



DIRO  
IFT 3205

# TRAITEMENT DU SIGNAL

## FILTRAGE FRÉQUENTIEL

*Max Mignotte*

Département d'Informatique et de Recherche Opérationnelle.

Http : [//www.iro.umontreal.ca/~mignotte/ift3205](http://www.iro.umontreal.ca/~mignotte/ift3205)

E-mail : [mignotte@iro.umontreal.ca](mailto:mignotte@iro.umontreal.ca)

# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

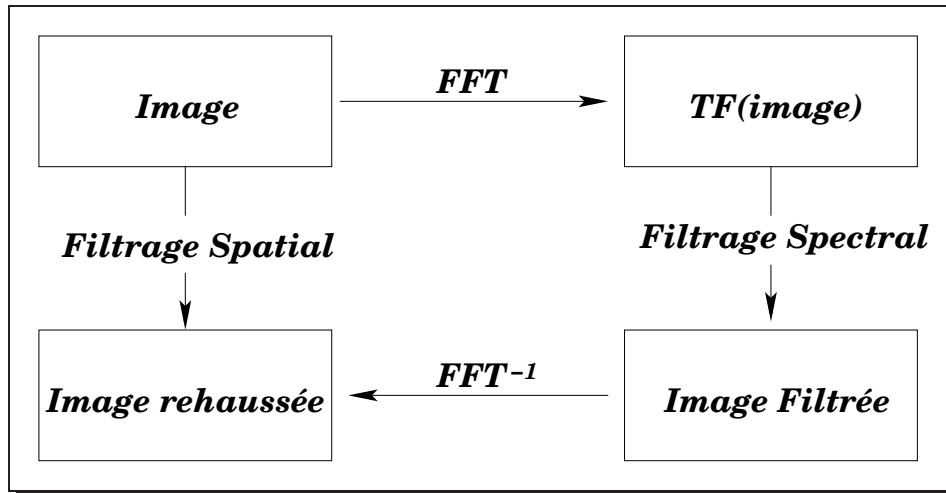
## SOMMAIRE

Introduction .....	2
Filtre Passe-bas Idéal .....	3
Filtre Passe-bas de Butterworth .....	4
Filtre Passe-haut Idéal .....	7
Filtre Passe-haut de Butterworth .....	8
Rehaussement des Hautes Fréquences .....	9
Filtre Passe-bande .....	10
Filtre Spectral Local .....	11
Filtre à Rejection de Bande .....	12
Filtre Homomorphique .....	14

# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## INTRODUCTION

### Principe du Filtrage Spatial/Fréquentiel



### Théorème de Convolution -Rappel-

$$\begin{aligned} f(x, y) * g(x, y) &\stackrel{\mathcal{F}}{\rightleftharpoons} F(u, \nu) \cdot G(u, \nu) \\ f(x, y) \cdot g(x, y) &\stackrel{\mathcal{F}}{\rightleftharpoons} F(u, \nu) * G(u, \nu) \end{aligned}$$

donc, si  $f(x, y)$  est l'image à filtrer et  $G(u, \nu)$ , le filtre fréquentiel

$$f(x, y) * g(x, y) = \mathcal{F}^{-1}\{F(u, \nu) \cdot G(u, \nu)\}$$

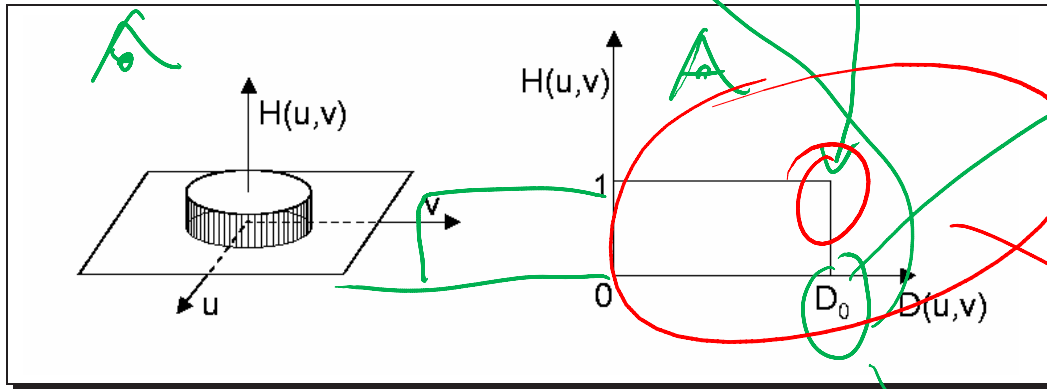
# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE PASSE-BAS IDÉAL (1)

