第五章直線與圓的偵測

1

內容

- 5.1 前 言
- 5.2 蠻力式直線偵測
- 5.3 哈克轉換式直線偵測
- 5.4 隨機式圓偵測
- 5.5 作 業

5.1 前言

直線上的邊點 (Edge Pixel) 集合可形成一條直線。



圖 5.1.1 道路影像



■ 在圖 5.1.2 中 , v₁ \ v₂ \ v₃和 v₄ 皆為邊點。

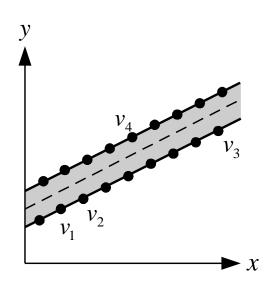


圖 5.1.2 數位直線



5.2 蠻力式直線偵測

邊點數 m=|V|, 則總共有 $\binom{m}{2}=\frac{m(m-1)}{2}=O(m^2)$ 條可能的直線。

例如m = |V| = 4,有6種可能被偵測到的直線。

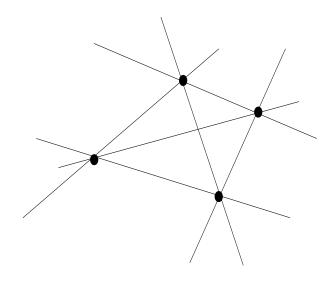


圖 5.2.1 m=4 時的所有可能線

邊點(x',y')到 $L_i: y=a_ix+b_i$ 的距離為

$$d = \frac{|y' - a_i x' - b_i|}{\sqrt{1 + a_i^2}}$$
 (5.2.1)

若d小於設定的門檻值 T_1 ,則邊點對 L_i 投了一票。總得分數超過門檻值 T_2 ,則 L_i 為一真正的**直線**。

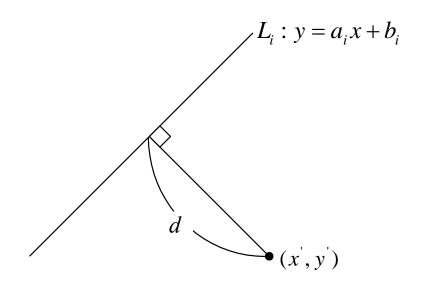


圖5.2.2 距離 d 的決定



定理 5.2.1 蠻力法可在 $O(m^3)$ 的時間完成直線偵測的工作。

證明:

$$Q(m \times m^2) = O(m^3)$$

證明完畢

5.3 哈克轉換式直線偵測

■ x-y空間轉換成 $\gamma-\theta$ 參數空間 (Parameter Space)。

$$r = \overline{OB} + \overline{BA} = x_2 \cos \theta + y_2 \sin \theta$$
 (5.3.1)

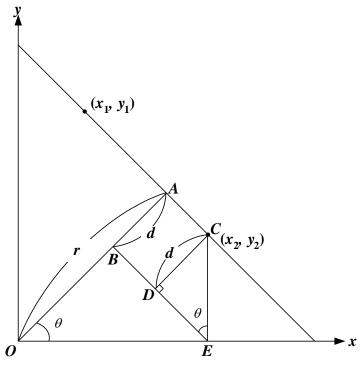


圖5.3.1 x-y 空間和 $\gamma-\theta$ 空間的關係

8



令
$$\theta = 45^{\circ}$$

座標 (2,1), 得到
$$r = \frac{3}{2}\sqrt{2}$$

座標 (1,2),得到
$$r = \frac{3}{2}\sqrt{2}$$

座標 (0,3),得到
$$r = \frac{3}{2}\sqrt{2}$$

座標 (3,3),得到
$$r=3\sqrt{2}$$

圖5.7中有一條角度為 $\frac{3}{4}\pi$ 的直線通過該影像。

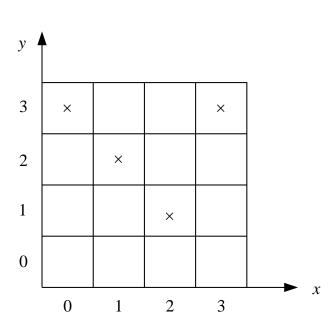


圖5.3.2 4×4 的影像小例子

 $AA[] \leftarrow 0$ {將二維累積陣列歸零} 對邊點集 V 的每一邊點 (x,y)for i=0 to n $r=x\cos\theta_i+y\sin\theta_i$ $AA[r,\theta_i] \leftarrow AA[r,\theta_i]+1$ end

