

Transformation linéaires



GIF-4105/7105 Photographie Algorithmique
Jean-François Lalonde

Merci à D. Hoiem, A. Efros et S. Seitz

Cette semaine

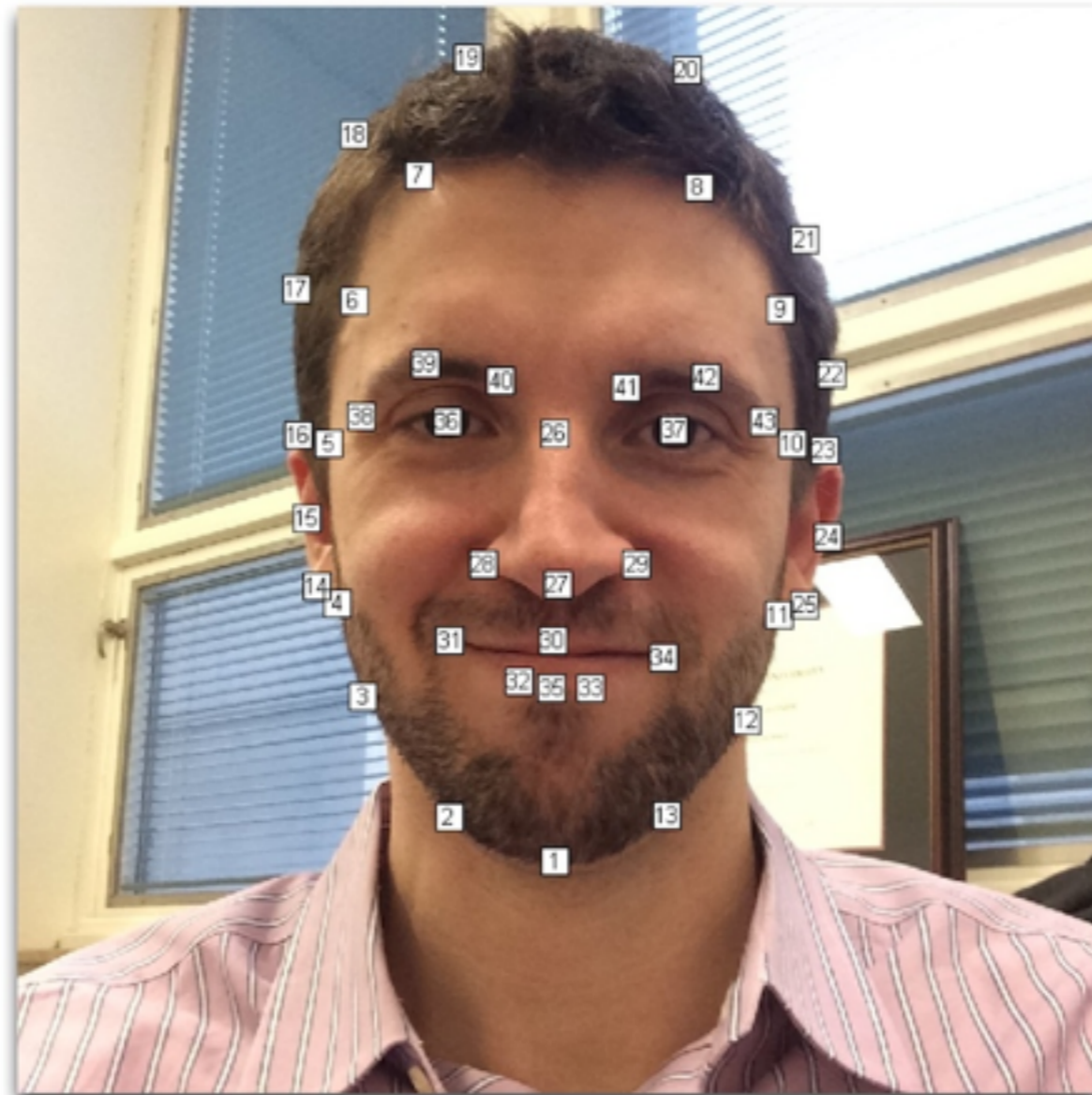
- Aujourd'hui:
 - Transformations linéaires globales
 - Calculer la transformation à partir d'images
 - Appliquer une transformation à une image
 - Morphage (début)
- Mercredi:
 - Morphage (fin)

Avant tout!

- TP3 disponible sur le site web du cours
- À la pause: photos
 - Tout le monde sauf Razieh Toony et Tom Toulouse

TP3: morphage de visages

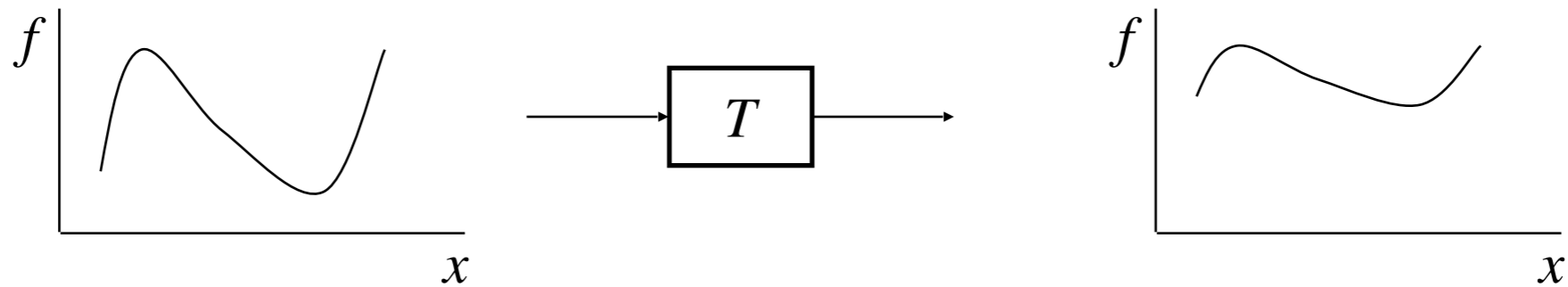
- Dû vendredi: identifiez les points sur votre visage
- 5 points de pénalité **par jour** sinon!



Transformations d'image

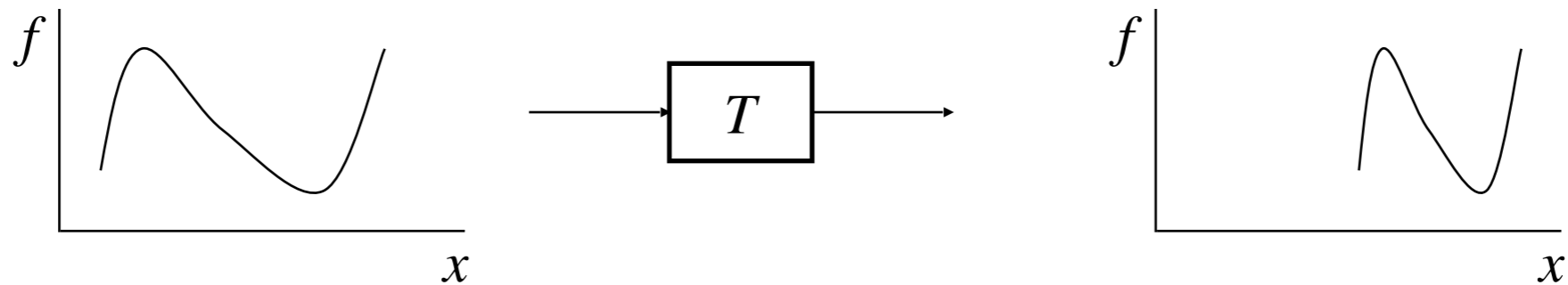
- filtrage: modifier l'image du signal

$$g(x) = T(f(x))$$



- transformations: modifier le domaine du signal

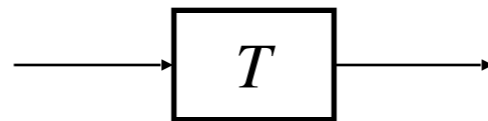
$$g(x) = f(T(x))$$



Transformations d'image

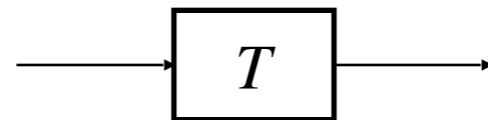
- filtrage: modifier l'image du signal

$$g(x) = T(f(x))$$



- transformations: modifier le domaine du signal

$$g(x) = f(T(x))$$

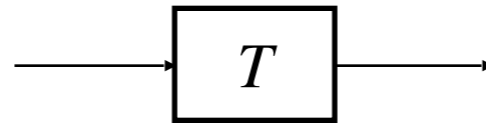


Transformations globales (paramétriques)

- Transformation T modifie les coordonnées:



$$\mathbf{p} = (x, y)$$



$$\mathbf{p}' = (x', y')$$

$$\mathbf{p}' = T(\mathbf{p})$$

- Qu'est-ce que "globale" veut dire?
 - La même chose pour chaque point
 - Peut être représentée par un faible nombre de paramètres (paramétrique)
- Pour les transformations linéaires, on peut représenter la transformation par une matrice:

$$\mathbf{p}' = \mathbf{M}\mathbf{p} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \mathbf{M} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Transformations globales (paramétriques)

