

Introduction au traitement d'images

Enseignement intégré

IT220 | Informatique 2A | 2025-2026

Chapitre 6 : Compression

Rémi Giraud

remi.giraud@enseirb-matmeca.fr

<https://remi-giraud.enseirb-matmeca.fr/>

- **Introduction**
- **Formation / Acquisition**
- **Image couleur**
 - Format/Affichage/Synthèse
 - Espaces couleur caractéristiques (YCbCr)
 - Applications : compression, esquisse
- **Traitements**
 - Filtrage linéaire / non linéaire
 - Applications : débruitage, anonymisation
 - Détection de contours
 - Applications : réhaussement de contraste
- **Transformée de Fourier**
 - Application : recouvrement fréquentiel
- **Compression d'images**
 - Application : algorithme JPEG
- **Transformation spatiales**

NOTION DE CODAGE

Objectifs

- Minimiser la bande passante ou la taille de stockage
 - Cette minimisation peut être faite sans (*lossless*) ou avec (*lossy*) perte d'information
 - Secteur d'activité (biomédical, grand public, militaire ...)
 - Qualité de service (MPEG 4 avec le streaming)
- Quels algorithmes de compression d'images sont *lossy* ou *lossless* ?
 - JPEG, PNG, TIFF, ...

Principe

- Analyser la structure de la source pour coder efficacement chaque symbole

Codage par répétition (RLC)

- **Principe :**
 - Choix d'un caractère de contrôle
 - Coder les plages de k octets identiques
- **Exemple :**
 - $I = 01abbbbbbcbZeed$
 - $I = 01a\#6bcbZeed$
- **Problème :** trouver un caractère de contrôle non élément du dictionnaire.

Codes à longueur variable

- **Principe** : affecter une longueur de code proportionnelle à la rareté d'apparition des symboles

Règle du préfixe : un code est à décodage unique si et seulement si aucun mot code n'est le **préfixe** d'un autre code.

Source à coder

R	R	O	Y
O	O	O	Y
O	Y	Y	G
Y	Y	Y	G

Couleur	Code
R	001
O	01
Y	1
G	000

RR0YR00Y00YGYYYG



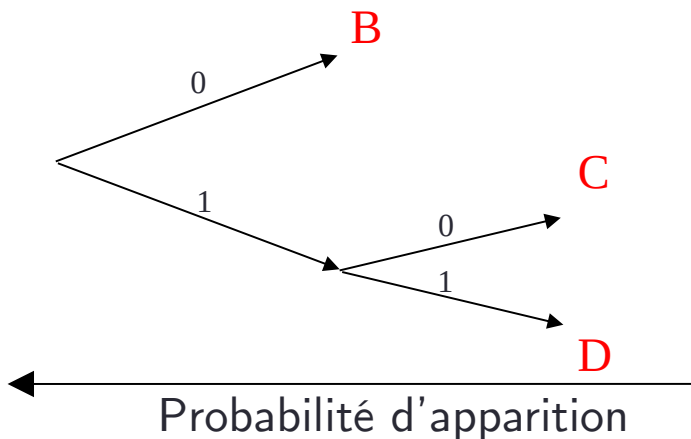
00100101101010110111000111000

Codage de Huffman

- **Principe** : Codage à arbre binaire selon la probabilité p_i d'apparition des symboles

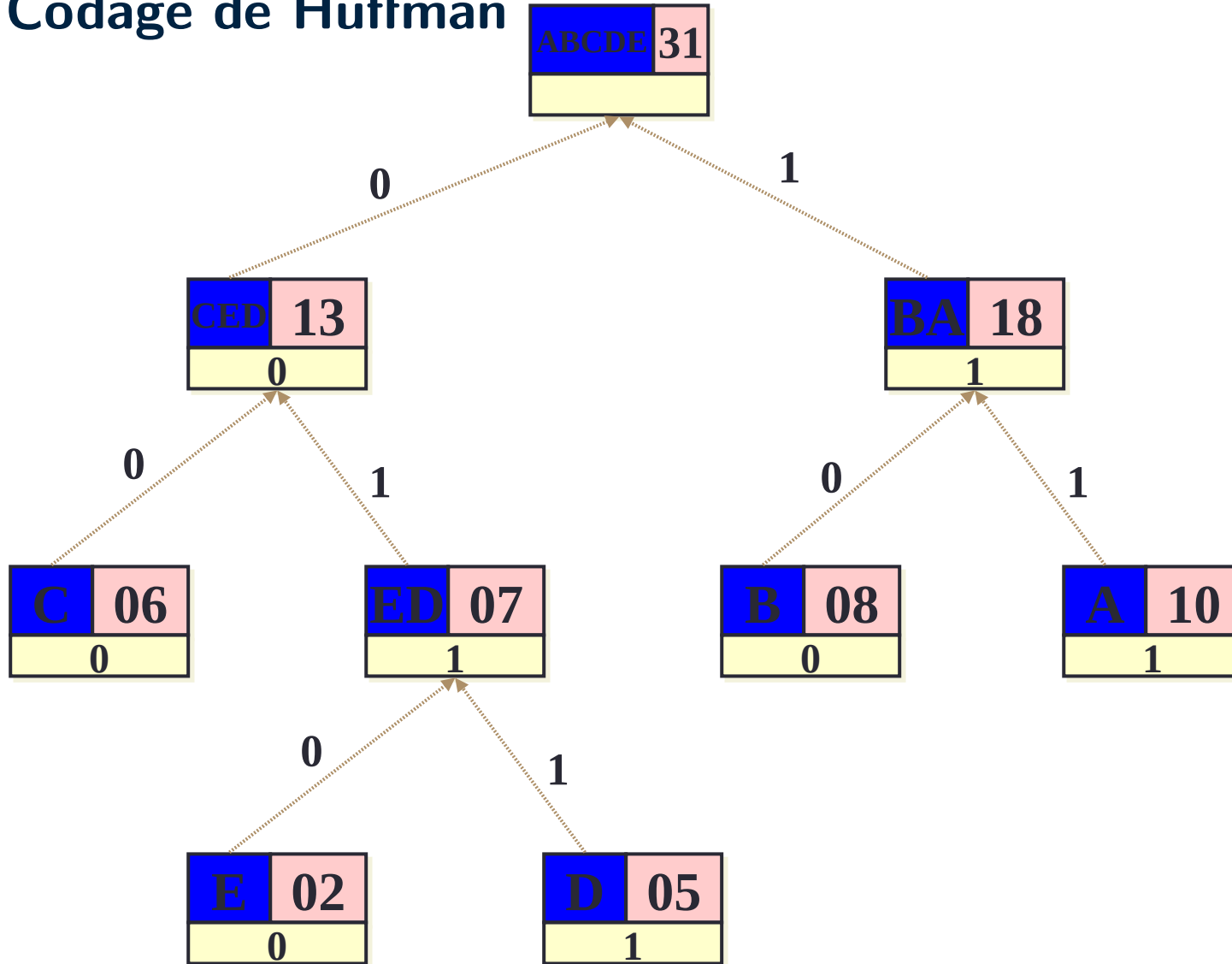
$p_i \rightarrow 1$ $L(C_i)$ faible

$p_i \rightarrow 0$ $L(C_i)$ grande



- **Méthodologie** :
 - Ordonner les symboles dans l'ordre des probabilités décroissantes.
 - Créer un symbole composite de probabilité égale à la somme des probabilités des deux symboles de plus faibles probabilités.
 - Supprimer ces deux derniers.
 - Répéter jusqu'à obtenir un symbole de probabilité égale à 1.

Codage de Huffman



A = 11
B = 10
C = 00
D = 011
E = 010

A = 10
B = 8
C = 6
D = 5
E = 2

NOTION D'INFORMATION UTILE

Définition

- **Entropie** : Variabilité/Quantité d'information d'un signal
- Information $\approx$ Innovation
 - Degré de l'information inversement proportionnel à la probabilité d'apparition

Il neige à Tahiti

~~Le soleil se lève à l'est~~

- Notations
 - Chaîne de symboles (source) à compresser
Exemple : $S = \text{AABCABBCBBCDCCCD}$
 - Notations

Dictionnaire et alphabet de symboles

Source

avec

$$D = \{C_i\}_{i=1:N}$$

$$S = \{C_j\}$$

$$C_j \in D$$

Définition

- Quantité (unitaire) d'information

$$Q(C_i) = -\log_2\left(\frac{n_i}{M}\right)$$

$$\left\{ p_i = \frac{n_i}{M} \right.$$

← Nombre d'occurrence du symbole

← Nombre total de symbole de la source

Calcul de l'Entropie H :

- Quantité (unitaire) d'information

$$H(S) = E\{Q(C_i)\} = - \sum_{i=1}^N \frac{n_i}{M} \log_2\left(\frac{n_i}{M}\right) \quad \text{bits/symbole}$$

Théorème du codage :

- L'entropie donne la limite basse théorique du nombre de bits en moyenne sur lequel coder un symbole :

$$L_{moy}(S) \geq H(S)$$

avec
$$L_{moy}(S) = \sum_{i=1}^N p_i l_i$$

Exemples :

- 1) $S = \text{AABCABBCBBCDCCCD}$ $N = 4$ et $M = 16$
- 2) $S = 0011110011$?

