

# Generazione di un'immagine (Image Formation)

# Il colore nelle immagini

- Fisica e percezione umana del colore
- Colorimetria
- Rappresentazione del colore
- Applicazioni: stima attraverso il colore

(Forsyth/Ponce: Capitolo 3)

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

Credits:

materiale rielaborato a partire da slide di Luigi Cinque (Univ. La Sapienza, Roma) e altre sorgenti (citate)

Visione Artificiale – F. Pedersini

# Electromagnetic spectrum



# Processo di acquisizione immagine (radiometrico)



#### Che cosa determina il colore di un pixel? ••• > **spettro** della sorgente: $S(\lambda)$ > risposta spettrale di riflessione della superficie risposta spettrale della camera (lente/sensore) UV VIS IR-A IR-E 2.5 > ... in funzione di $\lambda$ $S(\lambda)$ spettro della sorgente $S(\lambda)$ Photon wavelength [nm] risposta spettrale del sensore $I(\lambda)$ risposta spettrale di riflessione $P(\lambda)$ risposta spettrale slide credit: della lente $L(\lambda)$ L. Fei-Fei Visione Artificiale – F. Pedersini Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

# Spettro di radianza delle sorgenti

### Esempi di sorgente:

Sole/cielo (daylight/skylight)

 Emissione di corpo nero: spettro di emissione *E*(λ) funzione della temperatura *T* [K]:



#### **Illuminanti standard CIE:** (*Commission Internationale de l'Éclairage*)

- A: luce a incandescenza
- **D65:** daylight a mezzogiorno (6500 K)
- E: spettro uniforme (bianco)
- F: luci a fluorescenza (picchi spettrali)





### Illuminanti standard CIE (Commission Internationale de l'Éclairage):

- A: luce a incandescenza
- **D65:** daylight a mezzogiorno (6500 K)
- **D50:** daylight "all'orizzonte" (~5000 K)
- **E:** spettro uniforme (bianco)
- F: luci a fluorescenza (presenza di picchi spettrali)



# Percezione del colore – l'occhio umano



#### L'occhio: la nostra camera

- \* Iride (Iris) disco (colorato) con muscoli radiali
- \* Pupilla l'apertura (diaframma), controllata dall'iride
- Cristallino (Lens) la lente: cambia forma grazie a muscoli ciliari, per mettere a fuoco il soggetto (mentre in una camera cambia q, non la lente!)
- Retina è il "sensore" sul 'piano' immagine
- Fotorecettori: cellule fotosensibili sulla retina: bastoncelli (rods) e coni (cones)

# Densità di coni e bastoncelli (cones/rods)



Slide by

Steve Seitz





#### Coni e bastoncelli **non** hanno distribuzione uniforme sulla retina

- Fovea: massima densità di coni e assenza di bastoncelli
- \* Acuità visiva (risoluzione) minore in periferia: più bastoncelli collegati a uno stesso neurone
- Coni L, M e S non ugualmente frequenti nella retina: rapporto L/M/S = 10:5:1
- Coni S praticamente <u>assenti al centro</u> della fovea

Visione Artificiale – F. Pedersini

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano



© 1998 Sinauer Associates, Inc.

8



#### **bastoncelli** (rods): maggiore sensibilità all'energia, non al colore ٠

- visione a bassa luminosità
- sono meno densi → minore risoluzione spaziale (non si legge con poca luce!)  $\triangleright$
- 3 tipologie di coni: L, M, S (Long, Medium, Short) (impropriamente: R, G, B) ٠
  - $\triangleright$ significativa sovrapposizione spettrale, soprattutto M/L



Visione Artificiale – F. Pedersini

# Percezione del colore – tristimolo

#### Coni (e bastoncelli) agiscono da filtri spettrali

- Per ottenere l'uscita di un filtro, lo spettro dato va pesato con la risposta spettrale e integrato:
- Ogni cono produce un valore (scalare) ٠

#### Colore percepito $\rightarrow$ tristimolo: $\langle L, M, S \rangle$

#### Problema:

✤ come possiamo rappresentare ogni possibile spettro con soli 3 numeri?

