Operadores morfológicos Extracción de características

Planteamiento



Imagen Original



Máscara de segmentación



Imagen Segmentada



Operaciones morfológicas

• Objetivo: modifican las características de una imagen en función de su topología: además de considerar el nivel de intensidad de un píxel tienen en cuenta su relación con otros píxeles.

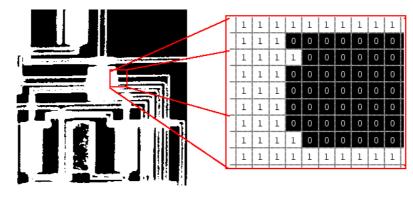
• Utilidades:

- Pre-procesamiento de imágenes: eliminación de ruido, simplificación de formas.
- Destacar estructura de objetos (extraer su contorno, rellenado de regiones, adelgazamiento y engrosamiento, esqueleto y poda, etc.)

• Aplicación:

- Imágenes binarias o en niveles de gris.

 Operadores morfológicos binarios (basados en elementos estructurales/máscaras): se aplican sobre imágenes umbralizadas.



- Elementos estructurales habituales de 3x3 o 5x5 (1 indica 'objeto' y '0' fondo).
- Ejemplos de elementos estructurales:

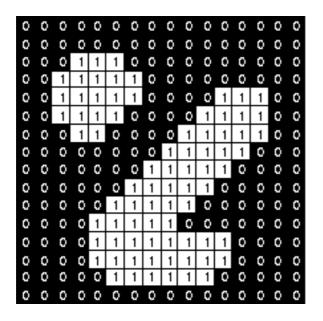
1	1	1
1	1	1
1	1	1

1	0	1
1	0	1
1	0	1

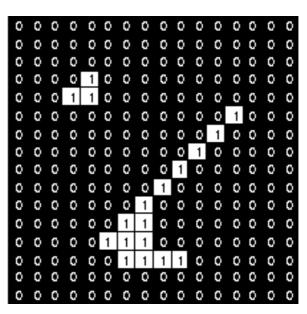
- Operadores morfológicos binarios: se aplican sobre imágenes umbralizadas. Basados en elementos estructurales.
- Erosión: $C = A \ominus B = \{x : B_x \subseteq A\}$
 - Un píxel pertenece a la imagen dilatada (se pone a '1') si TODOS los píxeles de su entorno (él mismo incluido) coinciden con los elementos correspondientes de la máscara.
 - En caso contrario, si alguno de los píxeles en la región no coincide con la máscara, el píxel central se pone a '0'.

• Ejemplo de erosión

1	1	1
1	1	1
1	1	1







• Proceso de erosión en imagen real

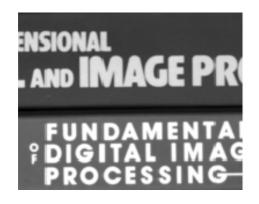


Imagen en escala de gris

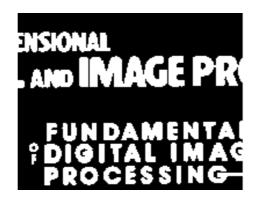


Imagen umbralizada

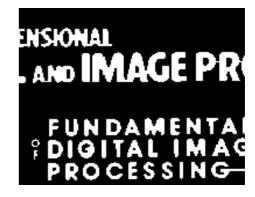
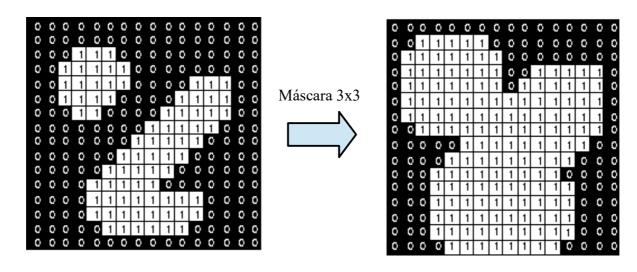


Imagen erosionada

• Dilatación:

- Un píxel pertenece a la imagen dilatada (se pone a '1') si alguno de los píxeles de su entorno (él mismo incluido) coincide con el correspondiente píxel de la máscara.