COMPRESSION D'IMAGE

Propriétés

- Algorithmes « **lossless** » ou « **lossy** »
- « **Lossy** » : dégradation du contenu peu « perceptible »
- Fort facteur de compression ~ 10

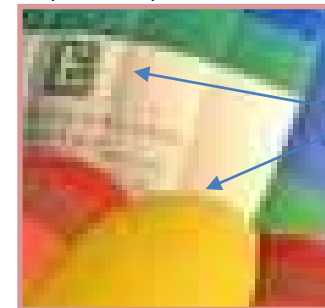
$$F = \frac{Q_{\text{initiale}}}{Q_{\text{finale}}}$$

Format	Dimensions spatiales	Taille mémoire
3 Mpixels	2048×1536	9 Mo
7 Mpixels	3072×2304	20,2 Mo
10 Mpixels	3648×2736	28,6 Mo
12 Mpixels	4000×3000	34,3 Mo

500×375, 549 ko



35,9 ko, $F \sim 15$ 17,9 ko, $F \sim 30$



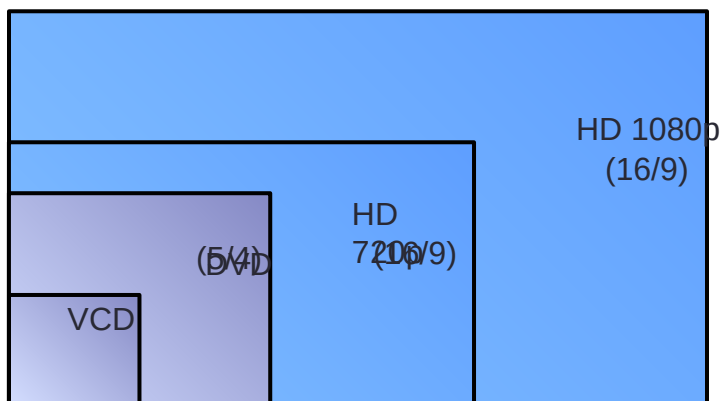
dégradation
des contours
et des aplats
de couleurs

Propriétés

- Algorithmes « **lossy** » nécessaires

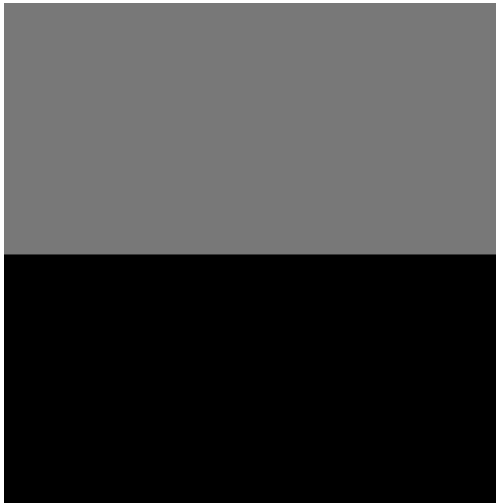
Durée\Format	352×288 VCD	720×576 DVD Vidéo	1280×720 HD 720p	1920×1080 HD 1080p
1 s	7,60 Mo	31,1 Mo	69,1 Mo	156 Mo
1 min	456 Mo	1,87 Go	4,15 Go	9,33 Go
1 h	27,4 Go	112 Go	249 Go	560 Go
1 j	657 Go	2,69 To	5,97 To	13,4 To

25 image/s, format couleur = 3 canaux



**Gain F ~ 100 (MPEG-4 AVC)
à 400 (MPEG-4 SVC)**

Exemples de calcul d'entropie sur des images :



$$H_1 = 1 \text{ bit/symbole}$$



$$H_2 = 5.33 \text{ bits/symbole}$$



$$H_3 = 7.56 \text{ bits/symbole}$$

Implémentation du calcul d'entropie

- Écrire une fonction **my_entropie** qui calcule l'entropie d'une image définie par des entiers non signés codés sur 8 bits et l'appliquer aux images :
implant.bmp et *lezard.bmp*



- Méthode :
 - Construire « à la main » l'histogramme d'occurrences $\{n_i\}$ à 256 bins
 - Utiliser la fonction **np.histogram** pour obtenir cet histogramme
- Comparer les résultats obtenus avec la fonction **shannon_entropy** de `skimage.measure`

Compression utilisant la cohérence spatiale

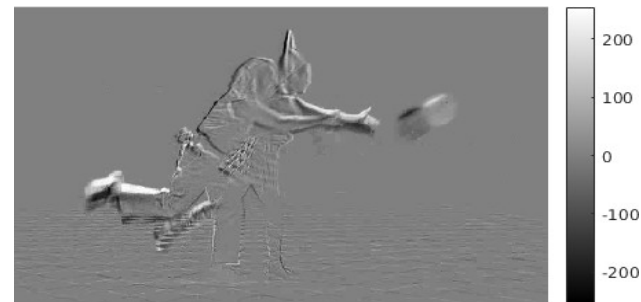
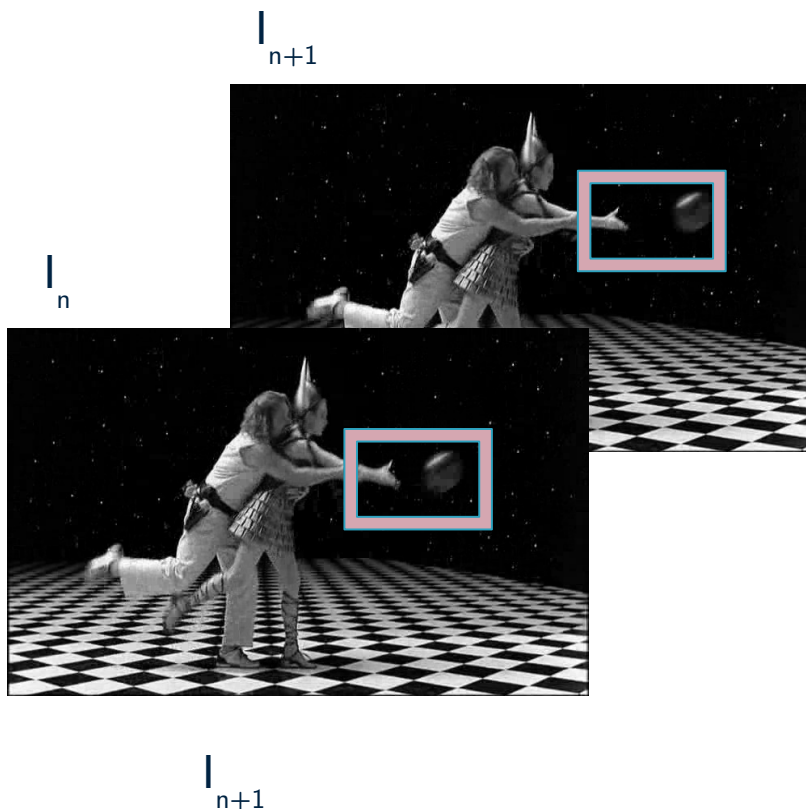
- Construire une matrice D qui stocke la différence d'intensité « colonne à colonne » de l'image A de taille $h \times w$:

$$\begin{aligned} D[i, 0] &= A[i, 0] & \forall i \in [0, h - 1] \\ D[i, j] &= A[i, j] - A[i, j - 1], & \text{pour } 1 \leq j \leq w - 1 \end{aligned}$$

- Calculer l'entropie de cette matrice et la comparer à l'entropie de l'image initiale.
- Observer l'histogramme de D et expliquer les résultats obtenus.
- Reconstruire l'image A , depuis D pour montrer qu'aucune information n'a été perdue.

