Hiver 2018

Analyse d'images
IMN 259

Transformée de Fourier
appliquée à l'imagerie numérique

Par
Pierre-Marc Jodoin

Transformée de Fourier 2D

Cas 1D

$$\Im[\, f(x)] = F(u) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) e^{-j2\pi ux} dx$$

$$\Im^{-1}[\, F(u)] = f(x) = \int_{-\infty}^{\infty} F(u) e^{j2\pi ux} du$$

Cas 2D

$$\boxed{\begin{aligned}\Im[\, f(x,y)] &= F(u,v) = \int_{-\infty}^{\infty}\int_{-\infty}^{\infty} f(x,y) e^{-j2\pi ux} e^{-j2\pi vy} dxdy \\ \Im^{-1}[\, F(u,v)] &= f(x,y) = \int_{-\infty}^{\infty}\int_{-\infty}^{\infty} F(u,v) e^{j2\pi ux} e^{j2\pi vy} dudv\end{aligned}}$$

où x,y sont des coordonnées **spatiales**
et u,v des coordonnées **spectrales**

$$F(u,v) = Re[\, F(u,v)] + j\, Im[\, F(u,v)] = \underline{R(u,v)} + j\underline{I(u,v)}$$

$$F(u,v) = |F(u,v)| e^{j\theta(u,v)}$$

(Réelle) (Imaginaire)

$\theta(u,v) = arctan(I(u,v)/R(u,v))$: Phase

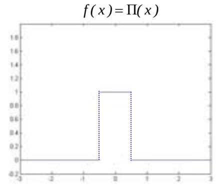
$|F(u,v)| = \sqrt{R(u,v)^2 + I(u,v)^2}$: Spectre d'amplitude

$|F(u,v)|^2 = R(u,v)^2 + I(u,v)^2$: Spectre de puissance

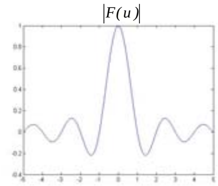
Transformée de Fourier 2D

Exemple, la fonction « porte »

$f(x) = \Pi(x)$

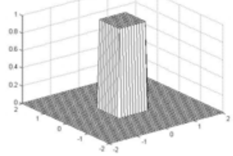


$|F(u)|$

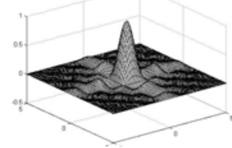


$$\Im[\,\Pi(x)\,] = \frac{\sin(\pi u)}{\pi u}$$

$f(x,y) = \Pi(x,y)$

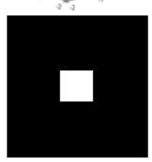


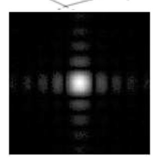
$|F(u,v)|$



$$\Im[\,\Pi(x,y)\,] = \frac{\sin(\pi u)}{\pi u}\frac{\sin(\pi v)}{\pi v}$$

Carte de profondeur :
f(x,y) et *F(u,v)* visualisés à l'aide d'images 2D.





3

TF d'un signal discrétisé

4

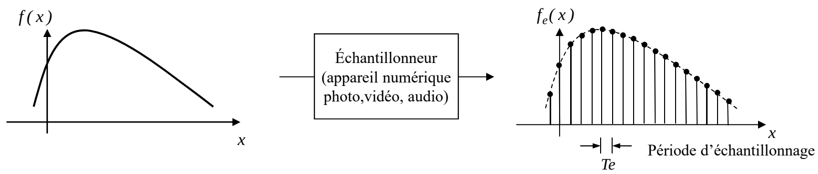
TF discrète 1D

Cas continu

$$F(u)=\int_{-\infty}^{\infty} f(x)e^{-j2\pi ux}du$$

$$f(x)=\int_{-\infty}^{\infty} F(u)e^{j2\pi ux}dx$$

Cas discret



$f_e(x)= f(x_0+xT_e)\quad x=0,1,2,...,N-1$

(souvent $x_0=0$)

$$F_e(u)=\frac{1}{N}\sum_{x=0}^{N-1} f_e(x)e^{-j2\pi x\frac{u}{N}} \qquad x=0,1,2,...,N-1$$

$$f_e(x)=\sum_{u=0}^{N-1} F_e(u)e^{j2\pi\frac{u}{N}x} \qquad u=0,1,2,...,N-1$$

5

TF discrète 1D

Cas continu

$$F(u)=\int_{-\infty}^{\infty} f(x)e^{-j2\pi ux}du$$

$$f(x)=\int_{-\infty}^{\infty} F(u)e^{j2\pi ux}dx$$

Cas discret

Pour alléger la notation et rester conforme avec le livre de Gonzalez et Woods on dira désormais:

$$F(u)=\frac{1}{N}\sum_{x=0}^{N-1} f(x)e^{-j2\pi x\frac{u}{N}}$$

$$f(x)=\sum_{u=0}^{N-1} F(u)e^{j2\pi\frac{u}{N}x}$$

6

TF discrète 2D

Cas continu

$$F(u,v)=\int_{-\infty}^{\infty}\int_{-\infty}^{\infty} f(x,y)e^{-j2\pi(ux+vy)}dxdy$$

$$f(x,y)=\int_{-\infty}^{\infty}\int_{-\infty}^{\infty} F(u,v)e^{j2\pi(ux+vy)}dudv$$

Cas discret

$$\boxed{F(u,v)=\frac{1}{NM}\sum_{x=0}^{N-1}\sum_{y=0}^{M-1} f(x,y)e^{-j2\pi(\frac{ux}{N}+\frac{vy}{M})}}$$

$u=0,1,2,\ldots,N-1$
$v=0,1,2,\ldots,M-1$

$$\boxed{f(x,y)=\sum_{u=0}^{N-1}\sum_{v=0}^{M-1} F(u,v)e^{j2\pi(\frac{ux}{N}+\frac{vy}{M})}}$$

$x=0,1,2,\ldots,N-1$
$y=0,1,2,\ldots,M-1$

Note: les images qu'on traite sont parfois carrées, donc $N==M$

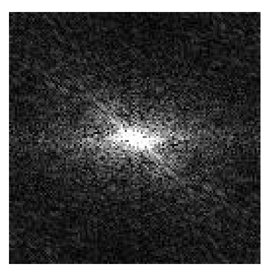
7

TF discrète

Exemple

$f(x,y)$

$|F(u,v)|$



$255\,log(1+|F(u,v)|)$

Note:

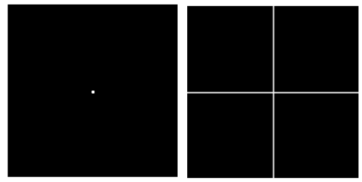
- On affiche généralement le module de la TF $|F(u,v)|$
- Puisque les hautes fréquences sont beaucoup plus faibles que les basses fréquences, on utilise fréquemment un recalage logarithmique: $k\,log(1+|F(u,v)|)$
- On positionne l'origine au centre de l'image à l'aide d'un **recalage cyclique.**
- Les propriétés de la TF2D sont les mêmes que pour la TF 1D.

