

## Information, Calcul et Communication

### CS-119(k) ICC – Programmation Semaine 9

Rafael Pires  
[rafael.pires@epfl.ch](mailto:rafael.pires@epfl.ch)

# Planning

Vous êtes ici

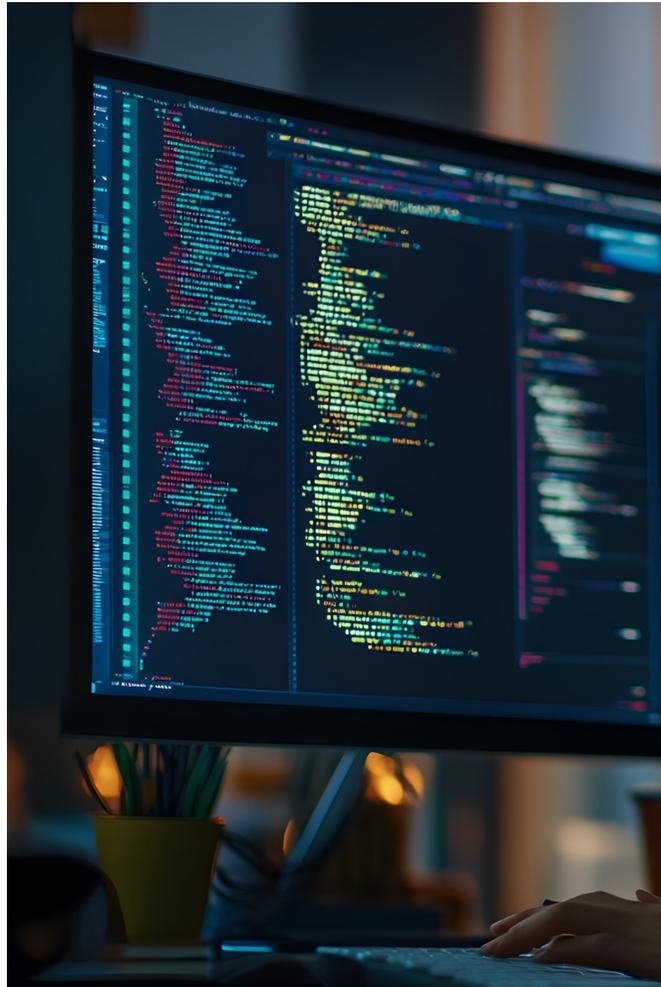


Cours et séries, partie programmation

P	1	2	3	4	5	6	7	8	9		10	11	12	13	14
T	1	2	3	4	5	6	7	8			10	11	12	13	14

Cours et séries, partie théorique

# Précédemment, dans... ICC-P



## Données

- Types de base en Python (immuables) : `int`, `float`, `str`, `bool`
- Types modifiables
  - Listes
  - Sets
  - Dictionnaires
  - Dataclasses
- **Fichiers** texte (encodage, modélisation, lecture, écriture)

## Traitement

- **Méthodes**, **fonctions** et **slicing** pour calculer des valeurs dérivées
- **Branchements** pour exécuter du code selon la valeur d'une expression booléenne
- **Boucles** pour exécuter du code plusieurs fois
- **Fonctions**

# Miniprojet



# Représentation des données : Images vectorielles



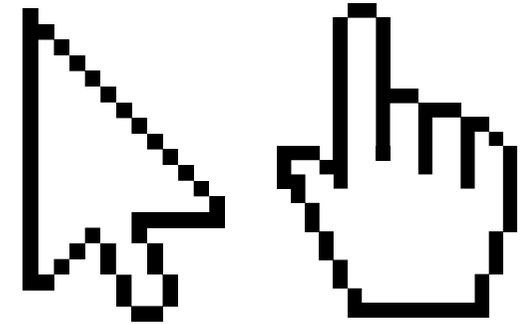
- Représentée par des **formes géométriques** (lignes, courbes, polygones)
- **Pas de pixels** : l'image est recalculée à chaque taille
- **Avantage** : s'adapte parfaitement au **zoom**
- **Inconvénient** : peu adaptée aux **photos** réalistes
- **Exemples** : SVG, PDF, EPS
- **Logiciels** : Illustrator, Inkscape, TikZ (LaTeX)



