

# Décomposition d'images en superpixels et transfert de couleurs

---

Nathan Lichtlé

Sous la supervision de Vinh-Thong Ta et Rémi Giraud

Juin-Juillet 2018

Université de Bordeaux

Laboratoire Bordelais de Recherche en Informatique (LaBRI)

Équipe Pictura



Environnement de recherche

Définitions et motivations

Décomposition en superpixels

Transfert de couleurs

Conclusion

# Environnement de recherche

---



Université de Bordeaux



LaBRI

SCALP (2018), SPM et SCT (2017)

Comprendre → Implémenter → Améliorer

# Définitions et motivations

---

# Image

Image de hauteur  $h$  et de largeur  $w$

Taille =  $h \times w$  pixels

Espace RGB (entre 0 et 255)

Espace CIELAB, plus adapté pour traiter des images

# Superpixels - Définition

Partition  $\{S_1, \dots, S_k\}$  d'une image  $I$

- Adhérents aux contours
- Compacts, uniformes, connexes
- Cohérents
- Rapides à calculer

## Superpixels - Exemple de décomposition



Décomposition d'une image en superpixels pour différentes tailles.

# Exemple de transfert de couleur



Image cible



Image source



Résultat du transfert

Exemple d'un transfert de couleur avec SCT.



Décomposition en superpixels = base de nombreux algorithmes (segmentation, reconnaissance d'objets, tracking)

Transfert de couleurs (restauration, recolorisation)

Extension 3D

# Décomposition en superpixels

---

# Simple Linear Iterative Clustering - SLIC

## Adapté d'un algorithme de $k$ -moyennes

Initialisation des centres  $c_1^{(1)}, \dots, c_k^{(1)}$

Répéter jusqu'à convergence :

1. Assigner chaque pixel au centre le plus proche

$$S_i^{(t)} = \{p : \|p - c_i^{(t)}\| \leq \|p - c_j^{(t)}\| \forall j = 1, \dots, k\}$$

2. Mettre à jour les centres

$$c_i^{(t+1)} = \frac{1}{|S_i^{(t)}|} \sum_{p \in S_i^{(t)}} p$$

Rendre les superpixels connexes si nécessaire

## Simple Linear Iterative Clustering - SLIC

Pixel  $p = (l, a, b, x, y)$

$$d_c(p_1, p_2) = \sqrt{(l_1 - l_2)^2 + (a_1 - a_2)^2 + (b_1 - b_2)^2}$$

$$d_s(p_1, p_2) = \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2}$$

$$D(p_1, p_2) = \sqrt{\frac{d_s(p_1, p_2)}{S} + \frac{d_c(p_1, p_2)}{m}}$$

## Version non-itérative de SLIC

File de priorité

Mise à jour en direct

Superpixels connexes

# Linear Spectral Clustering - LSC

Pareil que SLIC mais en 10 dimensions

$$p = (l_1, l_2, a_1, a_2, b_1, b_2, x_1, x_2, y_1, y_2)$$

Meilleurs résultats mais plus lent (20 itérations)

## Amélioration de SLIC et LSC

10 dimensions :  $F_k = [l_k^1, l_k^2, a_k^1, a_k^2, b_k^1, b_k^2]$

Voisinage :  $\mathcal{P}(p)$  = carré de côté  $2n + 1$  centré sur  $p$

Chemin linéaire  $\mathbb{P}_p^k$  entre  $p$  et  $C_k$

$$D_c(p, C_k) = \sum_{q \in \mathcal{P}(p)} (F_q - F_{C_k})^2 w_{p,q}$$

$$d_c(p, C_k) = \lambda D_c(p, C_k) + (1 - \lambda) \frac{1}{|\mathbb{P}_p^k|} \sum_{q \in \mathbb{P}_p^k} D_c(q, C_k)$$

## Amélioration de SLIC et LSC

Carte de contours  $\mathcal{C}$

Distance spatiale  $d_s$  en 10 dimensions

$$d_{\mathcal{C}}(p, C_k) = 1 + \gamma \max_{q \in \mathbb{P}_p^k} \mathcal{C}$$

Distance finale à minimiser avec SLIC :

$$D(p, C_k) = \left( \frac{d_{\mathcal{C}}(p, C_k)}{m^2} + \frac{d_s(p, C_k)}{S^2} \right) d_{\mathcal{C}}(p, C_k)$$



# Comparaison des différents algorithmes



SLIC



SNIC



LSC



SCALP

Exemples de décompositions pour  $K = 300$  superpixels

## Fusion de SNIC et SCALP

SNIC > SLIC et SCALP > SLIC donc SNALP > SCALP ?