8

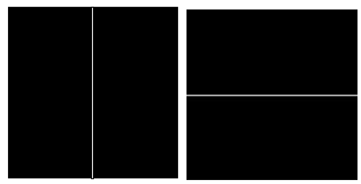
TF discrète

$f(x,y)$ $|F(u,v)|$

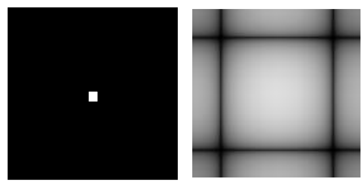
Un pixel isolé peut être vu comme un delta de Dirac en x et en y.



Un trait vertical d'un pixel d'épais peut être vu comme un delta de Dirac en x et comme un signal continu en y.



Un carré peut être vu comme une fonction porte en x et en y.

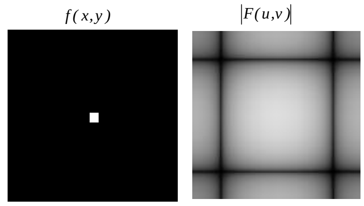


9

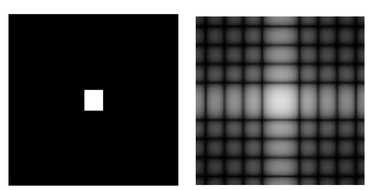
TF discrète

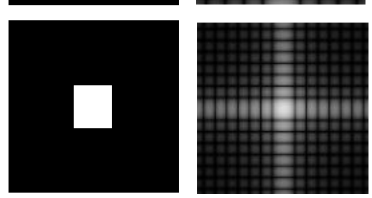
$f(x,y)$ $|F(u,v)|$

Application de la propriété du changement d'échelle vue au chapitre précédent.



$$\Im[f(ax,by)] = \frac{1}{|a||b|} F\left(\frac{u}{a}, \frac{v}{b}\right)$$

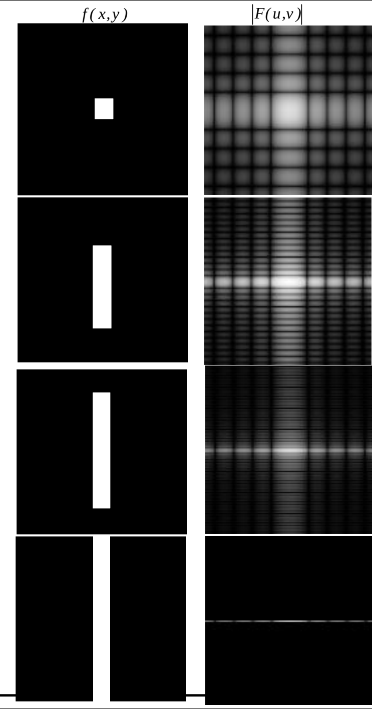




10

TF discrète

Application de la propriété du changement d'échelle vue au chapitre précédent.

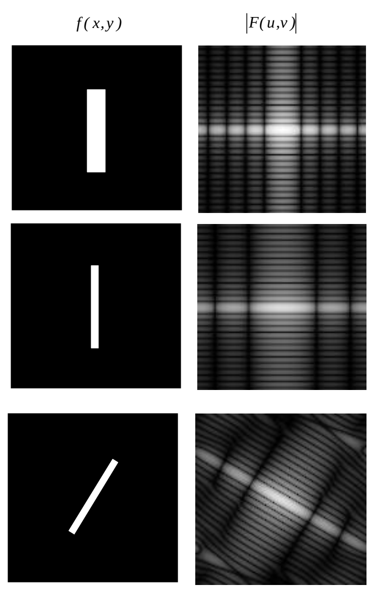


11

TF discrète

Changement d'échelle

Rotation dans le domaine
spatial = rotation dans
le domaine spectral.

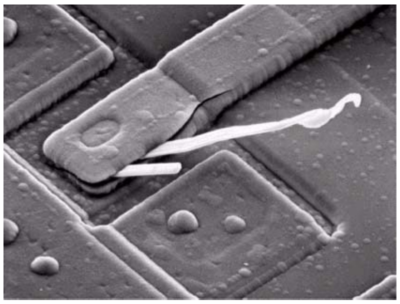


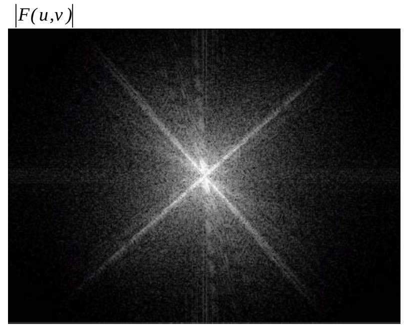
12

TF discrète

Autre exemple, TF d'une image d'un circuit intégré

$f(x,y)$ $|F(u,v)|$





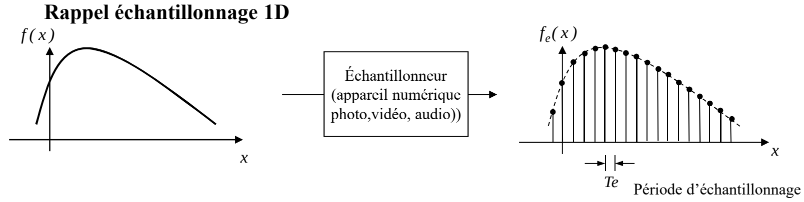
13

Périodicité et recalage cyclique

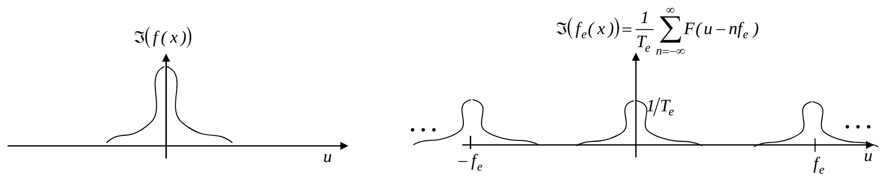
14

Périodicité et recalage cyclique

Rappel échantillonnage 1D



Échantillonner un signal spatial revient à le dupliquer à l'infini dans le domaine spectrale

