

ENSEIGNEMENT DE LA PHYSIQUE

Analyse d'images : filtrage et segmentation

Ouvrage collectif coordonné par :

J.-P. COCQUEREZ et S. PHILIPP

Préface de H. MAÎTRE



MASSON 

Table des matières

(See contents p.XIX)

Préface	VII
Table des matières	IX
Notations	XXI
I — IMAGE ET SEGMENTATION	1
II — ATTRIBUTS DE REGION	7
1 TEXTURE	8
2 ATTRIBUTS STOCHASTIQUES D'UNE IMAGE	9
3 MOMENTS ET MOYENNES D'ESPACE D'UNE REGION	10
4 MATRICES DE COOCCURRENCE	13
4.1 Matrices de cooccurrence et indices de texture du second ordre	13
4.2 Périodes calculées à partir des cooccurrences	17
4.3 Matrices de cooccurrence généralisées	18
5 LONGUEURS DE PLAGE (OU ISOSEGMENTS)	20
6 SPECTRE	21
6.1 Densité spectrale de puissance	22
6.2 Périodes calculées à partir du spectre	23
7 CONTRASTE ASSOCIE A UNE REGION	24
8 ATTRIBUTS FRACTALS	26
8.1 Éléments de théorie fractale et multifractale	26
8.1.1 Dimension fractale	27
8.1.2 Dimension fractale généralisée	27
8.1.3 Spectre multifractal	27
8.1.4 Lien entre dimension fractale généralisée et spectre multifractal	28
8.1.5 Lacunarité	28
8.2 Calcul d'attributs fractals	29
8.2.1 Calcul de la dimension fractale : la méthode des boîtes	29
8.2.2 Calculs du spectre multifractal	31
8.2.3 Calcul des dimensions fractales généralisées	32
8.2.4 Lacunarité	32
9 ATTRIBUTS SURFACIQUES	33
9.1 Courbures	33
9.2 Quadriques	34
10 ATTRIBUTS GEOMETRIQUES	36
11 ATTRIBUTS INTER-REGIONS	37
12 CONCLUSION	38

III — STRUCTURES DE DONNEES ET ALGORITHMES ASSOCIES	39
1 INTRODUCTION	39
2 PARTITIONS ELEMENTAIRES D'UNE IMAGE ET STRUCTURES ASSOCIEES	40
2.1 Partitions élémentaires	40
2.1.1 Pavage, maillage d'une image	40
2.1.2 Voisinages et métriques associées	41
2.2 Partitions irrégulières	43
2.2.1 Graphes d'adjacence de régions	43
2.2.2 Diagramme de Voronoï	45
3 STRUCTURES HIERARCHIQUES POUR LA DECOMPOSITION D'UNE IMAGE	48
3.1 Arbre quaternaire ou « quadtree »	48
3.1.1 Principe de base	48
3.1.2 Le quadtree linéaire	49
3.1.3 Discussion	51
3.2 Les pyramides : modèles rigides et généralisations	52
3.2.1 La structure pyramidale	52
3.2.2 Pyramides rigides et pyramides stochastiques adaptatives	52
3.2.3 Discussion	52
4 CODAGE DE CONTOURS	53
4.1 Code de Freeman	54
4.2 Codage de la frontière d'un objet en 8-connexité	55
4.3 Approximations polygonales	56
4.3.1 Approximation par découpage récursif	57
4.3.2 Approximation itérative	59
5 ETIQUETAGE EN COMPOSANTES CONNEXES	61
IV — PRETRAITEMENTS	65
1 MODIFICATION D'HISTOGRAMME	65
1.1 Expansion de dynamique	66
1.2 Egalisation d'histogramme	66
1.3 Spécification d'histogramme	69
2 REDUCTION DE BRUIT	70
2.1 Modèles de bruit d'image	71
2.2 Filtres linéaires stationnaires	72
2.2.1 Cas continu	72
2.2.2 Exemples de filtres réducteurs de bruit	73
2.2.3 Cas discret	75
2.2.4 Problèmes liés à l'implantation des opérateurs	77
2.3 Filtres non-linéaires stationnaires	79
2.3.1 Filtres d'ordre	79
2.3.2 Filtres homomorphiques	85
2.3.3 Filtrage morphologique	87
2.4 Filtres adaptatifs	88
2.4.1 Moyennes adaptatives	89
2.4.2 Filtre de rang adaptatif	90
2.4.3 Moyenne tronquée adaptative	91
2.4.4 Filtrage par fractionnement de la fenêtre d'analyse	94
2.4.5 Remarques	94
2.5 Bruit multiplicatif	95