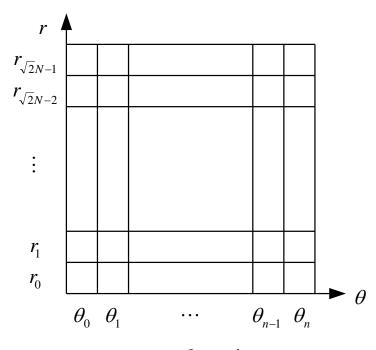


圖5.3.3 累積陣列

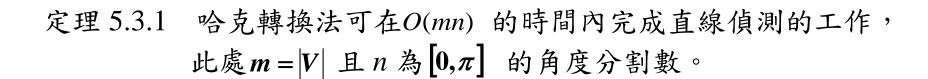




圖5.3.4 道路影像

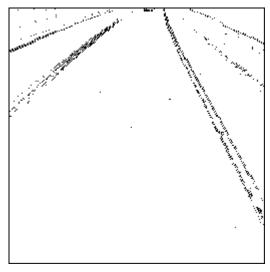
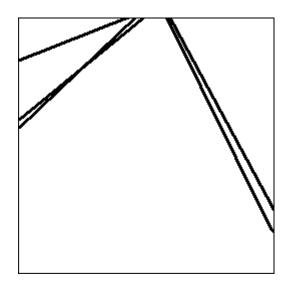


圖5.3.5 圖5.3.4的邊點集 圖5.3.6 測得之直線



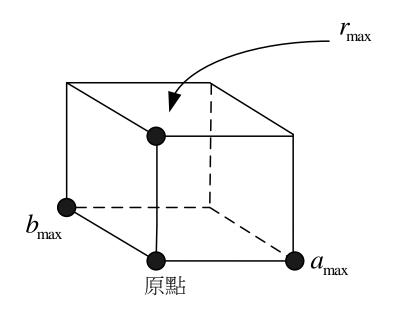
Q1

5.4 隨機式測圓法

範例 5.4.1:哈克轉換可否應用於圓偵測上?缺點為何?

解答:

的確可應用到圓偵測上,但需要一個三維的累積陣列。



解答完畢



$$(x-a)^{2} + (y-b)^{2} = r^{2}$$
 (5.4.1)

從V中隨機挑出四點。該四點可以決定出四個候選圓。

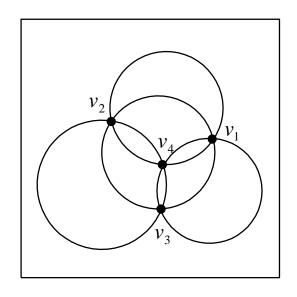


圖5.4.1 四點決定四個圓



圓方程式改寫成

$$2xa + 2yb + d = x^2 + y^2 (5.4.2)$$

此處 $d = r^2 - a^2 - b^2$ 。令 $v_i = (x_i, y_i)$, i = 1, 2, 3,為影像中邊點集中被隨機挑選出來的三個邊點。

■ 解圓心和半徑

將三個邊點 $v_1 = (x_1, y_1)$ $v_2 = (x_2, y_2)$ 和 $v_3 = (x_3, y_3)$ 代入式子(5.4.2),可得

$$\begin{cases}
2x_1a_{123} + 2y_1b_{123} + d_{123} = x_1^2 + y_1^2 \\
2x_2a_{123} + 2y_2b_{123} + d_{123} = x_2^2 + y_2^2 \\
2x_3a_{123} + 2y_3b_{123} + d_{123} = x_3^2 + y_3^2
\end{cases}$$

此處 $d_{123} = r_{123}^2 - a_{123}^2 - b_{123}^2$ 。



圓心的解為

$$\begin{cases}
 a_{123} = \frac{\begin{vmatrix} x_2^2 + y_2^2 - (x_1^2 + y_1^2) & 2(y_2 - y_1) \\ x_3^2 + y_3^2 - (x_1^2 + y_1^2) & 2(y_3 - y_1) \end{vmatrix}}{4((x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (x_3 - x_1)(y_2 - y_1))} \\
b_{123} = \frac{\begin{vmatrix} 2(x_2 - x_1) & x_2^2 + y_2^2 - (x_1^2 + y_1^2) \\ 2(x_3 - x_1) & x_3^2 + y_3^2 - (x_1^2 + y_1^2) \end{vmatrix}}{4((x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (x_3 - x_1)(y_2 - y_1))}$$

我們進而解得圓半徑如下

$$r_{123} = \sqrt{(x_i - a_{123})^2 + (y_i - b_{123})^2}$$



令 $v_4 = (x_4, y_4)$ 為第四個被挑選的邊點,令該點至圓 C_{123} 的距離為

$$d_{4\to 123} = \left| \sqrt{(x_4 - a_{123})^2 + (y_4 - b_{123})^2} - r_{123} \right|$$