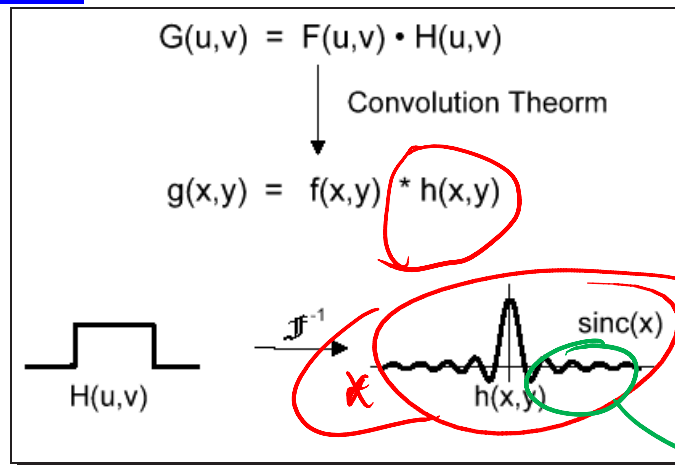
$$H(u, \nu) = \begin{cases} 1 & D(u, \nu) \leq D_0 \\ 0 & D(u, \nu) > D_0 \end{cases}$$

$$D(u, \nu) = \sqrt{u^2 + \nu^2}$$

$D_0$  : Fréquence de Coupure



Problème



$\uparrow D_0 \longrightarrow \downarrow$  Rayons des ondulations (-flou)

Spatial

discrete  $\approx$  support  $\approx$  non continu de fr

psf  $\approx$    
 symétrique   
 sagittale   
 3 pers 9m

psf

coef +

$\longrightarrow$  passe bas

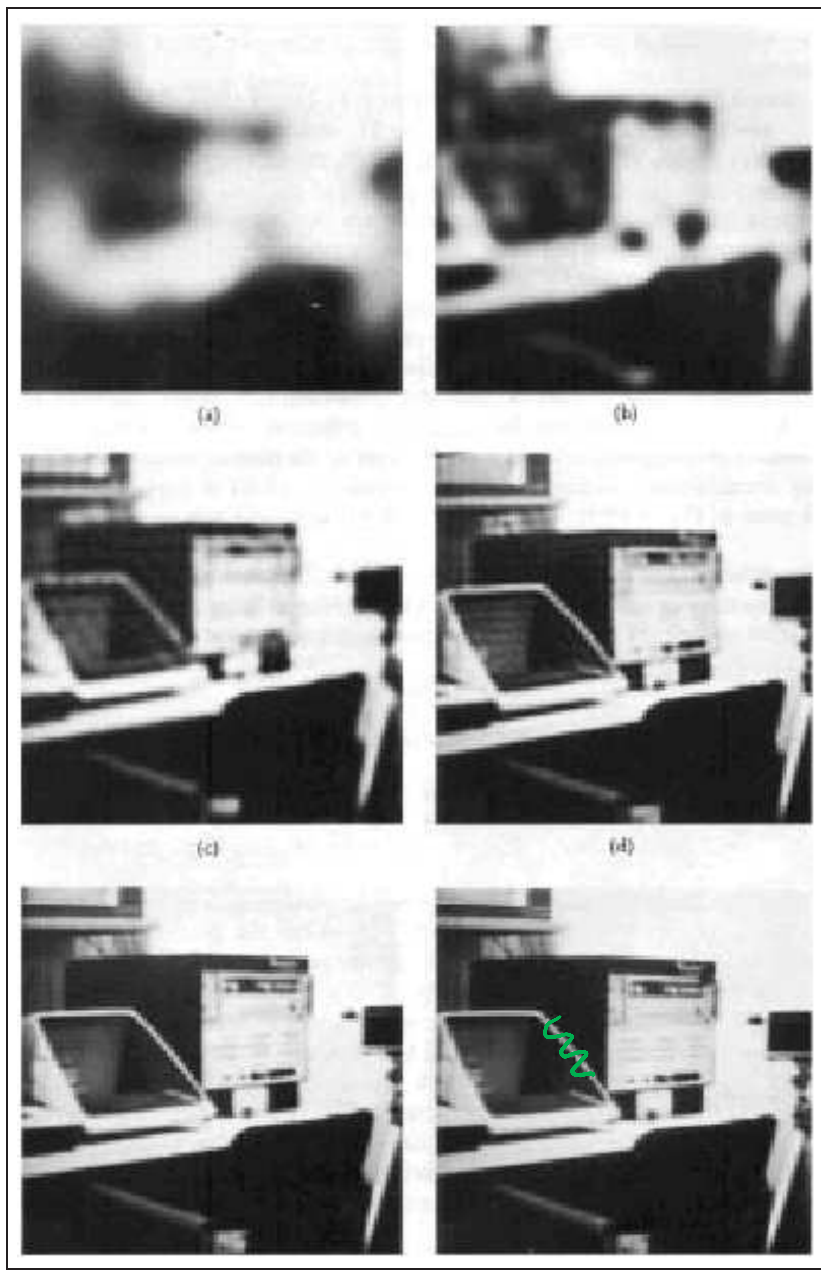
coef pas positif

$\longleftarrow$  passe h

ringing

# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE PASSE-BAS IDÉAL (2)



