

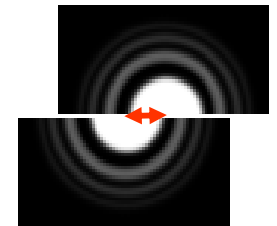
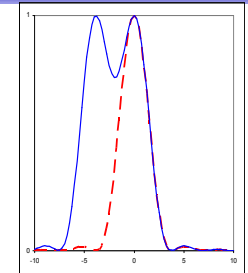
INF 2310 – Digital bildebehandling

Oppsummering, mai 2014:

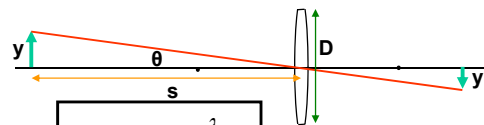
Avbildning	F1
Sampling og kvantisering	F2
Geometriske operasjoner	F3
Gråtone- og histogramoperasjoner	F4,5
Segmentering ved terskling	F13
Farger og fargerom	F15

Rayleigh-kriteriet

- To punkt-kilder kan adskilles hvis de ligger slik at sentrum i det ene diffraksjonsmønstret faller sammen med den første mørke ringen i det andre.
 - Vinkelen mellom dem er da gitt ved $\sin \theta = 1.22 \lambda / D$ radianer.
 - Dette er "Rayleigh-kriteriet".
 - Vi kan ikke se detaljer som er mindre enn dette.



Hvor små detaljer kan en linse oppløse?



- Vinkeloppløsningen er gitt ved

$$\sin \theta = 1.22 \frac{\lambda}{D}$$

- Tangens til vinkelen θ er gitt ved

$$\text{tg}(\theta) = \frac{y}{s}$$

- For små vinkler er $\sin(\theta) = \text{tg}(\theta) = \theta$, når vinkelen θ er gitt i radianer.

- => Den minste detaljen vi kan oppløse:

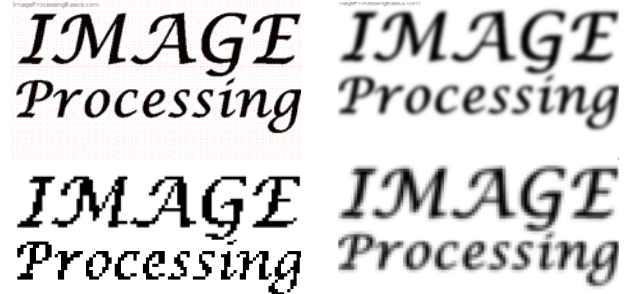
$$\frac{y}{s} = 1.22 \frac{\lambda}{D} \Rightarrow y = 1.22 \frac{s\lambda}{D}$$

Samplingsteoremet (Shannon/Nyquist)

- Anta at det kontinuerlige bildet er båndbegrenset, dvs. det inneholder ikke høyere frekvenser enn f_{\max}
- Det kontinuerlige bildet kan rekonstrueres fra det digitale bildet dersom samplingsraten $f_s = 1/T_s$ er større enn $2 f_{\max}$ (altså $T_s < 1/2T_0$)
- $2 f_{\max}$ kalles Nyquist-raten
- I praksis oversampler vi med en viss faktor for å kunne få god rekonstruksjon

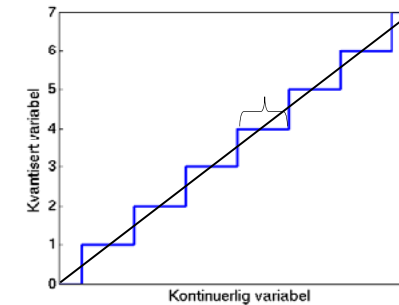
Anti-aliasing

- Ved *anti-aliasing* fjerner/demper vi de høyere frekvensene i bildet **før** vi sampler



Kvantisering

- Hvert piksel lagres vha. n biter
- Pikselet kan da inneholde heltallsverdier fra 0 til 2^n-1
- Eks 3 biter:



Kvantiseringsfeil

- Kvantiseringsfeil
 - Summen av hver piksels avrundingsfeil
 - Kan velge intervaller og tilhørende rekonstruksjonsintensiteter for å minimere denne => Ikke nødvendigvis uniform fordeling
- Sentrale stikkord:
 - Lagringsplass
 - Behov for presisjon/akseptabelt informasjonstap
 - Hardware-kompleksitet, eller fysiske begrensninger
- Merk: Fremvisning og videre analyse av det kvantiserte bildet kan stille ulike krav til presisjon

Geometriske operasjoner

- Endrer på pikslenes posisjoner
- Første steg i denne prosessen:
 - Transformer pikselkoordinatene (x,y) til (x',y') :
$$x' = T_x(x,y)$$
$$y' = T_y(x,y)$$
 - T_x og T_y er ofte gitt som polynomer.
- Siden pikselkoordinatene må være heltall, må vi deretter bruke interpolasjon til å finne pikselverdien (gråtonen) i den nye posisjonen.