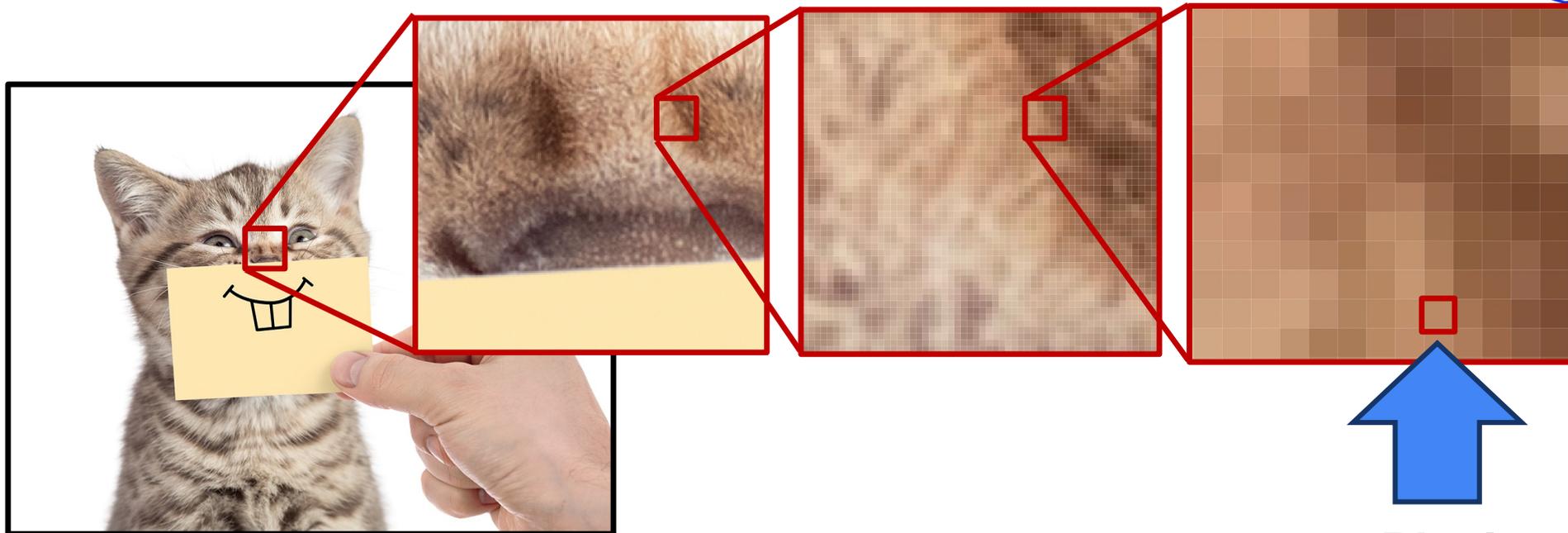
# Représentation des données : Images matricielles



- Représentée comme une **grille de pixels**
- Chaque pixel contient une **couleur**
- Avantage : idéale pour les **photos**
- Inconvénient : perd en qualité si on zoome (**pixellisation**)
- **Exemples** : PNG, JPEG, TIFF
- **Logiciels** : Photoshop, GIMP, Pillow (Python)



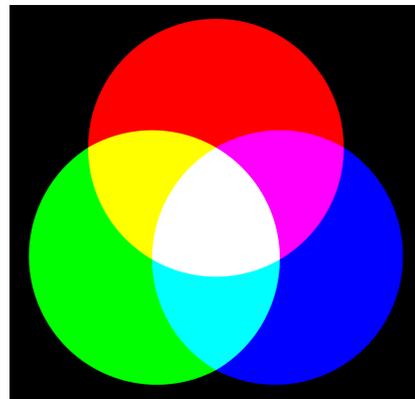
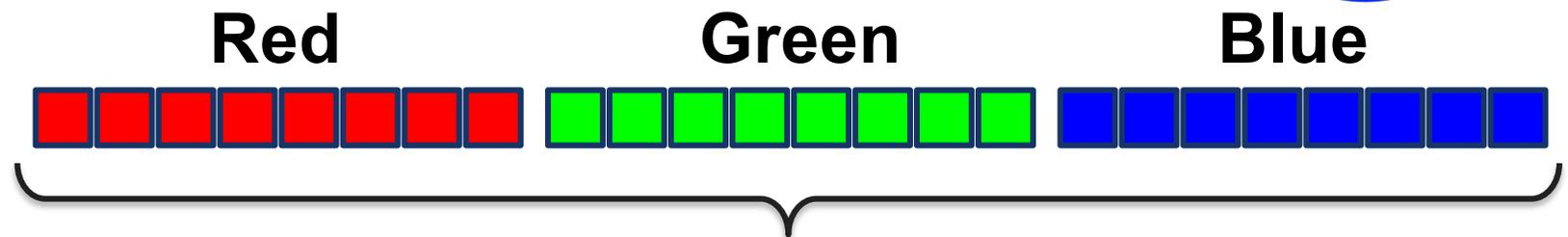
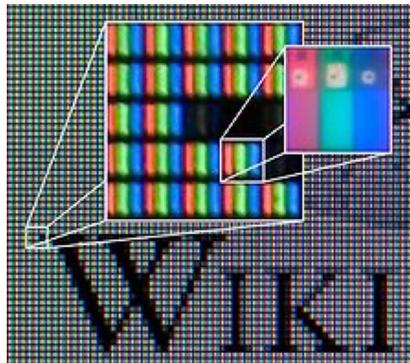
# Représentation des données : Images matricielles