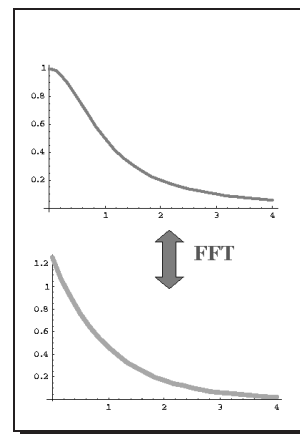
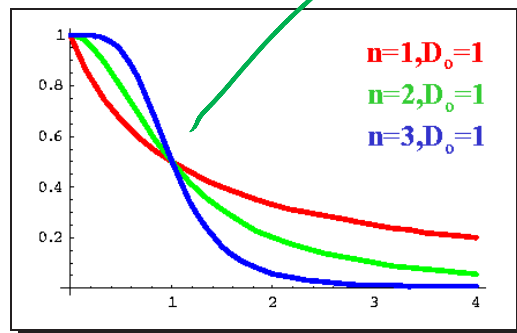
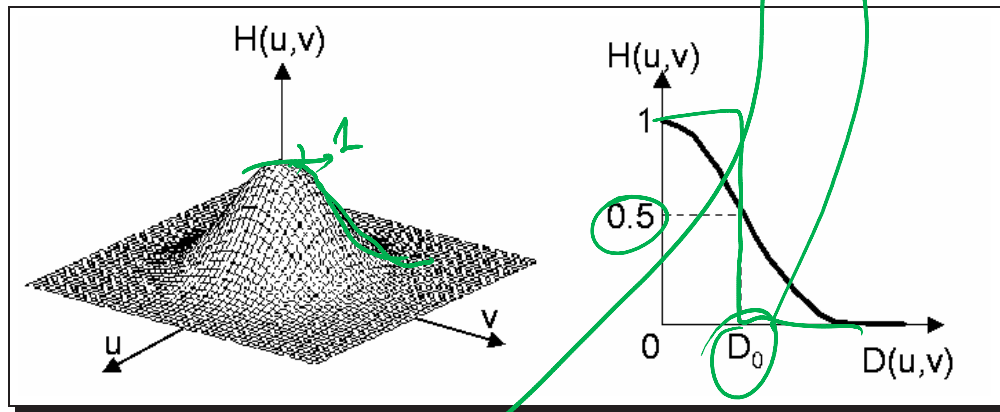
# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE PASSE-BAS DE BUTTERWORTH (1)

