

**Oil Spill’s Features Extraction**

**Progetto di Image Processing**

**Vito Domenico Tagliente**

**Pietro Tota**

**Luca Riccardi**

**1. Introduzione**

Nel presente elaborato vengono proposte le metodologie e le tecniche che sono state adottate per la realizzazione di un sistema automatico in grado di svolgere il compito di “Features extraction” (estrazione delle caratteristiche) nel campo dell’oil spill detection.

Questa fase del processo elaborativo delle immagini è molto importante in quanto permette con facilità, fornito un insieme di immagini classificate(oil o lookalike), di estrarre diverse informazioni che verranno adoperate per la creazione di un trainig set sul quale verrà definito un modello. Tale modello verrà in seguito adoperato per la classificazione di successivi dataset di immagini al fine di, definita la conoscenza di base del modello, distinguere le immagini contenti macchie di petrolio dai falsi positivi, ovvero immagini contenti macchie “lookalike”, simili.

Nella fase di creazione del training set non si è tenuto conto delle caratteristiche ancellari: presenza di navi o caratteristiche del vento durante il momento dell’acquisizione dell’immagine. Tali caratteristiche possono essere inserite in un approfondimento futuro(lavori futuri?)

**2. Segmentazione**

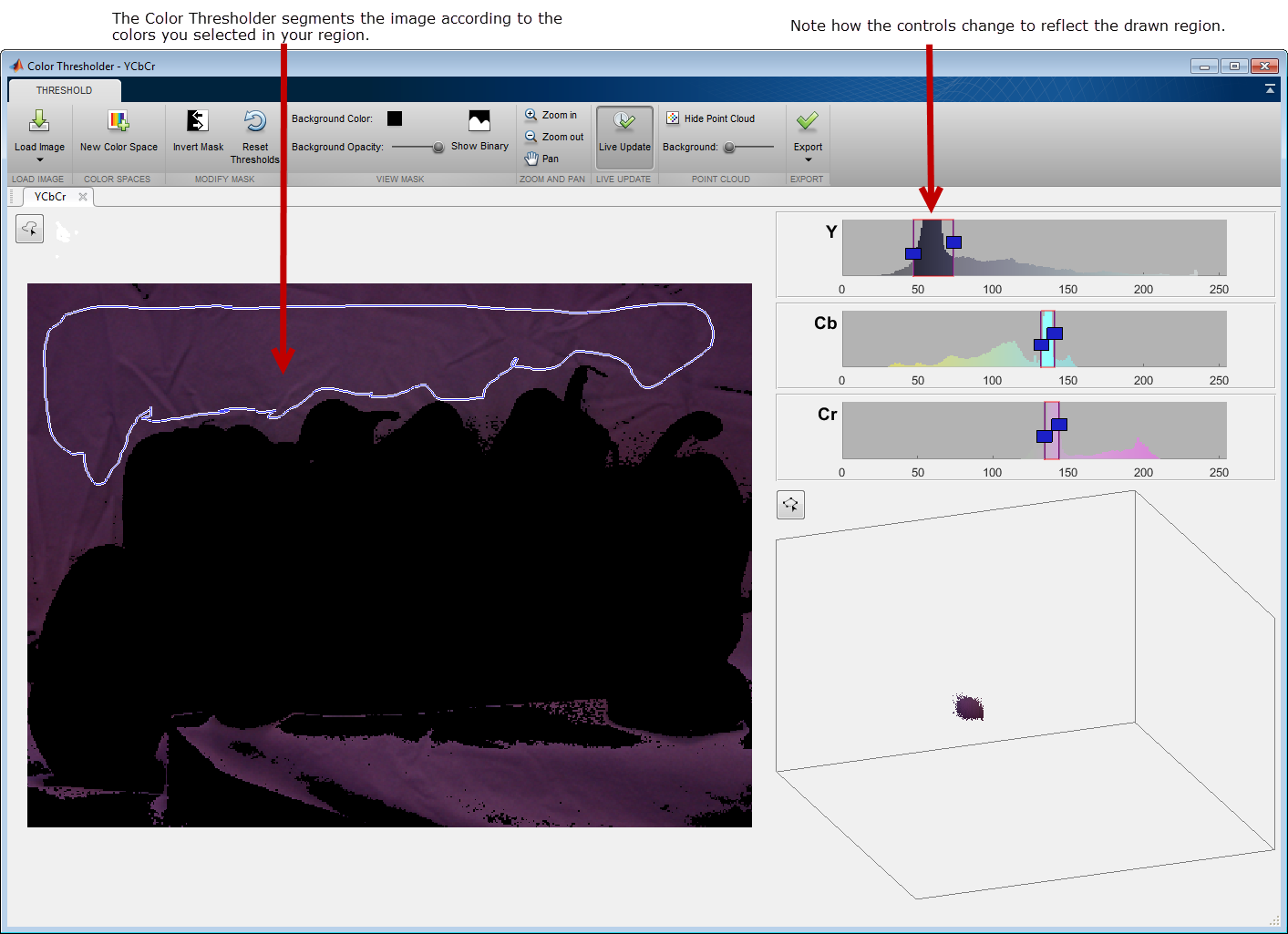
La fase di Segmentazione è stata tralasciata dal contesto di studio per la realizzazione di questo progetto, pertanto è stato possibile semplificare l’operazione concentrando la forza lavoro del team per lo studio e la ricerca delle features.