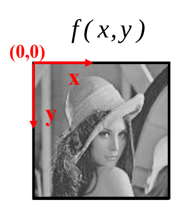


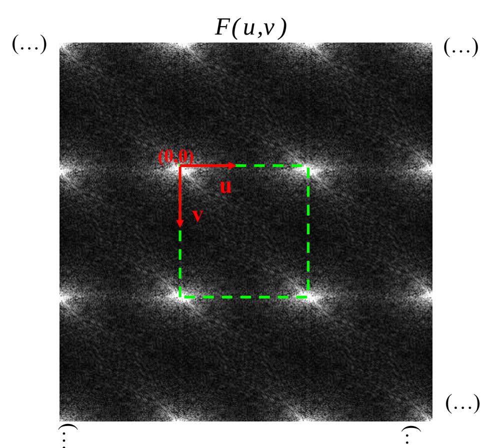
Périodicité et recalage cyclique

Périodicité

Puisqu'une image numérique est un signal échantillonné ($T_e=1$ *pixel*) son spectre fréquentiel est **<u>périodique</u>**

$$F(u,v)=F(u+N,v)=F(u,v+M)=F(u+N,v+M)=...$$





Périodicité et recalage cyclique

Périodicité

Puisqu'une image numérique est un signal échantillonné (*T_e=1 pixel*) son spectre fréquentiel est **périodique**

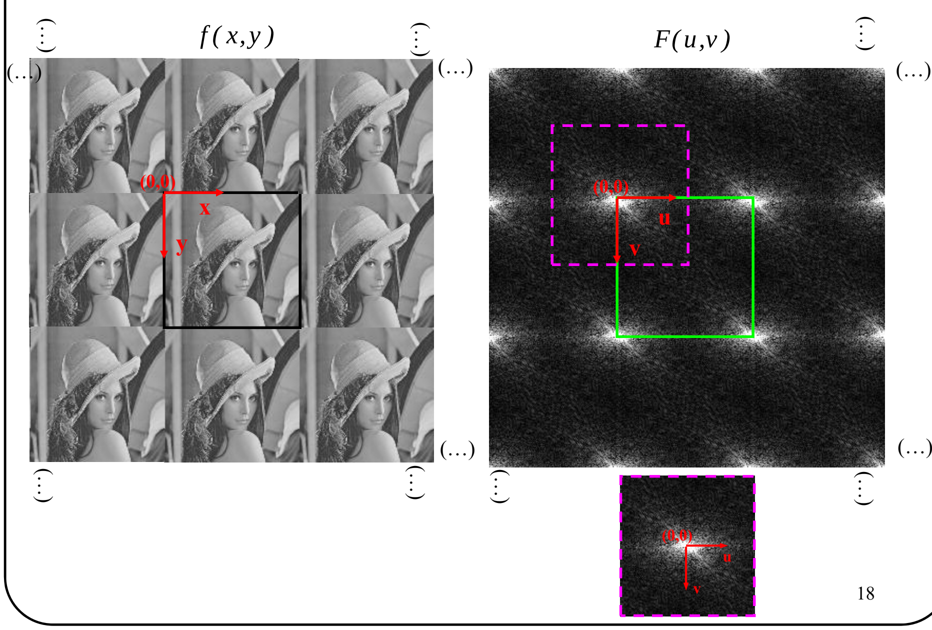
$$F(u,v)=F(u+N,v)=F(u,v+M)=F(u+N,v+M)=\ldots$$

De façon équivalente, puisque $F(u,v)$ est un signal échantillonné (c'est un **spectre de raies**), alors l'image spatiale *f(x,y)* est aussi un signal **périodique**

$$f(x,y)=f(x+N,y)=f(x,y+M)=f(x+N,y+M)=\ldots$$

17

Périodicité et recalage cyclique

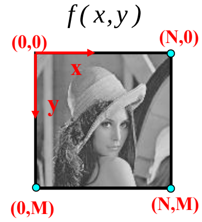


18

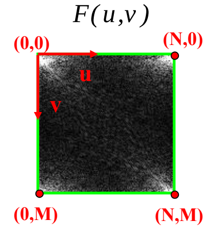
Périodicité et recalage cyclique

Puisque le centre géométrique (0,0) d'une image est [presque] toujours centré sur le pixel supérieur gauche, alors l'origine (0,0) de $F(u,v)$ est aussi centrée en haut à gauche.

$f(x,y)$

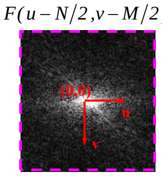


$F(u,v)$



Pour ramener l'origine de $F(u,v)$ au centre de l'image, il faut translater $F(u,v)$ par (N/2,M/2)
C'est ce qu'on appelle un **recalage cyclique**.

$F(u-N/2,v-M/2)$



Périodicité et recalage cyclique

Suivant la propriété de la translation exposée au chapitre précédent:

$$F(u-a,v-b) \Leftrightarrow f(x,y)e^{j2\pi(\frac{ax}{N}+\frac{by}{M})}$$

Puisque a=N/2 et b=M/2 alors

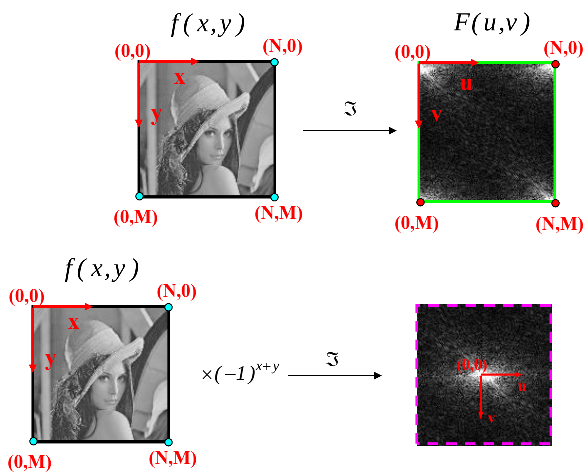
$$\begin{aligned} F(u-N/2,v-M/2) \Leftrightarrow\ & f(x,y)e^{j2\pi(\frac{Nx}{2N}+\frac{My}{2M})} \\ &= f(x,y)e^{j\pi(x+y)} \\ &= f(x,y)(\cos(\pi(x+y))+j\sin(\pi(x+y))) \\ &= f(x,y)\cos(\pi(x+y)) \\ &= f(x,y)(-1)^{x+y} \end{aligned}$$

car

$$\cos(\pi(x+y)) = \begin{cases} 1 & \text{lorsque } x+y \text{ est pair} \\ -1 & \text{lorsque } x+y \text{ est impair} \end{cases}$$

