

MINISTÉRIO DA EDUCAÇÃO
UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARANÁ
SETOR DE CIÊNCIAS DA TERRA
Departamento de Geomática

Disciplina: PROCESSAMENTO DIGITAL DE IMAGENS II
Código: GA144

CH Total:45 h

CH Semanal 03 h

FILTRAGEM EM OPEN CV

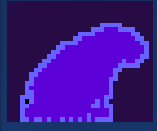
PDI-2
0100
1100
1010
1100
0000
1000

descrição

0100
1100
1010
1100
0000
1000



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

- OpenCV possui soluções prontas para efetuar a filtragem de imagens.
- Uma opção é usar uma função de convolução 2D genérica, outra é aplicar os filtros previamente definidos.
- Em cada caso, é necessário conhecer os parâmetros de entrada.



PDI-2
0100
1100
1010
1100
0000
1000

Programa básico

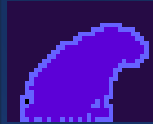


```
import numpy as np
import cv2
from google.colab.patches import cv2_imshow

from google.colab import drive
drive.mount('/content/gdrive')
pasta="/content/gdrive/My Drive/fotos/"
arquivo="dog.jpg"
nome=pasta+arquivo

img = cv2.imread(nome)
n,m,nb = img.shape
print(n,m,nb)
I=img[:, :, 2]
cv2_imshow(I)
```

01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

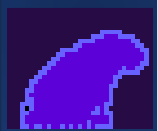
PDI-2
0100
1100
1010
1100
0000
1000

Convolução 2D

0100
1100
1010
1100
0000
1000



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

Um filtro 2D pode ser aplicado usando a função **filter2D**, que é uma função geral que aceita como entrada uma imagem e a matriz de pesos (kernel) definida pelo usuário

cv2.filter2D(IMAGEM, ddepth=-1, kernel=P)

argumentos

- **IMAGEM**: Matriz imagem
- **ddepth=-1**: a saída tem a mesma profundidade que a entrada
 - (usar sempre -1)
- **kernel=P** : especifica o filtro, uma matriz

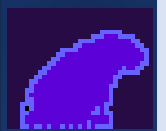
PDI-2
0100
1100
1010
1100
0000
1000

Exemplo: passa-baixas

0100
1100
1010
1100
0000
1000



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

Em nosso programa, temos a imagem de nível de cinza (1 banda) como “I”

```
# passa baixas
```

```
P = np.ones((5, 5), np.float32)
```

```
P=P/np.sum(P)
```

```
im = cv2.filter2D(I, ddepth=-1, kernel=P)
```

```
cv2_imshow(im)
```

- Use este filtro na imagem do exercício de filtros

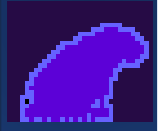
PDI-2
0100
1100
1010
1100
0000
1000

BLUR

0100
1100
1010
1100
0000
1000



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

BLUR = embaçar

Open CV tem uma função específica para passa-baixas (BLUR).

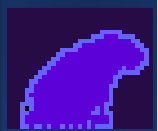
Neste caso devemos especificar apenas a imagem e as dimensões do filtro

```
cv2.blur(src=image, ksize=(5,5))
```

a biblioteca se encarrega de construir o filtro no tamanho especificado



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



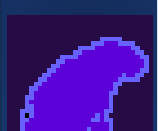
100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

- **GaussianBlur**

- Também é possível aplicar um filtro passa-baixas Gaussiano usando a função pré-definida.
- No caso do filtro Gaussiano, a definição dos pesos depende do valor do desvio padrão, de pode ser especificado, mas também pode ser usado um valor “default”
- Parâmetros...



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

GaussianBlur(IMA, ksize, sigmaX, sigmaY)

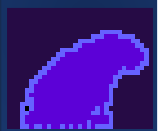
- IMA= Imagem de entrada
- ksize: tamanho da janela do filtro (kernel size, exe (5,5), (7,7) (3,3))
- sigmaX e sigmaY: valores do desvio padrão que definem o filtro Gaussiano X (horizontal) Y (vertical).

escolhendo sigmaX=0, usa-se o valor default do desvio padrão, calculado em função do tamanho da janela. Mas também é permitido explicitar valores (positivos) de sigma.

```
ima = cv2.GaussianBlur(I, ksize=(5,5), sigmaX=0, sigmaY=0)  
cv2_imshow(ima)
```