Come già noto, le tecniche di segmentazione possono essere di due tipologie:

* Manuali, basate sull’esperienza dell’operatore
* Automatizzate

https://it.mathworks.com/help/images/colorapp_app_button.pngIn questo contesto è stato pensato di definire una segmentazione manuale basata sull’utilizzo degli strumenti di elaborazione di immagini che Matlab fornisce, il Color Thresholder.

Tramite l’utilizzo di questo toolbox, è stato possibile, adoperando delle operazioni manuali di selezione delle aree dello sfondo di segmentare l’immagine, nel nostro caso la macchia di petrolio.



L’efficienza del tool proposto consiste nella possibilità di convertire la sequenza di operazioni svolte in modalità manuale in uno script, riutilizzabile per studi successivi sulla stessa immagine.

**3. Features extraction**

Per la realizzazione del progetto in esame, si è pensato di suddividere la complessità del problema in modo tale da isolare il codice per categoria (features Geometriche, Backscatter, Texture) e soprattutto per rendere la struttura del progetto modulare e garantirne la manutenibilità.

C:\Users\HackJ\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCache\Content.Word\scriptsuml.png

Il grafico sopra mostrato rappresenta le relazioni che intercorrono tra i vari script definiti in Matlab, in particolare si evidenziano visivamente le tre macro categorie di features sopra citate:

* Geometriche
* Backscatter
* Texture

**4. Preparazione del Workspace**

Esaminiamo, ora, le istruzioni preliminari che l’algoritmo realizzato richiede prima di svolgere le proprie elaborazioni. Tale fase, quindi, si occupa di caricare nel workspace di Matlab le variabili che verranno successivamente processate.

Tali istruzioni sono facilmente richiamabili utilizzando lo script “*>> spillbegin*”, nel dettaglio otteniamo il seguente listato:

% Utilizza questo script per preparare il Workspace di Matlab

% img: immagine originale

img **=** imread**(** 'oil.bmp' **);**

% gimg: immagine non segmentata in scala di grigi

gimg **=** rgb2gray**(** img **);**

% s: immagine segmentata

s **=** spillseg**(** img **);**

% back: immagine di background

back **=** spillback**(** img**,** s **);**

% gback: immagine di background in scala di grigi

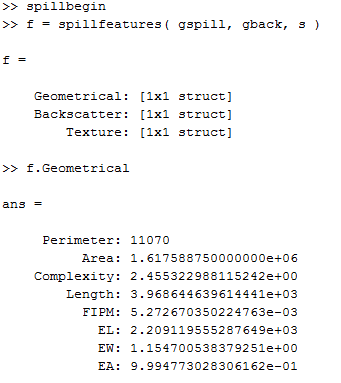
gback **=** rgb2gray**(** back **);**

% gspill: macchia di petrolio in scala di grigi

gspill **=** gimg **-** gback**;**

**5. Estrazione delle caratteristiche**

La fase di estrazione delle features, per come è stato modellato e strutturato il progetto, prevede l’utilizzo di un solo comando “f = spillfeatures( gspill, gback, s)”. Tale funzione, dopo aver elaborato i dati di input, ritorna una struttura dati in cui sono presenti tutte le features calcolate.



Come mostrato, tutta l’elaborazione avviene in maniera strutturata e modulare.

**6. Geometrical features**

In questa sezione del progetto ci siamo occupati di estrarre tutte le caratteristiche di natura geometrica. Esaminiamo dapprima il contenuto dello script “spillgeom”.

% Script per il calcolo delle features di natura geometrica

% img: Spill oil segmentato

**function** **[** out **]** **=** spillgeom**(** img **)**

% 1. Calcolo del perimetro

**[**out**.**Perimeter**,** perim\_img**]** **=** spillperim**(** img **);**

% 2. Calcolo dell'area

out**.**Area **=** spillarea**(** img **);**

% 3. Calcolo della complessità Dell'oggetto

% This feature will take a small numerical value for regions with simple

% geometry and larger values for complex geometrical regions.

out**.**Complexity **=** out**.**Perimeter **/** **(**2 **\*** sqrt**(** pi **\*** out**.**Area **));**

% 4. Length (L): sum of skeleton edges

% (obtained by Delaunay triangulation),

% that build the main line.

out**.**Length **=** spilldelaunay**(** img **);**

% Width (W): mean value of Delaunay triangles

% which are crossed by main line.

% out.Width = ?

% Length To Width Ratio (LWR)

% out.LWR = out.Length / out.Width;

% Compactness (Comp), defined as

% out.Comp = ( out.Length \* out.Width ) / out.Area;

% 5. Calcolo del FIPM

out**.**FIPM **=** spillfipm**(** img **);**

% 6. Calcolo dei parametri basati sull fitting dell'ellisse

% Ellipse Length: value of main axe of an ellipse fitted to the data

% Ellipse Width: value of minor axe of an ellipse fitted to the data.

**[** out**.**EL**,** out**.**EW **]** **=** spillellipfit**(** img **);**

% Ellipse Asymetry

out**.**EA **=** 1 **-** **(** out**.**EW **/** out**.**EL **);**

**6.1 Calcolo del perimetro**

% Questo script si occupa di ricavare il perimetro

% dell'oggetto in input

**function** **[**length**,** perim\_img**]** **=** spillperim**(** img**,** debug **)**

% il parametro debug è opzionale

**if** nargin **<=** 1

debug **=** false**;**

**end**

% L'oggetto in input deve essere binario

temp **=** spillbin**(** img **);**

% Produco l'immagine contenete il bordo dell'oggetto

perim\_img **=** bwperim**(** temp **);**

% Debug grafico

**if** debug

imshow**(**perim\_img**);**

**end**

% Calcolo il perimetro

length **=** sum**(** int32**(** perim\_img**(:)** **)** **);**

Notiamo che in questo script è stata utilizzata la funzione spillbin, tale funzione si occupa di verificare che la matrice in input sia binaria, in caso negativo provvede con la binarizzazione.

imgbin **=** img**;**

**if** size**(**img**,** 3**)** **==** 3 % vuol dire che l'immagine è RGB

level **=** graythresh**(**img**);**

imgbin **=** im2bw**(**img**,** level**);**

**end**

**6.2 Calcolo dell’area**

Riguardo a questo calcolo, l’utilizzo di Matlab come strumento di sviluppo ci ha agevolati molto, in quanto esistono moltissime funzioni predefinite per la soluzione di problemi banali.