#### **Impossibile!**

- La maggior parte ٠ dell'informazione viene perduta
- Posso avere spettri differenti ٠ che generano lo stesso tristimolo

metamerismo



 $L|M|S = \int E(\lambda) R_{L|M|S}(\lambda) d\lambda$ 



# Spectra of some real-world surfaces







# Generazione di un'immagine (Image Formation)

# Il colore nelle immagini

- \* Fisica e percezione umana del colore
- \* Colorimetria
- Rappresentazione del colore
- Applicazioni: stima attraverso il colore

(Forsyth/Ponce: Capitolo 3)

Credits: materiale rielaborato a partire da slide di Luigi Cinque (Univ. La Sapienza, Roma) e altre sorgenti (citate)

# Tricromia



#### Conseguenza del funzionamento del sistema visivo umano è la:

### **Tricromia:**

Trichromatic color theory: 18<sup>th</sup> century (Thomas Young)

- 3 colori primari sufficienti per rappresentare i colori percepibili  $\dot{\mathbf{v}}$
- 3 valori di potenza identificano univocamente un colore ÷
- ogni numero rappresenta la ÷ potenza di un colore primario
- In esperimenti di *color matching* ٠ l'osservatore trova il match di ogni colore come combinazione di tre primari

Color match: percezione (umana) di colore identico

Per uno stesso esperimento, tutti gli ٠ osservatori scelgono gli stessi pesi della combinazione lineare

➔ il colore è "oggettivo"



Visione Artificiale – F. Pedersini

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

# Standardizzazione della percezione cromatica

#### Standardizzazione della percezione cromatica

#### **Obiettivo:**

capire quali spettri (anche diversi) producono la stessa sensazione cromatica nelle persone, nelle stesse condizioni di osservazione

### The color matching experiment setup:



# Color matching experiment





# Color matching experiment 1



Visione Artificiale – F. Pedersini

# Color matching experiment 1



# Color matching experiment 1



Visione Artificiale – F. Pedersini





# Leggi di Grassman (1853)

Gli esperimenti di color matching portano alle

#### Leggi di Grassman (1853) – leggi empiriche sulla mistura dei colori:

- Due luci appaiono di colore differente se differiscono in: <u>lunghezza d'onda</u> dominante, in <u>luminanza</u> o in <u>purezza</u> (o saturazione).
  - Corollario: per ogni luce colorata esiste una luce di colore complementare, tale che la mistura delle due luci 'desatura' quella più intensa o produce luce non colorata (bianco/grigio).
- 2. L'apparenza di una luce ottenuta mescolando due componenti cambia se cambia una delle componenti.
  - Corollario: la mistura di due luci colorate non complementari produce un colore la cui tinta varia con le intensità relative di ogni luce e la saturazione varia in funzione della distanza tra le tinte di ogni luce.
- 3. Esistono luci con **differente distribuzione spettrale** di potenza che però appaiono **identiche**.
  - Corollario 1: luci che appaiono identiche producono lo stesso effetto, se aggiunte ad altre misture di luce.
  - Corollario 2: luci che appaiono identiche producono lo stesso effetto, se sottratte (filtrate) da altre misture di luce.
- 4. *L'intensità di una mistura* di luci è la somma delle intensità delle singole componenti.



#### Grassman (1853):

lo spazio di equivalenza tra colori (*color matching*) è lineare!

 Se, per due sorgenti di luce, nel processo di matching ottengo gli stessi pesi, allora le due sorgenti sono equivalenti (matching color):

Date le sorgenti **A** e **B** e tre primari **P**<sub>1</sub> **P**<sub>2</sub> **P**<sub>3</sub>:

- > se:  $A = u_1 P_1 + u_2 P_2 + u_3 P_3$
- > e:  $B = u_1 P_1 + u_2 P_2 + u_3 P_3$
- > Allora:  $\rightarrow A = B$
- In una mistura di due sorgenti, la somma dei pesi darà una luce equivalente:
  - > se:  $A = u_1 P_1 + u_2 P_2 + u_3 P_3$
  - > e:  $B = v_1 P_1 + v_2 P_2 + v_3 P_3$
  - > Allora:  $A+B = (u_1+v_1) P_1 + (u_2+v_2) P_2 + (u_3+v_3) P_3$
- Scalando la potenza della sorgente di test, i pesi che danno il match verranno scalati dello stesso fattore:

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

- > Se:  $A = u_1 P_1 + u_2 P_2 + u_3 P_3$
- > Allora:  $k A = (k u_1) P_1 + (k u_2) P_2 + (k u_3) P_3$