2.5.1 Algorithme de Lee	96
2.5.2 Filtrage homomorphique	96
2.6 Commentaires	97
3 REHAUSSEMENT DE CONTRASTE	97
3.1 Méthodes linéaires	98
3.1.1 Méthodes basées sur le laplacien	98
3.1.2 Méthodes inverses	101
3.2 Filtrage homomorphique	101
3.3 Filtrage d'ordre adaptatif	102
3.4 Méthodes morphologiques	104
3.5 Observations	106
4 CONCLUSION	106

V — APPROCHE FRONTIERE : METHODES DERIVATIVES,

SURFACIQUES, MORPHOLOGIQUES	107
1 METHODES DERIVATIVES	108
1.1 Généralités	108
1.2 Principes généraux d'utilisation des méthodes dérivatives	112
1.3 Approches dérivatives appliquées aux images numériques	112
1.4 Opérateurs dérivatifs du premier ordre	113
1.4.1 Opérateurs de Prewitt et de Sobel	114
1.4.2 Opérateurs de gradients directionnels de Kirsh	115
1.4.3 Opérateurs MDIF et NAGDIF	116
1.5 Opérateurs dérivatifs du deuxième ordre	118
1.5.1 Opérateur laplacien sur voisinage réduit	118
1.5.2 Opérateur de Marr et Hildreth	118
1.5.3 Opérateur de Huertas-Médioni	119
1.6 Approches par filtrage optimal	120
1.6.1 Approche de Canny	120
1.6.2 Opérateur monodimensionnel de Deriche	125
1.6.3 Opérateurs bidimensionnels de dérivation et de lissage de Deriche	126
1.6.4 Opérateurs monodimensionnels de Shen	130
1.6.5 Opérateurs bidimensionnels de Shen	133
1.7 Comparaison des performances théoriques de quelques opérateurs de dérivation	134
1.7.1 Critères continus de comparaison	136
1.7.2 Critères discrets de comparaison	137
2 MODELE SURFACIQUE	141
2.1 Opérateur de Hueckel	141
2.2 Opérateur de Haralick	142
2.2.1 Rappel sur l'approximation polynomiale	142
2.2.2 Polynômes monodimensionnels discrets de Tchebycheff	142
2.2.3 Approximation polynomiale bidimensionnelle	143
2.2.4 Exemple de calcul de masques pour l'opérateur d'Haralick	144
2.2.5 Estimation de la direction du gradient	145
3 MORPHOLOGIE MATHEMATIQUE	146
3.1 Gradient morphologique	146
3.2 Ligne de partage des eaux	147