Principe

- **Hypothèse** : Consistance du contenu au cours du temps
- **Méthodologie** : Ne coder que les différences d'un frame à l'autre
Block-Matching : Recherche de blocs similaires



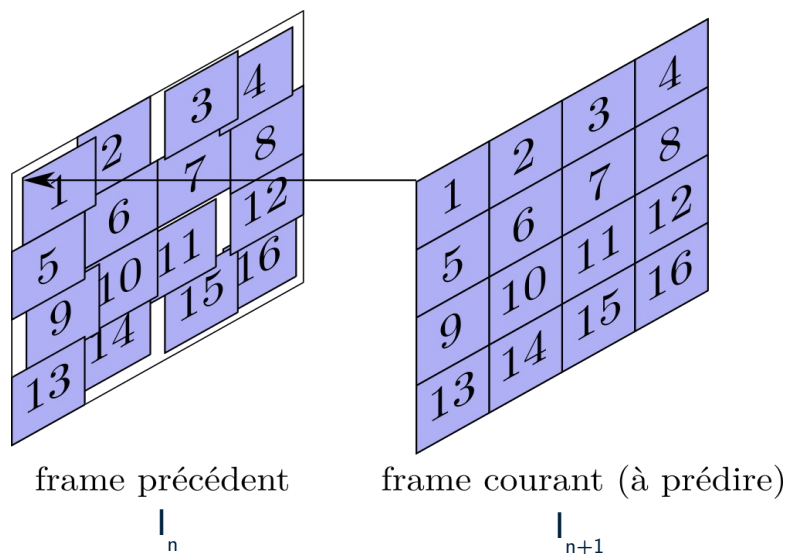
différence simple entre I_n et I_{n+1}



différence avec compensation de mouvement (I_{n+1} et I_{n+1} reconstruit depuis I_n)

Algorithme de Block-Matching

- Recherche de blocs/patches similaires dans une image de référence
 - On utilise les blocs de I_n pour estimer l'image I_{n+1} (compensation de mouvement)
 - Pour coder parfaitement I_{n+1} en connaissant I_n , on n'a alors besoin que de coder que les vecteurs de déplacement des blocs et la carte de différence entre l'image I_{n+1} estimée depuis les blocs de I_n (après compensation) et l'image I_{n+1} originale (faible entropie).



Algorithme de Block-Matching

- Recherche de blocs/patches similaires dans une image de référence



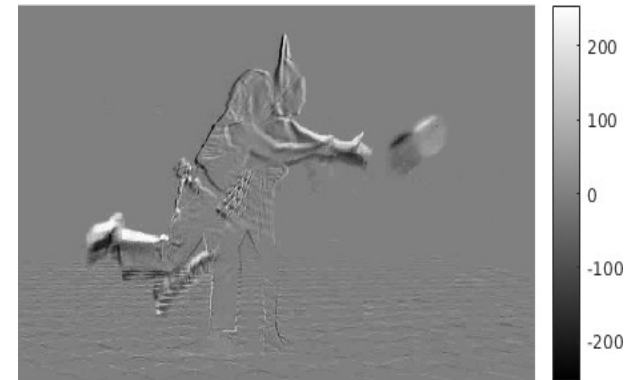
I_n



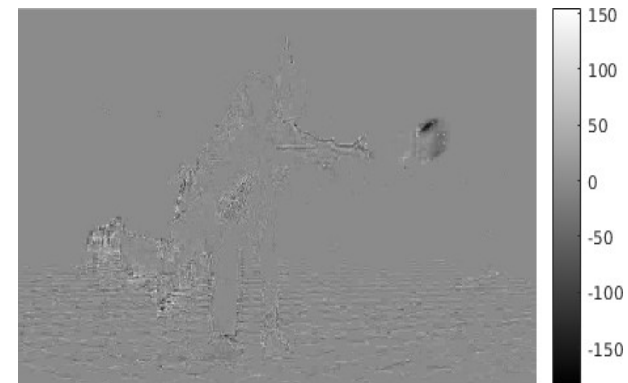
I_{n+1}



I_{n+1} reconstruit depuis
les blocs de I_n



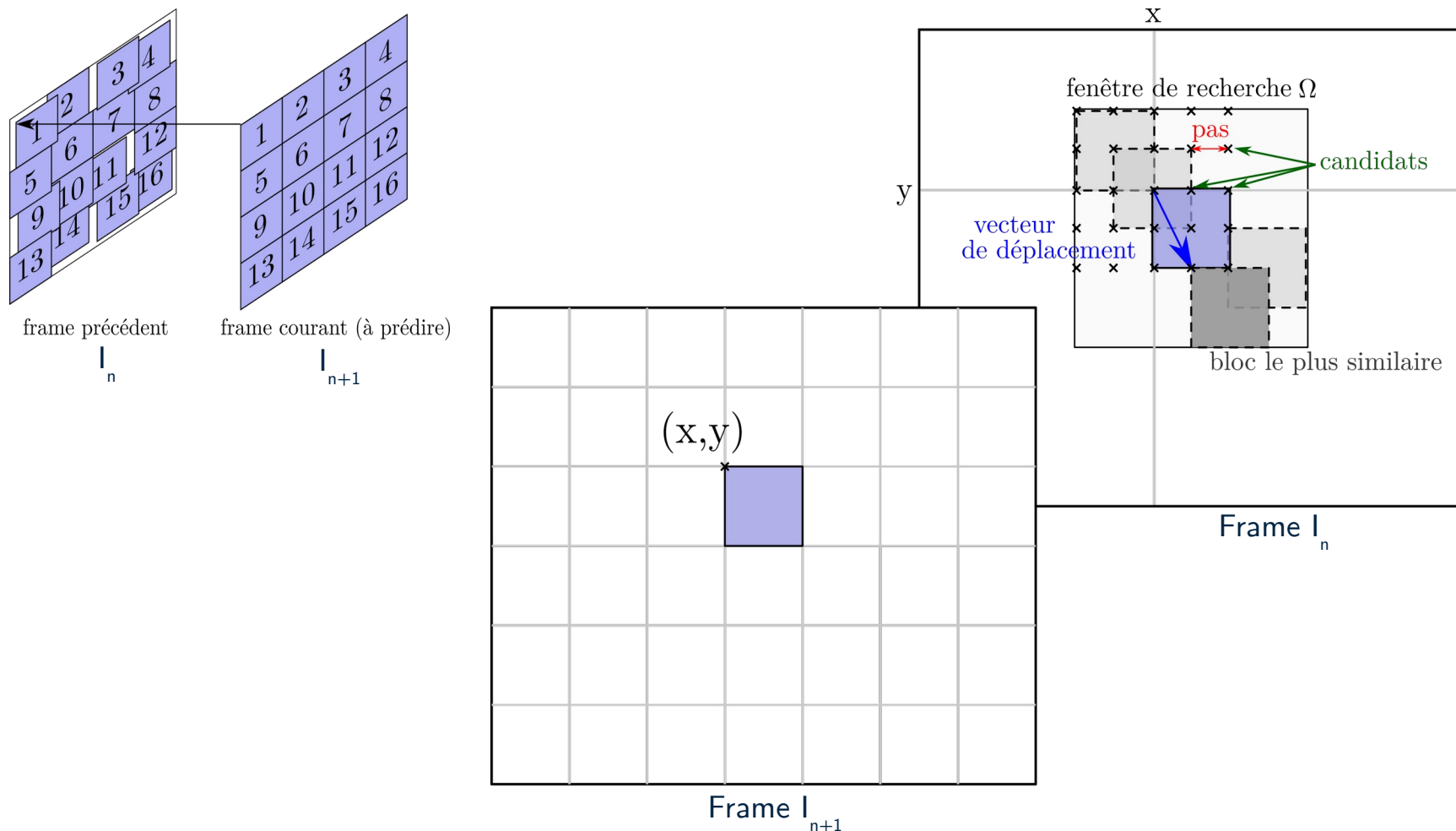
$I_n - I_{n+1}$



$I_n - I_{n+1}$ reconstruit

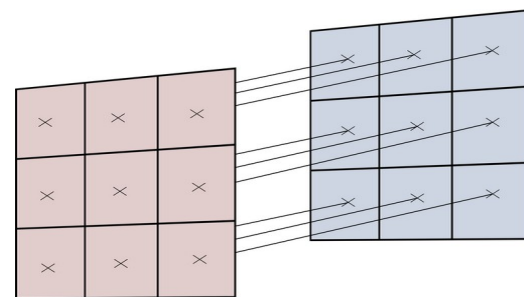
Algorithme de Block-Matching

- Recherche de blocs/patches similaires dans une image de référence



Paramètres du Block-Matching

- **Taille des blocs** ($ps \times ps$) : 4×4 , 8×8 , 16×16 , ...
- **Taille et pas de la fenêtre** de recherche Ω : $((2win+1) \times (2win+1))$
Pour un bloc dans I_{n+1} à la position (i,j) , on va tester tous les blocs dans I_n aux positions $(i+u, j+v)$ avec $(u, v) \in \Omega$
- **Algorithme** de recherche de candidats
 - Exhaustif ($pas = 1$ dans la figure précédente)
 - Diamant (sans garantie de trouver le meilleur bloc)
- **Distance** entre deux blocs en (i,j) dans I_{n+1} et $(i+u, j+v)$ dans I_n
 - SAD
 - SSD
 - ...



$$\sum_{d_i=0}^{ps-1} \sum_{d_j=0}^{ps-1} (I_{n+1}(i + d_i, j + d_j) - I_n(i + u + d_i, j + v + d_j))^2$$