 $C = A \oplus B = \left\{ x : B_x \bigcap A \neq 0 \right\}$



• Proceso de dilatación en imagen real

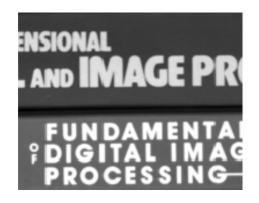


Imagen en escala de gris

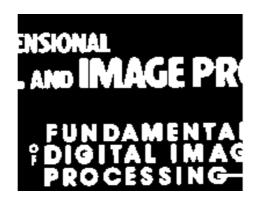


Imagen umbralizada



Imagen dilatada

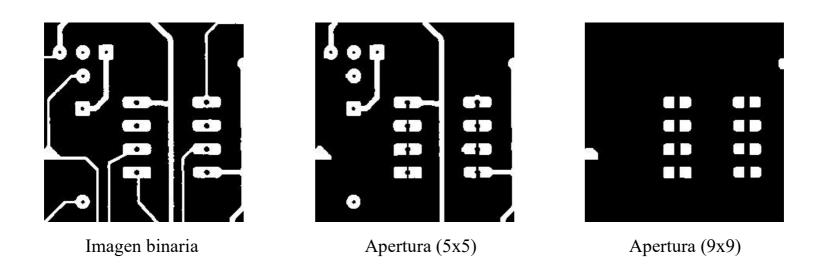
- Erosión y dilatación se pueden aplicar N veces de forma secuencial dando lugar a diferentes efectos.
 - Si se realizan muchas dilataciones consecutivas: imagen resultante toda a '1' suponiendo que existe, al menos, un píxel blanco en imagen original.
 - Si se realizan muchas erosiones consecutivas: imagen resultante toda a '0'.

• Apertura (Opening): erosión seguida de dilatación con el mismo elemento estructural.

$$A \circ B = (A \ominus B) \oplus B$$

- Abre espacios entre objetos conectados por bordes muy estrechos.
- Elimina píxeles salientes de los contornos y ruidos.
- Regiones que sobreviven a erosión recuperan su tamaño original por dilatación.
- Operación idempotente: sucesivas aplicaciones de 'opening' no tienen efectos.

• Ejemplo de apertura ('opening')

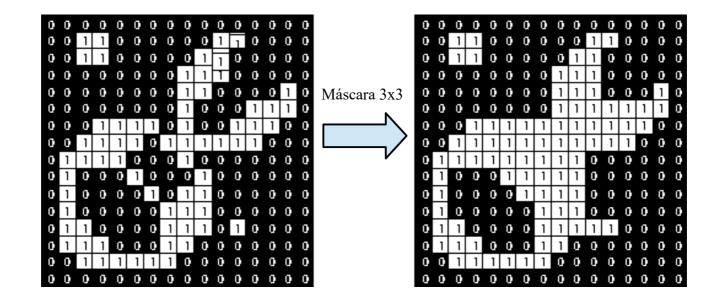


• Cierre (Closing): dilatación seguida de erosión con el mismo elemento estructural.

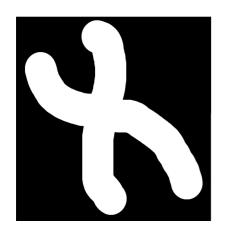
$$A \bullet B = (A \oplus B) \ominus B$$

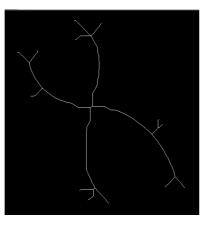
- Rellena huecos en las regiones mientras mantiene el tamaño inicial de las mismas.
- Fusiona conexiones extrechas
- Operación complementaria a 'opening'.
- Operación idempotente: sucesivas aplicaciones de 'closing' no tienen efectos.

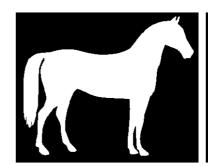
• Ejemplo de cierre ('closing')

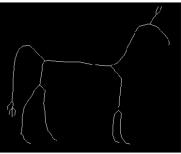


- Esqueleto: determina el esqueleto de un objeto, entendiendo como tal la representación de una línea que preserva su topología.
 - Ejemplo: reconocer objetos puede ser más rápido con su esqueleto.