4 LOCALISATION DES CONTOURS ET SEUILLAGE	149
4.1 Extraction des maximums locaux de la norme du gradient	149
4.2 Seuillage par hystérésis	150
4.3 Suivi de ligne de crête	150
5 CONCLUSION.....	152
VI — FERMETURE DE CONTOURS, CONTOURS VIRTUELS	153
1 FERMETURE DES CONTOURS	153
1.1 Recherche du meilleur chemin entre 2 extrémités	153
1.2 Recherche du meilleur chemin à partir d'une extrémité	155
1.2.1 Identification des extrémités	155
1.2.2 Algorithme de fermeture.....	156
2 APPROCHE NEUROMIMIQUE DE LA VISION.....	158
2.1 Modèles de réseaux de neurones pour la vision de bas-niveau	158
2.1.1 Système d'analyse d'images par réseau de neurones.....	158
2.1.2 Masques orientés pour l'extraction de contours.....	160
2.1.3 Premier niveau de compétition	162
2.1.4 Deuxième niveau de compétition	164
2.1.5 Coopération orientée	167
2.1.6 Rétroaction	169
2.2 Réalisation d'un système d'extraction et de fermeture des contours avec rétroaction	169
2.2.1 Description de l'implantation	169
2.2.2 Conclusion	171
3 EXTRACTION DE POINTS CARACTERISTIQUES	171
3.1 Utilisation de la diffusion pour l'extraction de points caractéristiques	173
3.2 Détection des points caractéristiques grâce à des cellules Center-Off	175
4 CONCLUSION.....	176
VII — APPROCHE FRONTIERE : METHODES MARKOVIENNES	177
1 INTRODUCTION	177
2 RESTAURATION ET DETECTION DE BORDS	178
2.1 Premier modèle	179
2.2 Deuxième modèle	180
2.3 Troisième modèle	182
3 DEUX ALGORITHMES DETERMINISTES	182
3.1 GNC (Graduated Non Convexity)	182
3.2 Recuit par champs moyens (MFA)	186
VIII — APPROCHE FRONTIERE : METHODES VARIATIONNELLES	191
1 DETECTION DE CONTOURS : APPROCHES GLOBALES	191
2 MODELE DE CONTOURS ACTIFS (OU SNAKES)	193
2.1 Présentation du modèle du contour actif	194
2.2 Résolution par une approche de type modèle stationnaire	197
2.3 Aspects numériques	199
2.4 Modèle évolutif et formulation variationnelle	201
2.5 Approche numérique et évolution de la courbe	203

3 MODELE DISCRET DE LA BULLE	204
4 CONCLUSION	208
IX — COMPARAISON DES EXTRACTEURS DE CONTOUR	211
1 DESCRIPTION DES METHODES D'EXTRACTION DE CONTOUR TESTEES	211
2 COMPARAISON SUR IMAGES DE SYNTHESE	213
2.1 Génération des images de test	213
2.2 Définitions des critères de comparaison	215
2.3 Paramètres de réglage des différents opérateurs	218
2.4 Analyse des résultats	220
3 RESULTATS SUR LES IMAGES REELLES	227
3.1 Description des images	227
3.2 Paramètres de réglage des différents opérateurs	228
3.3 Analyse des résultats	229
3.4 Conclusion	231
X — METHODES DE CLASSIFICATION	239
1 METHODES MONODIMENSIONNELLES	240
1.1 Seuillage global	241
1.1.1 Recherche des seuils inter-modes	241
1.1.2 Recherche des modes	241
1.2 Méthodes locales itératives et adaptatives	247
1.2.1 Méthode itérative de classification bayésienne	247
1.2.2 Méthode de relaxation-gradient	251
1.3 Méthodes de seuillage dynamique intégrant des informations de localisation	252
1.3.1 Méthode de Nakagawa	252
1.3.2 Utilisation du laplacien	256
1.3.3 Méthode de Hertz : coopération contour/multiseuillage	257
1.4 Discussion	258
1.5 Conclusion	258
2 METHODES MULTIDIMENSIONNELLES	259
2.1 Classification non supervisée	260
2.1.1 Nuées dynamiques	260
2.1.2 Classification ascendante hiérarchique	263
2.2 Classification supervisée	266
2.2.1 Construction d'une fonction discriminante	266
2.2.2 Construction d'un sous-espace discriminant	271
2.3 Méthodes de sélection des attributs	276
2.3.1 Définition des critères de sélection	276
2.3.2 Procédure de sélection des attributs	278
2.4 Procédure de validation	278
3 CONCLUSION	279
XI — APPROCHE REGION : METHODES MARKOVIENNES	281
1 REGULARISATION	281
1.1 Introduction	281
1.2 Un algorithme supervisé de segmentation d'images texturées	282
1.2.1 Modèle de texture	282