Visione Artificiale – F. Pedersini

### Linear color spaces



La legge di Grassman definisce uno **spazio-colore lineare** 

- \* Definito dalla scelta di tre luci (colori) detti primari
- \* Coordinate: i pesi dati alle tre luci primarie per ottenere il color match
- \* **Color Matching Function**: per una luce primaria  $P_i$ , è la funzione di λ che definisce il peso da dare a  $P_i$  per ottenere il match con una sorgente a lunghezza d'onda λ



Mescolando **due** luci, possiamo ottenere tutti i colori rappresentati, nello spazio colore, sul segmento congiungente i due punti che rappresentano i primari



Mescolando **tre** luci, possiamo ottenere tutti i colori rappresentati, nello spazio colore, nel triangolo i cui vertici rappresentano i primari

# Linear color spaces



#### **Spazio colore lineare**

- \* Definito dalla scelta di tre luci (colori) detti primari
- \* Coordinate: i pesi dati alle tre luci primarie per ottenere il color match



# Another color matching experiment...







# Another color matching experiment...



Visione Artificiale – F. Pedersini

# Another color matching experiment...





# Another color matching experiment...





# **Color Matching Functions**

### Perché?

- le risposte spettrali dei coni L,M,S sono **sovrapposte**!

### Come modellizzare il fenomeno?

- Scelte 3 luci primarie P<sub>1</sub> P<sub>2</sub> P<sub>3</sub>:
- Considero come sorgente di **test** una sorgente monocromatica di potenza unitaria: U(λ<sub>0</sub>)

 $U(\lambda_0)$ 

• Effettuo il color matching:  $U(\lambda_0) = f_1P_1 + f_2P_2 + f_3P_3$ 

 $\rightarrow$ 

Short Methum Lon

 $U(\lambda_0)$ 





Visione Artificiale – F. Pedersini

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

 $\langle f_1(\lambda_0), f_2(\lambda_0), f_3(\lambda_0) \rangle$ 

$$U(\lambda) = f_1(\lambda)P_1 + f_2(\lambda)P_2 + f_3(\lambda)P_3$$

 Data una terna di primari, esistono tre corrispondenti color matching functions:

### Considero ora una sorgente generica $S(\lambda)$ :

 Per Grassman (linearità), essa può essere vista come la somma di tutti i contributi ad ogni lunghezza d'onda  $\lambda$ 

**Ouindi:** 

$$\begin{split} \mathbf{S} &= \left[ \int_{\Lambda} f_1(\lambda) S(\lambda) d\lambda \right] P_1 + \left[ \int_{\Lambda} f_2(\lambda) S(\lambda) d\lambda \right] P_2 + \left[ \int_{\Lambda} f_3(\lambda) S(\lambda) d\lambda \right] P_3 \\ &= w_1 P_1 + w_2 P_2 + w_3 P_3 \qquad \rightarrow \mathbf{S} \equiv \langle w_1, w_2, w_3 \rangle \text{ nello spazio } [P_1, P_2, P_3] \end{split}$$

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

### ...come modellizzare il fenomeno?

### **Discretizzando** $\lambda_i$ il problema può essere descritto così:

 descrivo la sorgente S discretizzata, attraverso le sue N componenti spettrali:  $S(\lambda_i)$ , i = 1..N

#### descrivo le 3 color matching functions discretizzate: ٠

3 vettori di N componenti:  $f_{1,2,3}(\lambda_i), i = 1..N$ 

→ Matrice **F** [3xN]

$$\mathbf{F}_{[3\times N]} = \begin{bmatrix} f_1(\lambda_1) & \dots & f_1(\lambda_N) \\ f_2(\lambda_1) & \dots & f_2(\lambda_N) \\ f_3(\lambda_1) & \dots & f_3(\lambda_N) \end{bmatrix}$$

Nello spazio colore definito da primari e CMF's,  $\div$ la terna c che definisce il colore della sorgente S è:

Dati: 
$$\langle P_1, P_2, P_3 \rangle \ e \ \mathbf{F}_{[3 \times N]} \Rightarrow \mathbf{c} = \mathbf{F} \cdot \mathbf{S}, \quad \mathbf{c} = \langle c_1, c_2, c_3 \rangle$$

Come modellizzare il fenomeno?



20

10

0

 $\mathbf{S}_{[N\times 1]} = [S(\lambda_i)] = \begin{bmatrix} S(\lambda_i) \end{bmatrix}$ 



31

400 500 600 700 Wavelength (nm)







In conclusione... come modellizzare il fenomeno?