- Exemples:



translation



rotation



aspect



affine



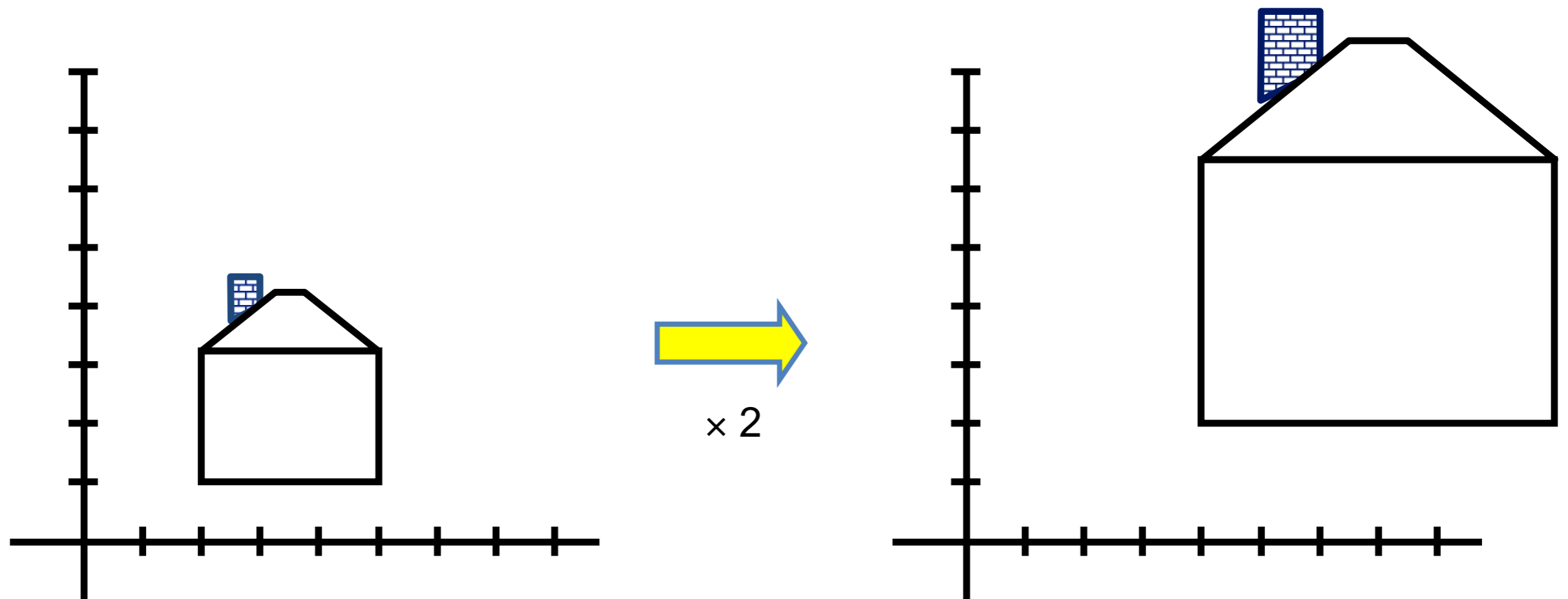
perspective



cylindrique

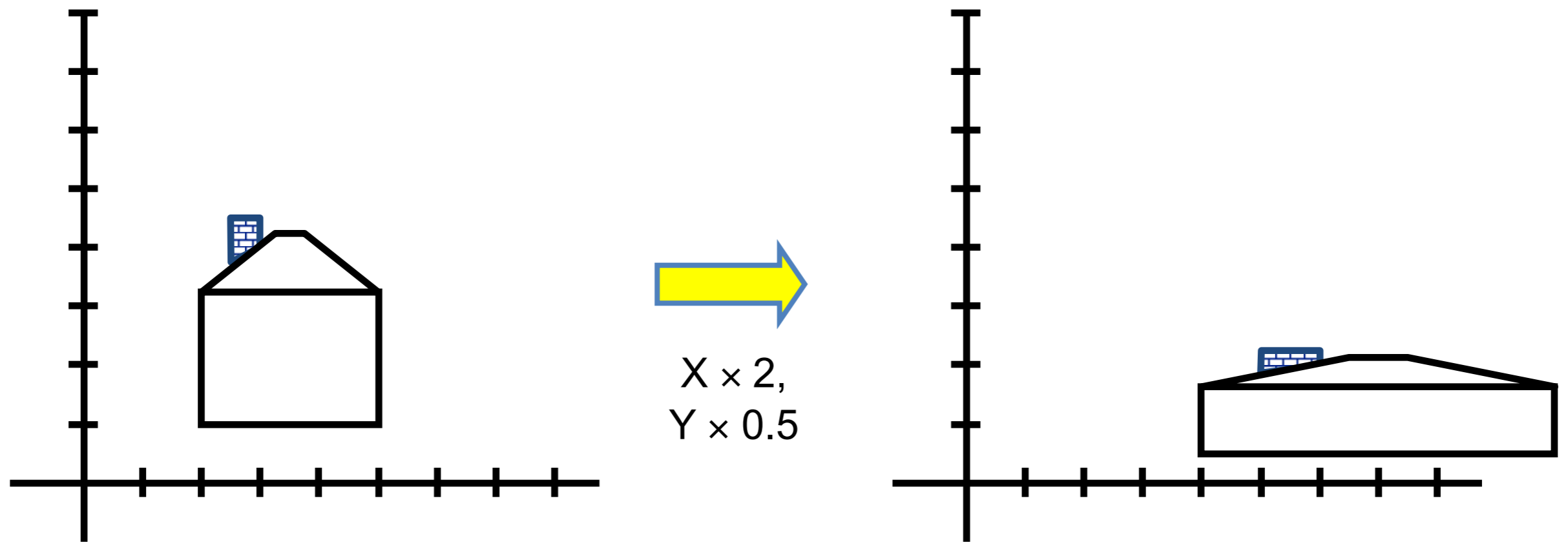
Mise à l'échelle

- Multiplier chaque coordonnée par un scalaire
- Uniforme: le même scalaire pour chaque coordonnées (ici: x et y)



Mise à l'échelle

- Non-uniforme: différent scalaire par coordonnée

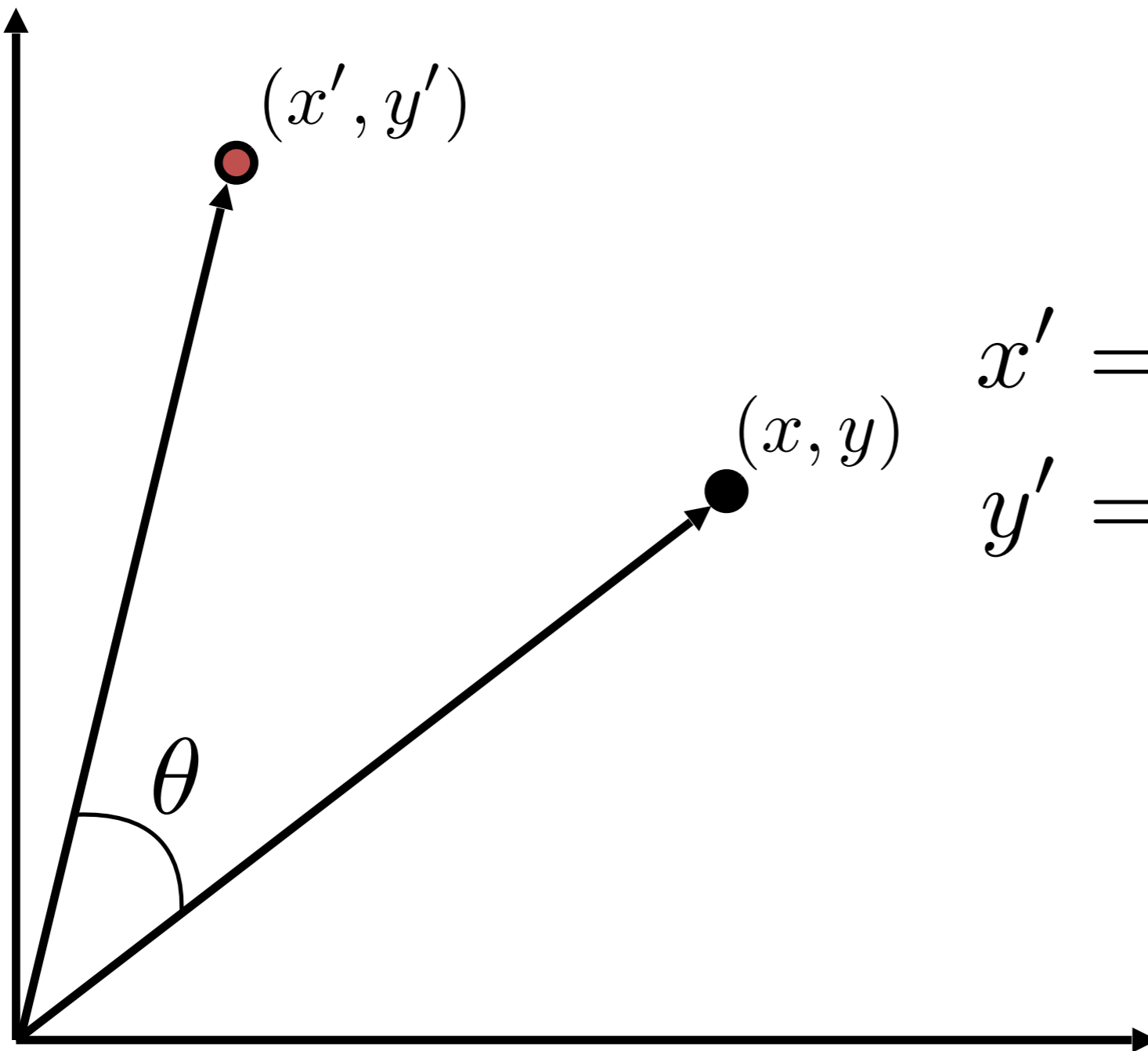


Mise à l'échelle

- Opération: $x' = ax$
 $y' = ay$

- Matrice:
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{bmatrix}}_{\text{matrice } \mathbf{S}} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