Affine transformasjoner

- Transformerer pikselkoordinatene (x,y) til (x',y') :

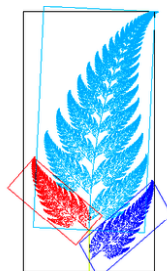
$$x' = T_x(x,y)$$

$$y' = T_y(x,y)$$

- Affine transformasjoner beskrives ved:

$$x' = a_0x + a_1y + a_2$$

$$y' = b_0x + b_1y + b_2$$

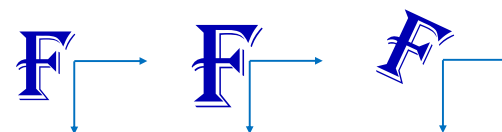


- På matriseform:

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ b_0 & b_1 & b_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} \text{ eller } \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_0 & a_1 \\ b_0 & b_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} a_2 \\ b_2 \end{bmatrix}$$

Eksempler på enkle transformasjoner - I

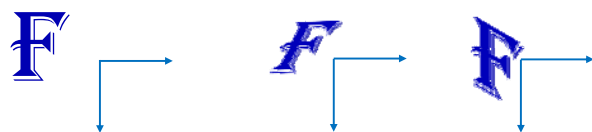
Transformasjon	a_0	a_1	a_2	b_0	b_1	b_2	Uttrykk
Identitet	1	0	0	0	1	0	$x' = x$ $y' = y$
Skalering	s_1	0	0	0	s_2	0	$x' = s_1x$ $y' = s_2y$
Rotasjon	$\cos\theta$	$-\sin\theta$	0	$\sin\theta$	$\cos\theta$	0	$x' = x\cos\theta - y\sin\theta$ $y' = x\sin\theta + y\cos\theta$



$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ b_0 & b_1 & b_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

Eksempler på enkle transformasjoner - II

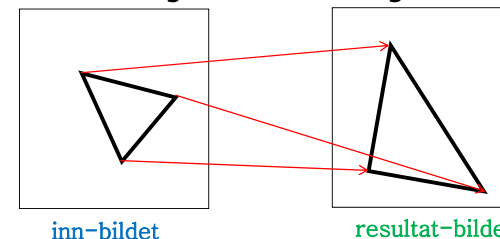
Transformasjon	a_0	a_1	a_2	b_0	b_1	b_2	Uttrykk
Translasjon	1	0	Δx	0	1	Δy	$x' = x + \Delta x$ $y' = y + \Delta y$
Horizontal "shear" med faktor s_1	1	s_1	0	0	1	0	$x' = x + s_1y$ $y' = y$
Vertikal "shear" med faktor s_2	1	0	0	s_2	1	0	$x' = x$ $y' = s_2x + y$



$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ b_0 & b_1 & b_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

Alternativ måte å finne transformasjonskoeffisientene

- En affinn transformasjon kan bestemmes ved å spesifisere tre punkter før og etter avbildningen



- Med disse tre punktparene kan vi finne de 6 koeffisientene; $a_0, a_1, a_2, b_0, b_1, b_2$
- Med flere enn 3 punktpar velger man den transformasjonen som minimerer (kvadrat-)feilen summert over alle punktene.

Forlengs-mapping

for all x',y' do $g(x',y') = 0$

$a_0 = \cos \theta$
 $a_1 = -\sin \theta$
 $b_0 = \sin \theta$
 $b_1 = \cos \theta$

for all x,y do

$x' = \text{round}(a_0x+a_1y)$
 $y' = \text{round}(b_0x+b_1y)$
 if (x',y') inside g
 $g(x',y') = f(x,y)$
 end

Eksempel:

Enkel rotasjon ved transformen:

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

Flytter de posisjonstransformerte
 pikselposisjonene
 til nærmeste pikselposisjon i utbildet.

Skriver innbildets $f(x,y)$ inn i $g(x', y')$

Baklengs-mapping

$a_0 = \cos(-\theta)$
 $a_1 = -\sin(-\theta)$
 $b_0 = \sin(-\theta)$
 $b_1 = \cos(-\theta)$

for alle x',y' do

$x = \text{round}(a_0x'+a_1y')$
 $y = \text{round}(b_0x'+b_1y')$
 if (x,y) inside f
 $g(x',y') = f(x,y)$
 else
 $g(x',y') = 0$
 end

Samme eksempel som
 ved forlengs-mappingen.

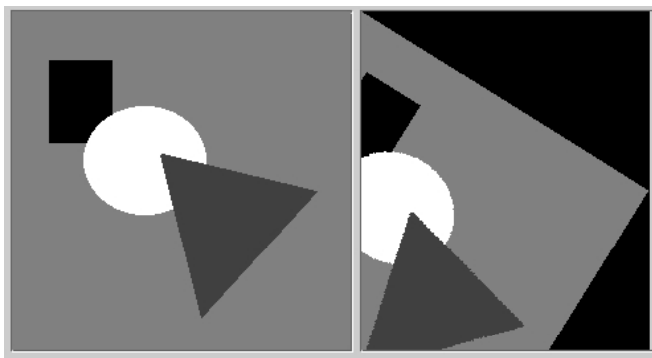
NB: (x,y) rotert med θ ga (x',y')
 (x',y') rotert med $-\theta$ gir (x,y)

Resample bildet.