1.2.2 Loi jointe	283
1.2.3 Estimateur du MAP	285
1.3 Segmentation et détection de contours sur des images texturées.....	285
1.3.1 Modèle de contours.....	285
1.3.2 Modèle de segmentation	287
2 RELAXATION.....	289
2.1 Introduction	289
2.2 Champ de Markov caché et segmentation non-supervisée.....	289
2.3 Un algorithme non supervisé de segmentation.....	293
2.3.1 Formation automatique de germes de base	293
2.3.2 Croissance de régions de bas niveau.....	294
2.3.3 Croissance de régions de haut niveau.....	295
2.4 Un algorithme semi-supervisé de segmentation d'images texturées.....	297
2.4.1 Modèle	297
2.4.2 Définition de Ω'	298
2.4.3 Energie U_1	299
2.4.4 Système de voisinages.....	300
2.4.5 Caractéristiques de textures et seuils	301
2.5 Un algorithme supervisé de segmentation d'images non-texturées	301
2.5.1 Modèle	302
2.5.2 Choix du paramètre β	302
2.5.3 Fonction énergie	303
2.5.4 Relaxation	303
XII — APPROCHE REGION : METHODES STRUCTURALES	305
1 INTRODUCTION	305
2 AGREGATION DE PIXELS	306
2.1 Algorithme général	306
2.2 Détail de la croissance de régions	307
2.3 Convergence	309
2.4 Commentaires	309
3 SEGMENTATION PAR CORRELATION D'HISTOGRAMMES LOCAUX	309
3.1 Généralités.....	309
3.2 Principe	312
3.3 Croissance de régions.....	313
3.3.1 La relaxation	313
3.3.2 La propagation.....	315
3.3.3 Choix des seuils	318
4 DIVISION ET FUSION GUIDEES PAR LES STRUCTURES	318
4.1 Présentation générale	318
4.1.1 Algorithme général de segmentation par division et fusion	318
4.1.2 Remarques sur la convergence et la complexité.....	320
4.2 Fusion de régions dans un graphe	320
4.3 Méthode de fusion multicritère	322
4.4 Partitionnement de Voronoï	323
4.5 Arbre quaternaire (« quadtree »)	325
4.6 Approches pyramidales	329
4.6.1 Pyramides de graphes	330
4.6.2 Compléments sur la stratégie de fusion	333

XIII — COMPARAISON DES RESULTATS : APPROCHE REGION	335
1 DEFINITION DES CRITERES DE COMPARAISON.....	335
1.1 Une distance entre deux images de régions.....	335
1.1.1 Mesure de Vinet	336
1.1.2 Une distance entre deux images de régions	337
1.2 Utilisation du contraste inter-région	338
2 COMPARAISON SUR DES IMAGES DE SYNTHESE	338
2.1 Fabrication des images de synthèse	338
2.2 Méthodes testées	340
2.3 Paramètres de réglage des méthodes.....	340
2.4 Analyse des résultats	341
2.4.1 Images bruitées (analyse quantitative).....	347
2.4.2 Images bruitées (analyse visuelle)	349
2.4.3 Images de texture.....	350
3 COMPARAISON SUR DES IMAGES REELLES	350
3.1 Méthodes testées	350
3.2 Paramètres des méthodes.....	350
3.3 Résultats sur les images de la banque du GDR 134	352
3.4 Comparaison.....	364
3.5 Conclusion.....	365
EN GUISE DE CONCLUSION	367
A — ELEMENTS DE THEORIE DES GRAPHES DIAGRAMME DE VORONOI	369
1 DEFINITIONS GENERALES DE LA THEORIE DES GRAPHES.....	369
1.1 Notions de graphe	369
1.2 Chaîne, connexité	370
1.3 Graphe valué.....	371
2 DIFFERENTES APPROCHES POUR LA CONSTRUCTION DU DIAGRAMME DE VORONOI	371
2.1 Approches algorithmiques et distance euclidienne.....	371
2.1.1 Approche Divide and Conquer.....	372
2.1.2 Méthode incrémentale.....	372
2.2 Approches algorithmiques et distance discrète.....	374
B — CHAMPS MARKOVIENS ET SEGMENTATION	377
1 DEFINITIONS	378
1.1 Champs markoviens.....	378
1.2 Mesure de Gibbs et champs markoviens	379
1.3 Expression des probabilités conditionnelles	380
2 APPROCHE MARKOVIENNE DE LA SEGMENTATION	381
3 ESTIMATION DE LA CONFIGURATION λ	383
4 ESTIMATION DES PARAMETRES	383