Date <b>3 sorgenti primarie</b> :	$\langle P_1, P_2, P_3 \rangle$	
→ definisco <b>3 CMF</b> :	$f_1(\lambda), f_2(\lambda), f_3(\lambda)$	Colore di S( $\lambda$ ):
Per una sorgente generica:	$S(\lambda)$	$c_{1,2,3} = \int S(\lambda) f_{1,2,3}(\lambda) d\lambda$
→ definisco 3 CMF:	$\mathbf{F}_{[3  imes N]}$	Colore di S:
Per una sorgente generica:	$\mathbf{S}_{[N  imes 1]}$	$\mathbf{c} = \langle c_1, c_2, c_3 \rangle = \mathbf{F} \cdot \mathbf{S}$

✤ Ogni colore è definito in uno spazio tridimensionale lineare



Generazione di un'immagine (Image Formation)

# Il colore nelle immagini

- \* Fisica e percezione umana del colore
- \* Colorimetria
- Rappresentazione del colore
- Applicazioni: stima attraverso il colore

(Forsyth/Ponce: Capitolo 3)

Credits:

materiale rielaborato a partire da slide di Luigi Cinque (Univ. La Sapienza, Roma) e altre sorgenti (citate)

# Linear color spaces: RGB



### **Spazio RGB:**

- Primari: luci monocromatiche R, G, B
- → Color Matching Functions negative > Necessario maching sottrattivo!







# **Color Matching Functions**



**PROBLEMA:** a causa della risposta spettrale dei fotorecettori (coni): ♦ Primari reali → CMF negative (matching sottrattivo) **SOLUZIONE:** 





### Risultato → spazio colore lineare: CIE XYZ (1931):

Standard definito dalla **C**ommission **I**nternationale d'**E**clairage (1931)

- Primari (X,Y,Z) immaginari
- Color Matching Functions sempre positive



Visione Artificiale – F. Pedersini

Spazi colore lineari: CIE XYZ

### CIE XYZ (1931)

Standard definito dalla Commission Internationale d'Eclairage (1931)



# Spazi colore lineari: CIE XYZ





# Spazi colore lineari: CIE XYZ

CIE XYZ (1931) sottospazio xy: Color Gamut

Gamma dei colori visibili



# Spazi colore lineari: CIE XYZ



- I primari R,G,B si trovano sullo spectral locus
- Posso generare per addizione soltanto i colori all'interno del triangolo RGB





# Spazi colore non lineari

### Limite degli spazi colore lineari

non adatti a rappresentare alcune proprietà percettive del colore:

- Assi non corrispondenti a proprietà intuitive
- Proprietà topologiche circolari della tinta

### Spazio HSV (Hue, Saturation, Value):

- Si ottiene "girando" il cubo RGB in piedi sulla sua diagonale
- Gli assi hanno un significato percettivo:
   Hue (tinta), Saturation (saturazione del colore), Value (brillantezza)







# Spazio HSV: coordinate coniche H: angolo S: modulo (orizzontale)

• V: altezza

#### **Conversione RGB** $\rightarrow$ **HSV**:





Hue

# Spazi colore uniformi – lo spazio CIE u'v'

#### Lo spazio CIE xy non è uniforme:

- \* Distanza sul piano **CIE xy** <u>non</u> corrisponde a una distanza percettiva
- ✤ Spazio CIE xy non isotropo

Visione Artificiale – F. Pedersini

→ Ellissi di MacAdam: spazi nulli della percezione

### → Spazio CIE u'v':

trasformazione proiettiva di CIE xy → → rende ellissi di MacAdam più uniformi





$$u' = \frac{4x}{-2x + 12y + 3}$$
$$v' = \frac{9y}{-2x + 12y + 3}$$
$$x = \frac{9u'}{6u' - 16v' + 12}$$
$$y = \frac{4v'}{6u' - 16v' + 12}$$



Dip. Informatica, Università degli studi di Milano



### CIE L\*a\*b\* (1976)

- Spazio colore uniforme per costruzione
- Koenderink: "an awful mix of magical numbers and arbitrary functions that somehow fit' the eye measure"





# Generazione di un'immagine (Image Formation)

# Il colore nelle immagini

- Fisica e percezione umana del colore
- Colorimetria
- Rappresentazione del colore
- Applicazioni: stima attraverso il colore

(Forsyth/Ponce: Capitolo 3)

Credits: materiale rielaborato a partire da slide di Luigi Cinque (Univ. La Sapienza, Roma) e altre sorgenti (citate)