Her; for hvert utbilde-piksel,
 invers-transformér,
 og velg nærmeste piksel
 fra innbildet.

For hver pikselposisjon i ut-bildet:
 Hent pikselverdi fra innbildet.

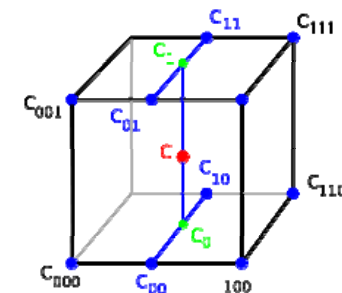
Baklengs-mapping, forts.



Trilineær interpolasjon

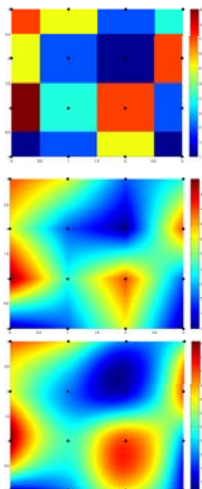
- Utvidelsen fra 2D til 3D kalles *trilineær* interpolasjon, og er en lineær interpolasjon mellom resultatene av to bilineære interpolasjoner.

- **Resultatet er uavhengig av rekkefølgen.**



Interpolasjon – en sammenligning

- Nærmeste nabo gir 2D trappefunksjon.
 - Diskontinuitet midt mellom punktene.
- Bi-lineær interpolasjon bruker $2 \times 2 = 4$ piksler.
 - Derivert er ikke kontinuerlig over bilde-flaten.
- Bi-kubisk interpolasjon gir glattere flater.
 - Er mer regnekrevende.
 - Bruker $4 \times 4 = 16$ piksler.



Normalisert histogram

- Vi har at $\sum_{i=0}^{G-1} h(i) = n \times m$
- Det normaliserte histogrammet:

$$p(i) = \frac{h(i)}{n \times m}, \quad \sum_{i=0}^{G-1} p(i) = 1$$

- $p(i)$ kan ses på som en sannsynlighetsfordeling for pikselintensitetene
- "Uavhengig" av antall piksler i bildet

Kumulativt histogram

- Hvor mange piksler har gråtone mindre enn eller lik gråtone j ?

$$c(j) = \sum_{i=0}^j h(i)$$

- Normalisert kumulativt histogram:

$$\frac{c(j)}{n \times m}$$

(Sannsynligheten for at en tilfeldig valgt piksel er mindre eller lik gråtone j)

Lineær gråtonetransform

- Lineær strekking

$$T[i] = ai + b$$

$$g(x, y) = a f(x, y) + b$$

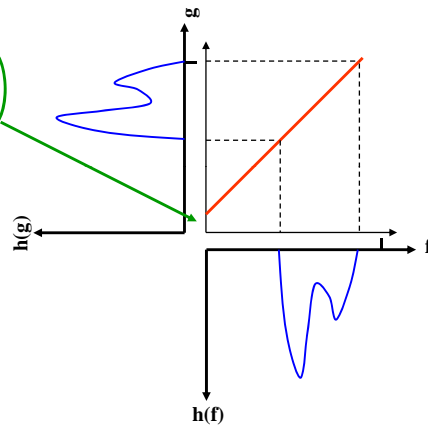
- a regulerer kontrasten, og b "lysheten"
- $a > 1$: mer kontrast
- $a < 1$: mindre kontrast
 - Q : Når og hvordan påvirker a middelveien?
- b : flytter alle gråtoner b nivåer
- Negativer: $a = -1$, $b = \text{maxverdi}$ for bildetype

Endre "lysheten" (brightness)

- Legge til en konstant b til alle pikselverdiene

$$g(x, y) = f(x, y) + b$$

- Hvis $b > 0$, alle pikselverdiene øker, og bildet blir lysere
- Hvis $b < 0$, bildet blir mørkere
- Histogrammet flyttes opp eller ned med b
- **Middelverdien endres!**

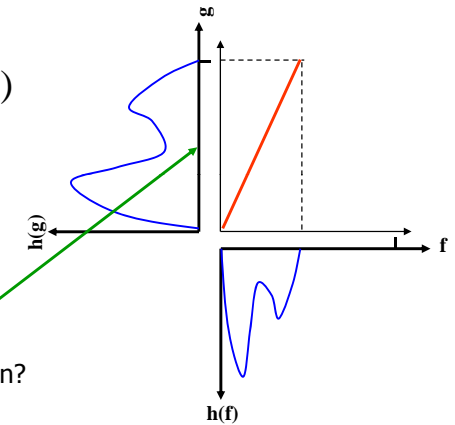


Endre kontrasten

- Multiplisere hver pikselverdi med en faktor a :

$$g(x, y) = a f(x, y)$$

- Hvis $a > 1$, kontrasten øker
- Hvis $a < 1$, kontrasten minsker
- Eks: Bruke hele intensitetsskalaen
- **Q:** Hva skjer med middelverdien?