SCALP = SLIC + distance SCALP

SNIC = SLIC non-itératif

SNALP = SCALP non-itératif, ou SNIC + distance SCALP

## **Global Regularity measure (GR)**

régularité + uniformité des superpixels

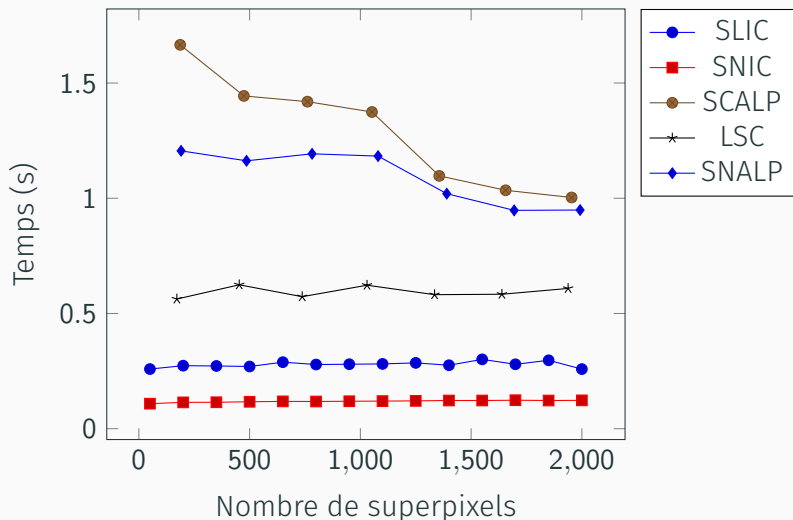
## **Achievable Segmentation Accuracy measure (ASA)**

adhérence aux contours (terrains de vérité)

## **Berkeley Segmentation Dataset (BSD)**

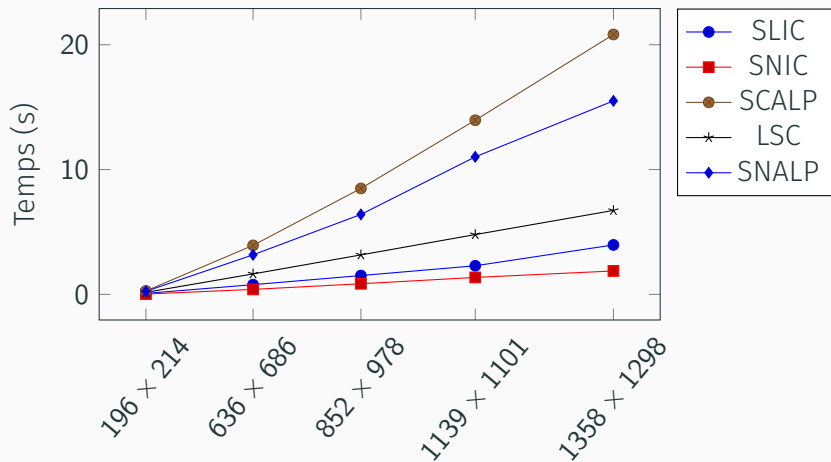
200 images + au moins 5 terrains de vérité par image