% Calcolo dell'area dell'oggetto passato in input

**function** **[**area**]** **=** spillarea**(** img **)**

% L'oggetto in input deve essere binario

temp **=** spillbin**(** img **);**

% Calcolo dell'area

area **=** bwarea**(** temp **);**

**6.3 Triangolazione di Delaunay**

Questo script calcola diversi parametri geometrici: length, width e rapporti correlati usando la trinagolazione di Delaunay.

% Viene passato in input l'immagine s binarizzata.

function [d] = spilldelaunay( img, debug )

% il parametro debug è opzionale

if nargin <= 1

debug = false;

end

%La funzione getvectors(img) si preoccupa di estrarre i punti che definiscono il perimetro della macchia d’olio creando due vettori di stessa dimensione, dove l’elemento i-esimo del vettore contiene rispettivamente la coordinata del pixel lungo l’ascissa, mentre il vettore y contiene la controparte lungo l’asse delle ordinate.

[x,y]= getvectors(img);

x=x'; % la funzione delaunayTriangolation vuole vettori colonna

y=y';

%I punti del piano ricavati precedentemente vengono passati alla funzione predefinita di matlab delaunayTriangolation( si rimanda alla documentazione ufficiale per approfondimenti).

Questa restituisce una struttura dati contenete:

* Point: tutti i vertici dei triangoli individuate;
* ConnictivityList: è una matrice di tre colonne, dove ogni colonna contiene l’id del record associato a ciascun vertice presente in Point impiegato nella formazione di un triangolo.
* Constraints: contiene delle restrizioni che eventualmente sono state passate come parametro.

DT = delaunayTriangulation(x,y);

if debug

triplot(DT);

axis equal

xlabel('Longitude'), ylabel('Latitude')

grid on

hold on

end

[a,b]= size(DT.Points);%

DT.Points(a,:)=[];%elimina l'ultimo elemento della matrice DT.Points che è il punto(0,0) che aggiunge la funzione di default(non è previsto nell’immagine)

k = convexHull(DT);%Contiene l'indice di riga(record) degli elementi del vettore DT.Points che definiscono il contorno.

xHull = DT.Points(k,1);%Crea il vettore di ascisse con i punti del vettore DT.Points

yHull = DT.Points(k,2); );%Crea il vettore di ordinate con i punti del vettore DT.Points

if debug

plot(xHull,yHull,'r','LineWidth',2);