COMPRESSION INFORMATION COULEUR

Espace RGB

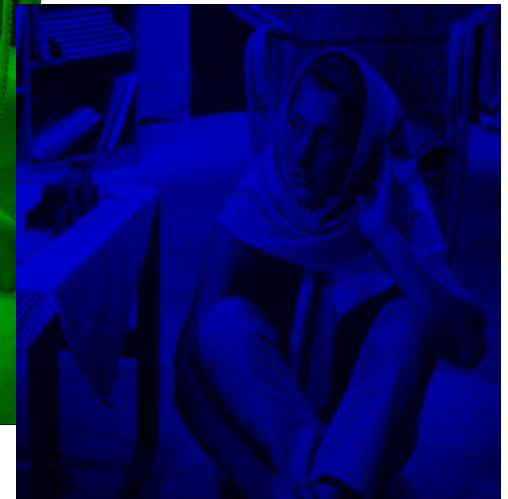
- Sensibilité aux contrastes différente sur les trois canaux



Niveaux de gris

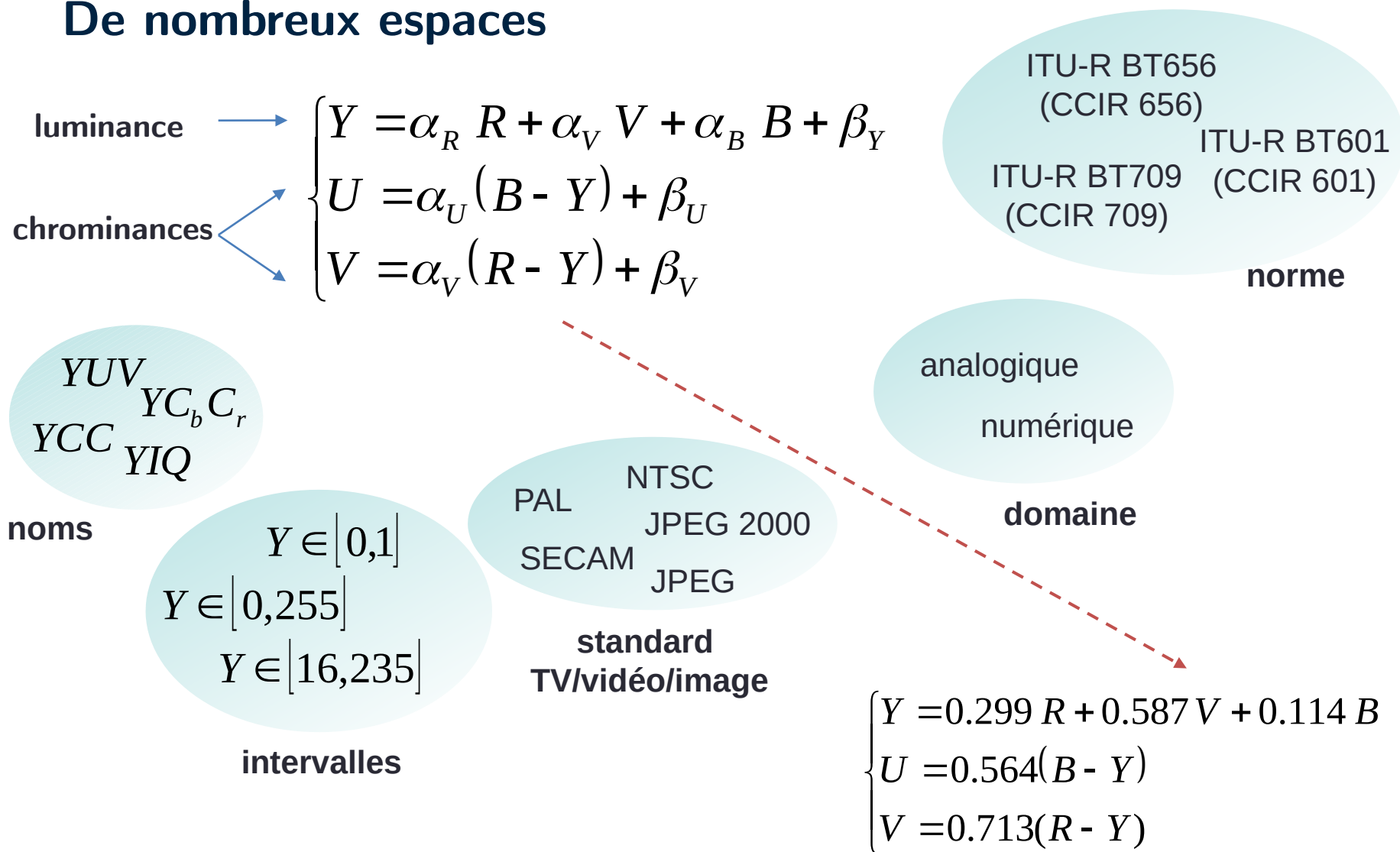


$[0, 123, 0]$



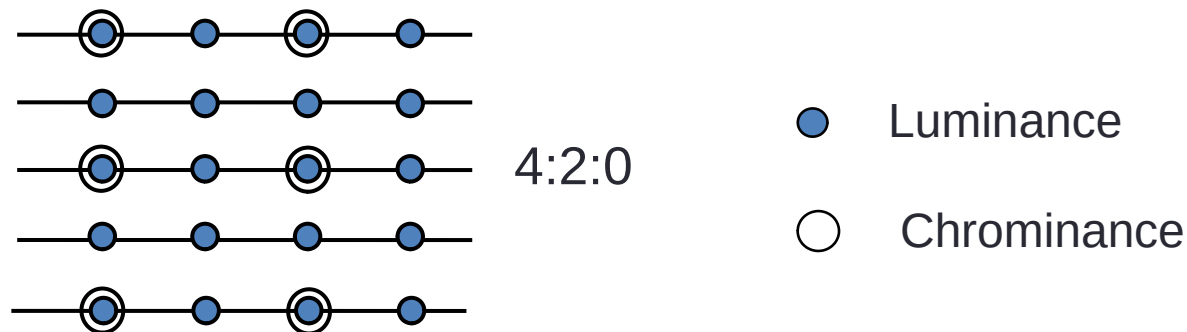
Palettes de primaires pures
(intensités identiques et autres composantes éteintes)

De nombreux espaces



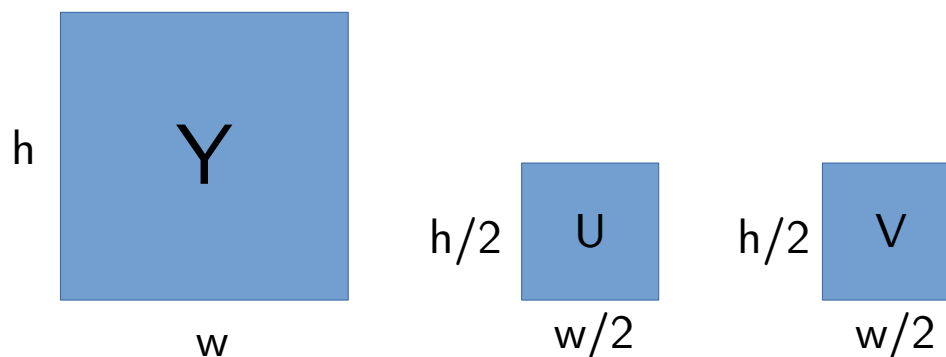
Sous-échantillonnage chromatique : Format N1:N2:N3

- N1 lignes, N2 : taux d'éch. ligne paire, N3 : taux d'éch. ligne impaire



- Format YUV 4:2:0 utilisé par les caméscopes DV en Europe :

Images codées sous la forme de blocs de luminance de taille $W \times H$ suivis par deux sous-blocs de chrominance de taille $(W/2) \times (H/2)$

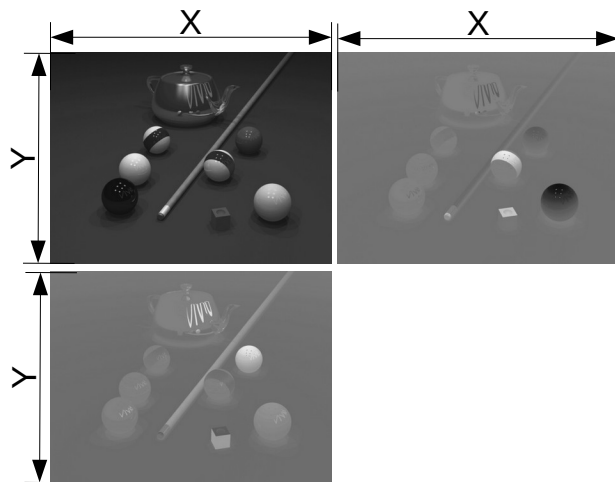


Sous-échantillonnage chromatique : Format N1:N2:N3

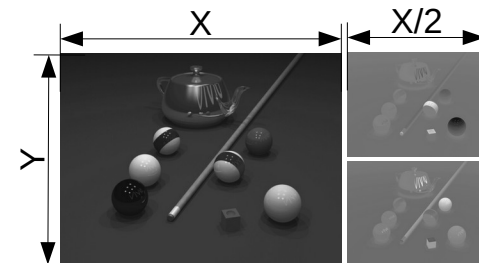
- Calcul de la taille mémoire en octets

$N1:N2:N3$

$$(XY) \left[1 + 2 \left(\frac{N_2}{N_1} \frac{1}{2} + \frac{N_3}{N_1} \frac{1}{2} \right) \right]$$