## Résultats - Temps d'exécution et linéarité



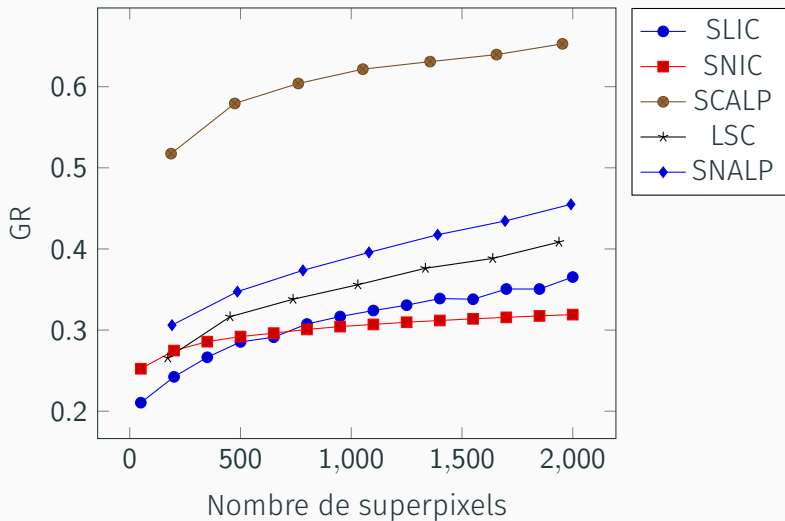
Temps d'une segmentation pour différents nombres de superpixels

# Résultats - Linéarité



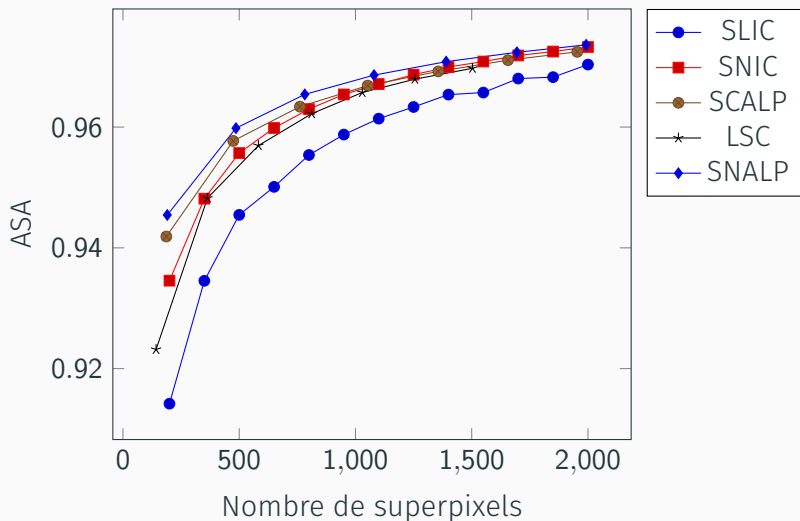
Temps d'une segmentation pour différentes tailles d'images, pour  $K = 400$  superpixels

# Résultats - GR



Mesure GR de segmentations pour différents nombres de superpixels

## Résultats - ASA



Mesure ASA de segmentations pour différents nombres de superpixels

# Transfert de couleurs

---



# Algorithme basique

1. RGB  $\rightarrow I\alpha\beta$
2. Centrer-réduire puis faire l'opération inverse

$$\forall (I, \alpha, \beta) \in B, \quad I \leftarrow \frac{I - \mu_B^I}{\sigma_B^I} \sigma_A^I + \mu_A^I$$
$$\alpha \leftarrow \frac{\alpha - \mu_B^\alpha}{\sigma_B^\alpha} \sigma_A^\alpha + \mu_A^\alpha$$
$$\beta \leftarrow \frac{\beta - \mu_B^\beta}{\sigma_B^\beta} \sigma_A^\beta + \mu_A^\beta$$

3.  $I\alpha\beta \rightarrow$  RGB

# Exemple

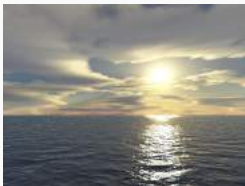


Image cible

Image source

Résultat de la fusion

Exemples de transferts de couleurs avec l'algorithme basique

## Carte ANN (approximate nearest neighbor)

Image  $A$ , décomposition  $\mathcal{S} = \{S_1, \dots, S_p\}$

Image  $B$ , décomposition  $\mathcal{R} = \{R_1, \dots, R_q\}$

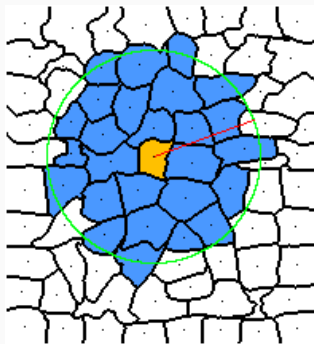
$$\text{Distance } D(S_i, R_j) = \sqrt{\sum_{\text{col} \in \{\text{Red}, \text{Green}, \text{Blue}\}} [E_{\text{col}}(S_i) - E_{\text{col}}(R_j)]^2}$$