$$H(u, v) = \frac{1}{1 + (D(u, v)/D_0)^{2n}}$$

$$D(u, v) = \sqrt{u^2 + v^2}$$

$D_0$  : Fréquence de Coupure

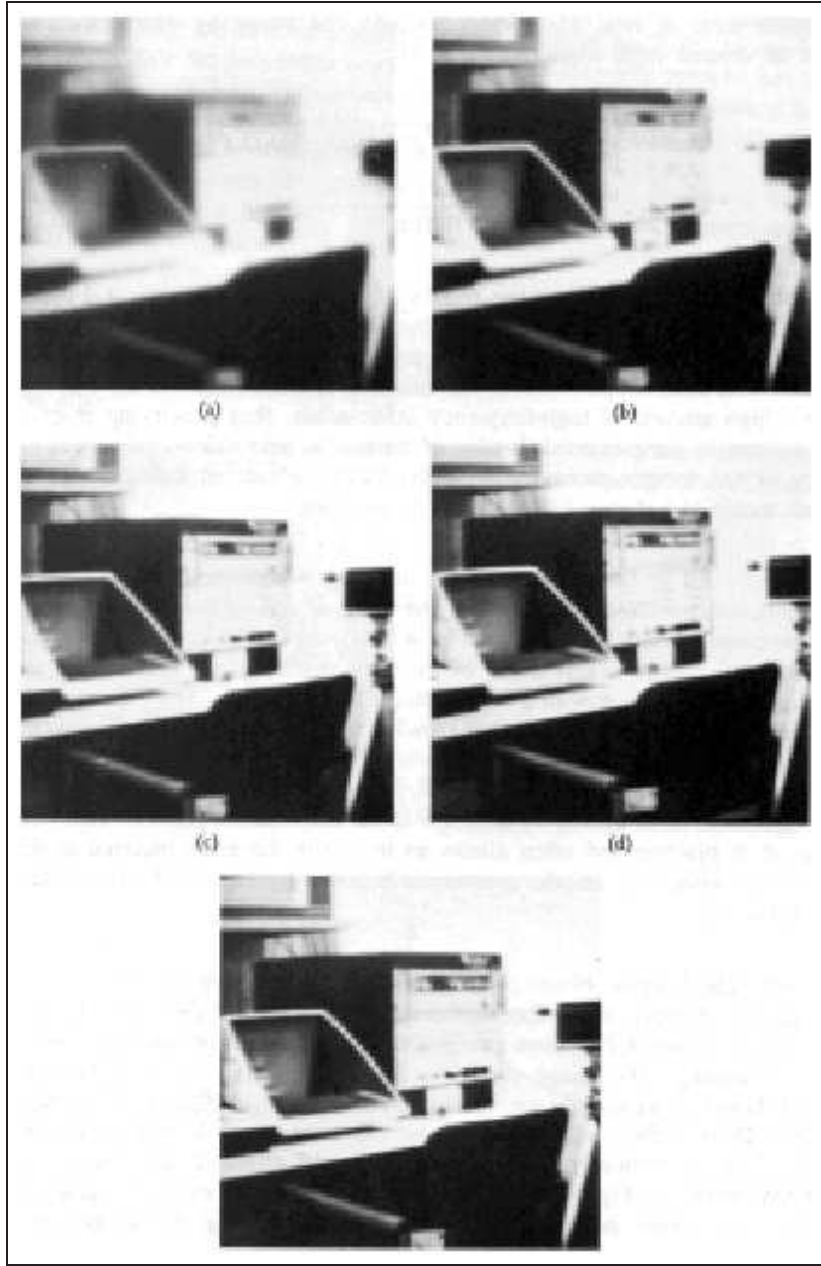


Note

- Flou moins brutal et aucune ondulation -

# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE PASSE-BAS DE BUTTERWORTH (2)



6

Signal

100% d'info  
100% de bruit

$$RSB = 1$$

Signal filtré  
par  $f_{cut}$

10% de signal info  
cas hr  
75% de bruit

$$RSB = 0.10$$

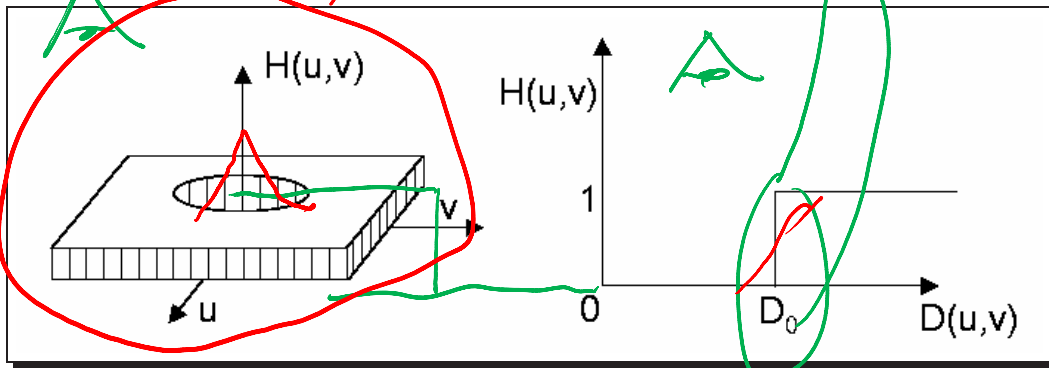
# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE PASSE-HAUT IDÉAL

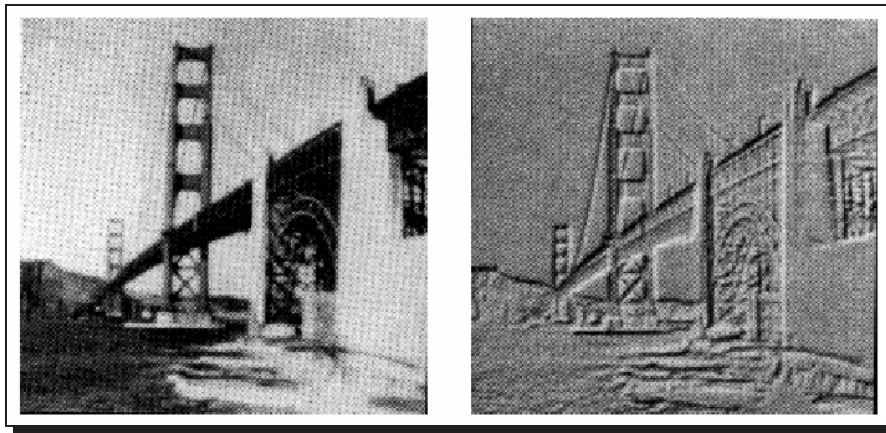
$$H(u, \nu) = \begin{cases} 1 & D(u, \nu) \geq D_0 \\ 0 & D(u, \nu) < D_0 \end{cases}$$

$$D(u, \nu) = \sqrt{u^2 + \nu^2}$$

$D_0$  : Fréquence de Coupure



Exemple



7

$i(x)$

\*  $\begin{bmatrix} -1 & 1 \end{bmatrix}$

\*  $\begin{bmatrix} -1 & 2 & -1 \end{bmatrix}$

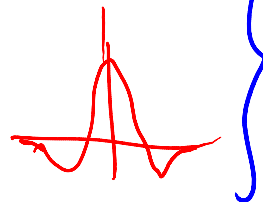


image filtrée  
par un filtre  
+  $e^{2\pi i}$   
-  $e^0$

$$\begin{array}{r} 102 \pm 2 \\ \sim 101 \pm 2 \\ \hline 1 \pm 4 \end{array}$$

Recal(0 255)