Justering av μ og σ^2

- Gitt inn-bilde med middelverdi μ og varians σ^2
- Anta en lineær gråtone-transform $T[i]=ai+b$
- Ny middelverdi μ_T og varians σ_T^2 er da gitt ved

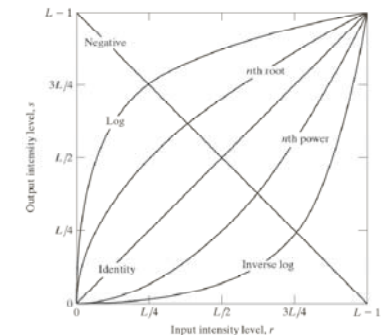
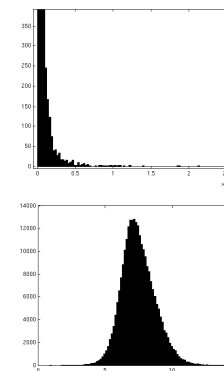
$$\mu_T = \sum_{i=0}^{G-1} T[i] p(i) = a\mu + b$$

$$\begin{aligned} \sigma_T^2 &= \sum_{i=0}^{G-1} T[i]^2 p(i) - \left(\sum_{i=0}^{G-1} T[i] p(i) \right)^2 \\ &= \sum_{i=0}^{G-1} (a^2 i^2 + 2aib + b^2) p(i) - \left(\sum_{i=0}^{G-1} (ai + b) p(i) \right)^2 \\ &= a^2 \left(\sum_{i=0}^{G-1} i^2 p(i) - \left(\sum_{i=0}^{G-1} i p(i) \right)^2 \right) = a^2 \sigma^2 \end{aligned}$$

- Dvs.
 - $a = \sigma_T / \sigma$, $b = \mu_T - a\mu$
- Vi kan altså
 - velge nye μ_T og σ_T^2 ,
 - beregne a og b ,
 - anvende $T[i]=ai + b$ på inn-bildet
 - og få et ut-bilde med riktig μ_T og σ_T^2

Logaritmiske transformasjoner

- **Q:** Hvilken av transformasjonene til høyre er brukt her?



(Fig 3.3 i DIP)

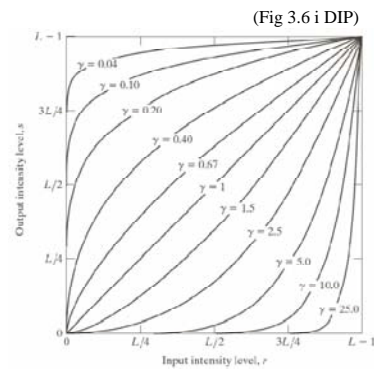
Power-law (gamma)-transformasjoner

- Mange bildeproduserende apparater har et input/output-forhold som kan beskrives som:

$$s = ci^\gamma$$

der s er ut-intensiteten ved en input i

- Kan korrigeres ved gråtonetransformen $T[i] = i^{1/\gamma}$
- Generell kontrast-manipulasjon
 - Brukervennlig med kun én variabel



Histogramutjevning (*histogram equalization*)

- Mål: Maksimere kontrasten
 - Gjøre histogrammet uniformt (flatt)
 - ↔ Kumulative histogrammet en rett linje
- Middel: Global gråtonetransform; $T[i]$
 - Altså flytte på (hele) histogramsøyler
- Tilnærming ved å spre søylene mest mulig utover det støttede intensitetsintervallet

Algoritme for histogramutjevning

- For et $n \times m$ bilde med G gråtoner:
 - Lag array h , p , c og T av lengde G med initialverdi 0
- Finn bildets normaliserte histogram
 - Gå igjennom bildet piksel for piksel.
 - Hvis piksel har intensitet i , la $h[i]=h[i]+1$
 - Deretter skalér, $p[i] = h[i]/(n*m)$, $i=0,1,\dots,G-1$
- Lag det kumulative histogrammet c
 - $c[0] = p[0]$
 - $c[i] = c[i-1]+p[i]$, $i=1,2,\dots,G-1$
- Sett inn verdier i transformarray T
 - $T[i] = \text{Round}((G-1)*c[i])$, $i=0,1,\dots,G-1$
- Gå igjennom bildet piksel for piksel,
 - Hvis bildet har intensitet i , sett intensitet i utbildet til $s=T[i]$

Histogramtilpasning

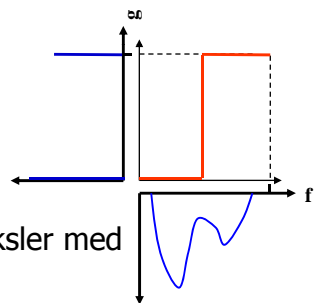
- Histogramutjevning gir flatt histogram
- Kan spesifisere annen form på resultathistogrammet:
 1. Gjør histogramutjevning på innbildet, finn $s=T(i)$
 2. Spesifiser ønsket nytt histogram $g(z)$
 3. Finn den transformen T_g som histogramutjevner $g(z)$ og inverstransformen T_g^{-1}
 4. Inverstransformer det histogramutjevnete bildet fra punkt 1 ved $z=T_g^{-1}(s)$

Terskling

- Hvis vi har grunn til å anta at objektene f.eks. er lysere enn bakgrunnen, kan vi sette en terskel T og lage oss et binært ut-bilde $g(x,y)$ ved mappingen:

$$g(x,y) = \begin{cases} 0 & \text{hvis } f(x,y) \leq T \\ 1 & \text{hvis } f(x,y) > T \end{cases}$$

- Da har vi fått et ut-bilde $g(x,y)$ med bare to mulige verdier.
- Med riktig valg av T vil nå alle piksler med $g(x,y)=1$ være objekt-piksler.