Périodicité et recalage cyclique

En conclusion, pour faire un recalage cyclique de la transformée de Fourier 2D d'une image *f(x,y)*, on a qu'à multiplier tous ses pixels par $(-1)^{x+y}$



Convolution discrète

Convolution discrète

La convolution

Cas continu

$$(f*h)(x)=\int_{-\infty}^{\infty} f(t)h(x-t)dt \qquad \text{1D}$$

$$(f*h)(x,y)=\int_{-\infty}^{\infty}\int_{-\infty}^{\infty} f(t,r)h(x-t,y-r)dtdr \qquad \text{2D}$$

Cas discret

$$(f*h)(x)=\sum_{t=-\infty}^{\infty} f(t)h(x-t) \qquad \text{1D}$$

$$(f*h)(x,y)=\sum_{r=-\infty}^{\infty}\sum_{t=-\infty}^{\infty} f(t,r)h(x-t,y-r) \qquad \text{2D}$$

Rappel théorème de la convolution

$$\Im\big((f*h)(x)\big)=F(u)H(u) \quad \text{et} \quad \Im^{-1}((F*H)(u))=f(x)h(x) \qquad \text{1D}$$

Note: ce théorème est valable pour les cas continu et discret

23

Convolution discrète

Cas 2D $(f*h)(x,y)=\sum_r\sum_t f(t,r)h(x-t,y-r)$

(0,0)

$$\underset{f(x,y)}{\begin{array}{|c|c|c|c|c|}\hline 10 & 11 & 12 & 13 & 14\\\hline 15 & 16 & 17 & 18 & 19\\\hline 20 & 21 & 22 & 23 & 24\\\hline 25 & 26 & 27 & 28 & 29\\\hline 30 & 31 & 32 & 33 & 34\\\hline\end{array}} \; * \; \overset{(0,0)}{\underset{h(x,y)}{\begin{array}{|c|c|}\hline -1 & 0\\\hline 1 & 2\\\hline\end{array}}} \; = \; \underset{\text{(ajout de zéros)}}{\begin{array}{|c|c|c|c|c|}\hline -10 & -11 & -12 & -13 & -14\\\hline -5 & 15 & 17 & 19 & 21\\\hline -5 & 25 & 27 & 29 & 31\\\hline -5 & 35 & 37 & 39 & 41\\\hline -5 & 45 & 47 & 49 & 51\\\hline\end{array}}$$

$$\begin{array}{|c|c|}\hline -1 & 0\\\hline 1 & 2\\\hline\end{array} \qquad \underset{\text{Réflexion en X}}{\begin{array}{|c|c|}\hline 0 & -1\\\hline 2 & 1\\\hline\end{array}} \qquad \underset{\text{Réflexion en Y}}{\begin{array}{|c|c|}\hline 2 & 1\\\hline 0 & -1\\\hline\end{array}} \longleftarrow (0,0)$$

24

Convolution discrète

Exemples concrets, un avant goût des filtres spatiaux

f(x,y)

h(x,y)

0	0	0	0	0
0	1	1	1	0
0	1	1	1	0
0	1	1	1	0
0	0	0	0	0

/9

*(f*h)(x,y)*

h(x,y)

1	1	1	1	1
1	1	1	1	1
1	1	1	1	1
1	1	1	1	1
1	1	1	1	1

/25

*(f*h)(x,y)*

h(x,y)

0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	-1	0	1	0
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0

/2

*(f*h)(x,y)*

(les valeurs négatives apparaissent en noir)

h(x,y)