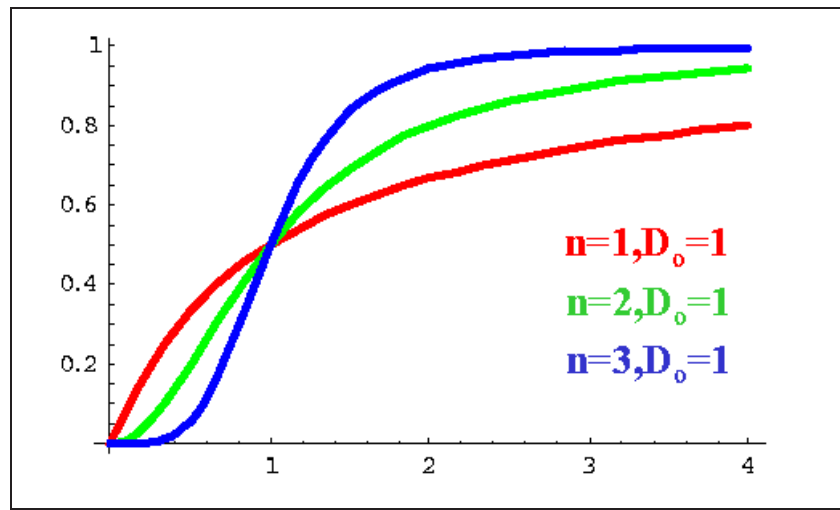
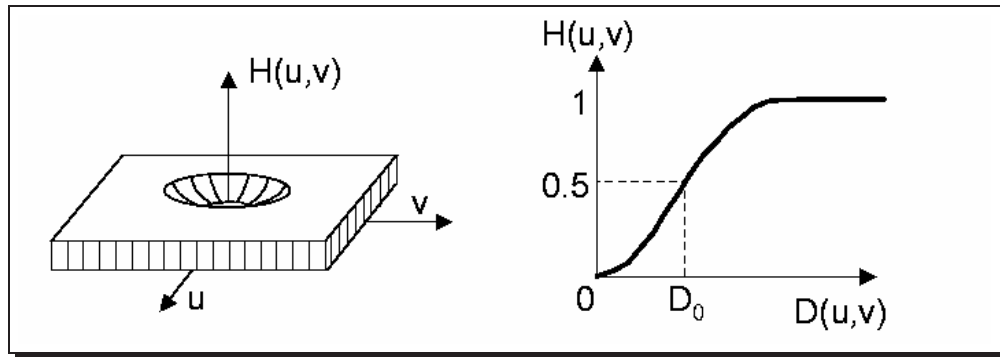
# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE PASSE-HAUT DE BUTTERWORTH