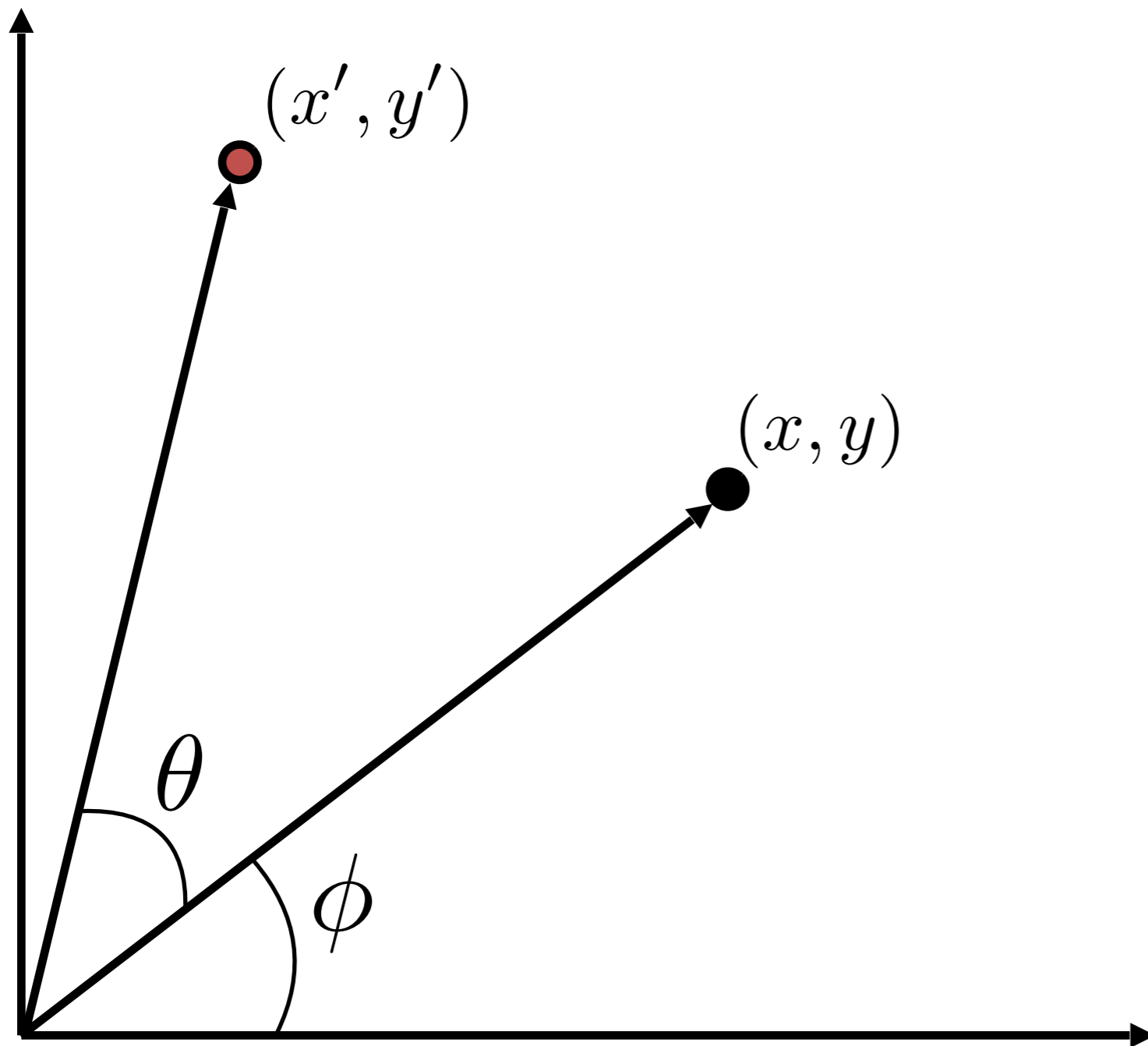
Rotation 2D



$$x' = x \cos \theta - y \sin \theta$$

$$y' = x \sin \theta + y \cos \theta$$

Rotation 2D



Coordonnées polaires

$$x = r \cos(\phi)$$

$$y = r \sin(\phi)$$

$$x' = r \cos(\phi + \theta)$$

$$y' = r \sin(\phi + \theta)$$

Identité trigonométrique

$$x' = r \cos(\phi) \cos(\theta) - r \sin(\phi) \sin(\theta)$$

$$y' = r \sin(\phi) \cos(\theta) + r \cos(\phi) \sin(\theta)$$

Substitution

$$x' = x \cos(\theta) - y \sin(\theta)$$

$$y' = x \sin(\theta) + y \cos(\theta)$$

Rotation 2D

- Forme matricielle:

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}}_{\mathbf{R}} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

- Même si $\sin(\theta)$ et $\cos(\theta)$ sont des fonctions non-linéaires en θ ,
 - x' et y' sont des combinaisons linéaires de x et y
- Quelle est la transformation inverse?
 - Rotation par $-\theta$
 - Pour les matrices de rotation:

$$\mathbf{R}^{-1} = \mathbf{R}^T$$

Matrices 2x2

- Quelles transformations peuvent être représentées par des matrices 2x2?

Identité?

$$\begin{aligned}x' &= x \\ y' &= y\end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Facteur d'échelle autour de (0,0)?

$$\begin{aligned}x' &= s_x x \\ y' &= s_y y\end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_x & 0 \\ 0 & s_y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Matrices 2x2

- Quelles transformations peuvent être représentées par des matrices 2x2?

Réflexion en x?

$$\begin{aligned}x' &= -x \\ y' &= y\end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Réflexion par rapport à l'origine?

$$\begin{aligned}x' &= -x \\ y' &= -y\end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Matrices 2x2

- Quelles transformations peuvent être représentées par des matrices 2x2?

Rotation?

$$\begin{aligned}x' &= x \cos \theta - y \sin \theta \\y' &= x \sin \theta + y \cos \theta\end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Étirement (shear)?

$$\begin{aligned}x' &= x + k_x y \\y' &= y + k_y x\end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & k_x \\ k_y & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Matrices 2x2

- Quelles transformations peuvent être représentées par des matrices 2x2?

Translation?

$$x' = x + t_x$$

$$y' = y + t_y$$

NON!

Seulement les fonctions linéaires en x et y peuvent être représentées par des matrices 2x2

Transformations linéaires

- Toutes les transformations linéaires sont des combinaisons de:

- échelle, rotation, étirement, réflexion
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

- Propriétés

- Origine ne change pas

- Sont préservés:
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e & f \\ g & h \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i & j \\ k & l \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

- Lignes, lignes parallèles, ratios

- Composition est aussi une transformation linéaire

Translations?

- Comment pouvons-nous représenter les translations sous forme matricielle?

$$x' = x + t_x$$

$$y' = y + t_y$$

Coordonnées homogènes

- Représente des coordonnées 2-D avec un vecteur à 3 éléments

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{Coordonnées homogènes}} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ w \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{Point 2D}} \begin{bmatrix} x/w \\ y/w \end{bmatrix}$$

Coordonnées homogènes

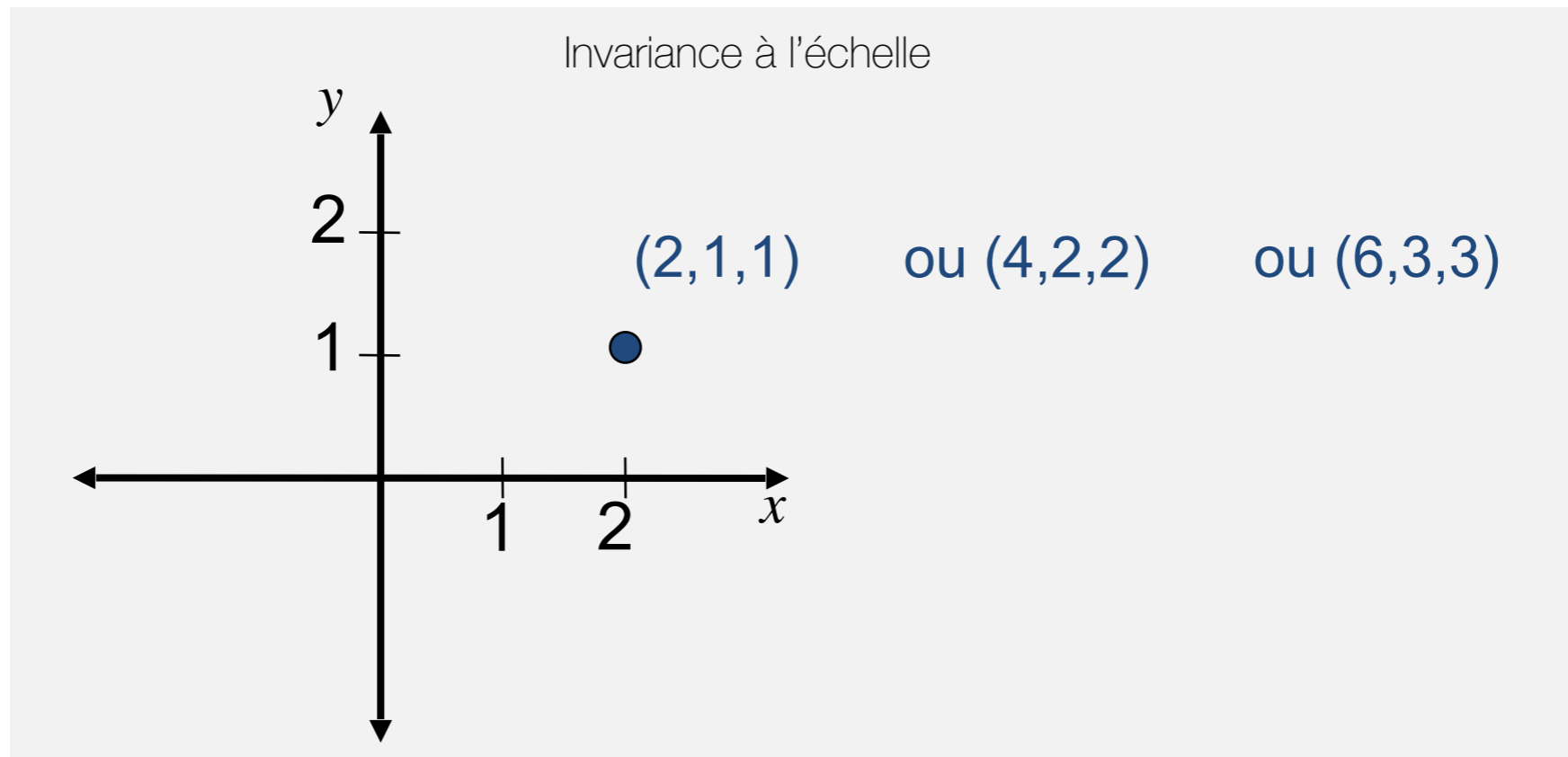
- Propriétés:

- Invariance au facteur d'échelle

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ w \end{bmatrix} = k \begin{bmatrix} x \\ y \\ w \end{bmatrix}$$

- $(x, y, 0)$ représente un point à l'infini

- $(0, 0, 0)$ n'est pas permis



Translations?

- Comment pouvons-nous représenter les translations sous forme matricielle?

$$x' = x + t_x$$

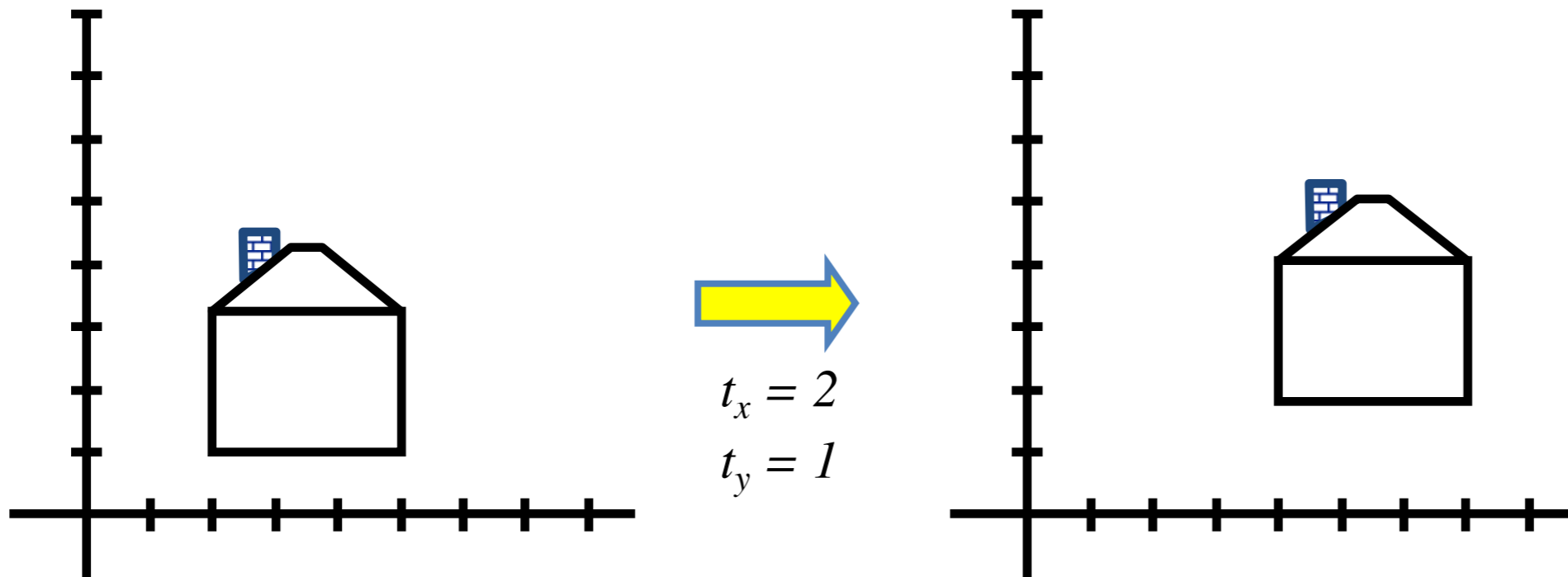
$$y' = y + t_y$$

- En utilisant une troisième colonne!