0	0	0	0	0
0	0	-1	0	0
0	-1	5	-1	0
0	0	-1	0	0
0	0	0	0	0

*(f*h)(x,y)*

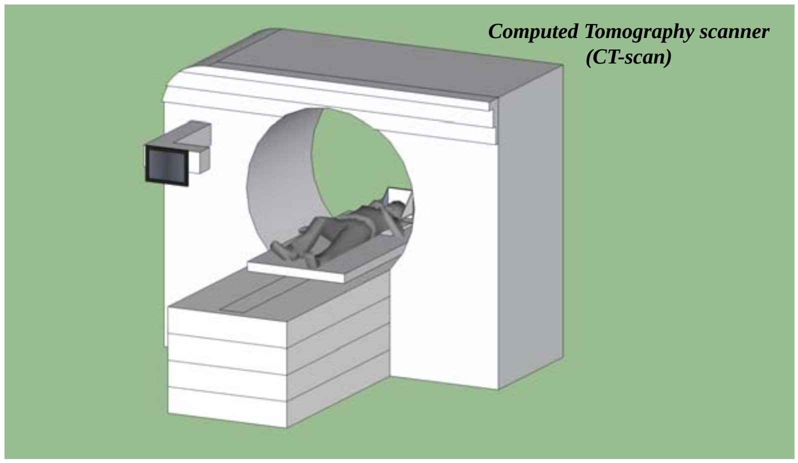
25

Tomographie

26

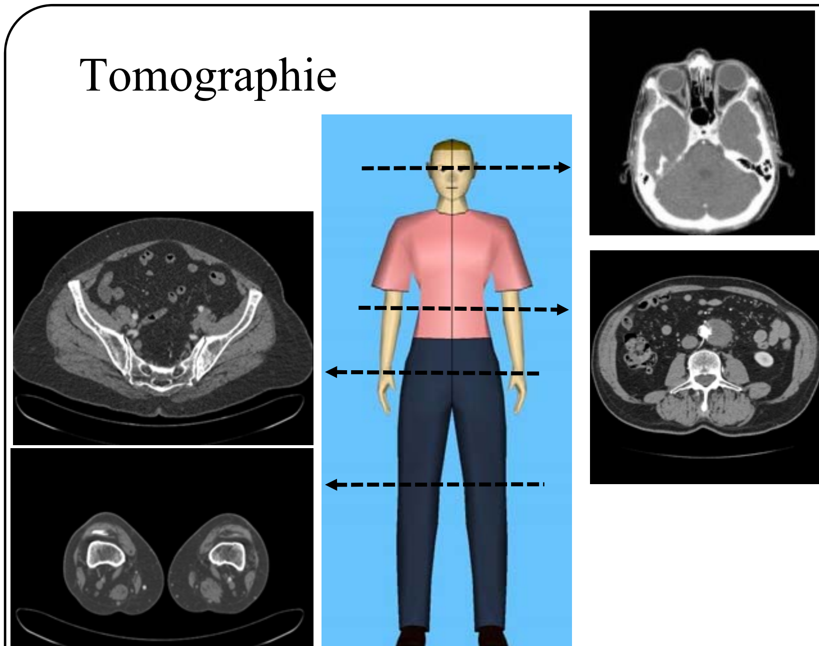
Application de la TF

La tomographie



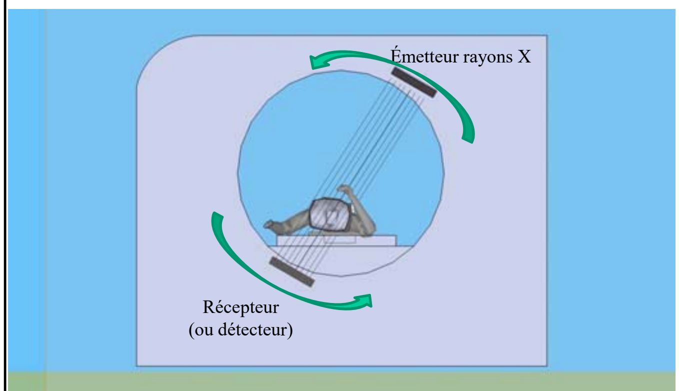
27

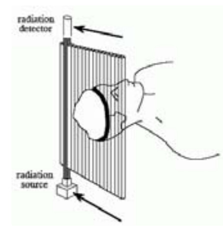
Tomographie



28

Tomographie

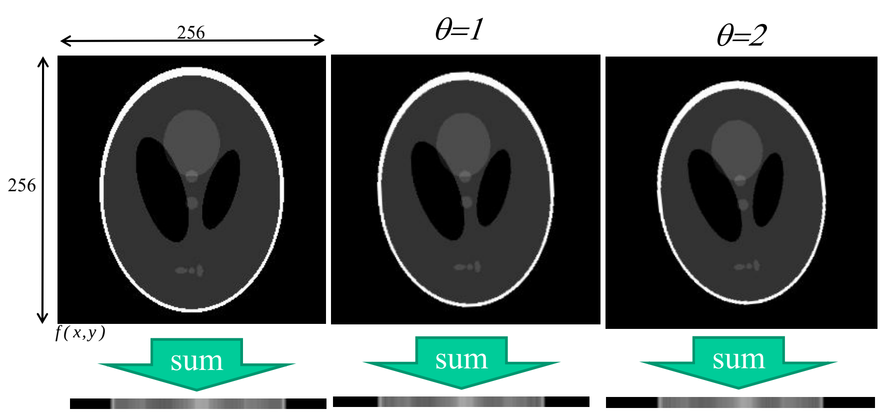




Crédit : http://www.dspguide.com/ch25/5.htm

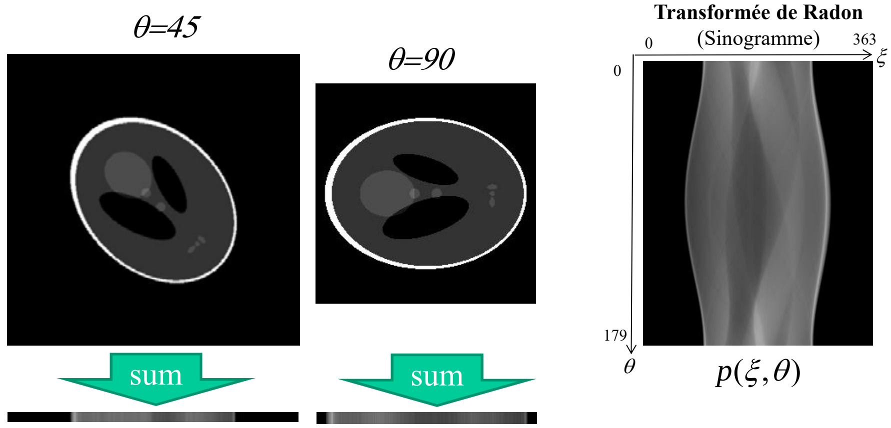
29

Tomographie



30

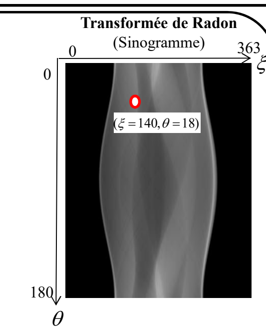
Tomographie

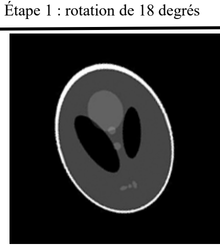
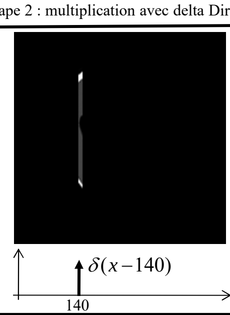


Tomographie

Plus formellement, pour calculer $p(\xi = 140, \theta = 18)$

$f(x,y)$

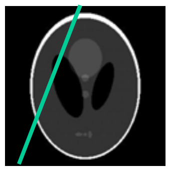
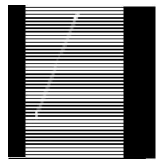


Étape 1 : rotation de 18 degrés	Étape 2 : multiplication avec delta Dirac	Étape 3 : somme (intégrale)
		$\sum_x \sum_y$

Tomographie

De façon équivalente, on peut intégrer le long d'une droite définie par (ξ, θ)

$f(x,y)$

Étape 1 : Trouver une droite de 18 degrés et décalée de 140	Étape 2 : multiplication avec delta Dirac	Étape 3 : somme (intégrale)
 $x\cos\theta + y\sin\theta = \xi$	 $f(x,y)\delta(x\cos\theta + y\sin\theta - \xi)$	$\sum_x \sum_y$

$$p(\xi,\theta) = \sum_x \sum_y f(x,y)\delta(x\cos\theta + y\sin\theta - \xi)$$

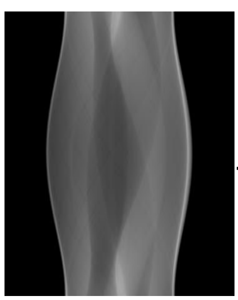
ou

$$p(\xi,\theta) = \iint f(x,y)\delta(x\cos\theta + y\sin\theta - \xi)dxdy$$

33

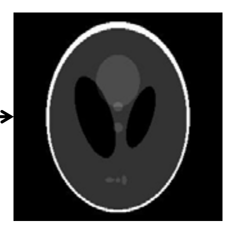
Tomographie

Transformée de Radon



$p(\xi,\theta)$

Tomographie
(retrouver *f(x,y)* à partir de la TR)



