpravách si zobrazte obrázky aj histogramy.

# Prahovanie

## imbinarize

`imbinarize(l)` - vráti binarizovaný obraz s prahom určeným Otsuho metódou.

## imbinarize

`imbinarize(l, t)` - vráti binarizovaný obraz s prahom  $t$ .

## Úloha

Vyskúšajte prahovanie na obrázkoch `coins.png`, `qr.jpg` a `zatisie.jpg`.

# Adaptívne prahovanie

## imbinarize

`imbinarize(I, 'adaptive')` - vráti binarizovaný obraz s použitím adaptívneho prahovania.

## Úloha

Vyskúšajte adaptívne prahovanie na obrázku `coins.png` a `qr.jpg`.

# Šum

## Ako vzniká šum?

Šum môže vzniknúť vo viacerých fázach získania obrazu. Napríklad už pri reakcii senzoru na svetlo, alebo pri prenose informácie.

## Prečo je nutné modelovať šum?

V reálnych situáciách sa šumu nevyhneme, preto je vhodné mať k dispozícii model šumu, aby sme ho vedeli potlačiť.



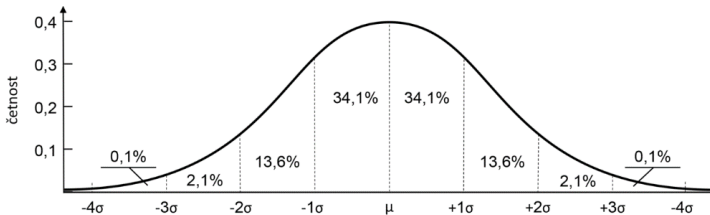
# Gaussovský aditívny šum

## Aditivita

Šum je aditívny ak pláti  $I = I_{orig} + S$ .

## Gaussovský charakter šumu

$$P(S_{i,j} = x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} \quad (1)$$



# Gaussovský aditívny šum - matlab

## randn

randn(sz) - vráti maticu veľkosti sz (napr. sz = size(I)) s náhodnými prvkami z gaussovskej distribúcie s  $\sigma = 1$  a  $\mu = 0$ .

## Úloha

Vytvorte funkciu zasum(I,sigma), ktorá obraz I (predpokladajte, že je v double) zašumí šumom s  $\mu = 0$  a  $\sigma = \text{sigma}$ . Ošetríte výstup tak, aby bol obraz v rozmedzí medzi 0 a 1. Otestujte funkciu na obrázku. Použite rôzne sigma.

# Salt and Pepper

## Salt and Pepper

Salt and pepper (sol a korenie) šum nastáva vtedy ak sa jeden pixel zmení buď na úplne tmavý, alebo úplne svetlý.

## rand

rand(sz) - vráti maticu veľkosti sz, jej prvky majú náhodné hodnoty z rovnomernej distribúcie medzi 0 a 1.

## Úloha

Vytvorte funkciu okoren(l,p1,p2), ktorá obraz l (predpokladajte, že je v double) zašumí, tak že s pravdepodobnosťou p1 dostaneme úplne biely pixel a s pravdepodobnosťou p2 dostaneme úplne tmavý pixel. Funkciu otestujte pre rôzne parametre.

# Vyhladzovanie

## Prečo vyhladzujeme

Pri pozorovaní jemne zašumeného obrazu okom je stále jednoduché pozorovať ho a porozmieť jeho obsahu. V spracovaní obrazu a počítačovom videní však niektoré algoritmy môžu jednoducho zlyhať. Preto je nutné potlačiť šum. To dosiahneme vyhladzovaním.

# Konvoúcia

## Konvoúcia - integrálna verzia - reálne čísla

$$J = I * M \iff J(\chi, \psi) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} I(x, y) M(\chi - x, \psi - y) dx dy$$

## Konvoúcia - diskretná verzia - reálne čísla

$$J = I * M \iff J(r, c) = \sum_{u=-\infty}^{\infty} \sum_{v=-\infty}^{\infty} I(u, v) M(r - u, c - v)$$

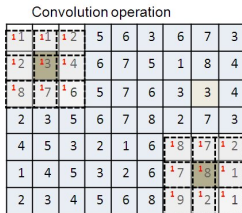
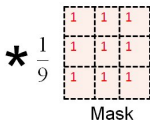
## Pozor

Pre príklad obrazov predpokladáme, že  $I$  a  $M$  majú nulové hodnoty všade kde je index mimo rozmerov obrazu.

# Konvolúcia

1	1	2	5	6	3	6	7	3
2	3	4	6	7	5	1	8	4
8	7	6	5	7	6	3	3	4
2	3	5	6	7	8	2	7	3
4	5	3	2	1	6	8	7	2
1	4	5	3	2	6	7	8	1
2	3	4	5	6	8	9	2	1

Input image



1	2	3	4	4	4	4	4	3
3	4	5	6	6	5	5	5	4
3	5	5	6	7	6	5	4	4
4	5	5	5	6	6	6	5	3
3	4	4	4	5	6	7	5	3
3	4	4	4	5	6	7	5	3
2	3	3	3	4	5	5	4	2

Output Image

# Konvolúcia - matlab

## conv2

conv2(A,B) - realizuje konvolúciu matice A s maticou B

## imfilter

imfilter(I,f) - konvolyčne prefiltruje obraz I filtrom (maticou) f.