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & t_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

Exemple de translation

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & t_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$



Transformations 2D en matrices 3x3

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & t_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

Translation

Échelle

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

Rotation

Étirement

Composition

- Les transformations peuvent être composées en multipliant les matrices

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ w' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & t_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & x_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ w \end{bmatrix}$$

Transformations affines

- Transformées affines sont des combinaisons de:

- Transformées linéaires; et

- Translations

- Propriétés

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

- L'origine n'est pas nécessairement préservée
- Sont préservées: les lignes, lignes parallèles, ratios
- Composition est aussi une transformée affine

Transformations projectives

- Transformées affines sont des combinaisons de:

- Transformées affines; et

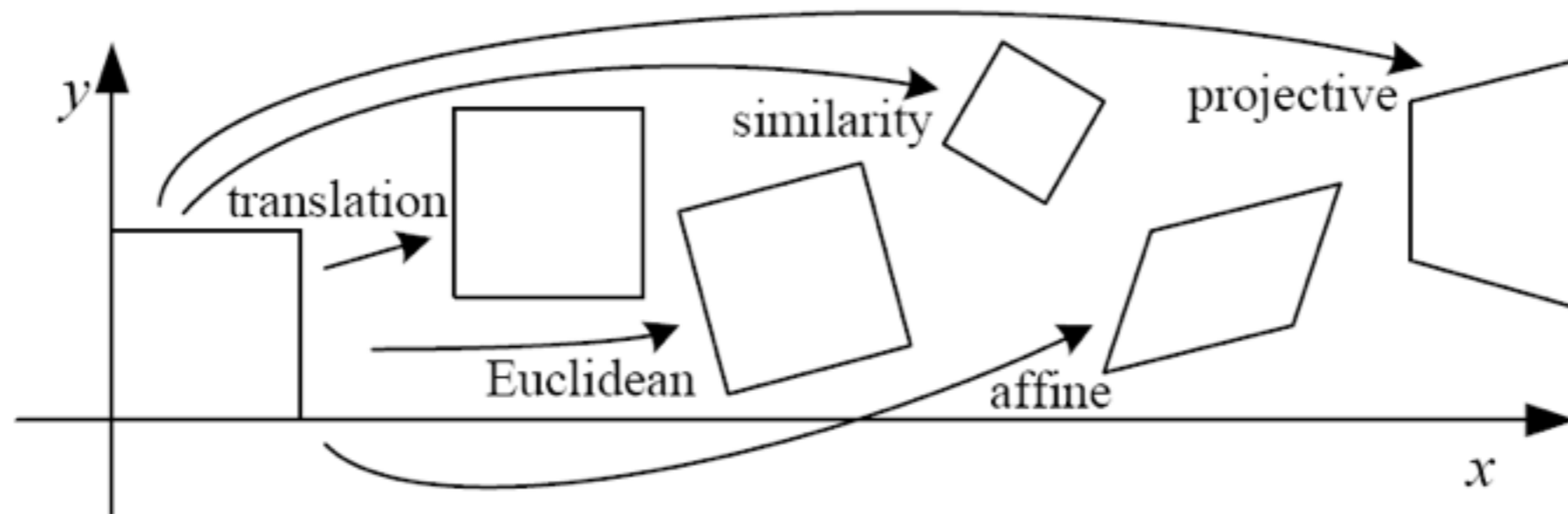
- Projections

- Propriétés

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

- L'origine n'est pas nécessairement préservée
- Sont préservées: les lignes, ~~lignes parallèles, ratios~~
- Composition est aussi une transformée affine
- Définies jusqu'à un facteur d'échelle (8 DDL)

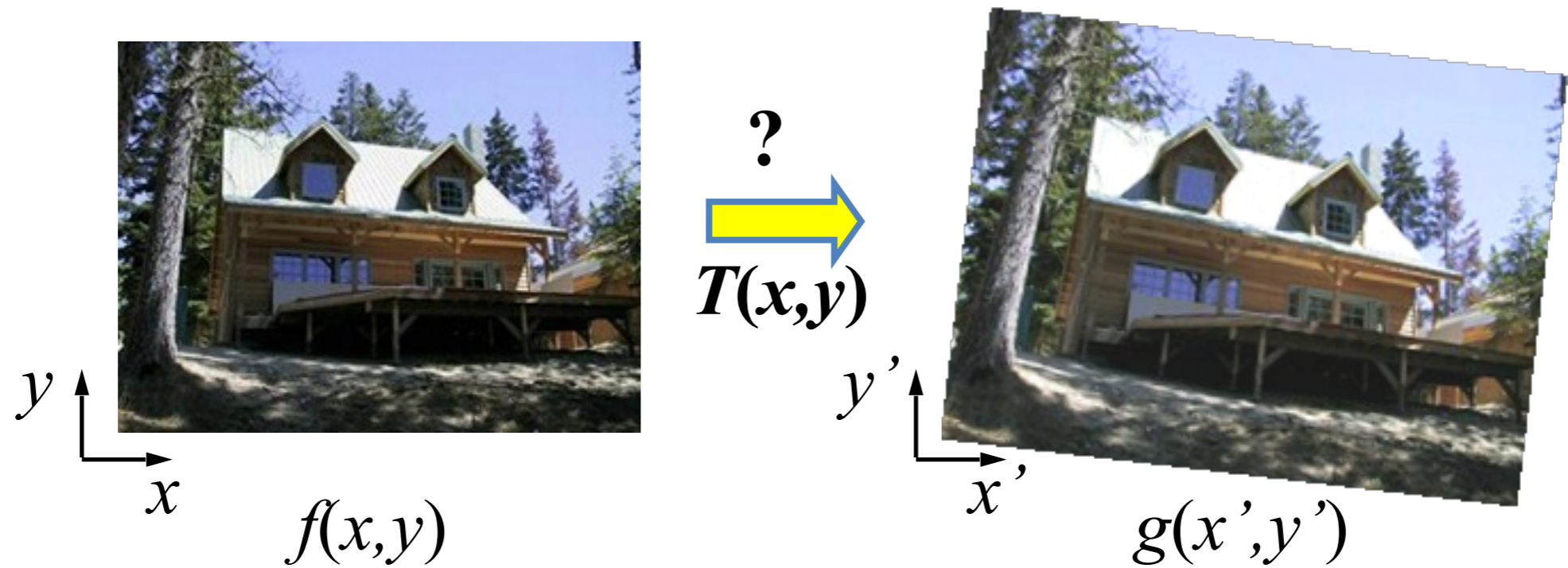
Transformations en 2D



Name	Matrix	# D.O.F.	Preserves:	Icon
translation	$\begin{bmatrix} \mathbf{I} & \mathbf{t} \end{bmatrix}_{2 \times 3}$			
rigid (Euclidean)	$\begin{bmatrix} \mathbf{R} & \mathbf{t} \end{bmatrix}_{2 \times 3}$			
similarity	$\begin{bmatrix} s\mathbf{R} & \mathbf{t} \end{bmatrix}_{2 \times 3}$			
affine	$\begin{bmatrix} \mathbf{A} \end{bmatrix}_{2 \times 3}$			
projective	$\begin{bmatrix} \tilde{\mathbf{H}} \end{bmatrix}_{3 \times 3}$			

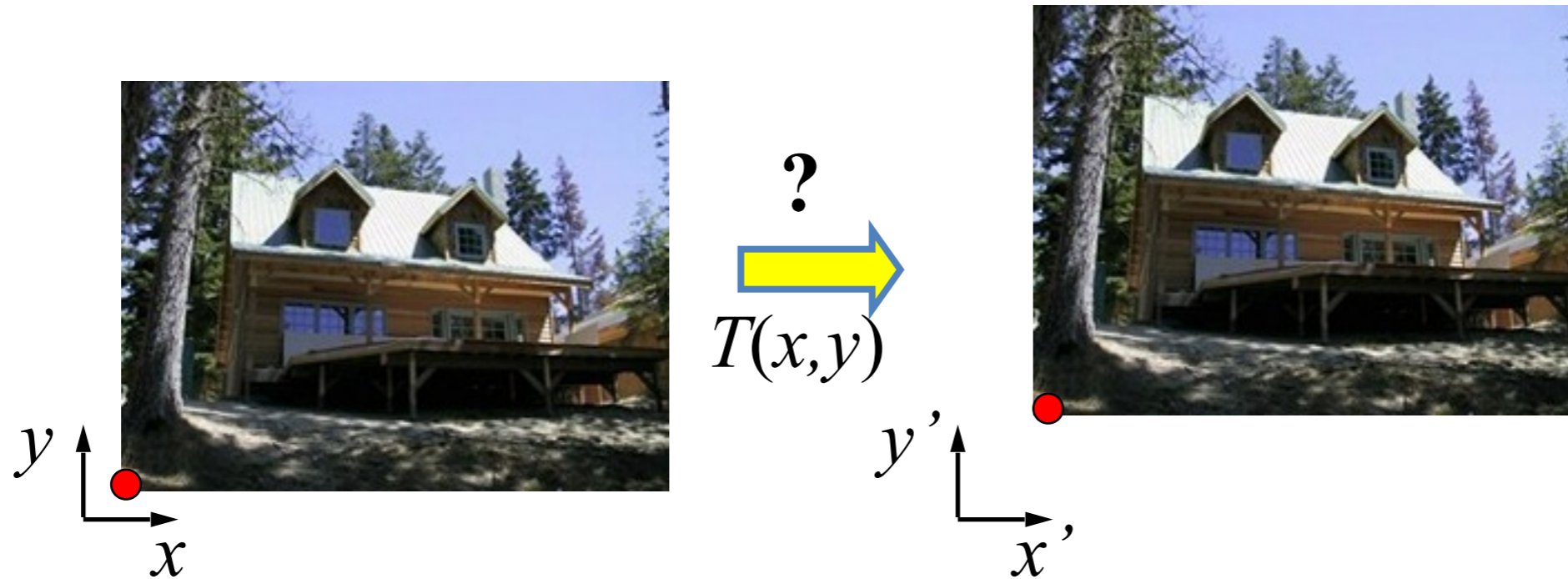
Composition et inverse font aussi parties du groupe