5 ALGORITHMES DE SIMULATION	385
5.1 Echantillonneur de Gibbs.....	385
5.2 Algorithme de Métropolis.....	386
6 ALGORITHMES D'OPTIMISATION	386
6.1 Algorithme ICM (Iterated Conditionnal Modes).....	387
6.2 Recuit stochastique simulé	387
C — ELEMENTS DE MORPHOLOGIE MATHEMATIQUE	389
1 MORPHOLOGIE MATHEMATIQUE APPLIQUEE AUX IMAGES BINAIRES	389
1.1 Erosion et dilatation morphologiques	390
1.2 Ouverture et fermeture morphologiques	391
1.3 Amincissement et épaisseissement	392
2. MORPHOLOGIE MATHEMATIQUE APPLIQUEE AUX IMAGES EN NIVEAUX DE GRIS	395
2.1 Erosion morphologique	395
2.2 Dilatation morphologique	398
2.3 Ouverture, fermeture morphologiques	400
2.4 Amincissement et épaisseissement	403
D — RAPPELS DE TRAITEMENT DU SIGNAL	405
1 TRANSFORMEE DE FOURIER	405
1.1 Définition	405
1.2 Translation	405
1.3 Déivation	406
1.4 Théorème de convolution	406
1.5 Transformée de Fourier d'une distribution	406
1.5.1 Transformée de Fourier de la distribution de Dirac	407
1.5.2 Transformée de Fourier d'un signal sinusoïdal	407
1.6 Développement en série de Fourier de la fonction peigne	407
2 ECHANTILLONNAGE	409
2.1 Formule de Poisson	409
2.2 Spectre d'une fonction échantillonnée	409
2.3 Théorème de l'échantillonnage, formule de Shannon	410
3 PROCESSUS ALEATOIRES	411
3.1 Statistiques des processus aléatoires	411
3.2 Relation d'incertitude	412
3.3 Processus stationnaires	413
4 FILTRE	413
4.1 Filtrage d'un signal aléatoire	414
4.2 Filtre adapté	414
4.3 Filtre dérivateur	416
E — IMPLANTATION RECURSIVE DES OPERATEURS DE DERICHE ET SHEN	419
1 RAPPELS SUR LA TRANSFORMEE EN Z	419
1.1 Définition	419
1.2 Quelques propriétés de la transformée en Z	419

2 IMPLANTATION DES OPERATEURS DE DERICHE ET SHEN	420
2.1 Implantation des opérateurs monodimensionnels de Deriche.....	421
2.1.1 Déivation.....	421
2.1.2 Lissage	422
2.2 Implantation de l'opérateur gradient bidimensionnel de Deriche.....	423
2.3 Implantation des opérateurs monodimensionnels de Shen-Castan.....	424
2.3.1 Opérateur de lissage.....	424
2.3.2 Opérateur de dérivation	425
2.4 Implantation des opérateurs bidimensionnels de Shen-Castan	426
2.4.1 Lissage	426
2.4.2 Opérateurs de dérivation première	426
 F — DISCRETISATION DES CRITERES DE CANNY.....	 427
1 CRITERE DE BONNE DETECTION.....	428
2 PROBABILITE DE LOCALISATION EXACTE DU MAXIMUM.....	428
3 CRITERE DE FAIBLE MULTIPLICITE DES REPONSES (CD3).....	430
4 CRITERE DE BONNE LOCALISATION	431