hold off

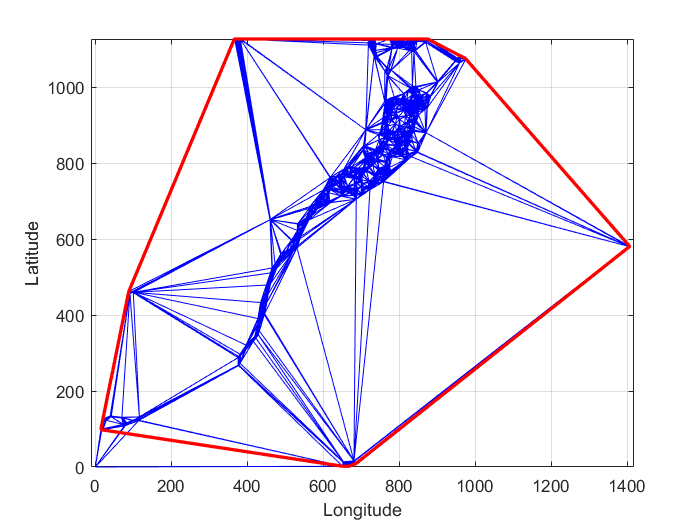
end

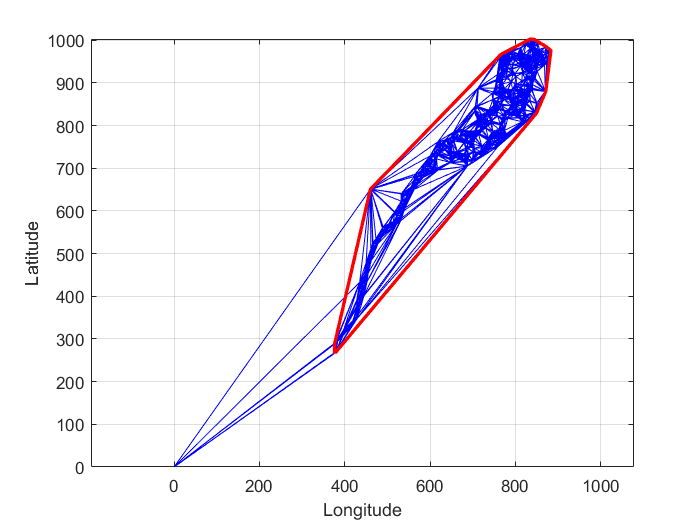
d=0;

for i=1 : size(xHull)-1 % ciclo che calcola la distanza euclidea tra due punti usando la distanza euclidea, equivale al contorno in rosso

d= d + sqrt((xHull(i)-xHull(i+1))^2 + (yHull(i)-yHull(i+1))^2);

end

Nelle seguenti figure è rappresentato il plot della figura ottenuta se il parametro debug è settato a TRUE.

Da notare che questa immagine è stata segmentata col tool di matlab, quindi presenta degli elementi spuri nei dintorni della macchia d’olio. Segmentandola manualmente si ottiene il seguente plot

Il contorno rosso rappresenta il parametro length.

Da notare che entrambe le immagini risultano ruotate di 180° rispetto all’immagine originale, e come eliminando il punto (0,0) che di default aggiunge la funzione della triangolazione di delaunay, il contorno rosso individuato abbracci meglio la macchia d’olio.

**…. Da continuare, bisogna descrivere i parametri width e i vari rapporti una volta calcolati.**

**X. GMax, GMe e GSt**

Questi parametri fanno parte delle Backscatters features, rappresentano le ultime tre…. DA RICOLLOCARE

Queste tre metriche rappresentano:

* **Max Gradient (GMax):** maximum value (in dB) of border gradient magnitude, calculated using Sobel operator.
* **Mean Gradient (GMe):** mean border gradient magnitude (in dB).
* **Gradient Standard Deviation (GSd):** standard deviation (in dB) of the border gradient magnitudes.

E sono calcolate adoperando la funzione [gMax, gMe, gSt]= spillgradient(img).

Questa funzione prende in input una immagine binarizzata o grayscale e ne calcola il gradiente lungo gli assi x e y (Gx e Gy). Successivamente calcola il G magnitude e la direzione, individuandone il Massimo, la media e la dev standard restiduendo i valori in dB.

Calcolo del Gradient Magnitude e la direzione usando sobel (default, Gx e Gy,

vengono calcolati dentro imgradient se non presenti usando la funzione [Gx, Gy] = imgradientxy(I);

[Gmag, Gdir] = imgradient(I, 'sobel'); %Gmag e Gdir sono due matrici della stessa dimensione dell’immagine originale, contenenti rispettivamente

[Max,k]=max(max(Gmag)); %individuo il valore massimo

% effettua la media dei valori degli edge che fanno parte del bordo.

[M,N]= size(I); %M n. di righe, N n. di colonne

z=0;

x=0;

for i = 1:M %riga

for j = 1:N %colonna

if (Gmag(i,j) ~= 0)

x=x+ Gmag(i,j);

z=z+1;

end

end

end

media=x/z;

%deviazione standard

x=0;

for i = 1:M %riga

for j = 1:N %colonna

if (Gmag(i,j) ~= 0)

x=x+(Gmag(i,j)- media)^2;

end

end

end

dev= sqrt(x/(z-1));

%trasformazione in db dei valori trovati

gMax = mag2db(Max);

gMe= mag2db(media);

gSt= mag2db(dev);