**Pixel**

Point de l'image qui a une seule couleur

# RGB



Couleur

Noir = (0, 0, 0)  
Blanc = (255, 255, 255)  
Bleu = (0, 0, 255)

En niveaux de gris, **une seule composante**

- 8 bits

1 pixel = 24 bits = 3 x 8 bits = 3 nombres entre 0-255  
 $2^{24}$  couleurs possibles = 16'777'216

# Bibliothèques



# Bibliothèques : environnements virtuels



- Créer un **environnement isolé** pour ton projet Python.
- Chaque **venv** a ses propres packages installés avec **pip**, indépendamment du système ou des autres projets.
- Tu évites les **effets de bord entre projets**.

- Créer :

```
python3 -m venv venv
```

- Activer :

```
source venv/bin/activate
```

- Désactiver :

```
deactivate
```

# Bibliothèques



- Une librairie Python pour les **tableaux** (arrays) et le **calcul numérique**.
- Ultra **rapide** : les opérations sont faites en C sous le capot.
- Permet de manipuler facilement des **vecteurs**, **matrices**, **images**, etc.
- Très utile pour : **data science**, machine learning, traitement d'images, simulations...

# Bibliothèques



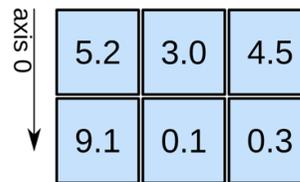
1D array



axis 0 →

shape: (4,)

2D array

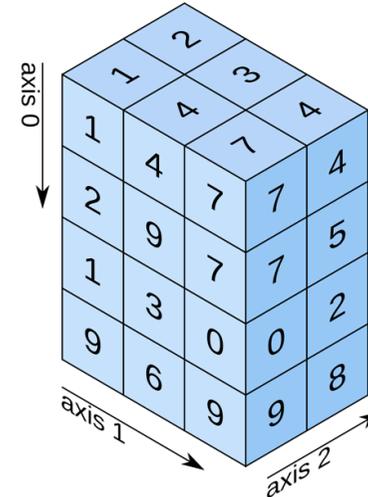


axis 0 ↓

axis 1 →

shape: (2, 3)

3D array



shape: (4, 3, 2)

# Miniprojet



- Date limite : 23.05
- 2<sup>ème</sup> partie et logistique : après les vacances
- 10% de la note
- Possible de travailler **par deux** ou **tout.e seul.e**
  
- **Partie 1**
  1. Convertir une image couleur en niveaux de gris
  2. Dessiner un rectangle autour d'une zone d'intérêt
  3. Comparer des morceaux d'images
  4. Trouver automatiquement où un motif se cache dans une image
  
- **Partie 2**

À venir

# NumPy : slice



## Slicing 2D : `img[a:b, c:d]`

- **Objectif** : extraire ou modifier une sous-région.

```
coin = img[0:10, 0:10] # lire le coin en haut à gauche  
img[50:60, 50:60] = 0 # noircir une zone
```

# NumPy : soustractions d'array



- Objectif : comparer deux images ou matrices.

```
diff = img1 - img2
```

- **Même forme requise** : `img1.shape == img2.shape`
- Peut donner des valeurs négatives

# NumPy : `np.abs` et `np.average`



- `np.abs` : valeur absolue des éléments

```
diff = np.abs(img1 - img2)
np.abs(np.array([-3, 0, 2])) # donne [3, 0, 2]
```

```
zone1 = img1[20:30, 20:30]
zone2 = img2[20:30, 20:30]
diff = np.abs(zone1 - zone2)
moyenne = np.average(diff)
```