$f(x,y)$

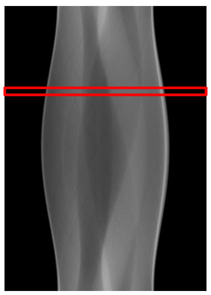
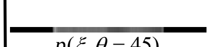
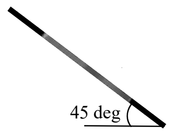
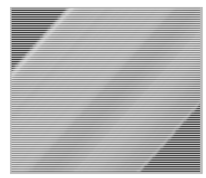
2 méthodes parmi les plus connues:

1. **Projection inverse**
2. **Approche par TF**

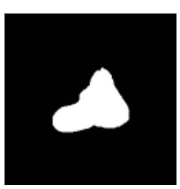
34

Projection inverse

Projection inverse d'une seule ligne : $\theta = 45$

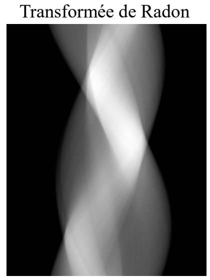
Étape 1	Étape 2	Étape 3	Étape 4
45 deg 	 $p(\xi, \theta = 45)$	 45 deg	 $f'(x,y) = p(x\cos 45 + y\sin 45, \theta = 45)$

Projection inverse



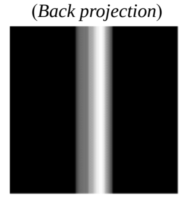
$f(x,y)$

Transformée de Radon



$p(\xi,\theta)$

Projection inverse pour toutes les lignes (*Back projection*)



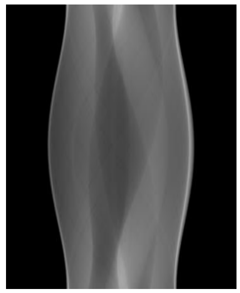
$$f'(x,y) = \int_0^{180} p(x\cos\theta + y\sin\theta, \theta) d\theta$$

Crédit : http://www.snaggledworks.com/em_for_dummies/back_projection.html

Projection inverse

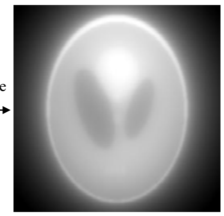
$f(x,y)$

Projection



$p(\xi,\theta)$

Projection inverse



$$f'(x,y) = \int_0^{180} p(x\cos\theta + y\sin\theta, \theta)d\theta$$

37

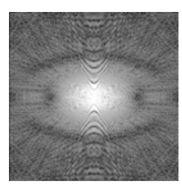
Approche par TF

Théorème de la tranche centrale (*Central Slice Theorem*)

Des résultats plus précis (moins flous) peuvent être obtenus via la TF.

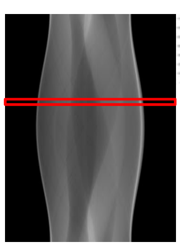
$f(x,y)$

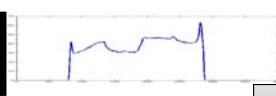
TF 2D



$F(u,v)$

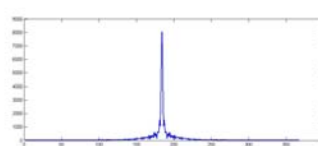
45 deg





$p(\xi,\theta = 45)$

TF 1D



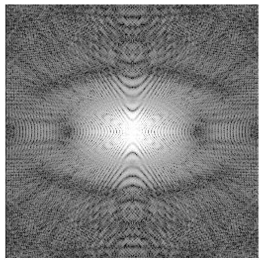
$P(\varpi,\theta = 45)$

$$p(\xi,\theta) = \iint f(x,y)\delta(x\cos\theta + y\sin\theta - \xi)dxdy$$

38

Approche par TF

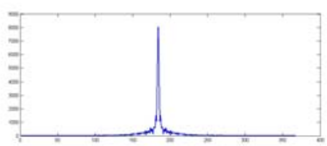
Théorème de la tranche centrale (*Central Slice Theorem*)



$$F(u,v)=\int_{-\infty}^{\infty}\int_{-\infty}^{\infty} f(x,y)e^{-j2\pi(ux+vy)}dxdy$$

Approche par TF

Théorème de la tranche centrale (*Central Slice Theorem*)



$$\begin{aligned}P(\varpi,\theta)&=\Im[p(\xi,\theta)]\\&=\int p(\xi,\theta)e^{-j2\pi\varpi\xi}d\varpi\\&=\int\left(\iint f(x,y)\delta(x\cos\theta+y\sin\theta-\xi)dxdy\right)e^{-j2\pi\varpi\xi}d\varpi\\&=\int\iint f(x,y)\delta(x\cos\theta+y\sin\theta-\xi)e^{-j2\pi\varpi\xi}d\varpi dxdy\end{aligned}$$

En vertu des propriétés du delta de Dirac $\left(f(x)\delta(x-a)=f(a)\right)$

$$P(\varpi,\theta)=\iint f(x,y)e^{-j2\pi\varpi(x\cos\theta+y\sin\theta)}dxdy$$

Approche par TF

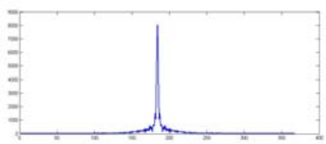
Théorème de la tranche centrale (*Central Slice Theorem*)

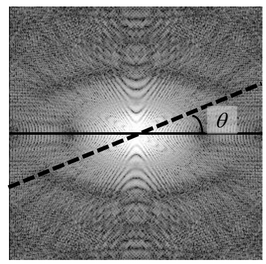
$$P(\varpi,\theta) = \iint f(x,y) e^{-j2\pi\varpi(x\cos\theta + y\sin\theta)} dxdy$$