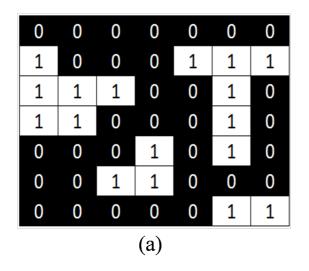




Etiquetado y extracción de características

Etiquetado de componentes conectadas

• Objetivo: agrupar píxeles en componentes basados en conectividad de los píxeles. Es decir, todos los píxeles en una componente conectada comparten similares niveles de intensidad. Cada componente se puede representar por un color.

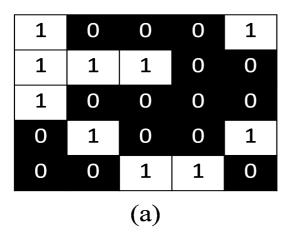


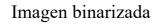
0	0	0	0	0	0	0	
1	0	0	0	2	2	2	
1	1	1	0	0	2	0	
1	1	0	0	0	2	0	
0	0	0	3	0	2	0	
0	0	3	3	0	0	0	
0	0	0	0	0	4	4	
(b)							

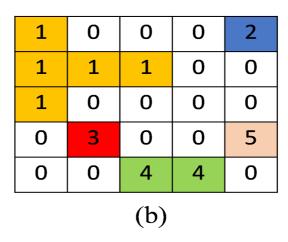
• Algoritmo de 'componentes conectadas'

Etiquetado de componentes conectadas

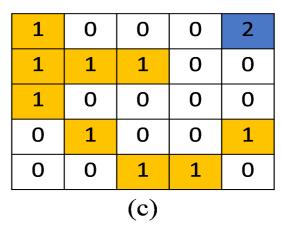
• Tipos de conectividad:







Etiquetado (vecindad 4)



Etiquetado (vecindad 8)

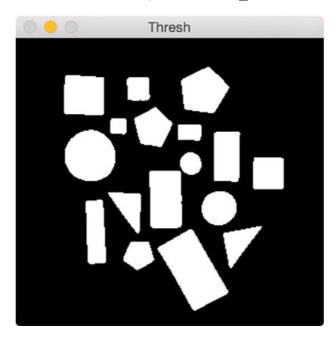


Conectividad 4

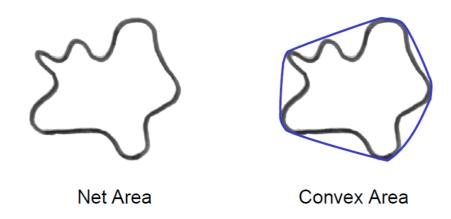


Conectividad 8

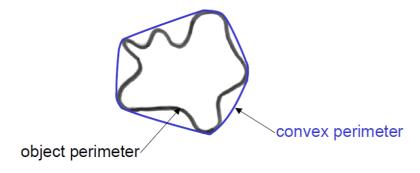
- Objetivo: extraer información de los objetos de la imagen.
 - Conteo de objetos
 - Determinación de forma (descriptores de forma)



• Area: número de píxeles de un objeto



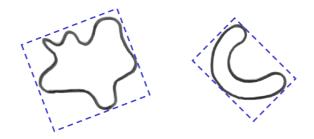
• Perímetro: número de píxeles del borde del objeto.



Compactación

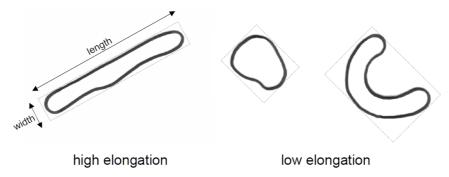


• Bounding box: rectángulo que circunscribe el objeto.

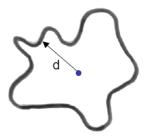


• Relación de aspecto (altura/anchura)

Elongación



• Medida de distancia radial (firma).



• Ejemplos de distancia radial (firma)