Estimer les transformations



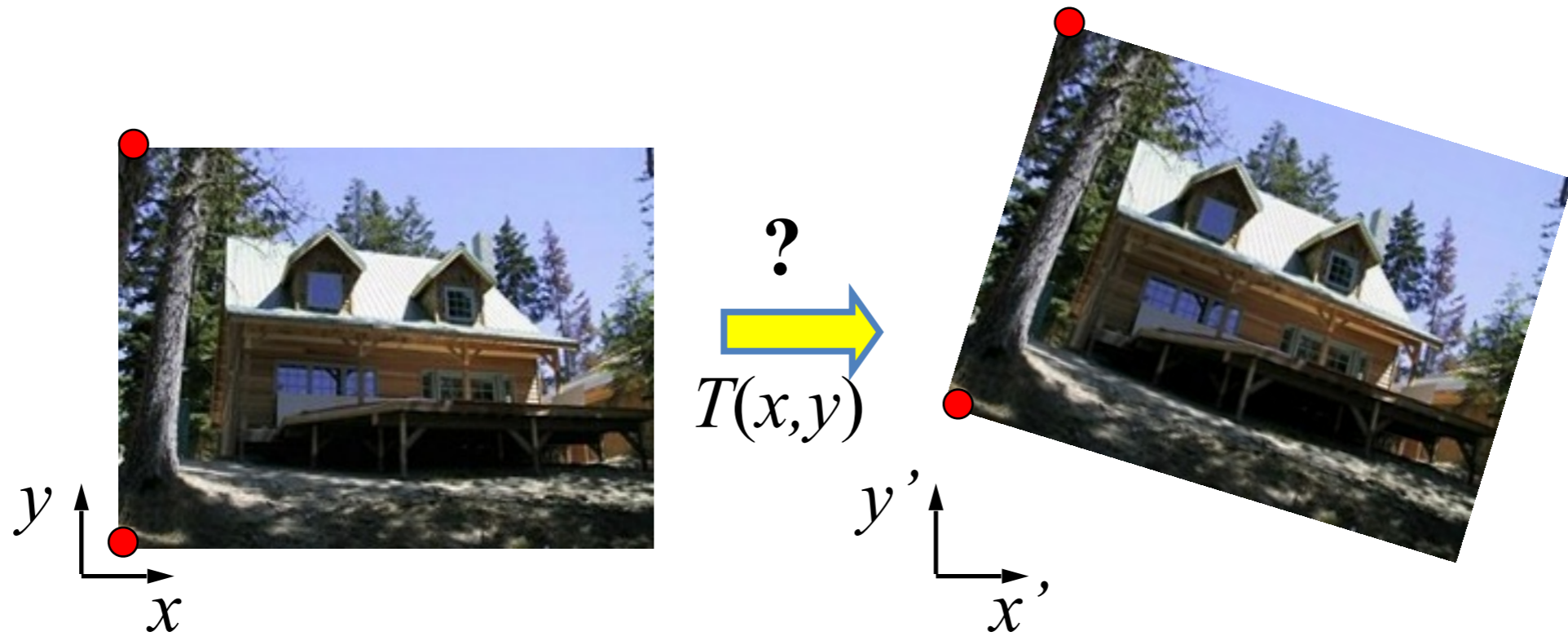
- Admettons que nous connaissons deux images (f et g). Comment faire pour estimer leur transformation?
- Demandons à un utilisateur de nous donner des correspondances
 - Combien en avons-nous besoin?

Translation



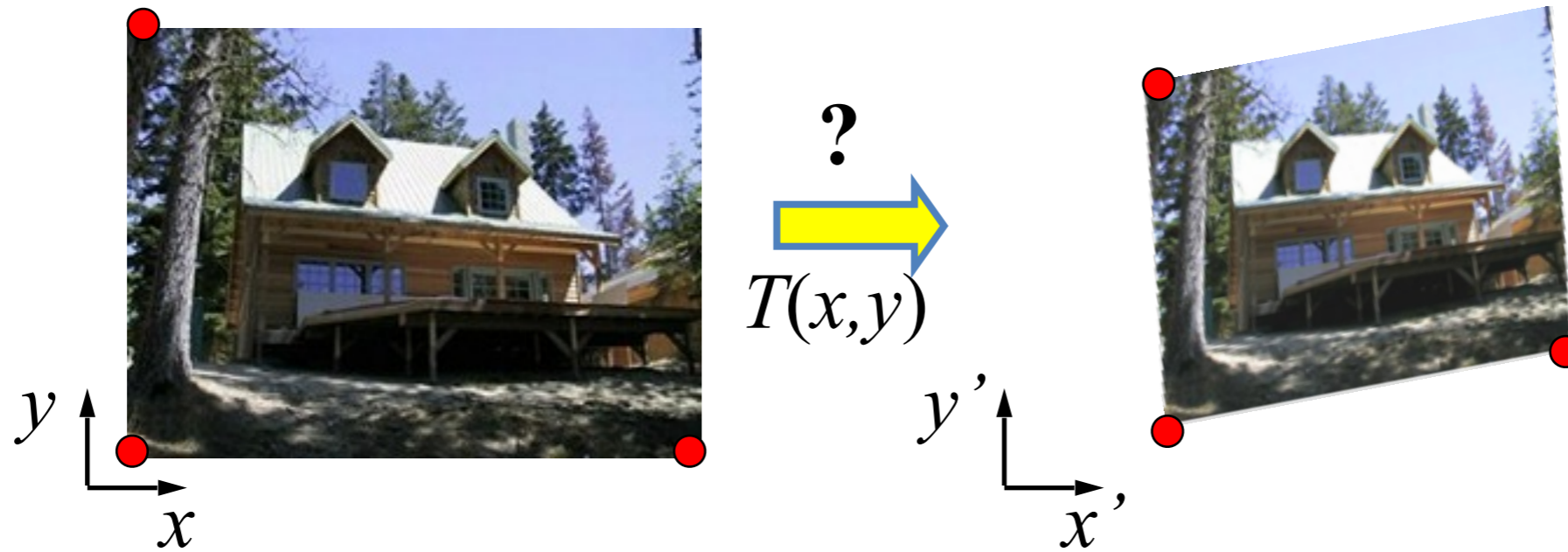
- Combien de degrés de liberté (DDL)?
- Combien de correspondances?

Euclidienne



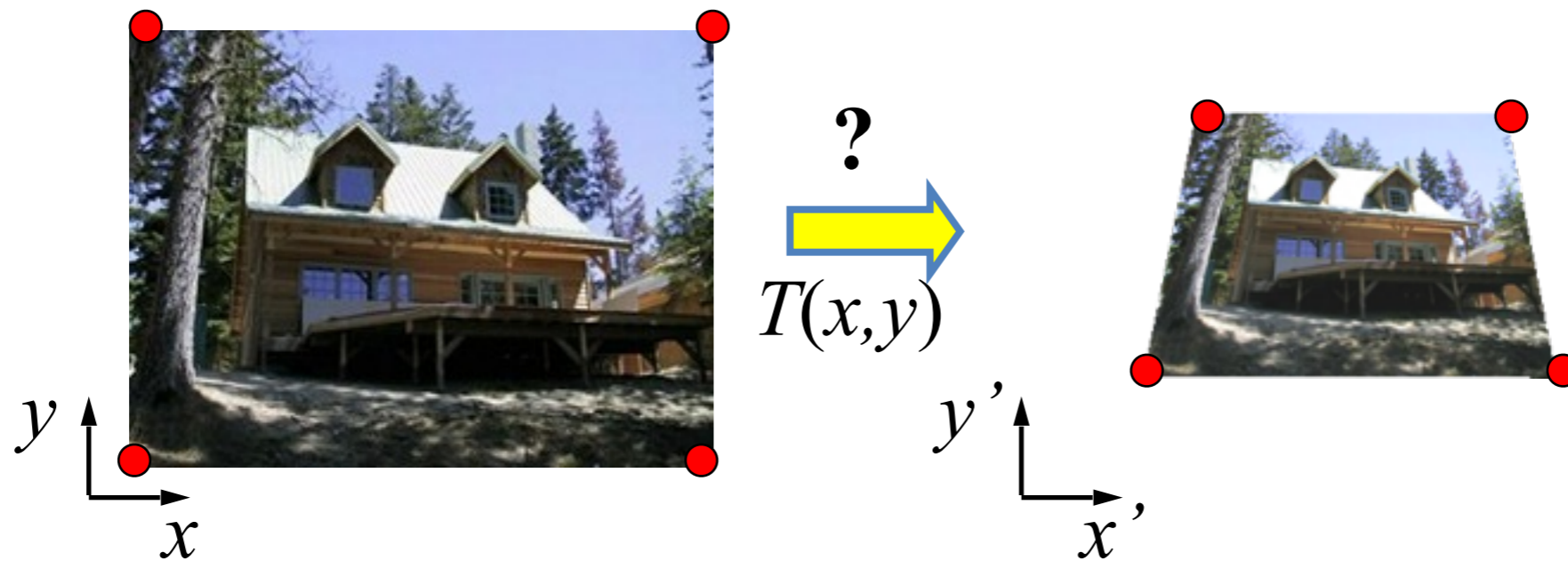
- Combien de degrés de liberté (DDL)?
- Combien de correspondances?

Affine



- Combien de degrés de liberté (DDL)?
- Combien de correspondances?