Klassifikasjonsfeil ved terskling

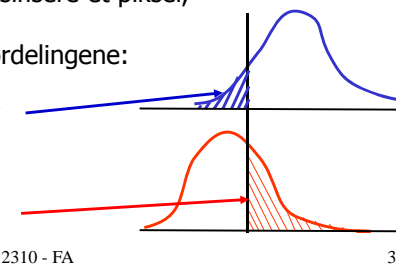
- Anta at histogrammet er en sum av to fordelinger $b(z)$ og $f(z)$, b og f er **normaliserte** bakgrunns- og forgrunns-histogrammer.
- La F og B være **a priori sannsynlighet** for bakgrunn og forgrunn ($B+F=1$)
- Det normaliserte histogrammet til bildet kan da skrives

$$p(z) = B \cdot b(z) + F \cdot f(z)$$

- Sannsynlighetene for å feilklassifisere et piksel, gitt en terskelverdi t , finner vi fra de normaliserte fordelingene:

$$E_B(t) = \int_{-\infty}^t f(z) dz$$

$$E_F(t) = \int_t^{\infty} b(z) dz$$

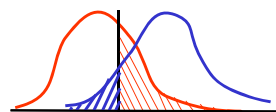


Den totale feilen

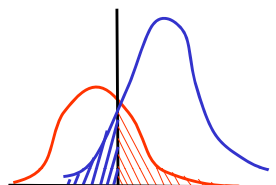
- Vi har funnet andelen feilklassifikasjon i hver fordeling.
- Den totale feilen finner vi ved å multiplisere med a priori sannsynlighetene for forgrunn og bakgrunn:

$$E(t) = F \cdot E_B(t) + B \cdot E_F(t)$$

$$= F \int_{-\infty}^t f(z) dz + B \int_t^{\infty} b(z) dz$$



- Legges terskelen veldig høyt eller veldig lavt, blir feilen stor.
- Det er rimelig å anta at feilen har et minimum for en bestemt verdi $t = T$.



Finn den T som minimerer feilen

$$E(t) = F \int_{-\infty}^t f(z) dz + B \int_t^{\infty} b(z) dz$$

- Deriverer $E(t)$ mhp. t vha. Leibnitz regel for derivasjon av integraler.
- Setter den deriverte lik 0 og får:

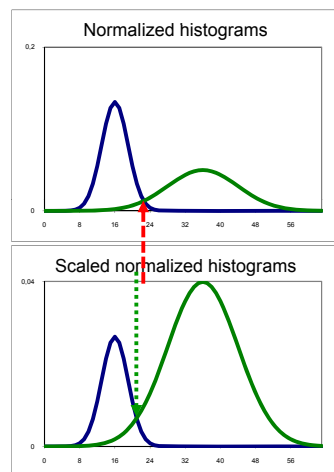
$$\frac{dE(t)}{dt} = 0 \Rightarrow F \cdot f(T) = B \cdot b(T)$$

VIKTIG !!!

- Merk at dette er en generell løsning som gir minst feil.
- Det er ingen restriksjoner mht. fordelingene b og f !!

Hvilket histogram ?

- Det er IKKE skjæringen mellom de normaliserte histogrammene vi er ute etter!
- Det er skjæringen mellom de **a priori-skalerte** normaliserte histogrammene som gir riktig terskelverdi !!!



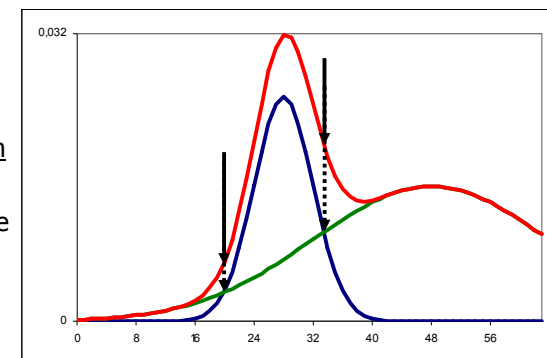
F16 19.05.2014

INF 2310 - FA

33

Forskjellige standardavvik ?

- Hvis standardavvikene i de to Gauss-fordelingene er forskjellige
 - og skjæringspunktene mellom fordelingene (skalert med a priori sannsynlighet) ligger innenfor gråtoneskalaen i bildet
- En terskelverdi for hvert skjæringspunkt.
- Det er bare mellom de to tersklene at flertallet av pikslene er bakgrunnpiksler!



F16 19.05.2014

INF 2310 - FA

34

Hvor ligger optimal terskel?