$$H(u, \nu) = \frac{1}{1 + (D_0/D(u, \nu))^{2n}}$$

$$D(u, \nu) = \sqrt{u^2 + \nu^2}$$

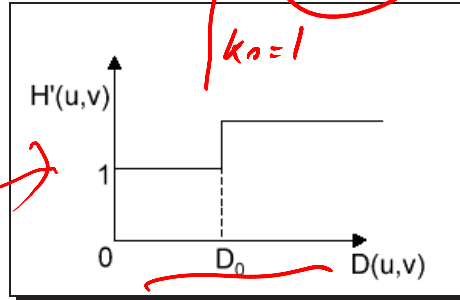
$D_0$  : Fréquence de Coupure



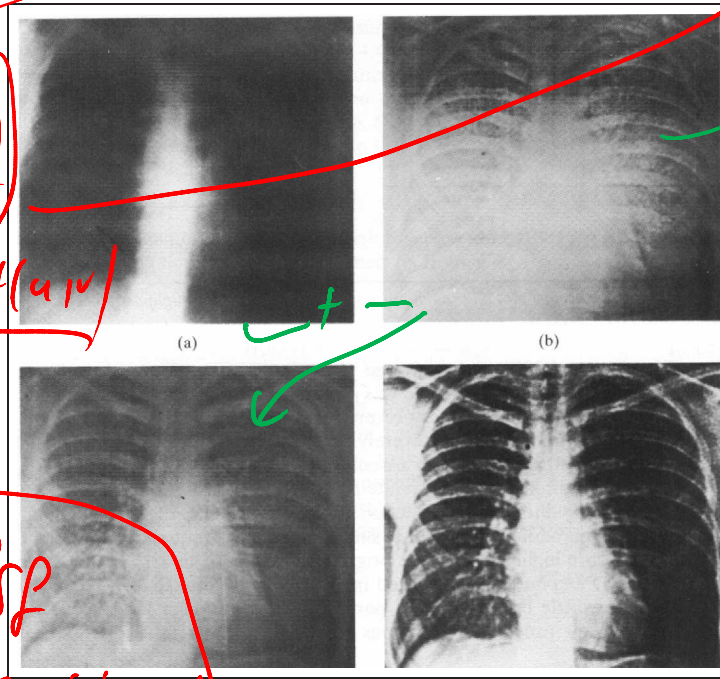
# FILTRAGE FRÉQUENTIEL REHAUSSEMENT DES HAUTES FRÉQUENCES

- Maintient la moyenne et les BF
- Amplifie les HF

$$H'(u, v) = K_0 + H(u, v)$$



Ex. : Filtre PH Butterworth + Rehaussement HF + Égalisation



# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

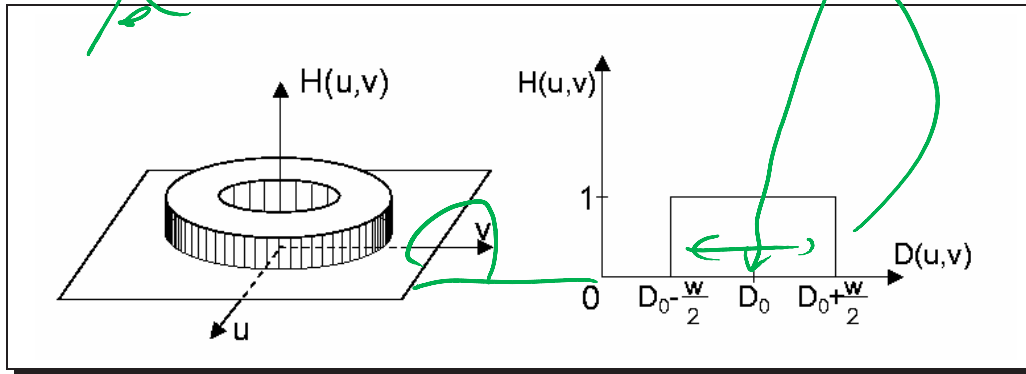
## FILTRE PASSE-BANDE

$$H(u, \nu) = \begin{cases} 0 & D(u, \nu) \leq D_0 - \frac{w}{2} \\ 1 & D_0 - \frac{w}{2} < D(u, \nu) < D_0 + \frac{w}{2} \\ 0 & D(u, \nu) \geq D_0 + \frac{w}{2} \end{cases}$$

$$D(u, \nu) = \sqrt{u^2 + \nu^2}$$

$D_0$  : Fréquence de Coupure

$w$  : Largeur de Bande



## FILTRAGE FRÉQUENTIEL FILTRE SPECTRAL LOCAL

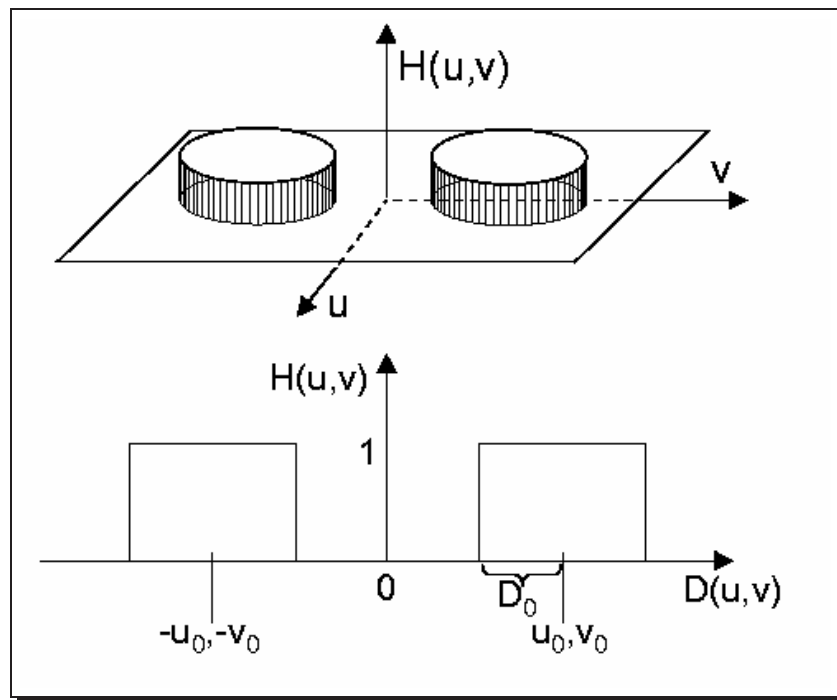
$$H(u, \nu) = \begin{cases} 1 & D_1(u, \nu) \leq D_0 \text{ ou } D_2(u, \nu) \leq D_0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

$$D_1(u, \nu) = \sqrt{(u - u_0)^2 + (\nu - \nu_0)^2}$$

$$D_2(u, \nu) = \sqrt{(u + u_0)^2 + (\nu + \nu_0)^2}$$

$D_0$  : Rayon autour de la fréquence locale

$u_0, \nu_0$  : Coordonnées de la fréquence locale



# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE A REJECTION DE BANDE (1)

