



---

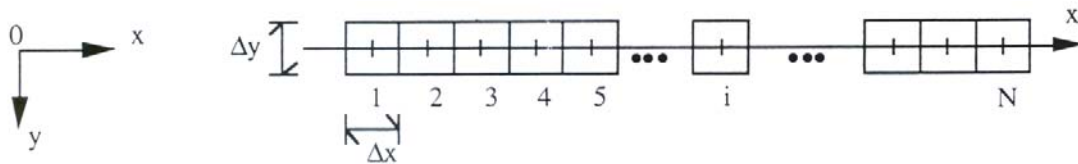
LPDSI - Laboratório de Processamento de Sinais e Imagens

---

Exercício de Processamento de Imagens

*Estudo de uma Barra CCD*

Seja uma barra CCD constituída de  $N$  células fotosensíveis lado a lado (veja figura abaixo)



**Notações:**

- $e(x, y)$ : claridade recebida ( $lux$ )
- $f(x, y)$ : tensão elétrica fornecida por uma célula fotosensível colocada em  $(x, y)$
- $fs(x)$ : função de amostragem de  $f(x, 0)$  na direção  $x$ .
- $C$ : constante de eficiência de uma célula ( $V/lux m^2$ )
- \*: produto de convolução  $f(x, y) * h(x, y) = \int \int f(\alpha, \beta) h(x - \alpha, y - \beta) d\alpha d\beta$
- Distribuição de dirac: impulsão:  $\delta(x)$
- Pente de dirac 1D:  $\delta_{\Delta x}(x) = \sum_i \delta(x - i\Delta x)$

---

**A-1** Dar a relação entre  $f(x, y)$  e  $e(x, y)$ :

**A-2** Mostrar que  $fs(x)$  pode ser escrita sob a forma abaixo (diga quais são as respostas ao impulso  $h(y)$  e  $h(x)$ )

$$fs(x) = C.(e(x, y) * h(y) * h(x)) \delta(y) \delta_{\Delta x}(x) \quad (1)$$

**A-3** Seja  $g(x) = (e(x, y) * h(y)) \cdot \delta(y)$ . O que representa  $g(x)$ ?

**A-4** Seja  $G(u)$  a transformada de Fourier de  $g(x)$ . Dar a expressão de  $F_s(u)$ , Transformada de Fourier de  $f_s(x)$ , em função de  $G(u)$ .

---

Na seqüência do problema, consideramos que

- $C = 1$ ;  $G(x)$  ruído branco;  $\Delta x = 1$  (unidade espacial);
- As funções de transferência dos filtros serão consideradas nulas para freqüências superiores a  $u = 2$  (em unidade de freqüência).

**A-5** Demonstrar que, no que concerne  $f_s(x)$ , existe um recobrimento de espectro. Representar o espectro do sinal  $f_s(x)$  para ilustrar este recobrimento.

**A-6** Seja  $r_s(x) = \sum_{k=0}^3 f(x) \cdot \delta_{\Delta x}(x + k \frac{\Delta x}{4})$ . Explicar qualitativamente o que representa  $r_s(x)$ .

**A-7** Representar o espectro de  $r_s(x)$ . Em que se transforma este recobrimento? Justificar.

**A-8** Qual é a influência do parâmetro  $\Delta y$  sobre o recobrimento do espectro do sinal  $f_s(x)$  (no caso onde  $e(x, y)$  representa uma imagem real).