Tableau de correspondance  $M$  (plus proches voisins)

$$\text{Minimiser } \sum_{i=1}^p D(S_i, M(S_i))$$

# Superpatch

$$S_i = \{S_k \mid \|c_i - c_k\| \leq R\}$$



Exemple d'un superpatch  $S_i$  (en bleu) centré autour d'un superpixel  $S_i$  (en jaune), avec le rayon  $R$  représenté par une ligne rouge.

**But : trouver une carte ANN de A vers B**

$$D(A_i, B_j) = \frac{\sum_{A_{i'} \in \mathbf{A}_i} \sum_{B_{j'} \in \mathbf{B}_j} w(A_{i'}, B_{j'}) d(A_{i'}, B_{j'})}{\sum_{A_{i'} \in \mathbf{A}_i} \sum_{B_{j'} \in \mathbf{B}_j} w(A_{i'}, B_{j'})}$$

Initialisation : carte ANN aléatoire

Itérer :

1. Propagation
2. Recherche aléatoire

## SuperPatchMatch - SPM

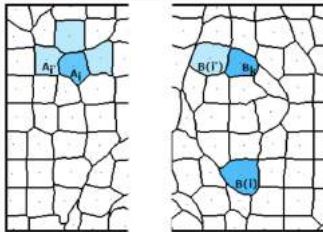
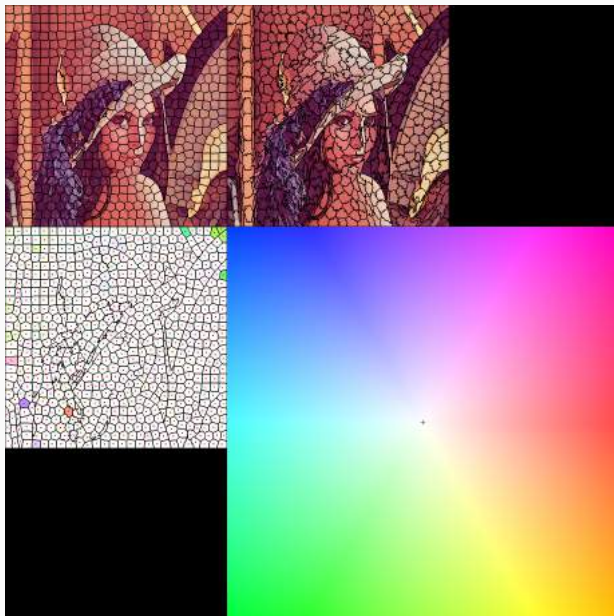


Illustration de l'étape de propagation.  $A_i$  est pour l'instant associé à  $B(i)$ . Ses voisins déjà rencontrés (dans le cas d'une itération paire) sont considérés pour fournir des nouveaux candidats. Un voisin  $A_{i'}$  est associé à  $B(i')$  ce qui mène au candidat  $B_k$ , le voisin de  $B(i')$  avec la position relative la plus similaire à celle entre  $A_i$  et  $A_{i'}$ .

# Résultats



**Décomposition** → **carte ANN** → **transfert**

$$A(p) = \frac{\sum_{A_j} w(p, A_j) C_{B(j)}}{\sum_{A_j} w(p, A_j)}$$



# Résultats



Image source



Image cible



Carte ANN



Résultat de SCT

Transfert de couleur utilisant SCT, avec l'ANN calculé par SPM.

# Conclusion

---

Implémentations & SNALP

## **La suite :**

Améliorer les performances

Généralisation aux supervoxels

Prendre en compte les textures