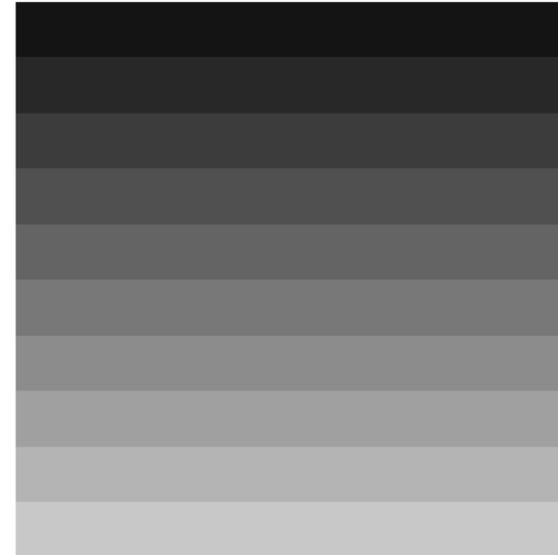
- `np.average` : moyenne sur tout ou partie d'un array

```
avg = np.average(img)
avg = np.average(img[0:10, 0:10])
```

# Création d'images en niveaux de gris



```
from miniprojectutils import *  
  
img = new_image_gray(10, 10)  
print(img)  
save_image(img, "black.png")  
  
for row in range(10):  
    for col in range(10):  
        img[row, col] = (row + 1) * 20  
  
print(img)  
save_image(img, "gradient.png")
```



# Dessiner des formes



```
img = new_image_grey(10, 10)

for col in range(2, 8):
    img[2, col] = 255

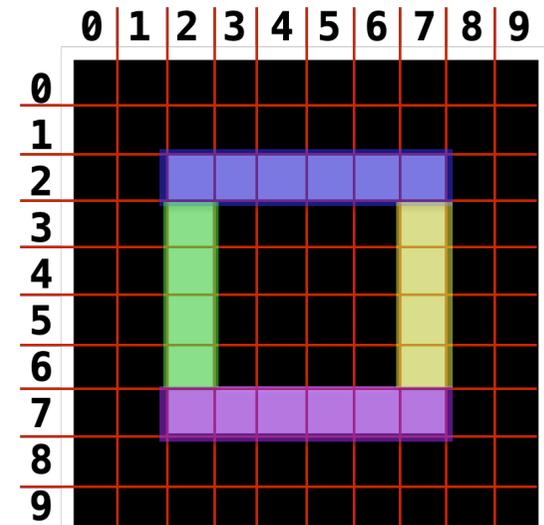
for row in range(3, 7):
    img[row, 2] = 255
    img[row, 7] = 255

for col in range(2, 8):
    img[7, col] = 255

print(img)
save_image(img, "box.png")
```

```
img[2, 2:8] = 255
img[3:7, 2] = 255
img[3:7, 7] = 255
img[7, 2:8] = 255
```

```
img[[2,7], 2:8] = 255
img[3:7, [2,7]] = 255
```



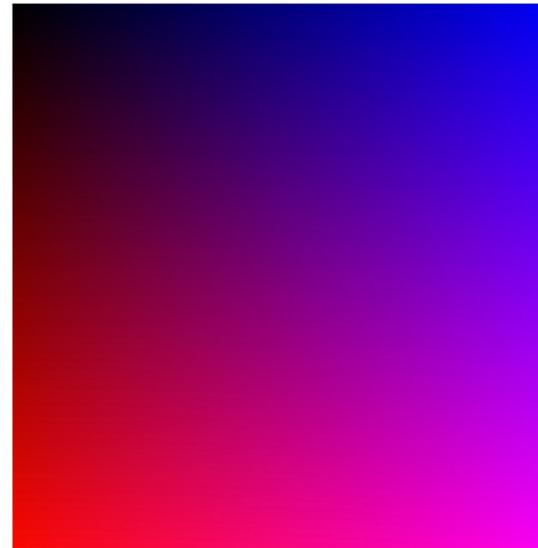
# Création d'images couleur



```
img = new_image_rgb(250, 250)
print(img[125, 125])

for row in range(250):
    for col in range(250):
        img[row, col] = [row, 0, col]

save_image(img, "output.png")
```



# Résumé Cours 9 – ICC-P

- Représentation d'images (**vectérielles** et **matricielles**)
- Les images en Python sont (pour notre cas) représentés par structures bidimensionnelles (niveaux de gris) ou tridimensionnelles de **NumPy**.
- Quelques opérations en **NumPy** : slicing, soustractions, `np.abs` et `nb.average`.
- On peut lire et écrire des pixels individuels, qui sont soit un nombre unique entre 0 et 255 (**niveaux de gris**), soit trois nombres (**RGB**).

[rafael.pires@epfl.ch](mailto:rafael.pires@epfl.ch)



**EPFL**

**Merci**