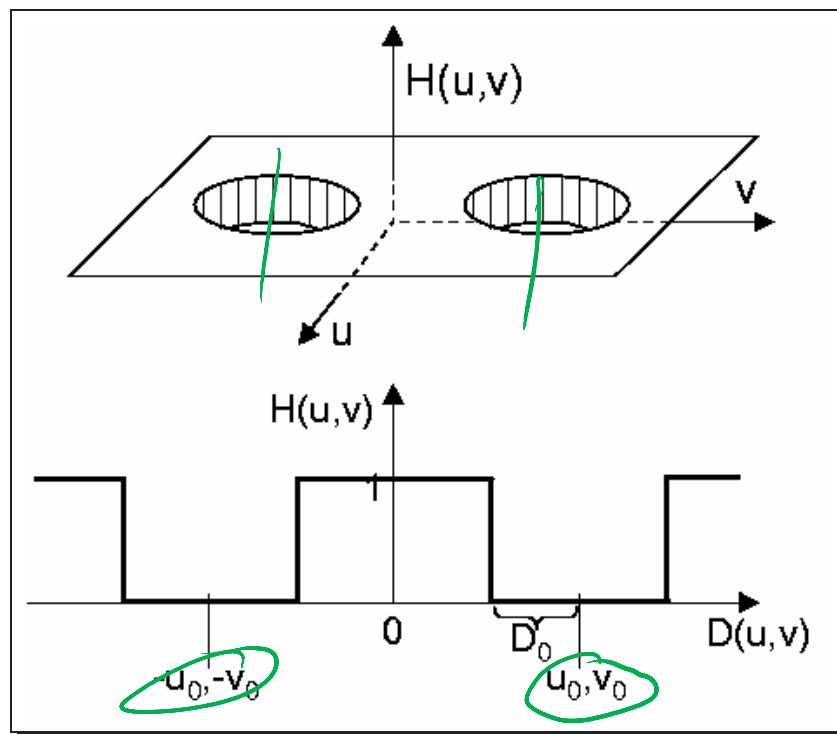
$$H(u, \nu) = \begin{cases} 0 & D_1(u, \nu) \leq D_0 \text{ ou } D_2(u, \nu) \leq D_0 \\ 1 & \text{sinon} \end{cases}$$