### Applicazioni legate alla percezione umana del colore

#### Fenomeni percettivi:

#### Color/lightness constancy

> The ability of the human visual system to perceive the intrinsic reflectance properties of the surfaces despite changes in illumination conditions

#### \* Instantaneous effects

> Simultaneous contrast (background color affects target color), Mach bands

#### \* Gradual effects

> Light/dark adaptation, Chromatic adaptation, Afterimages

#### \* Chromatic adaptation

The visual system changes its sensitivity depending on the luminance prevailing in the visual field

- Adapting to different brightness levels
  - + (changing the size of the iris the aperture)
- > Adapting to different color temperature
  - + The receptive cells on the retina change their sensitivity: if there is an increased amount of red light, the 'red' cones decrease their sensitivity until the scene looks white again
  - + We actually adapt better in brighter scenes: This is why candlelit scenes still look yellow

Visione Artificiale – F. Pedersini

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano



Edward H. Adelson

http://web.mit.edu/persci/people/adelson/checkershadow\_illusion.html

47





Visione Artificiale – F. Pedersini

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

# Simultaneous contrast / Mach bands



# Chromatic adaptation







Visione Artificiale – F. Pedersini

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

# Algoritmi di adattamento: bilanciamento del bianco

#### Bilanciamento del bianco

- \* L'occhio umano si adatta alla luce **dell'ambiente**; una camera, **no**.
- Osservando un'immagine riprodotta (foto, display, ...), l'occhio si adatta all'ambiente, non alla foto!
- \* il bianco nella foto rispecchia il colore dell'illuminante della scena

#### ➔ necessario il bilanciamento del bianco

#### incorrect white balance



correct white balance



http://www.cambridgeincolour.com/tutorials/white-balance.htm



#### Camere digitali:

- bilanciamento automatico
- bilanciamento per comuni illuminanti
- bilanciamento "custom" utilizzando un riferimento bianco nella scena





#### Bilanciamento problematico:

◆ Posso avere più di un "bianco di riferimento" nell'immagine
 → bilanciamenti con riferimenti diversi forniscono risultati diversi



Reference: moon



Reference: stone

http://www.cambridgeincolour.com/tutorials/white-balance.htm

```
Visione Artificiale – F. Pedersini
```

# Bilanciamento del bianco

### Metodi di bilanciamento del bianco:

### \* Tecnica semplice: Von Kries adaptation

- > Ogni canale (tristimolo) viene moltiplicato per un guadagno:
- → guadagno che rende neutrale un oggetto di riferimento bianco (o grigio)

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

#### \* Tecnica migliore: "gray card"

- Acquisizione immagine di un oggetto di riferimento "neutro" (bianco/grigio)
- > Determinazione dei pesi dei canali:

Se la gray card risulta di colore

$$\mathbf{C} = [r_w, g_w, b_w]$$

→ guadagno di bilanciamento

$$\mathbf{G} = [\frac{1}{r_w}; \frac{1}{g_w}; \frac{1}{b_w}]$$







#### Tecniche che non necessitano di "gray cards":

- > necessario stimare quali pixel corrispondono a oggetti bianchi
- Assunzione: "gray world"
  - The image average is gray (*r*<sub>ave</sub>, *g*<sub>ave</sub>, *b*<sub>ave</sub>)
  - $\rightarrow$  use weights:  $1/r_{ave}$ ,  $1/g_{ave}$ ,  $1/b_{ave}$

#### Brightest pixel assumption

- ≻ Gli spot speculari ("highlights") hanno in genere il colore dell'illuminante
   → assumo sia bianco
- → Guadagni inversamente proporzionali ai valori del pixel più brillante

#### Gamut mapping

Gamut: inviluppo convesso di tutti i colori (pixel) contenuti nell'immagine

- Trova la legge di trasformazione che fa corrispondere il gamut dell'immagine con quello di una "tipica" immagine in luce bianca
- Exploitation of image statistics, learning techniques

Visione Artificiale – F. Pedersini

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

Modelli di colore superficiale (diffusa/speculare)



→ riflessione **diffusa**( $\lambda$ ) + riflessione **speculare**( $\lambda$ )



# Colore delle superfici



orange by

700

#### Modelli di riflessione superficiale:

il più comune: comp. diffusa (albedo) + comp. speculare

*Come cambia il modello se considero i colori?* 

- Componente diffusa
   Albedo = ρ(λ) → spectral reflectance
- \* Componente speculare dipende dal materiale:
- ♦ Dielettrici: colore
   → colore del
- Metalli:
- → colore della sorgente

