## Detekcia hrán a segmentácia obrazu

#### Gradient

- Veľkosť zmeny jasu v nejakom mieste v obraze
- Je reprezentovaný veľkosťou a smerom

### Metódy detekcií

- Operátor prvej derivácie + prahovanie
  - o Sobelov filter detekcia hrán
- Operator druhej derivácie (priechod nulou)
  - o Napr. laplaciánov filter na zvíraznenie hrán
- Parametrické metódy
  - o zložitejšie na výpočet ale presnejšie
  - o napr. houghova transofrmácia

### Separabilita filtru

- Filter ktorý sa dá "zjednodušiť", napr. 2D filter sa dá použiť ako dva krát 1D filter v oboch smeroch
- Pri 2D filtri o velkosti m x n a velkosti obrázku M x N mám M \* N \* m \* n násobení
- Avšak pri dvoch 1D filtroch mám len M \* N \* (m + n) násobení

### Sobelov operator (operátor prvej derivácie)

$$h_j = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}; h_i = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Má v sebe schovaný (veľmi aproximovnaý) gaussov filter
- Výsledný gradient sa spočíta pomocou  $L(i,j) = \sqrt{L_i(i,j)^2 + L_j(i,j)^2}$
- Možno aproximovať  $\widetilde{L}(i,j) = \left| L_i(i,j) \right| + \left| L_j(i,j) \right|$
- Smernica gradient je potom  $\theta(i,j) = \arctan \frac{L_j(i,j)}{L_i(i,j)}$
- Využíva ho napr. cannyho detector

## Laplacián gaussovej funkcie

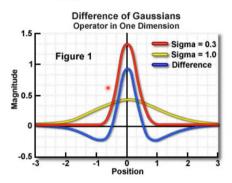
- suma parciálnych derivácií v nejakých smeroch

$$\nabla^2 f(i,j) = \frac{\partial^2 f(i,j)}{\partial^2 i} + \frac{\partial^2 f(i,j)}{\partial^2 j}$$

- nevýhodou je že operátor je rotačne invariantný, nie je možné pomocou tohto operátoru zistiť smer hrany
- NIE JE SEPARABILNY OPERATOR ale existuje trik, môžem ho aproximovať

- o Nie je síce presná, ale je dostatočná
- o Chová sa ako pásmová priepustnosť

$$\widetilde{\nabla}_{norm}^{2} L(i, j, \sigma) = \frac{1}{2\Delta\sigma} (L(i, j, \sigma + \Delta\sigma) - L(i, j, \sigma - \Delta\sigma))$$



# Houghova transformácia (detekcia primitív) – bude na skúške

- Priamka môže byť popísaná rôznymi spôsobmi

$$\circ \quad \text{Kartézske súradnice} \qquad y = \left(-\frac{\cos\theta}{\sin\theta}\right)x + \left(-\frac{\rho}{\sin\theta}\right)$$

- Popis priamky predstavuje popis istej skupiny bodov ktoré priamku tvoria
- Jeden bod reprezentovaný v kartézskom priestore sa pri transofrmácií do Houghovho priestoru zmení na priamku n