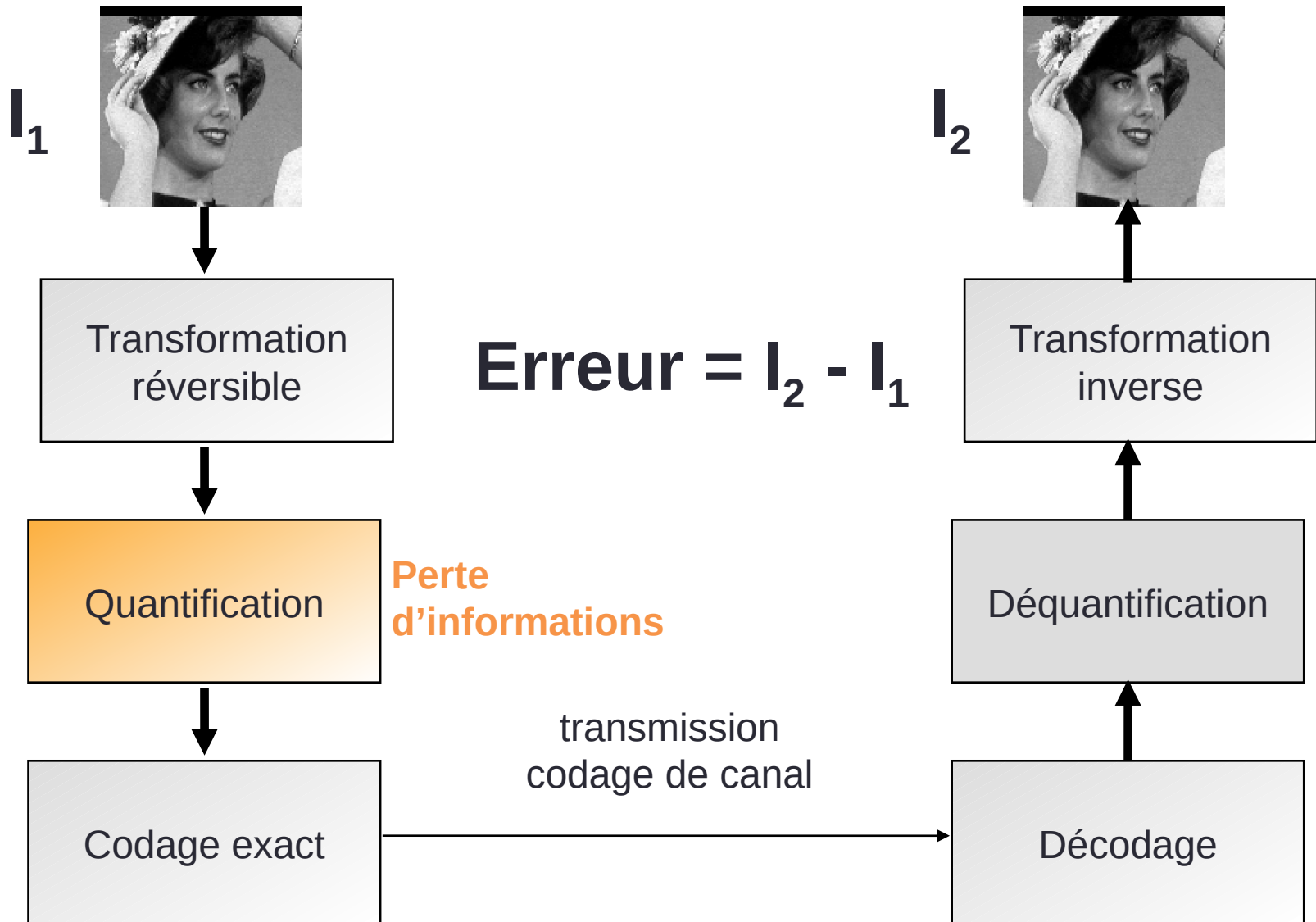


Sous-échantillonnage



Taille totale (4:2:0) : $X*Y + 2*X*Y/4$
 $= 3/2(X*Y)$ pixels

Compression/Décompression



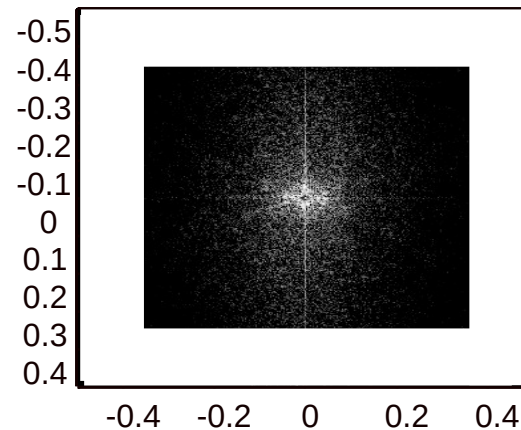
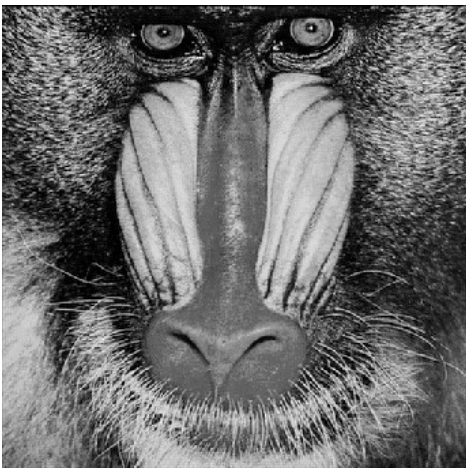
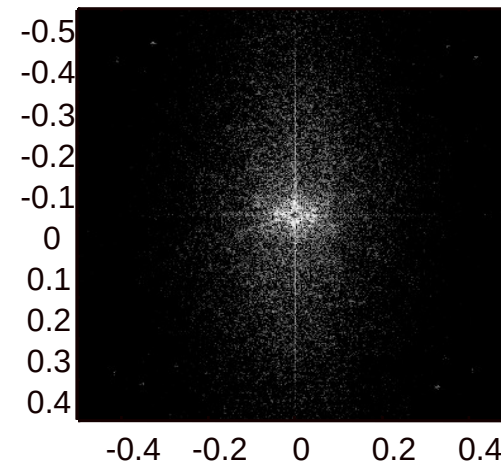
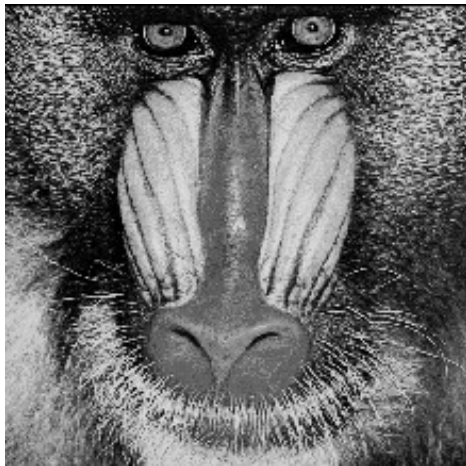
JPEG

