

LE FILTRAGE DES IMAGES (33)

Les filtres de convolution

Principe

$$I_{out}(x, y) = (I_{in} * h) = \sum_{(i < H)} \sum_{(j < L)} I_{in}(x - j, y - i) h(j, i)$$

Selon les valeurs du masque h

- Réduction de bruit, détection de bords,...
- Potentiellement **séparable** en deux convolutions 1D.