- Vi har en annengradsligning i T:

$$(\sigma_B^2 - \sigma_F^2)T^2 + 2(\mu_B\sigma_F^2 - \mu_F\sigma_B^2)T + \sigma_B^2\mu_F^2 - \sigma_F^2\mu_B^2 + 2\sigma_B^2\mu_F^2 \ln\left(\frac{B\sigma_F}{F\sigma_B}\right) = 0$$

- Hvis standard-avvikene i de to fordelingene er like ($\sigma_B = \sigma_F = \sigma$) får vi en enklere ligning:

$$2(\mu_B - \mu_F)T - (\mu_B + \mu_F)(\mu_B - \mu_F) + 2\sigma^2 \ln\left(\frac{B}{F}\right) = 0$$

⇕

$$T = \frac{(\mu_B + \mu_F)}{2} + \frac{\sigma^2}{(\mu_B - \mu_F)} \ln\left(\frac{F}{B}\right)$$

- Hvis *a priori* sannsynlighetene F og B er omtrent like (eller hvis $\sigma=0$) har vi en veldig enkel løsning:

$$T = \frac{(\mu_B + \mu_F)}{2}$$

F16 19.05.2014

INF 2310 - FA

35

En enkel tersklings-algoritme

- Start med terskel-verdi $t =$ middelveien til alle pikslene i bildet.
 - Finn middelveien ($\mu_1(t)$) av alle piksler som er mørkere enn terskelen
 - Finn middelveien ($\mu_2(t)$) av alle piksler som er lysere enn terskelen.
- La ny terskel-verdi være

$$t = \frac{1}{2}(\mu_1(t) + \mu_2(t))$$

- Gjenta de to punktene ovenfor til terskelen ikke flytter seg mer.
- Dette kalles Ridler og Calvard's metode
 - Hvilke betingelser må være oppfylt for at metoden skal virke?

F16 19.05.2014

INF 2310 - FA

36

Otsu's metode - motivasjon

- Anta at vi har et gråtonebilde med G gråtoner, med normalisert histogram $p(i)$.
- Anta at bildet inneholder to populasjoner av piksler, slik at pikslene innenfor hver populasjon er noenlunde like, mens populasjonene er forskjellige.
- **Målsetting:**
 - Vi vil finne en terskel T slik at hver av de to klassene som oppstår ved tersklingen blir mest mulig homogen, mens de to klassene bli mest mulig forskjellige.
 - Klassene er homogene: variansen i hver av de to klassene er minst mulig.
 - Separasjonen mellom klassene er stor: avstanden mellom middelverdiene er størst mulig.

Otsu's metode; oppsummering

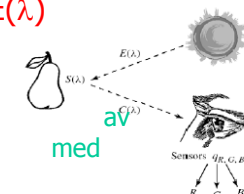
- Gitt et $N \times M$ piksler bilde med G gråtoner.
- Finn bildets histogram, $h(k)$, $k = 0, 1, 2, \dots, G-1$.
- Finn bildets normaliserte histogram: $p(k) = \frac{h(k)}{MN}$, $k = 0, 1, 2, \dots, G-1$
- Beregn kumulativt normalisert histogram: $P_1(k) = \sum_{i=0}^k p(i)$, $k = 0, 1, 2, \dots, G-1$
- Beregn kumulativ middelerverdi, $\mu(k)$: $\mu(k) = \sum_{i=0}^k ip(i)$, $k = 0, 1, 2, \dots, G-1$
- Beregn global middelerverdi, μ : $\mu = \sum_{i=0}^{G-1} ip(i)$
- Beregn variansen mellom klassene, $\sigma_B^2(k)$: $\sigma_B^2(k) = \frac{[\mu(k) - \mu P_1(k)]^2}{P_1(k)(1 - P_1(k))}$
- Finn terskelen, T, der $\sigma_B^2(k)$ har sitt maksimum. $\eta(T) = \frac{\sigma_B^2(T)}{\sigma_{Tot}^2}$, $0 \leq \eta(T) \leq 1$
- Beregn separabilitetsmålet, $\eta(T)$:

Adaptiv terskling ved interpolasjon

- Globale terskler gir ofte dårlig resultat.
- Globale metoder kan benyttes lokalt.
- Dette virker ikke der vinduet bare inneholder en klasse !
- Oppskrift:
 - **NIVÅ I:** Del opp bildet i del-bilder.
 - For del-bilder med bi-modalt histogram:
 - Finn lokal terskelverdi $T_c(i,j)$ og tilordne den til senterpikselet (i,j) i del-bildet.
 - For del-bilder med uni-modalt histogram:
 - Finn lokal terskelverdi ved interpolasjon.
 - **NIVÅ II:** Pixel-for-pixel interpolasjon:
 - Gå gjennom alle pixel-posisjoner
 - bestem adaptiv terskelverdi $T(x,y)$ ved interpolasjon mellom de lokale terskelverdiene $T_c(i,j)$.
 - Terskle så hvert pixel (x,y) i bildet i terskelverdiene $T(x,y)$.

Tre integraler gir RGB

- Lys fra en kilde med spektralfordeling $E(\lambda)$
 - treffer et objekt med spektral refleksjonsfunksjon $S(\lambda)$.
 - Reflektert lys detekteres tre typer tapper med spektral lysfølsomhetsfunksjon $q_i(\lambda)$.