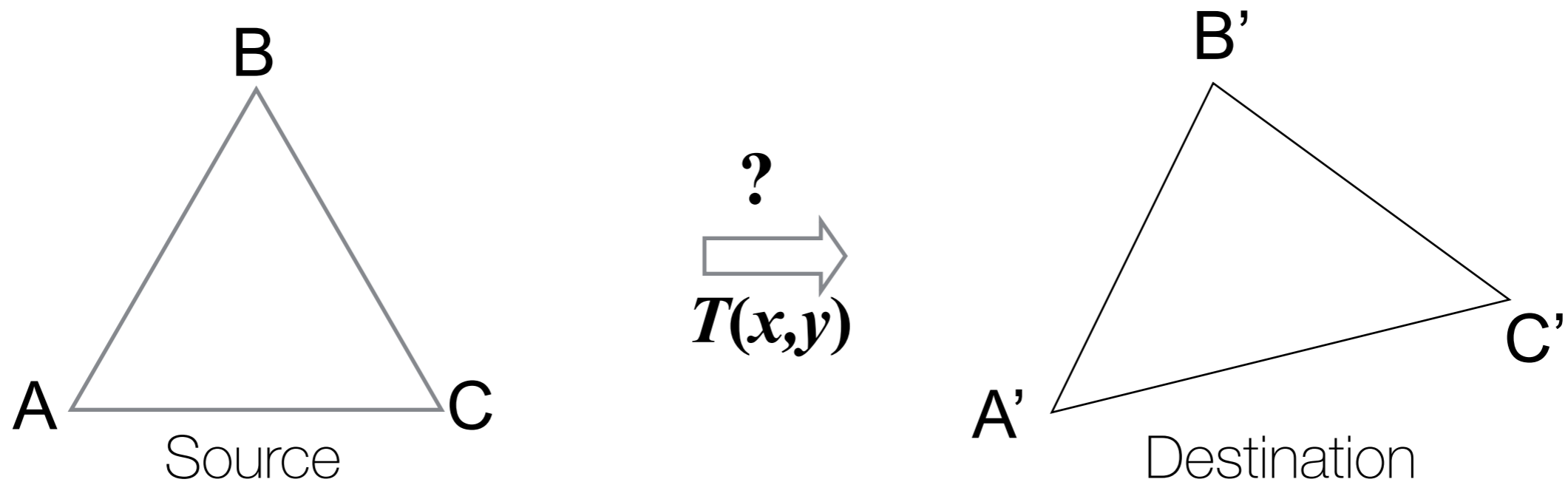
Projective



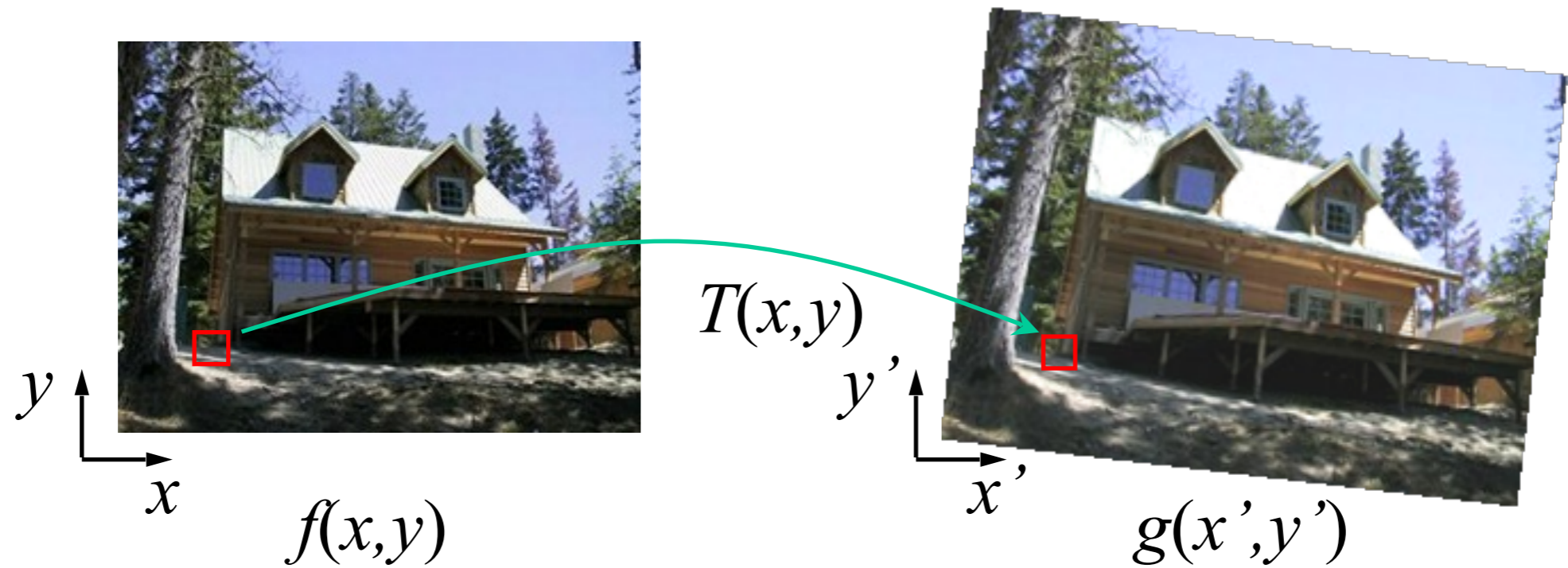
- Combien de degrés de liberté (DDL)?
- Combien de correspondances?

Questions

- Supposons que nous avons deux triangles:
 - ABC et A'B'C'
- Quelle est la transformation qui passe de ABC vers A'B'C'?
- Comment pouvons-nous estimer ses paramètres?

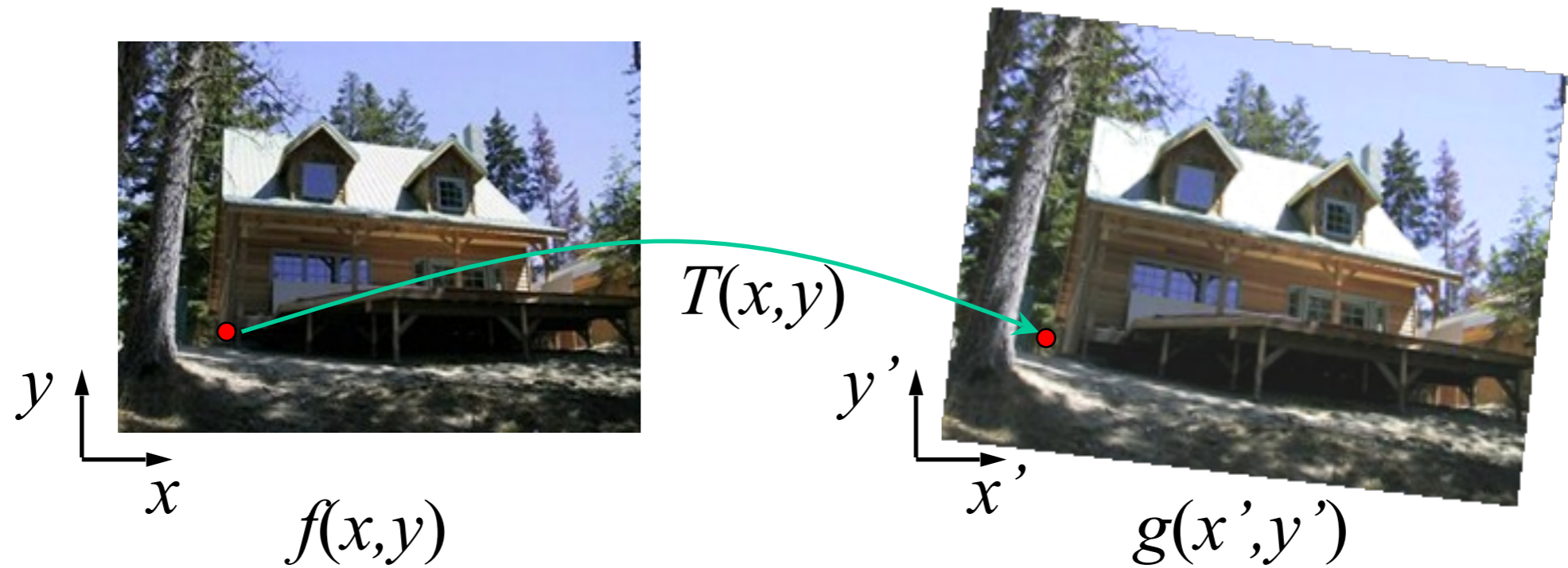


Déformation d'image



- Étant données une image f et une transformation T , comment calculer l'image déformée g ?

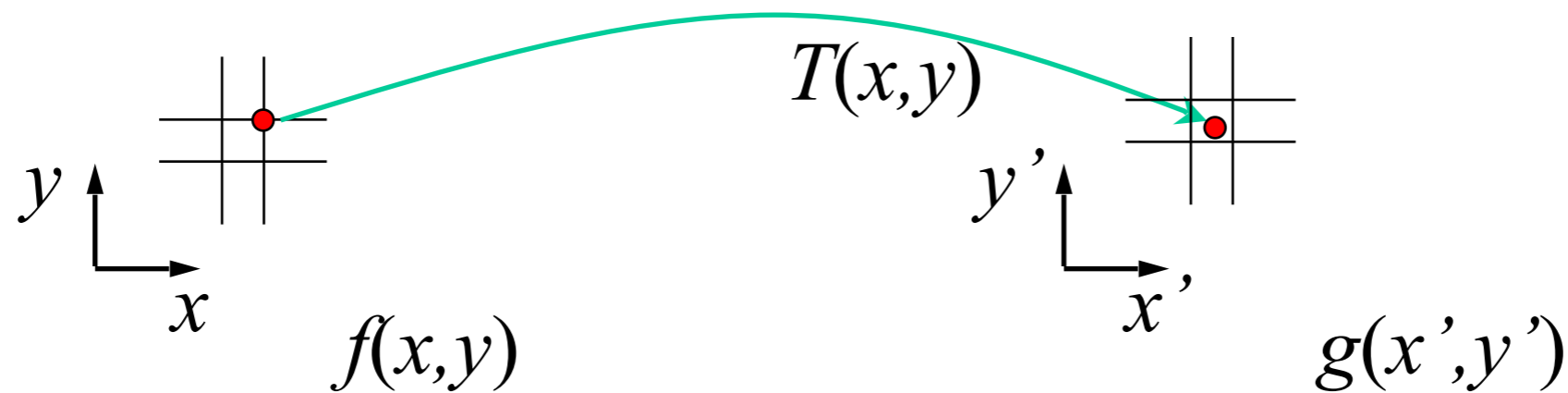
Idée 1 : transformée directe



- Pour chaque pixel dans f
 - Calculer sa nouvelle position, et “copier-coller” sa couleur