Et en posant que $u = \varpi\cos\theta$ et $v = \varpi\sin\theta$, on réalise que $P(\varpi,\theta)$ est une droite dans l'espace fréquentiel de *F(u,v)*

$$P(\varpi,\theta) = \iint f(x,y) e^{-j2\pi(xu+yv)} dxdy$$

$P(\varpi,\theta)$

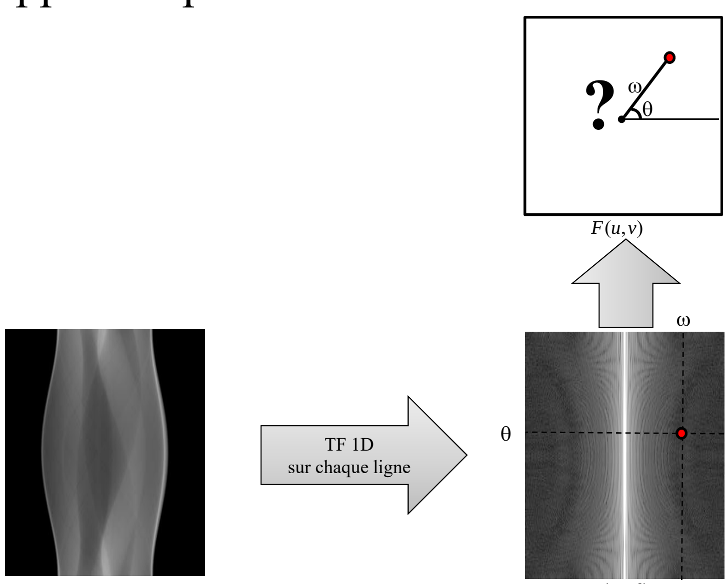




$$F(u,v) = \iint f(x,y) e^{-j2\pi(ux+vy)} dxdy$$

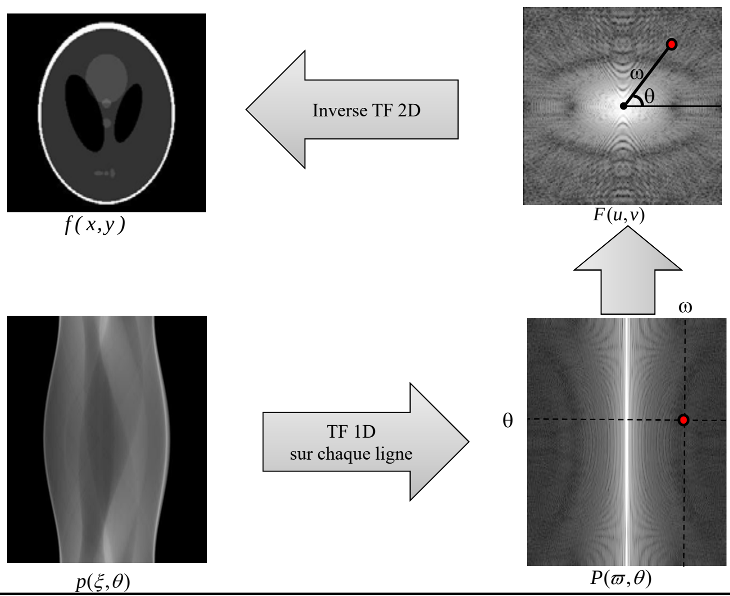
41

Approche par TF



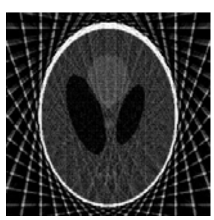
$p(\xi,\theta)$ $P(\varpi,\theta)$

Approche par TF



Approche par TF

Résultats



18 projections

36 projections

90 projections

180 projections

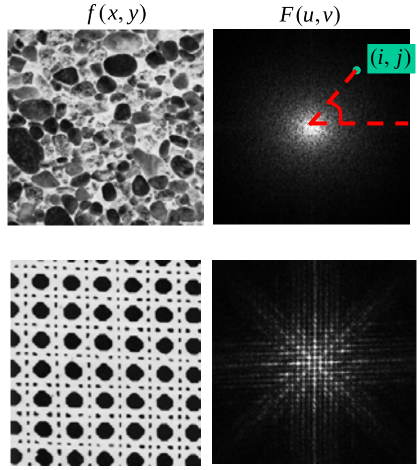
Caractérisation de textures

45

Représentation des textures

Représentation **spectrale** => caractériser une texture sur la base de la forme de la T.F.

$f(x,y)$ $F(u,v)$



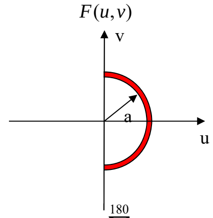
$F(i,j) = F(r,\theta)$

r : distance à l'origine

θ : angle d'élévation

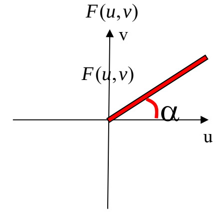
46

Représentation des textures



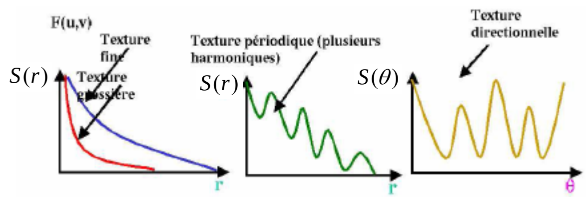
$$S(r=a)=\sum_{\theta=0}^{180} F(a,\theta)$$

Somme de tous les éléments situés à une distance « a » de l'origine



$$S(\theta=\alpha)=\sum_{r=0}^{R} F(r,\alpha)$$

Somme de tous les éléments situés à un angle « a »



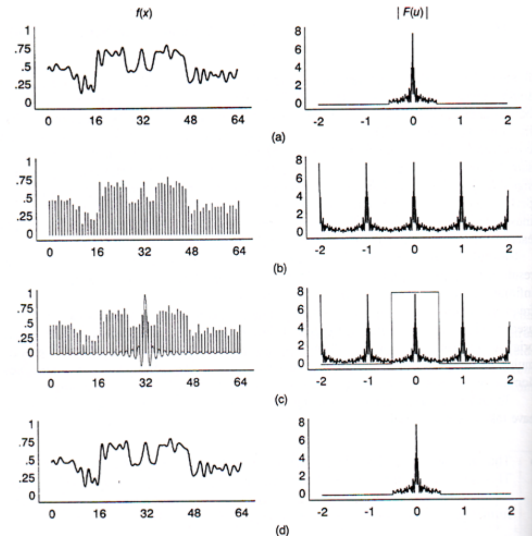
Mignotte

L'*aliasing*

(ou repliement de spectre)

L'*aliasing*

Vous vous souvenez de la théorie de l'échantillonnage?