$$D_1(u, \nu) = \sqrt{(u - u_0)^2 + (\nu - \nu_0)^2}$$

$$D_2(u, \nu) = \sqrt{(u + u_0)^2 + (\nu + \nu_0)^2}$$

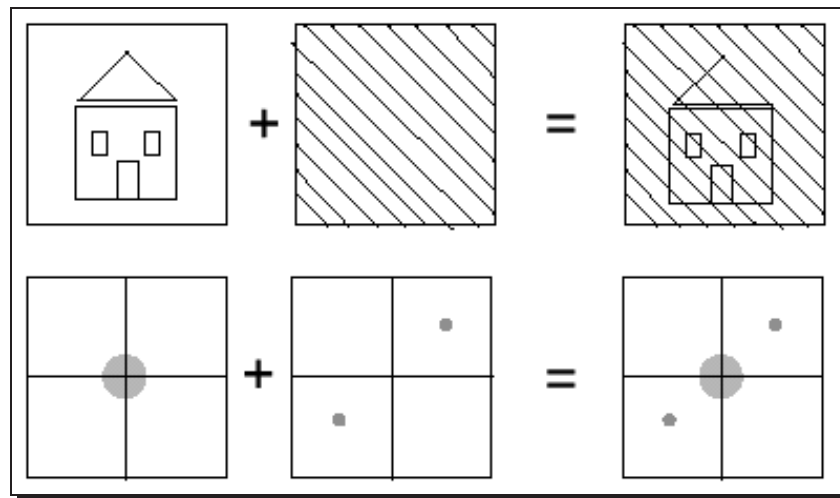
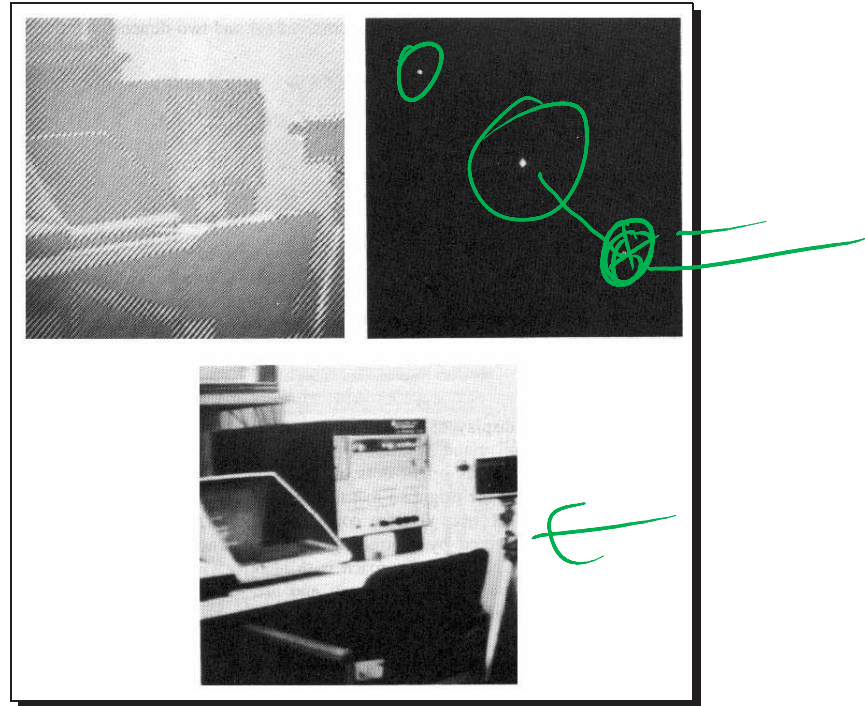
$D_0$  : Rayon autour de la fréquence locale

$u_0, \nu_0$  : Coordonné de la fréquence locale



# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRE A REJECTION DE BANDE (2)



# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

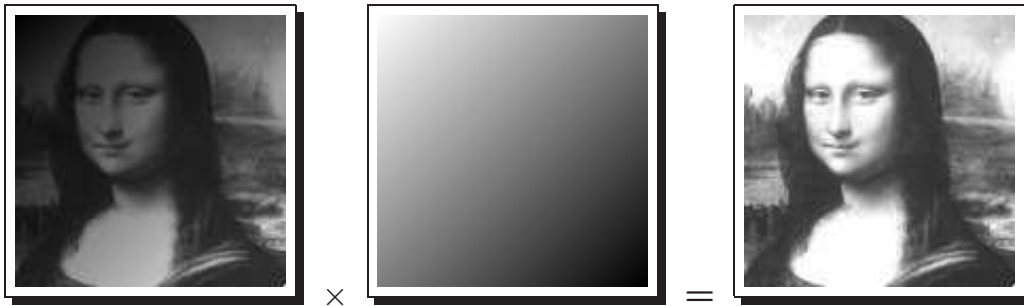
## FILTRAGE HOMOMORPHIQUE (1)



$$f(x, y) = i(x, y) \cdot r(x, y)$$

- $i(x, y)$  : Illumination ► très basses fréquences
- $r(x, y)$  : Réflectance ► plus hautes fréquences

### ► Opération Ponctuelle



### ► Filtrage Homomorphique

## FILTRAGE FRÉQUENTIEL

### FILTRAGE HOMOMORPHIQUE (2)

$$\begin{aligned} z(x,y) &= \log(f(x,y)) \\ &= \log(i(x,y) \cdot r(x,y)) = \log(i(x,y)) + \log(r(x,y)) \end{aligned}$$



$$Z(u,v) = I(u,v) + R(u,v)$$

***Filtre Passe-haut  $H(u,v)$ :***

$$S(u,v) = H(u,v) \cdot Z(u,v) = H(u,v) \cdot I(u,v) + H(u,v) \cdot R(u,v)$$

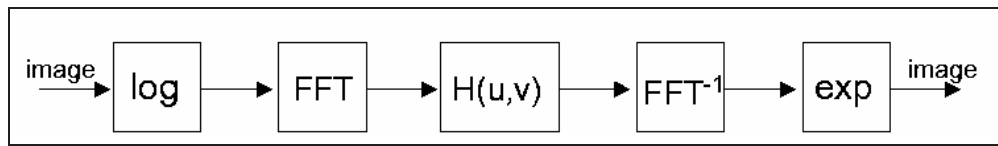


$$s(x,y) = i'(x,y) + r'(x,y)$$

$$g(x,y) = \exp(s(x,y)) = \exp(i'(x,y)) \cdot \exp(r'(x,y))$$

$$= i_0(x,y) \cdot r_0(x,y)$$

Diagramme Bloc



# FILTRAGE FRÉQUENTIEL

## FILTRAGE HOMOMORPHIQUE (3)