Joint P Photographic E Expert G Group

Norme ISO/IEC CCITT T81

Principe psychovisuel

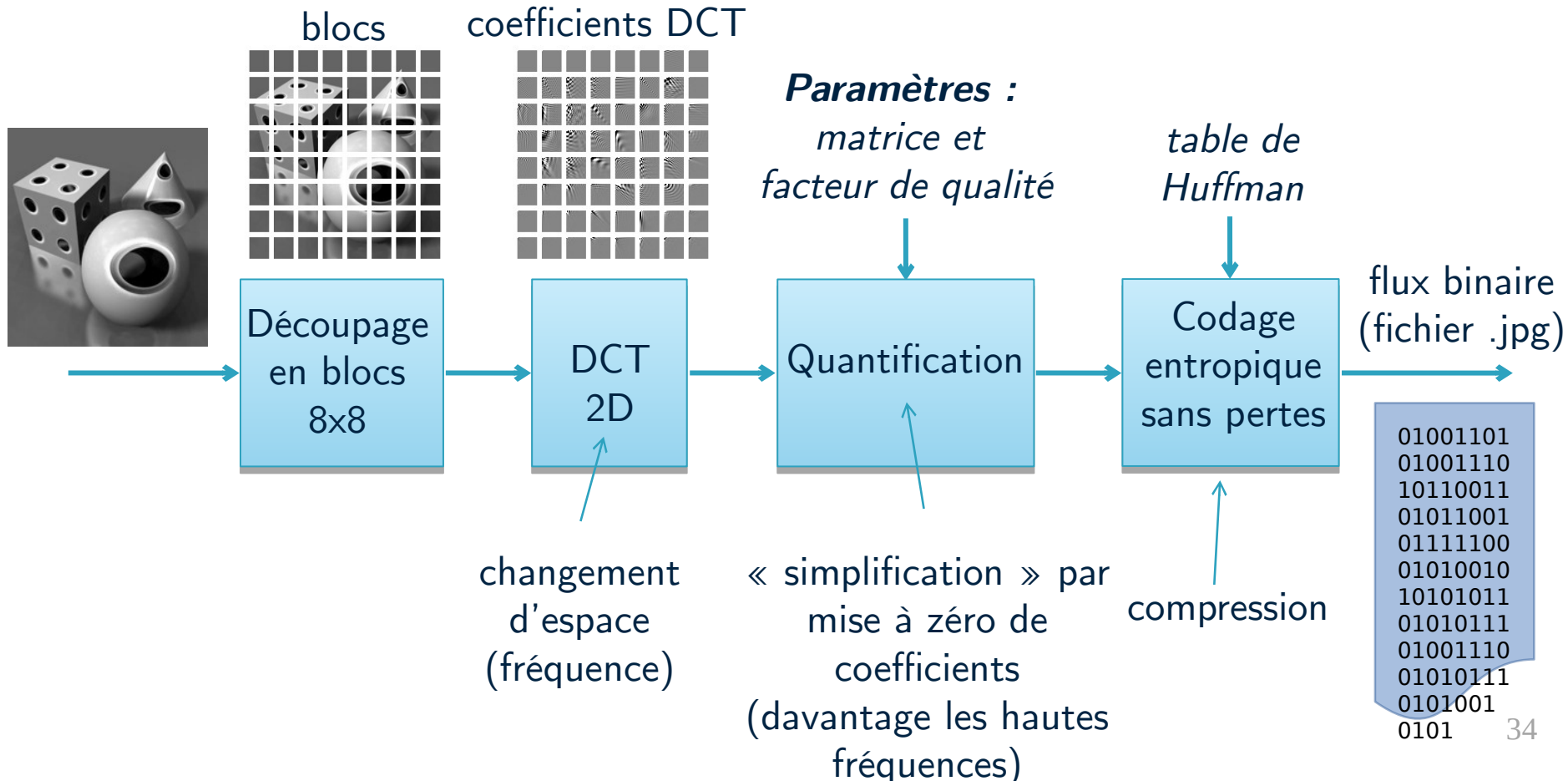
- La perception est peu sensible aux composantes hautes fréquences



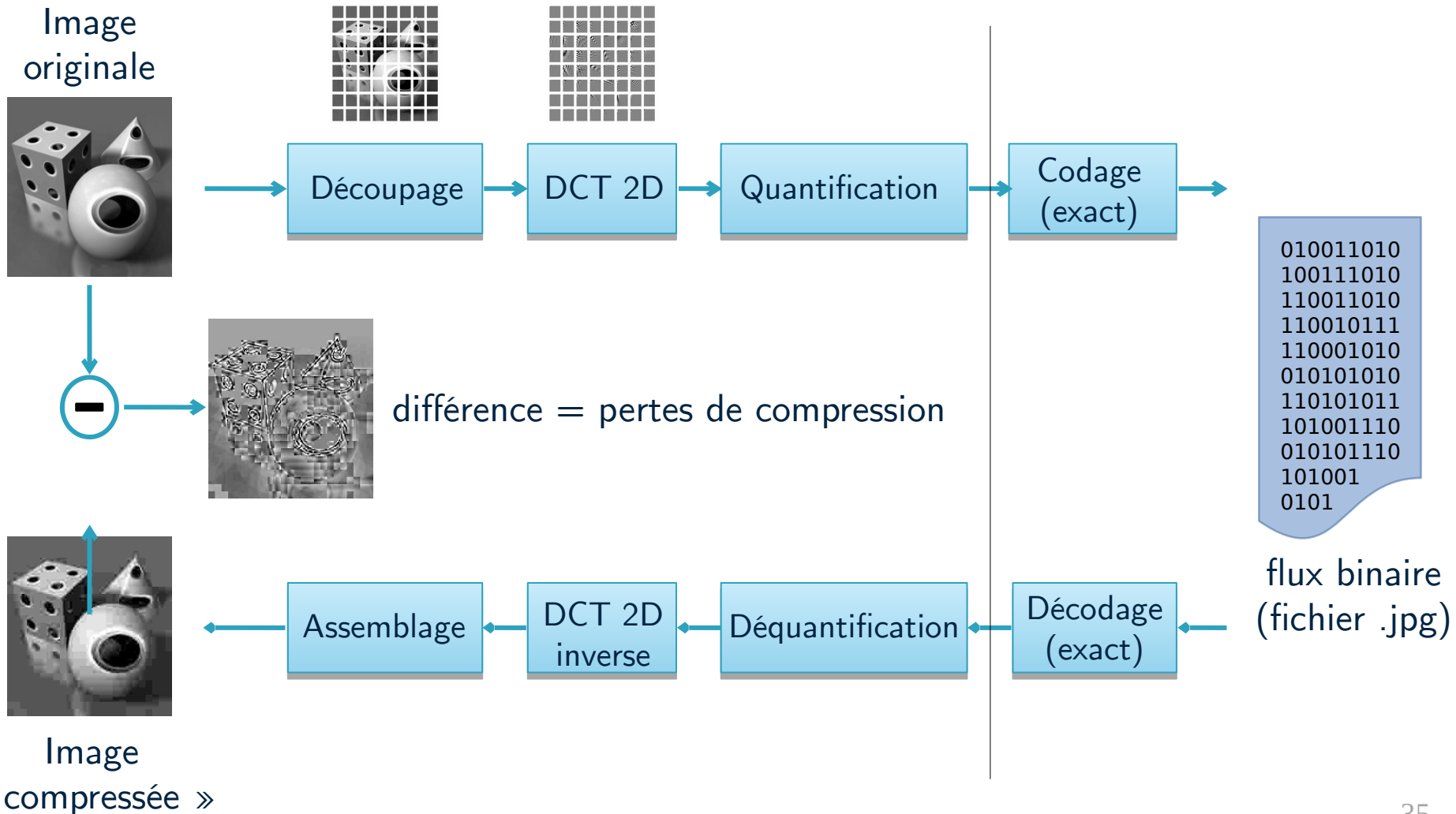
Mise à zéro
des
coefficients
haute
fréquence

Principe

- Codage du contenu fréquentiel « perceptible »
- Traitement indépendant par blocs



Chaîne complète



Changement d'espace et « simplification »



Bloc 8x8

94	94	94	94	94	94	94	94
90	91	92	93	94	94	94	94
143	124	107	96	90	90	91	92
203	201	196	179	158	138	118	106
92	65	82	176	208	215	177	177
28	10	31	17	12	2	175	74
199	188	202	20	15	165	58	25
192	193	190	192	154	47	27	31

spatial

Transformée en
cosinus
(DCT)

1 coefficient DC

63 coefficients AC

996,13	75,11	-123,06	50,57	39,88	13,67	-15,19	-1,40
-122,05	-84,56	121,19	-27,83	-31,88	-3,89	10,27	-0,08
-98,84	148,55	6,40	-42,46	-5,07	-19,66	10,41	4,80
-24,01	-218,45	-76,09	67,08	8,07	22,27	15,17	5,17
70,38	39,24	29,75	-44,52	16,13	-11,24	7,89	7,89
73,17	135,83	-0,77	2,11	-30,3	26,02	-5,54	-5,54
-89,35	-69,77	-0,04	13,08	12,25	-16,44	-26,65	3,62
10,98	-11,74	25,11	1,49	9,46	-8,00	14,95	-2,36

fréquentiel

Quantification

entiers faibles et
plages de 0
codage efficace

24	2	-4	1	0	0	0	0
-4	-2	3	0	0	0	0	0
-2	4	0	0	0	0	0	0
0	-5	-1	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	0
1	1	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0

fréquentiel

F_Q

Partie entière sur $\mathbb{R}^+$
Et entière +1 sur $\mathbb{R}^-$
→ **simplification**

$$F_Q = E_0 \left[\frac{F}{\alpha \times Q} \right]$$

fonction non-linéaire du
facteur de qualité (1 à 99)

Matrice 8x8
(normalisée ou au
choix) atténuant une
gamme désirée de
fréquences

Transformée DCT 1D

- Discrete Cosine Transform

$$F(k) = W(k) \sum_{n=0}^{N-1} f(n) \cos\left(\pi k \frac{2n+1}{2N}\right)$$

Transformée de Fourier

$$F(k) = \sum_{n=0}^{N-1} f(n) e^{-j2\pi k \frac{n}{N}}$$

← base de cosinus ← base d'exponentielles

- Transformée directe
 - coefficients réels pour un signal réel
 - transformation réversible