- Tre analoge signaler kommer ut av dette:

$$R = \int E(\lambda) S(\lambda) q_R(\lambda) d\lambda$$

$$G = \int E(\lambda) S(\lambda) q_G(\lambda) d\lambda$$

$$B = \int E(\lambda) S(\lambda) q_B(\lambda) d\lambda$$

RGB primærfarger

- Commission Internationale de l'Éclairage, (CIE)
(The International Commission of Illumination)

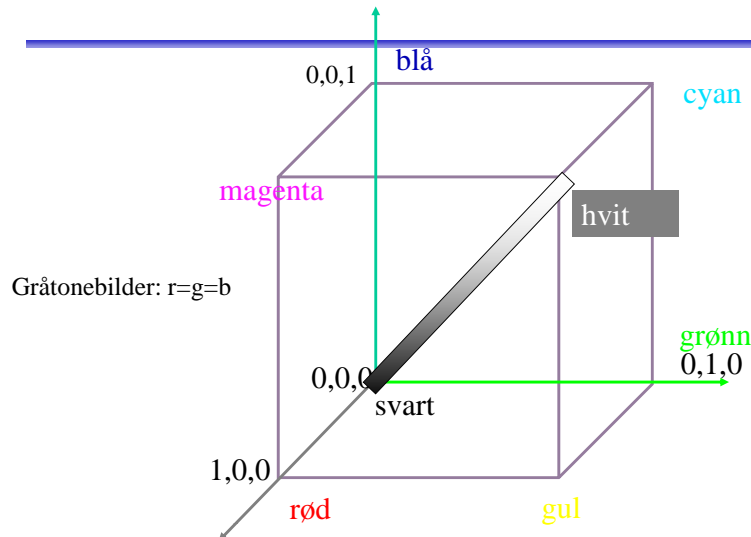
har definert primærfargene:

- Blå: 435.8 nm
- Grønn: 546.1 nm
- Rød: 700 nm

Beskrivelse av farger

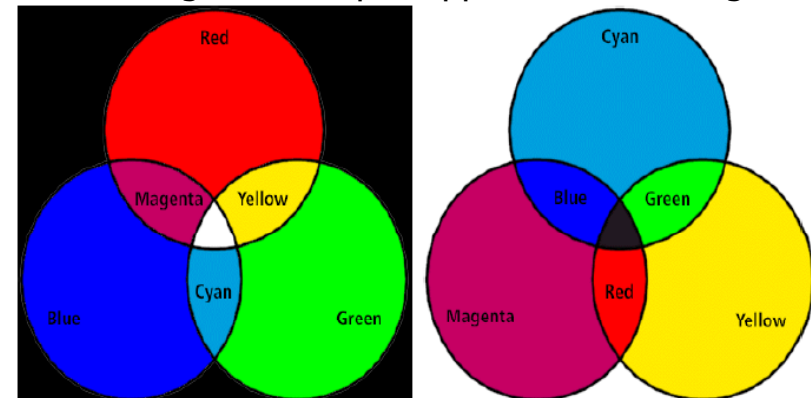
- En farge kan beskrives på forskjellige måter (kalles **fargerom**)
 - RGB
 - HSI (Hue, Saturation, Intensity)
 - CMY (Cyan, Magenta, Yellow)
 - pluss mange flere
- HSI er viktig for hvordan vi beskriver og skiller farger.
 - I – Intensitet: hvor lys eller mørk er den
 - S – saturation/metning: hvor "sterk" er fargen
 - H – dominerende farge (bølglengde)
 - H og S beskriver sammen fargen og kalles **kromatisitet**

RGB-kuben

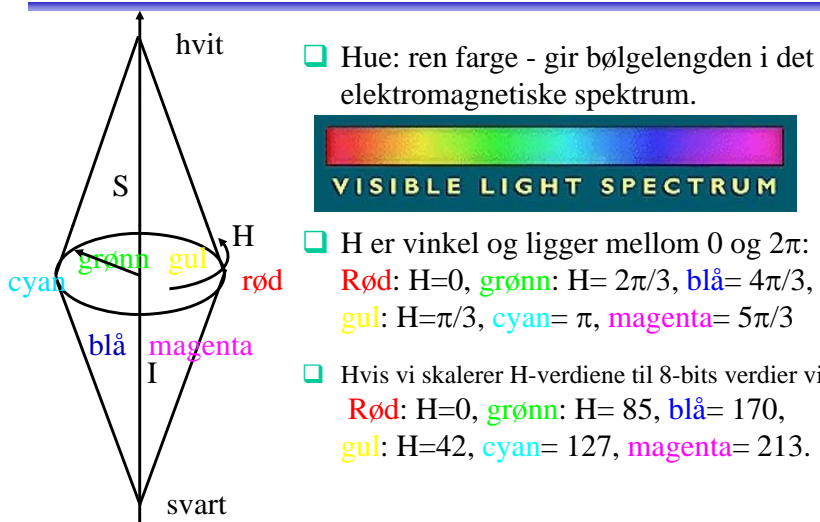


RGB og CMY

- RGB og CMY er i prinsippet sekundærfarger



Hue, Saturation, Intensity (HSI)