## imfilter

imfilter(I,f, 'option') - option upravuje veľkosť výsledného obrzu (napr. 'same'), alebo to čo sa bude brať za hodnoty ak filter 'siahne' mimo (napr. 'replicate', 'symmetric'). Môžete použiť aj viac options naraz.

# Konvolúcia - filtre

## Ručne

Filtre môžeme vyrobiť aj ručne napr. priemerovací filter je `ones(3)/9`.

## fspecial

`fspecial('name', params)` - vráti filter podľa mena 'name' a parametrov.

## fspecial

`fspecial('average', hsize)` - vráti priemerovací filter veľkosti `hsize`  
`fspecial('gaussian', hsize, sigma)` - vráti gaussovský filter veľkosti `hsize` a strednou hodnotou `sigma`



# Konvolúcia - filtre

## Úloha

Zobrazte si gaussovský filter pre rôzne sigma a veľkosti.

## imgaussfilt

`imgaussfilt(I, sigma)` - prefiltruje obraz `I` gaussovským filtrom, je to obdobné ako kombinácia `fspecial` a `imfilter`, ale je efektívnejšia.

## Úloha

Zašumte si obrázok aditívnym šumom a skúste ho vyhladiť rôznymi gaussovým a priemerovacím filtrom. To isté spravte pre salt and pepper. Otestujte aj rôzne parametre šumu.

# Konvolúcia - filtre

## Úloha

Zobrazte si gaussovský filter pre rôzne sigma a veľkosti.

## imgaussfilt

`imgaussfilt(I, sigma)` - prefiltruje obraz `I` gaussovským filtrom, je to obdobné ako kombinácia `fspecial` a `imfilter`, ale je efektívnejšia.

## Úloha

Zašumte si obrázok aditívnym šumom a skúste ho vyhladiť rôznymi gaussovým a priemerovacím filtrom. To isté spravte pre salt and pepper. Otestujte aj rôzne parametre šumu.

# Mediánová filtrácia

## Mediánová filtrácia

Na šum typu salt and pepper nefunguje priemerovanie. Preto je vhodnejšie využiť iný postup. Namiesto priemerovania budeme pre každé okno používať medián.

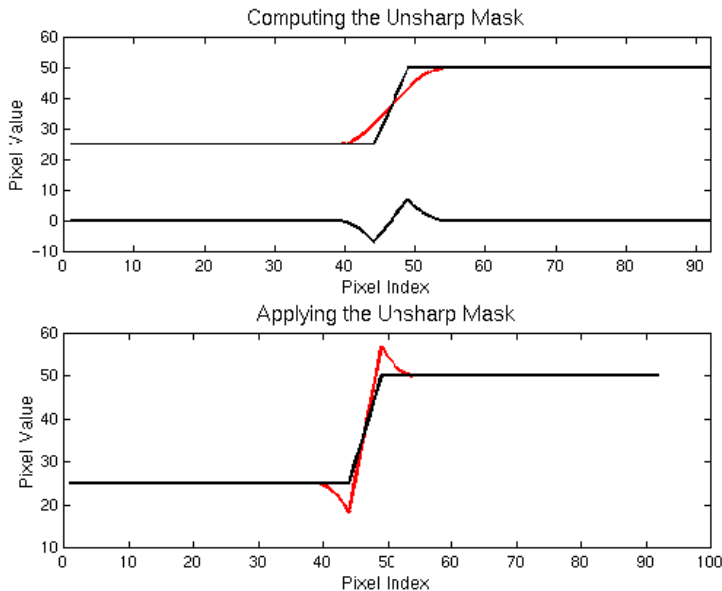
## medfilt2

`medfilt2(I, [m n])` - vráti obraz po mediánovej filtrácii oknom veľkosti  $m \times n$ .

## Úloha

Zašumte si obrázok aditívnym šumom a skúste ho vyhladiť mediánovým filtrom. To isté spravte pre salt and pepper.

# Unsharp masking - Princíp



# Unsharp masking

## Ostrenie

Máme obrázok, ktorý je rozostrený. Chceme ho vyostriť. Táto úloha sa dá pochopiť aj ako zvýrazňovanie hrán.

## Unsharp masking - princíp

$$I_{ostrý} = I_{originál} + p \cdot (I_{originál} - I_{vyhladený})$$

## Úloha

Vytvorte funkciu `unsharp_mask(I,p,sigma)`, ktorý aplikuje unsharp masking s parametrom `p` na obrázok `I` pomocou gaussovho vyhladenia s hodnotou `sigma`. Aplikujte na `blurred.pgm`.