Idée 1 : transformée directe

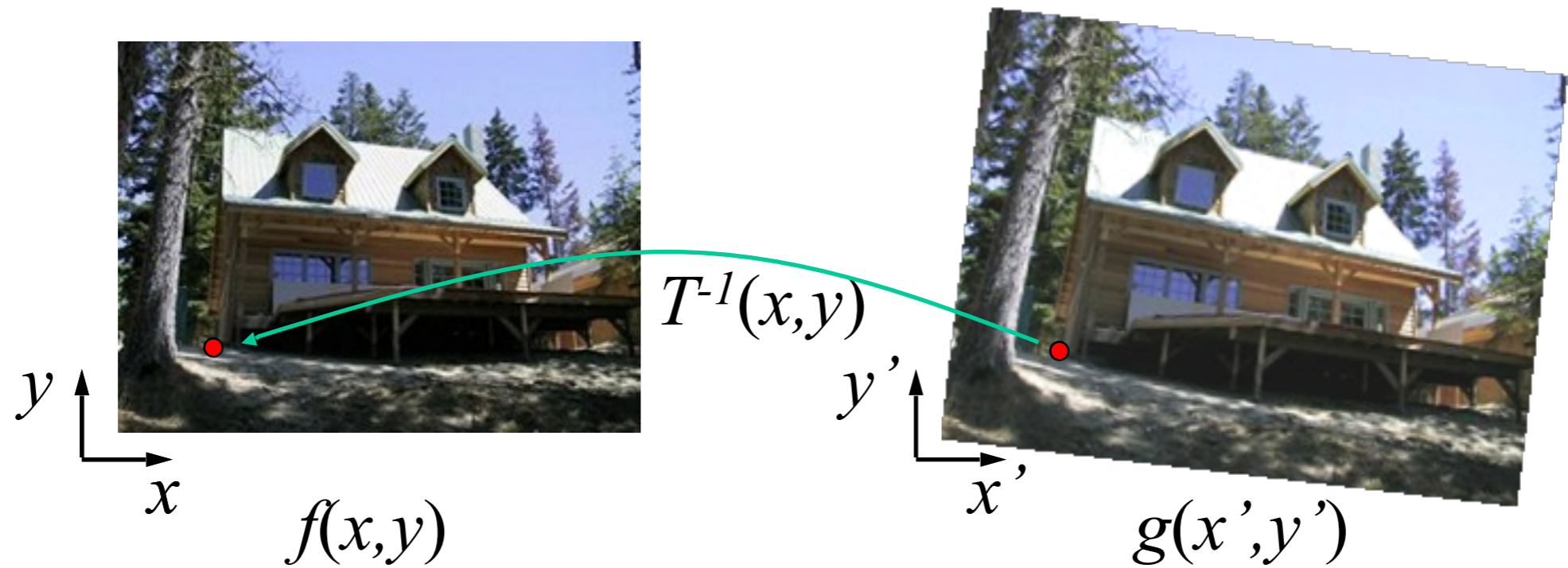
Quel est le problème avec cette approche?



Q: Qu'est-ce qu'on fait si un pixel arrive "entre" deux pixels?

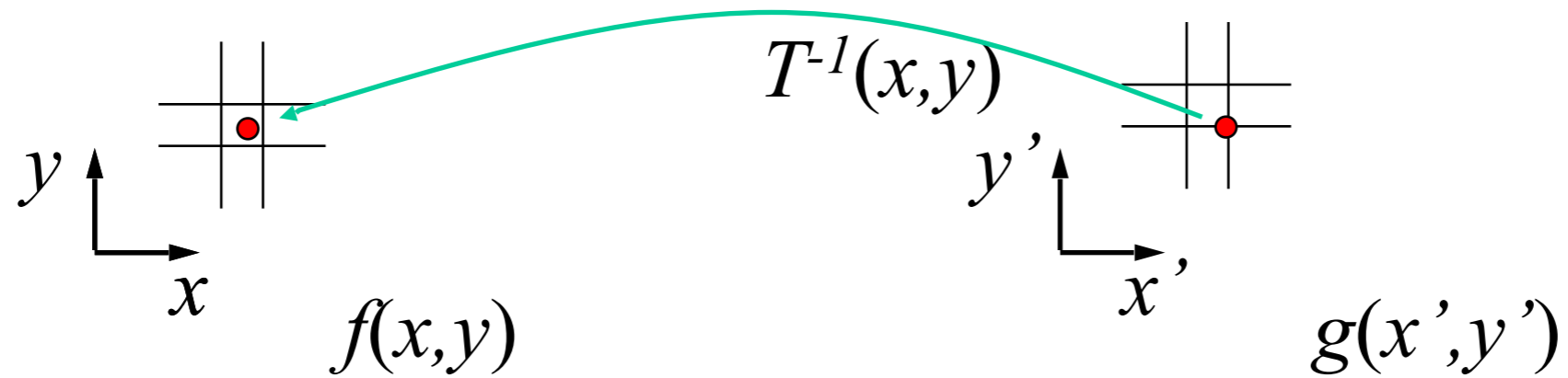
R: distribuer sa couleur sur les pixels avoisinants
(comme si on "aplatissait" la couleur)

Idée 2: transformée inverse



- Pour chaque pixel dans g
 - Calculer d'où il vient grâce à l'inverse de T

Idée 2: transformée inverse

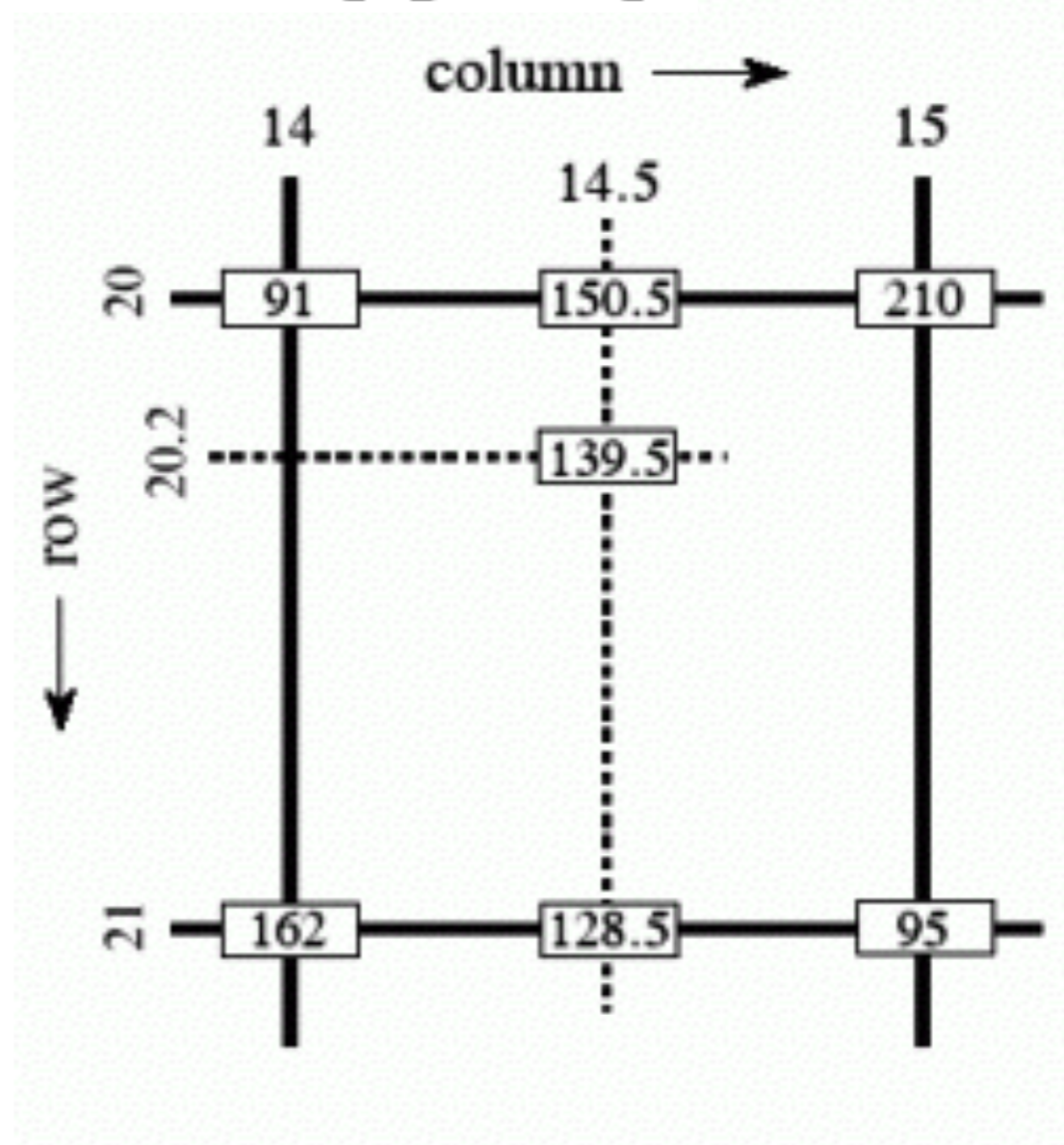
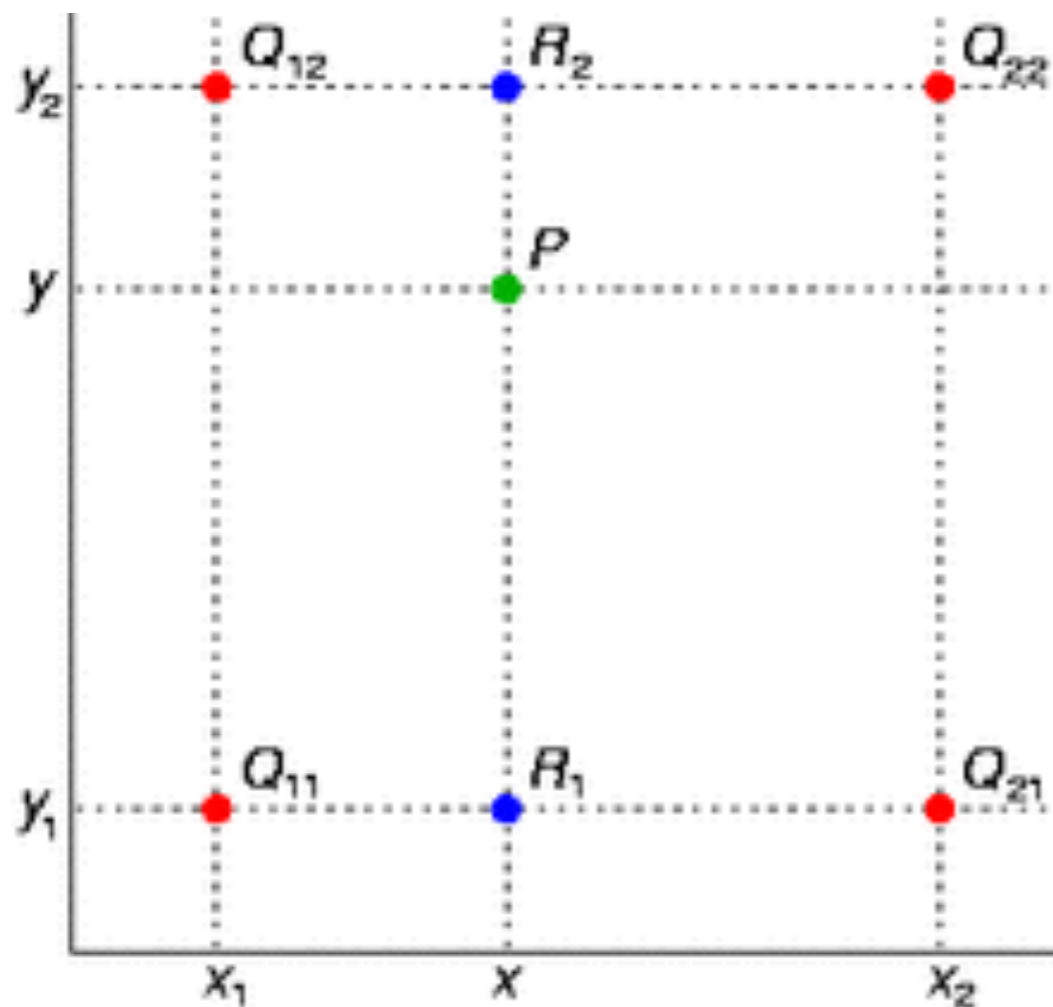


Q: qu'est-ce qu'on fait si un pixel provient "d'entre deux pixels"?