01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

GaussianBlur(src, ksize, sigmaX, sigmaY, borderType)

- **borderType** especifica como serão representadas as bordas (que não são filtradas devido ao tamanho da janela móvel, pois nas bordas a vizinhança não está definida). Pode ser:
 - cv.BORDER_CONSTANT : especificar um valor digital, ex:255 para branco
 - cv.BORDER_REPLICATE : repete o valor do pixel da imagem original
 - cv.BORDER_REFLECT
 - cv.BORDER_WRAP
 - cv.BORDER_REFLECT_101
 - cv.BORDER_TRANSPARENT
 - cv.BORDER_REFLECT101
 - cv.BORDER_DEFAULT
 - cv.BORDER_ISOLATED

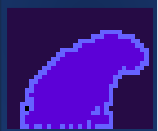
PDI-2
0100
1100
1010
1100
0000
1000

outros filtros

0100
1100
1010
1100
0000
1000



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

Mediana

É um filtro passa baixas

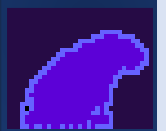
`medianBlur(src, ksize)`

Mas não é linear.

Neste caso, apenas o tamanho da vizinhança deve ser especificado.



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

bilateralFilter

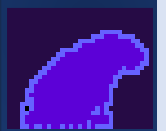
é basicamente um filtro Gaussiano, que varia seus pesos em função do contraste local. Com isto, ele se adapta a cada região, suavizando com maior ou menor intensidade a região com a finalidade de preservar as bordas e detalhes que são fortemente afetados pelo filtro Gaussiano.

. **bilateralFilter(src, raio, sigmaColor, sigmaSpace)**

- **Raio:** define a vizinhança do pixel usando um raio em torno do pixel
- **sigmaSpace:** é o desvio padrão espacial usado no filtro Gaussiano. Pixels mais próximos (em espaço) recebem maior peso.
- **sigmaColor:** define o desvio padrão em termos de valores digitais. Com isto, pixels com valores digitais mais próximos recebem maior peso e pixels muito diferentes menores pesos



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

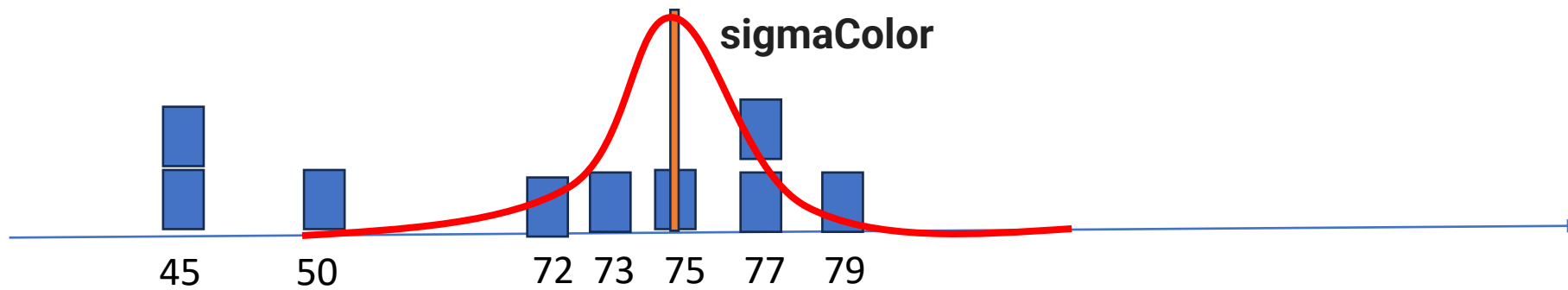
- Exemplo: Imagem

12	14	15	92	65
35	73	85	45	38
43	79	75	50	46
32	72	77	45	32
26	46	97	14	15

Kernel Gaussiano, depende de **sigmaSpace**

1	2	1
2	4	2
1	2	1

sigmaColor define peso em termos de similaridade de valor digital

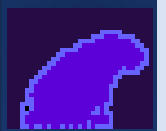


PDI-2
0100
1100
1010
1100
0000
1000

0100
1100
1010
1100
0000
1000



01001000
10102010
21011001
01001110
10010010
01001011
00110001
11100110
10010100
01010100
01000000



100101
100110
001111
001101
001010
001010
100010
000011
100110
100101
000101
01000

- histograma