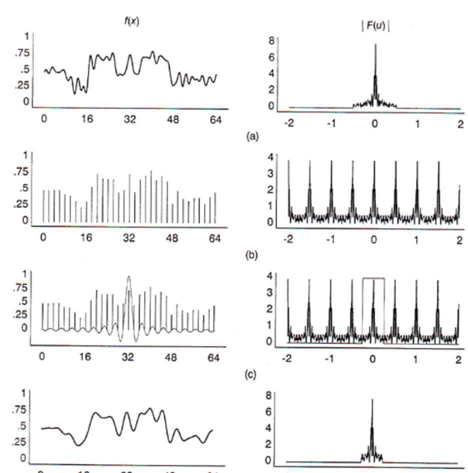
Foley-Vandam

49

L'*aliasing*

Qu'arrive-t-il si on échantillonne un signal avec une fréquence plus petite que la fréquence de Nyquist?

Repliement de spectre: ***Aliasing***



Foley-Vandam

50

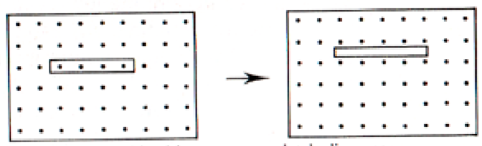
L’*aliasing*

Deux définitions classiques de l’aliassing :

1. Perte d’information causée par un échantillonnage de fréquence trop basse.

1er exemple: Voir la page précédente

2e exemple:



Long thin objects may completely disappear

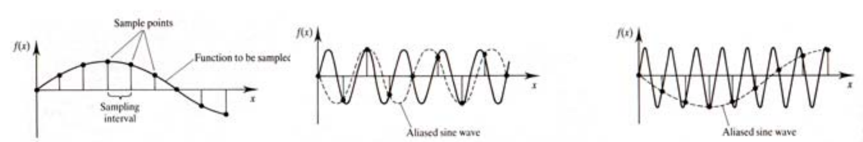
Alan Watt

51

L’*aliasing*

Deux définitions classiques de l’aliassing :

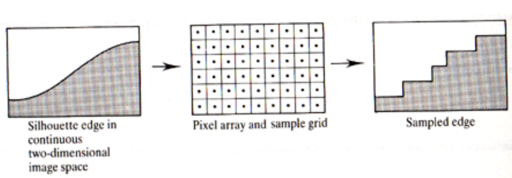
2. Induction de basses fréquences causée par un échantillonnage de fréquence trop basse.

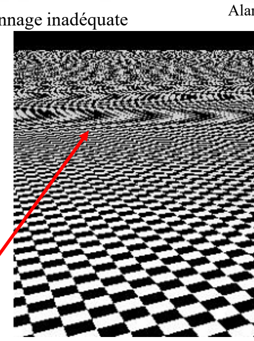


Fréquence d’échantillonnage adéquate

Fréquence d’échantillonnage inadéquate

Alan Watt



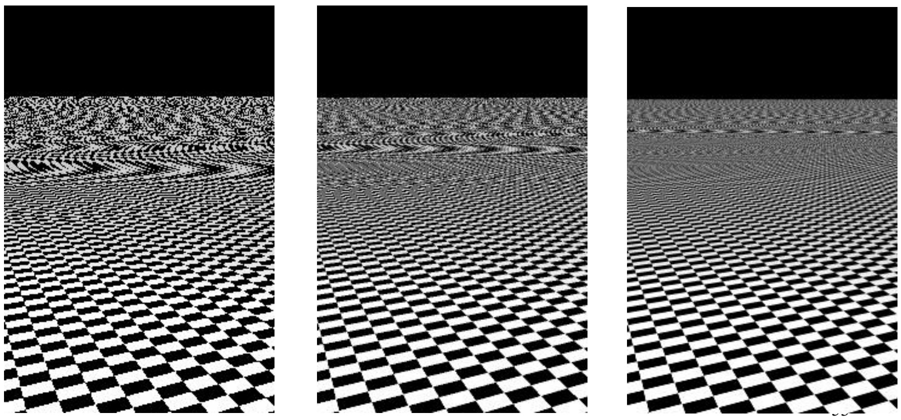


Effets de Moiré

L'*aliasing*

Bien qu'il soit généralement impossible de résoudre le problème de *l'aliassing*, on peut tout de même en masquer les effets. Comment? Parmi les nombreuses façons de lutter contre *l'aliassing*, il en existe deux qui reviennent souvent.

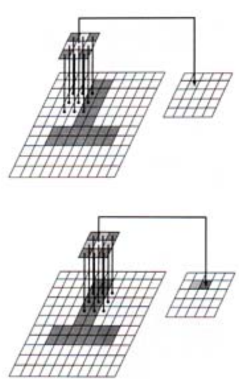
1: Augmenter la résolution de l'image



L'*aliasing*

Bien qu'il soit généralement impossible de résoudre le problème de l'aliassing, on peut tout de même en masquer les effets. Comment? Parmi les nombreuses façons de lutter contre *l'aliassing*, il en existe deux qui reviennent souvent.

2: Appliquer un filtre passe-bas. C'est ce qu'on appelle un processus d'***antialiassing.*** C'est d'ailleurs ce que le *Mip Mapping* fait.



Crédit : Alan Watt

54

Les faits saillants…

1. TF d'un signal 2D **échantillonné**	$F(u,v)=\frac{1}{NM}\sum_{x=0}^{N-1}\sum_{y=0}^{M-1}f(x,y)e^{-j2\pi(\frac{ux}{N}+\frac{vy}{M})}$ $f(x,y)=\sum_{u=0}^{N-1}\sum_{v=0}^{M-1}F(u,v)e^{j2\pi(\frac{ux}{N}+\frac{vy}{M})}$
2. Périodicité	Puisqu'une image *f(x,y)* et sa TF *F(u,v)* sont des signaux échantillonnés, alors *f(x,y)* et *F(u,v)* sont des signaux qui se répètent à l'infini.
3. Recalage cyclique	Pour que l'origine de *F(u,v)* apparaisse au centre de l'image, il faut multiplier les pixels de *f(x,y)* par $(-1)^{x+y}$
4. Convolution discrète 2D	$(f*h)(x,y)=\sum_{r}\sum_{t}f(t,r)h(x-t,y-r)$
5. Théorème de la convolution	$* \underset{\Im^{-1}}{\overset{\Im}{\rightleftarrows}} \times$ et $\times \underset{\Im^{-1}}{\overset{\Im}{\rightleftarrows}} *$
6. Tomographie	$p(\xi,\theta)=\iint f(x,y)\delta(x\cos\theta+y\sin\theta-\xi)dxdy$
7. Textures	$S(r=a)=\sum_{\theta=0}^{180}F(a,\theta)$ $\quad S(\theta=\alpha)=\sum_{r=0}^{R}F(r,\alpha)$
8. *Aliassing* – repliement de spectre	$f_e \geq 2 f_{\max}$