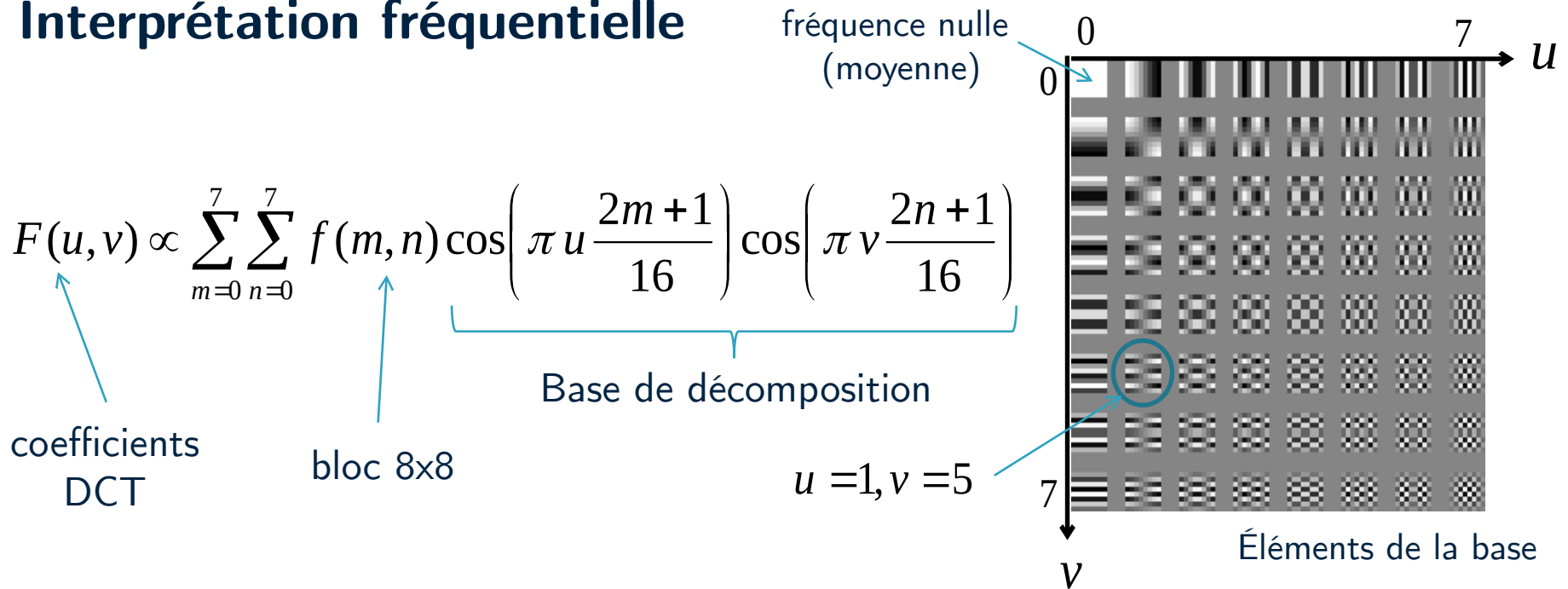
- Transformée inverse

$$f(n) = \sum_{k=0}^{N-1} W(k) F(k) \cos\left(\pi k \frac{2n+1}{2N}\right)$$

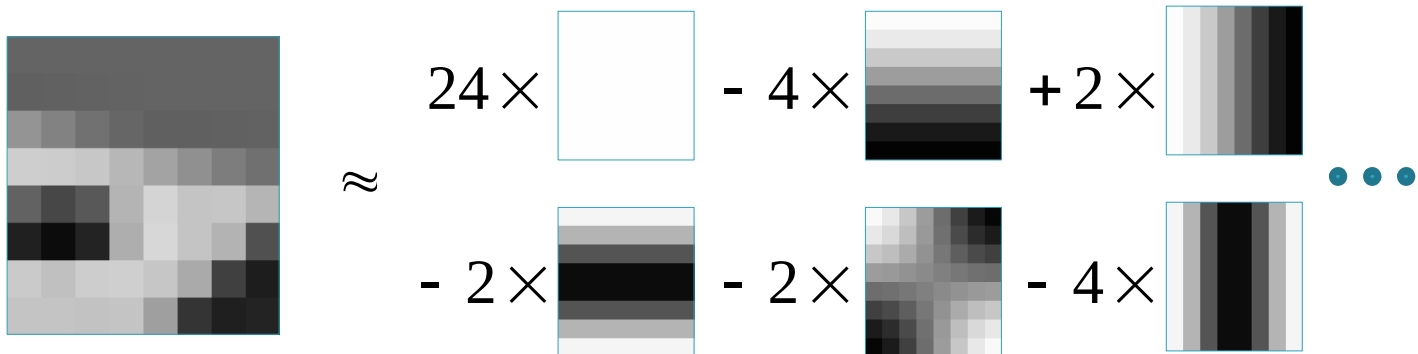
Transformée DCT 2D

$$F(u, v) = W(u, v) \sum_{m=0}^{M-1} \sum_{n=0}^{N-1} f(m, n) \cos\left(\pi u \frac{2m+1}{2M}\right) \cos\left(\pi v \frac{2n+1}{2N}\right)$$

Interprétation fréquentielle



→ Décomposition approchée en une somme de motifs fréquentiels



Phase de quantification

$$F_Q = E_0 \left[\frac{F}{\alpha \times Q} \right]$$

$$Q = \begin{bmatrix} 16 & 11 & 10 & 16 & 24 & 40 & 51 & 61 \\ 12 & 12 & 14 & 19 & 26 & 58 & 60 & 55 \\ 14 & 13 & 16 & 24 & 40 & 57 & 69 & 56 \\ 14 & 17 & 22 & 29 & 51 & 87 & 80 & 62 \\ 18 & 22 & 37 & 56 & 68 & 109 & 103 & 77 \\ 24 & 35 & 55 & 64 & 81 & 104 & 113 & 92 \\ 49 & 64 & 78 & 87 & 103 & 121 & 120 & 101 \\ 72 & 92 & 95 & 98 & 112 & 100 & 103 & 99 \end{bmatrix}$$

Luminance

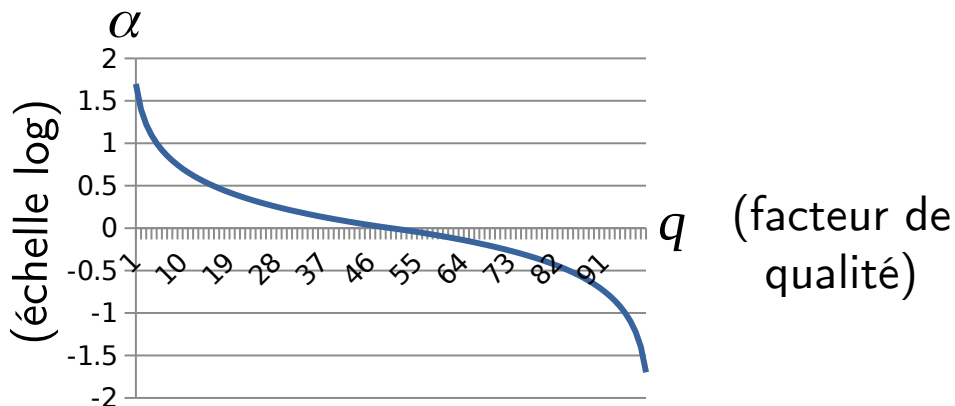
(Image niveaux de gris ou canal Y)

$$Q = \begin{bmatrix} 17 & 18 & 24 & 47 & 99 & 99 & 99 & 99 \\ 18 & 21 & 26 & 66 & 99 & 99 & 99 & 99 \\ 24 & 26 & 56 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 \\ 47 & 66 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 \\ 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 \\ 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 \\ 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 \\ 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 & 99 \end{bmatrix}$$

Chrominance

(Canaux Cb Cr)

$$\alpha = \begin{cases} \frac{50}{q} & \text{si } 1 \leq q \leq 50 \\ \frac{100 - q}{50} & \text{si } 50 \leq q \leq 99 \end{cases}$$



Évaluation des performances (quantitatif)

- Facteur (de compression) :

$$F = \frac{Q_{\text{initiale}}}{Q_{\text{finale}}}$$

Q_{finale}

Q_{initiale}

- Taux (de compression, exprimé en %) :

$$T = 100 \times \frac{Q_{\text{initiale}} - Q_{\text{finale}}}{Q_{\text{initiale}}} = 100 \left(1 - \frac{1}{F} \right)$$

Évaluation des performances (qualitatif)

- **Rapport Signal à Bruit (PSNR)**
 - Compare l'image initiale et l'image compressée
 - Métrique **globale** sur l'image, sans information de structure

$$PSNR = 10\log_{10}\left(\frac{255^2}{MSE}\right) \text{ avec } MSE = \frac{1}{hw} \sum_{i=1}^h \sum_{j=1}^w (I(i,j) - I_c(i,j))^2$$