0.9

0.7

0.6

ung 0.5

0.4

0.3

0.2

0.1

400

vellow flower

violet flo

550

wavelength in nm

white petal

500

orange flov

white flow

blue flow

650

600

→ colore può cambiare molto

450



 param. superficie in x, [ es. cos<sup>N</sup>(δθ) ]

 colore rifl. diffusa in x

Visione Artificiale – F. Pedersini

param. superficie in **x**, [  $cos(\theta)$  ]





# Applicazione: rimozione di ombre

#### Rimozione di ombre – problema complesso:

- ➤ ALBEDO più scura? → non funziona
- Cambio di luminosità e non di tinta (utile spazio HSV)?
   → non funziona OUTDOOR: tinta Sole ≠ tinta ombra (cielo)

#### **IDEA:**

- **OUTDOOR:** Sole  $\rightarrow$  sunlight (corpo nero,  $T_{sun} \approx 6000$  K) **ombra**  $\rightarrow$  skylight (corpo nero,  $T_{sky} > 10000$  K  $\neq T_{sun}$ )
- → se posso determinare le diverse **T**, determino sole/ombra

#### Assunzioni:

- ♦ Illuminanti: corpi neri radianti →  $E(\lambda,T) = K \frac{\exp(-hc/k\lambda T)}{\lambda^5}$
- Fotorecettori selettivi in frequenza  $\rightarrow \sigma_j(\lambda) = \delta(\lambda \lambda_j), \quad j = 1, 2, 3$

Le 3 componenti di colore  $r_j$ , j = 1,2,3 di un punto di albedo  $\rho(\lambda)$ :

$$r_{j} = K \int_{\Lambda_{j}} E(\lambda, T) \rho(\lambda) \sigma_{j}(\lambda) d\lambda = K E(\lambda_{j}, T) \rho(\lambda_{j}) = K \rho(\lambda_{j}) \frac{\exp(-hc/k\lambda_{j}T)}{\lambda_{j}^{5}}$$



G.D. Finlayson et al., 2006

 $\sigma(\lambda)$ 

# Rimozione di ombre



Per ogni pixel, calcolo: $c_{1,2} = \log(\frac{r_{1,2}}{r_3}) = \log r_{1,2} - \log r_3$	
$c_{1,2} = \log(r_{1,2}) - \log(r_{3})$ = $\log \rho(\lambda_{1,2}) - 5\log \lambda_{1,2} - \frac{hc}{kT\lambda_{1,2}} - \log \rho(\lambda_{3}) + 5\log \lambda_{3} + \frac{hc}{kT\lambda_{3}}$	Color temperature direction
$= \left[\log\rho(\lambda_{1,2}) - 5\log\lambda_{1,2} - \log\rho(\lambda_3) + 5\log\lambda_3\right] + \frac{1}{T}\frac{hc}{k}\left(\frac{1}{\lambda_3 - \lambda_{1,2}}\right)$	$\xrightarrow{c_1}$
$= a_{1,2} + \frac{1}{T} b_{1,2}$ Quindi, in forma vettoriale: $\begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} + \frac{1}{T} \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$	
Tutti i pixel, cambiando <b>T</b> , si muovono su una retta!	
temperature direction: ogni pixel si muove lungo la retta, al variare dell'illuminazione.	
<ul> <li>Se proietto ogni pixel lungo tale direzione, ottengo un'immagine che <u>non dipende dall'illuminante</u> → invariant image</li> </ul>	

Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

# Rimozione di ombre

Visione Artificiale – F. Pedersini

**Problema**: non conosco le albedo  $\rho(\lambda)$ :

 per trovare la temperature direction mi servono punti a <u>T diversa</u> ma con la <u>stessa albedo</u>

→ SOLUZIONE: cerco la direzione con la massima distribuzione di albedo (massima entropia di colore)







### Altre applicazioni di inferenza da colore:

#### \* Color histograms for indexing and retrieval







Dip. Informatica, Università degli studi di Milano

Swain and Ballard, Color Indexing, IJCV 1991.

Visione Artificiale – F. Pedersini

# Altre applicazioni

#### Skin detection



M. Jones and J. Rehg, Statistical Color Models with Application to Skin Detection, IJCV 2002.