R: Interpolation!
plus proche voisin, bi-linéaire, bi-cubique, etc.
interp2 dans Matlab

Interpolation bilinéaire

$$f(x, y) \approx \begin{bmatrix} 1 - x & x \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(0, 0) & f(0, 1) \\ f(1, 0) & f(1, 1) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 - y \\ y \end{bmatrix}.$$



Déformation directe vs inverse

- Laquelle est la meilleure?
- Habituellement, c'est la transformée inverse
 - Garantit qu'on ne génère pas de trou
 - Cependant, il faut que notre transformation puisse être inversée!

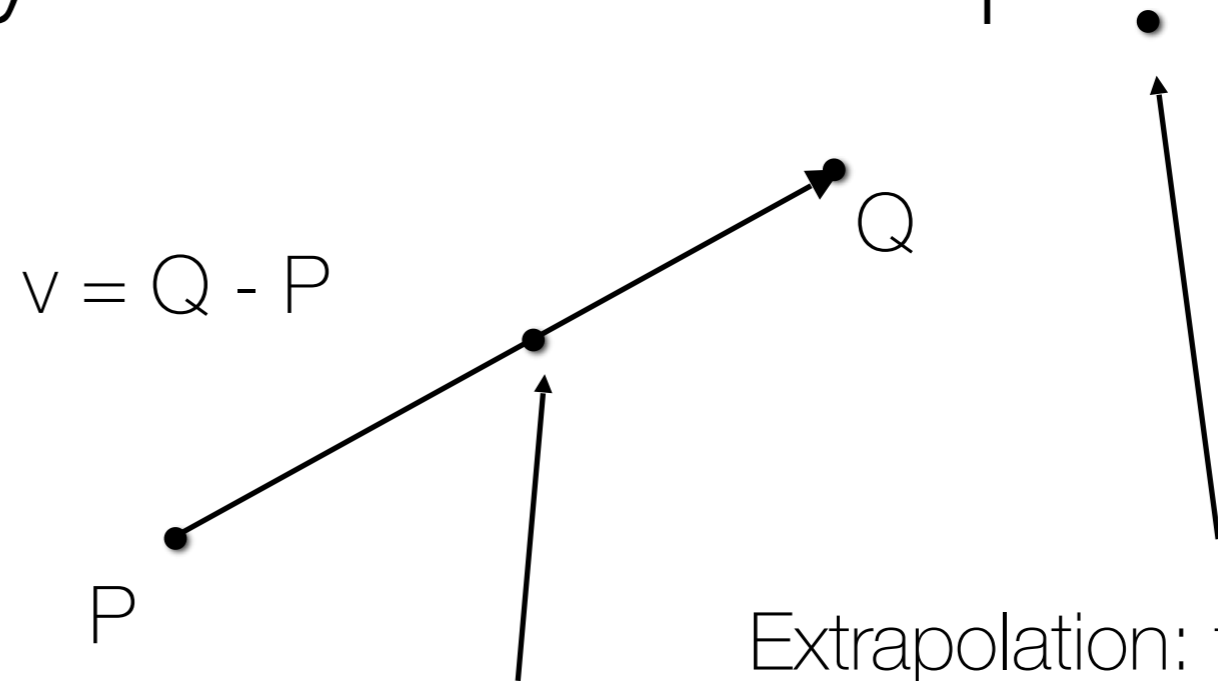
Morphage



- Morphage: calculer une moyenne de deux images
 - Pas une moyenne des deux images
 - Mais une image de l'objet moyen!
- Comment générer une animation?
 - Calculer une moyenne pondérée

Calculer la moyenne de deux points

Quelle est la moyenne
de P et Q?



Interpolation linéaire
 $(1-t)P + tQ$
 $0 < t < 1$

$$\begin{aligned} & P + 0.5v \\ &= P + 0.5(Q - P) \\ &= 0.5P + 0.5Q \end{aligned}$$

Extrapolation: $t < 0$ ou $t > 1$

$$\begin{aligned} & P + 1.5v \\ &= P + 1.5(Q - P) \\ &= -0.5P + 1.5Q \quad (t=1.5) \end{aligned}$$

- P et Q peuvent être n'importe quoi!
 - points en 2D, 3D
 - Couleurs RGB (3D)
 - Images entières! (NxM D)

Idée 1 : dissoudre ("cross-dissolve")



- Interpole l'image entière
 - $image = (1-t)*image1 + t*image2$
- Pourquoi ça marche?

Idée 2: alignement, puis dissoudre



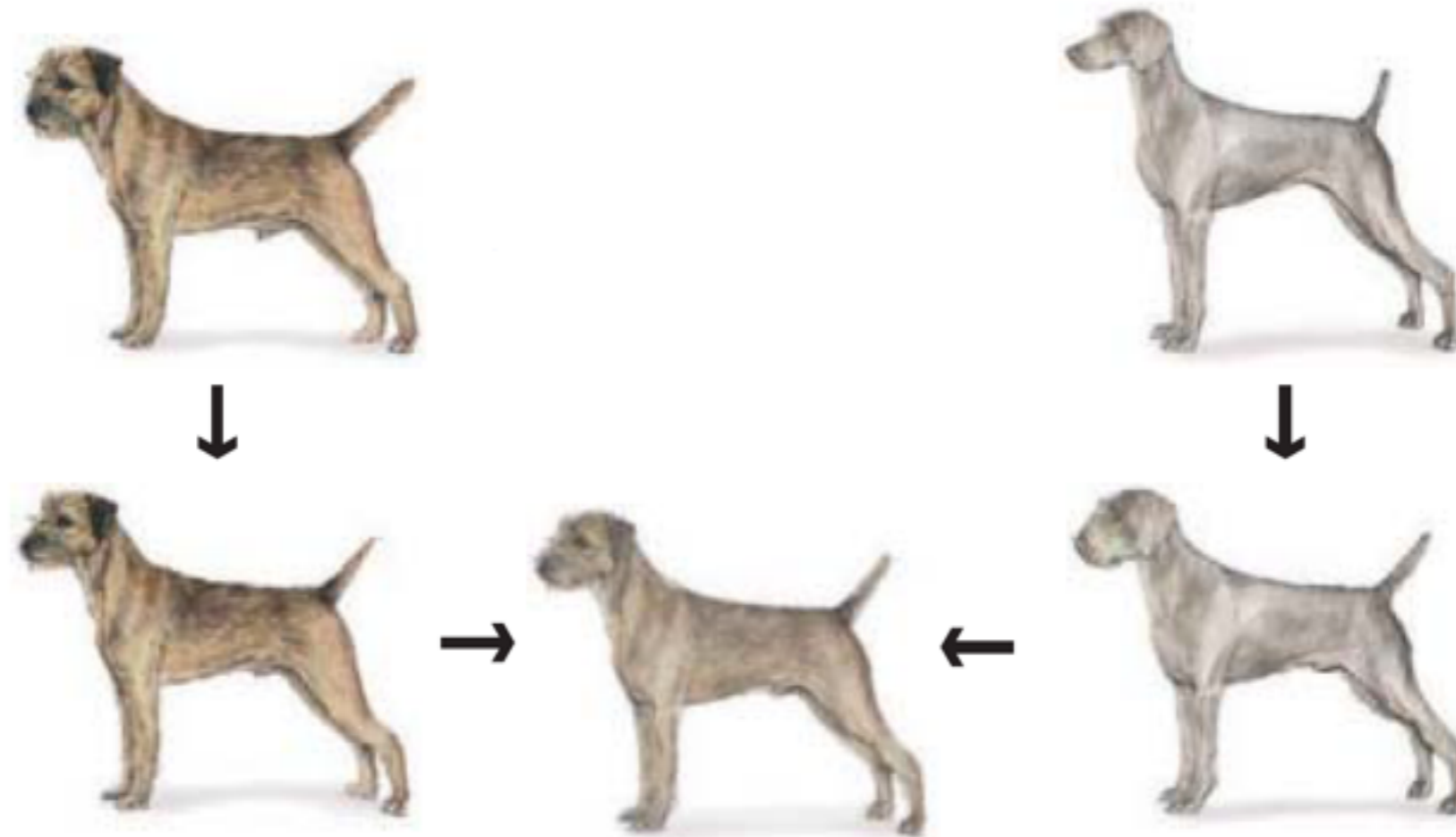
- On aligne d'abord, puis on dissout
 - Transformation affine (ou projective) globale
- Problème?

Calculer le chien moyen



- Que faire?
 - Dissoudre ne fonctionne pas
 - Alignement global (e.g. affine) ne fonctionne pas!
 - Idées?
- Correspondances!
 - Queue vers queue, tête vers tête, pattes vers pattes, etc.
 - Il nous faut des transformées *locales*!

Idée 3: alignement local, puis dissoudre



- Pour chaque trame t
- Calculer la forme moyenne (i.e. le chien moyen!)
 - alignement local
- Calculer la couleur moyenne
 - dissoudre les correspondances

Transformations locales (non-paramétriques)



- Transformations locales nécessitent beaucoup de paramètres
- Techniquement, on pourrait avoir une transformation (u,v) pour chaque pixel (x,y) !
- Lorsqu'on connaît (u,v) (champ vectoriel), on peut facilement calculer la couleur par interpolation

Planification

- Mercredi: Morphage, suite et fin
- Lundi prochain: examen
 - 20% de la note totale
 - porte sur tout ce qu'on a vu jusqu'à présent
 - incluant les TPs
 - droit à 1 feuille aide-mémoire