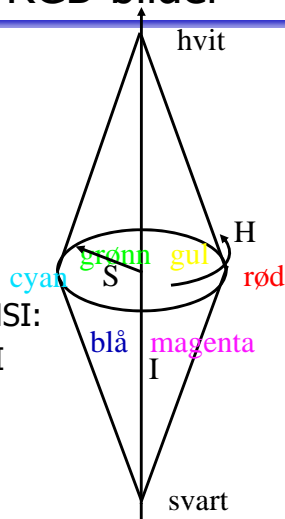


Fargebilder og fargetabeller

- RGB kan lagres med like mange biter for r, g, b , f.eks $(8 + 8 + 8)$
- Selv $3 + 3 + 3 = 9$ biter gir oss $8 \cdot 8 \cdot 8 = 512$ kombinasjoner, men bare 8 forskjellige nivåer av rødt, grønt og blått, og dermed også bare 8 forskjellige gråtoner.
- Et scene med mange nyanser av én farge vil da se ille ut!
Hvorfor? Jo fordi denne fargen bare får 8 forskjellige nyanser!
- Det er ikke sikkert at alle de 512 fargene finnes i bildet.
- Alternativt kan man bruke 8 biter og **fargetabeller**.
- Hver rad i tabellen beskriver en r, g, b -farge med 24 biter.
- **Tabellen inneholder de 256 fargene som best beskriver bildet.**
- I bilde-filen ligger pikselverdiene som tall mellom 0 og 255.
- Når vi skal vise bildet, slår vi bare opp i samme rad som pikselverdien, og finner **de tilsvarende r, g, b -verdiene**.

Histogramutjevning av RGB-bilder

- Histogramutjevning på hver komponent (R,G,B) uavhengig av hverandre
 - Ofte dårlig resultat
- Et bedre alternativ er å benytte HSI:
- Transformér bildet fra RGB til HSI
- Gjør histogramutjevning på I-komponenten
- Transformer HSI_{nv} tilbake til RGB



Terskling av fargebilder - I

- Anta at vi har observert samme scene på flere bølgelengder.
- Vi kan da utføre terskling basert på
 - to-dimensjonale
 - tre-dimensjonale
 - eller multi-dimensjonale histogrammer
- Enkel metode:
 - 1: Bestem terskler uavhengig for hver kanal.
 - 2: Kombiner alle segmenterte kanaler til ett bilde.
- Dette svarer til at vi har delt opp f.eks. RGB-rommet i bokser.

Terskling av fargebilder - II

- En mer kompleks metode:
- Velg et punkt i det multidimensjonale rommet som referanse, f.eks. (R_0, G_0, B_0)
- Terskle basert på avstand fra dette referansepunktet.

$$d(x, y) = \sqrt{[f_R(x, y) - R_0]^2 + [f_G(x, y) - G_0]^2 + [f_B(x, y) - B_0]^2}$$

- Slik at

$$g(x, y) = \begin{cases} 1 & \text{hvis } d(x, y) \leq d_{\max} \\ 0 & \text{hvis } d(x, y) > d_{\max} \end{cases}$$
- Dette definerer en kule med radius d_{\max} omkring punktet (R_0, G_0, B_0) .
- Kan lett generaliseres til ellipsoide med forskjellige avstands-terskler i R, G, B

$$d(x, y) = \sqrt{\frac{[f_R(x, y) - R_0]^2}{d_R^2} + \frac{[f_G(x, y) - G_0]^2}{d_G^2} + \frac{[f_B(x, y) - B_0]^2}{d_B^2}}$$

- Merk at da er

$$g(x, y) = \begin{cases} 1 & \text{hvis } d(x, y) \leq 1 \\ 0 & \text{hvis } d(x, y) > 1 \end{cases}$$

Terskling i HSI

- Transformer fra RGB til HSI.
- Anta at vi vil segmentere ut de delene av bildet som
 - Har en gitt farge (H)
 - Er over en gitt metnings-terskel (S)
- Lag en maske ved å terskle S-bildet (velg en percentil)
- Multipliser H-bildet med masken.
- Velg et intervall i H som svarer til ønsket farge.
- Husk at H er sirkulær!

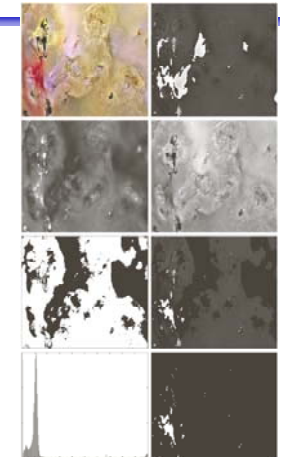


FIGURE 6.42 Image segmentation in HSI space. (a) Original. (b) Hue. (c) Saturation. (d) Intensity. (e) Binary saturation mask (black = 0). (f) Product of (b) and (e). (g) Histogram of (f). (h) Segmentation of red components in (a).

- Kontakt oss
 - Hvis du lurer på noe i INF2310-pensum (e-post)
 - Hvis du tenker på flere kurs i digital bildeanalyse
 - Hvis du tenker på å ta en Master-oppgave

Takk, og lykke til med eksamen !!!