假如 $d_{4\rightarrow123}$ 夠小,則 v_4 在圓 C_{123} 上。

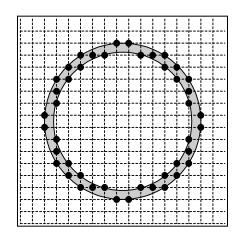


圖5.4.2 數位圖

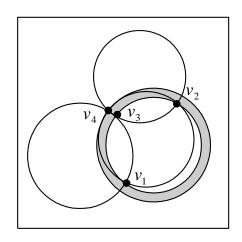


圖5.4.3 四個抽樣邊點在一圓

м

範例 5.4.1: 給定 3 個邊點V1(5,0)、V2(3,6)、V3(6,10),

在進行隨機式測圓法來決定可能圓的過程中:

- (1)請判斷此 3 個邊點是否可以形成一個可能圓。
- (2)請求出此可能圓的圓心與半徑,並詳述其計算過程。

解答:

(1)

$$(x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (x_3 - x_1)(y_2 - y_1)$$

$$= (3-5)(10-0) - (6-5)(6-0)$$

$$= (-20) - 6$$

$$= -26$$

所以此三點不共線,可形成一個可能圓。



(2)根據前文所述,可得到可能圓之圓心為

$$a_{123} = \frac{\begin{vmatrix} x_2^2 + y_2^2 - (x_1^2 + y_1^2) & 2(y_2 - y_1) \\ x_3^2 + y_3^2 - (x_1^2 + y_1^2) & 2(y_3 - y_1) \end{vmatrix}}{4((x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (x_3 - x_1)(y_2 - y_1))} = 8.96$$

$$b_{123} = \frac{\begin{vmatrix} 2(x_2 - x_1) & x_2^2 + y_2^2 - (x_1^2 + y_1^2) \\ 2(x_3 - x_1) & x_3^2 + y_3^2 - (x_1^2 + y_1^2) \end{vmatrix}}{4((x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (x_3 - x_1)(y_2 - y_1))} = \frac{-484}{4 \times (-26)} = 4.65$$



而半徑為

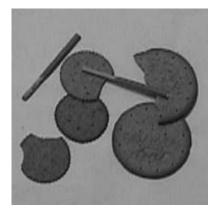
$$r_{123} = \sqrt{(x_i - a_{123})^2 + (y_i - b_{123})^2} = 6.1$$

所以此三點所形成的可能圓之圓心為(8.96,4.65)而半徑為 6.1。

解答完畢



(a) 錢幣影像



(b) 餅乾和巧克力棒影像



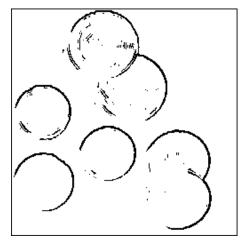
(c) 文具影像



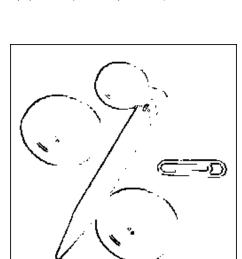
(d) 渠洞影像

圖 5.4.4 四張待測影像

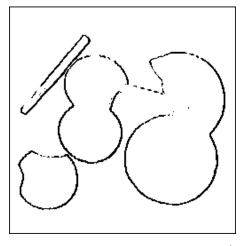




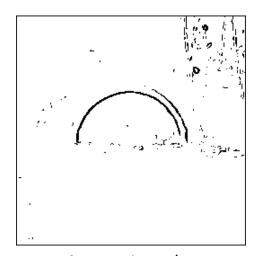
(a) 錢幣影像的邊點圖



(c) 文具影像的邊點圖



(b) 餅乾和巧克力棒影像的邊點圖



(d) 渠洞影像的邊點圖

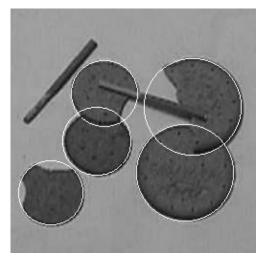
圖 5.4.5 圖 5.4.4 的邊點圖



(a) 測得的圓形錢幣



(c) 測得的圓形文具



(b) 測得的圓形餅乾



(d) 測得的圓形渠洞



5.6 作 業

■ 作業一:試問法距的長短是否會影響到直線偵測 時所需的門檻值決定?

■ 作業二: 寫一 C 程式以完成直線偵測的實作。

■ 作業三:寫一C程式以完成圓偵測的實作。