PSNR = 24.85



Image initiale



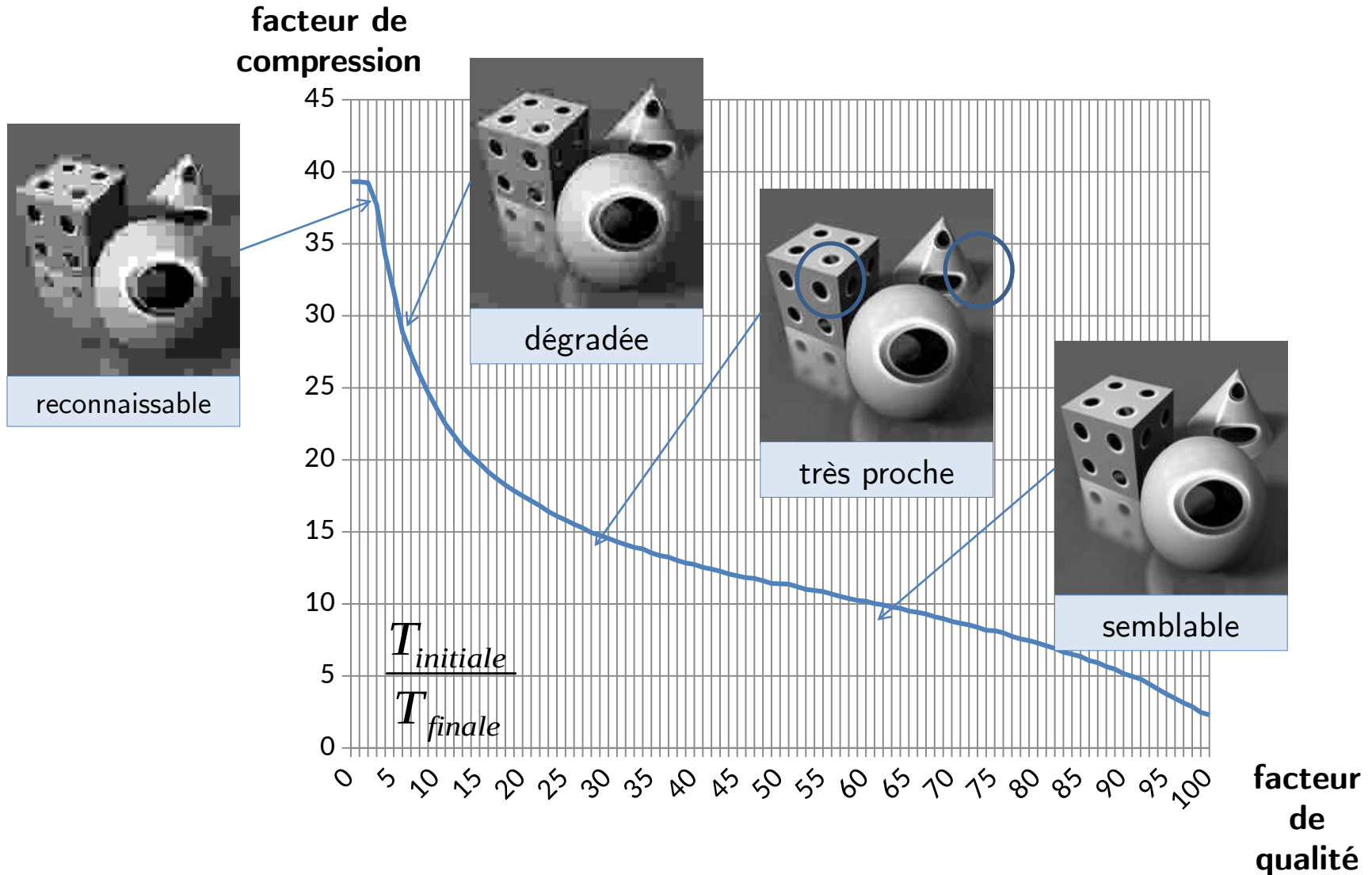
Image initiale - 15

PSNR = 25.72

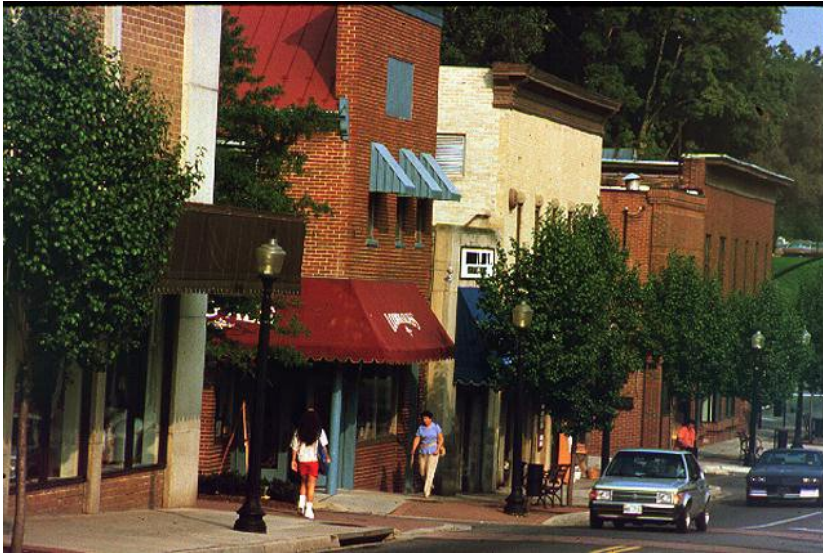


Image initiale - bloc

Évaluation des performances (quantitatif vs qualitatif)



Compression Jpeg



Original



$F=3.36$



$F=16.89$

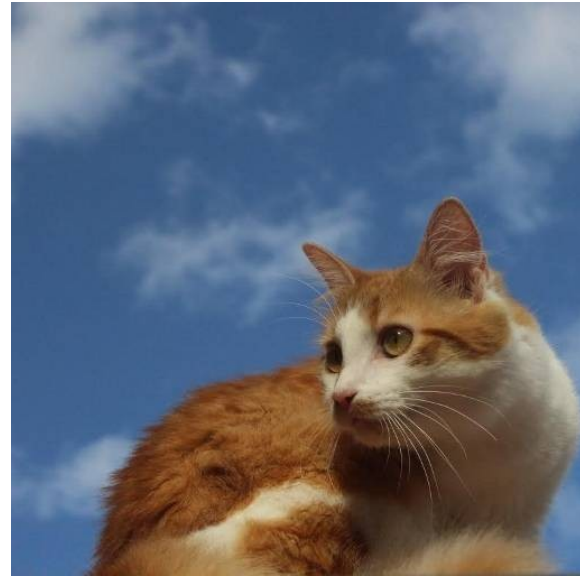


$F=27.431$

Compression Jpeg



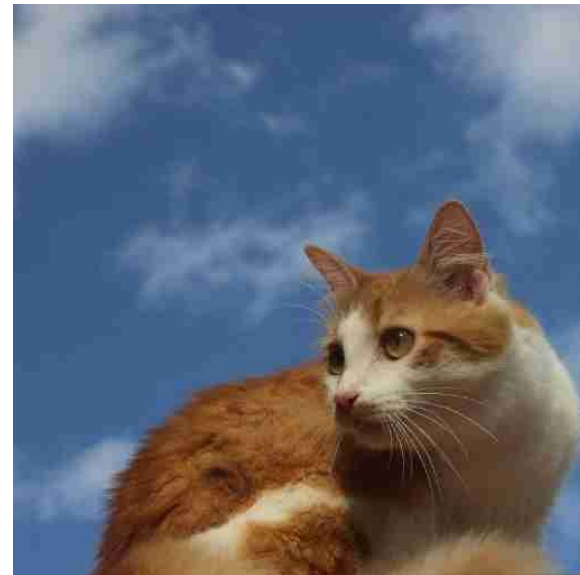
Original



$F=6.88$ ($q=70$)



$F=10.80$ ($q=40$)



$F=15.56$ ($q=20$)

Implémentation de l'algorithme

Compléter le script : *jpeg.py*

- 1) Convertir le facteur de qualité q en paramètre de quantification *alpha*
- 2) Appliquer la DCT (*dct(dct(...))*)
- 3) Appliquer la quantification (*np.fix* pour la troncature)
- 4) Réaliser la reconstruction : déquantification, DCT inverse (*idct(idct(...))*)
- 5) Appliquer l'algorithme à tous les blocs de l'image (*blockproc*)
- 6) Constater le gain en taille mémoire de stockage et l'entropie réduite

```
cv2.imwrite('cameraman.jpg', img, [cv2.IMWRITE_JPEG_QUALITY, 100])
file_stat = os.stat('cameraman.jpg')
size_init = file_stat.st_size #%en octets
```
- 7) Comparer la qualité de manière qualitative en calculant le PSNR entre l'image initiale et l'image compressée