به نام خدا

# مبانی بینایی کامپیوتر دکتر محمدی تمرین چهار

## سوال ۱) الف)

شنبه الني آذر الني الني الني الني الني الني الني الني
١٤ ١١٥ مر
Histogram!
1
Aug. (x1+xx+cx++xc+dx1++10x1 = 11
Median = 9  Mode = F
Variance 5 (1-1/11) + (1-1/11) + (1-1/10) +

cs Scanned with CamScanner

WISIM	14,8	iliJak	(40)
6,5	399m	tiest.	
Wys IT	<b>&gt;</b>	SV=11F, &	δ
6,54,43			+ 12.7
w,=19	V Y < 3 V MI/8	بطع آ توان	2/
6, = 11,V	7	77 77	
wy = 9	=) 6	√ = Y~, 6F	
6x = 1,20	1// 1//////////////////////////////////	njv risi	
	<u></u>	ع آسانه ۹٫۵ د	de ou

cs Scanned with CamScanner

#### سوال ۲) الف)

مشاهده می کنیم در تصاویری که هیستوگرام نسبتا متعادلی دارند (شبیه به توزیع نرمال) هر دو الگوریتم با دقت یکسان عمل می کنند اما در تصاویری که در هیستوگرام آنها یک یا دو پیک بزرگ وجود دارد دقت الگوریتم G.otsu بیشتر است. همانطور که در متن اشاره شده است سرعت G.otsu بسیار بیشتر از الگوریتم اتسوی بهینه است. دلیل آن این است که الگوریتم اتسو به ازای تک تک ۲۵۵ حالت حلقه می زند اما در G.otsu در هر سطح بدون محاسبه از اول و فقط با محاسبه یک تغییر قابل انجام است.

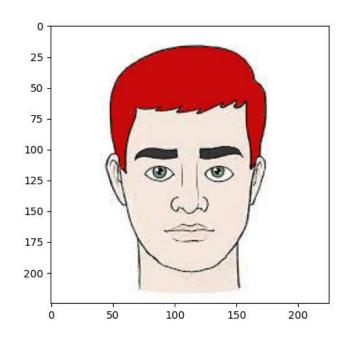
#### سوال ۲) ب)

خیر، کمینه کردن واریانس درون کلاسی یعنی میخواهیم پیکسلهای درون هر کلاس بیشترین شباهت را به یکدیگر داشته باشند و بیشینه کردن واریانس بین کلاسی یعنی میخواهیم دو کلاس مدنظر بیشترین تفاوت را با هم داشته باشند. حال ممکن است دو کلاس واریانس درون کلاسیشان درون کلاسیشان بسیار کم باشد و به هم شبیه باشند اما در عین حال واریانس بین کلاسیشان بیشینه نباشد زیرا این دو کلاس به یکدیگر نیز شبیه هستند. در الگوریتم اتسو هدف کمینه کردن واریانس درون کلاسی است، نه بیشینه کردن واریانس بین کلاسی.

#### سوال ۳)

یک تابع کمکی برای تشخیص در ناحیه بودن یا نبودن پیکسل موردبررسی به نام

is\_same\_seg مینویسیم که بر اساس آستانه زدن روی جمع تفاوت سه کانال رنگی با پیکسل dfs عمل می کند. حال در تابع اصلی یک seed پیادهسازی می کنیم و هر کدام از پیکسل های در صف را با تابع is\_same\_seg می سنجیم. برای حد آستانه با آزمون و خطا به عدد ۶۵ می رسیم.



سوال ٤) الف)

تصویر با reflect padding:

60	60	70	60	60	70	60	60	60	60
60	60	70	60	60	70	60	60	60	60
60	60	70	70	70	70	70	70	60	60
60	60	70	60	70	70	70	70	70	70
80	80	60	80	60	70	80	70	70	70
60	60	70	70	60	70	60	60	60	60
60	60	70	80	60	80	70	60	60	60
70	70	60	80	60	60	80	60	60	60
60	60	70	70	80	60	80	60	70	70
60	60	70	70	80	60	80	60	70	70

برای سایش لنگر را روی پیکسل موردنظر قرارداده و مینیمم مقدارهایی که با ۱ متناظرند را بهجای پیکسل قرار میدهیم:

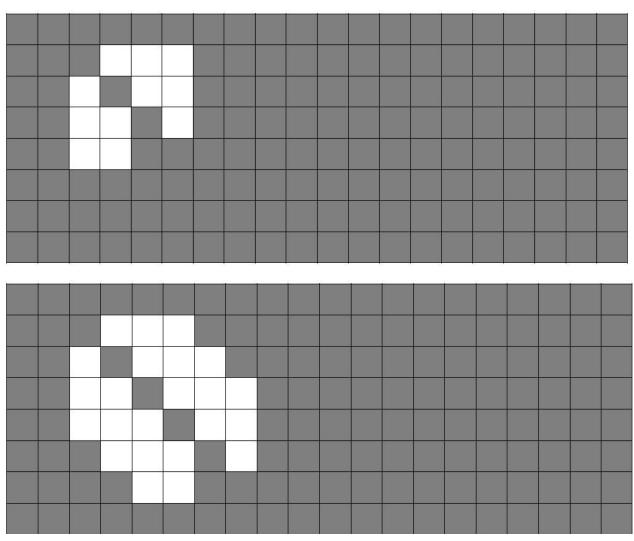
60	60	60	60	60	60	60	60
60	60	60	60	60	60	60	60
60	60	70	60	70	70	60	60
60	60	60	60	60	70	70	70
60	60	60	60	60	70	60	60
60	60	60	60	60	60	60	60
60	60	60	60	60	60	60	60
60	60	60	60	60	60	60	60

برای گسترش ابتدا عنصر ساختاری را نسبت به لنگر ۱۸۰ درجه می چرخانیم سپس ماکسیمم مقدارهایی که با ۱ متناظرند را به جای پیکسل موردنظر قرار می دهیم:

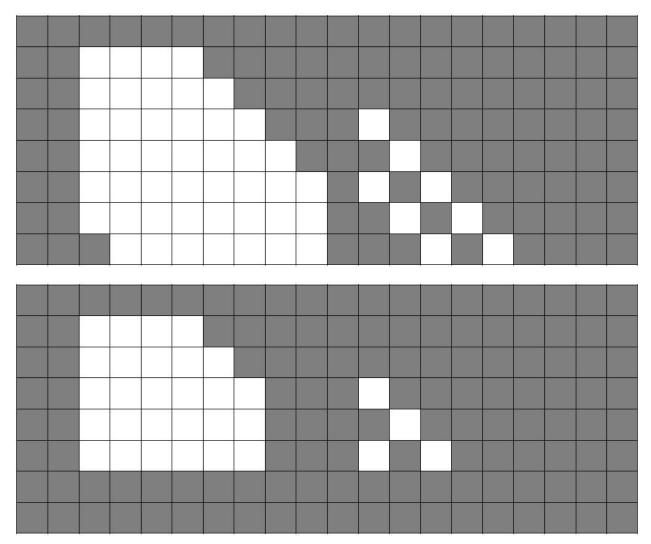
70	70	70	70	70	70	70	70
70	70	70	70	70	70	70	70
80	80	80	80	80	80	80	70
70	80	70	70	80	70	70	70
70	80	80	80	80	80	80	60
70	80	80	80	80	80	80	60
70	80	80	80	80	80	80	70
70	70	80	80	80	80	80	70

## سوال ۴) ب)

برای عملگر باز ابتدا سایش سپس گسترش انجام میدهیم (برای ستون و ردیف های اول و آخر تصویر constant padding=grat در نظر گرفتیم:



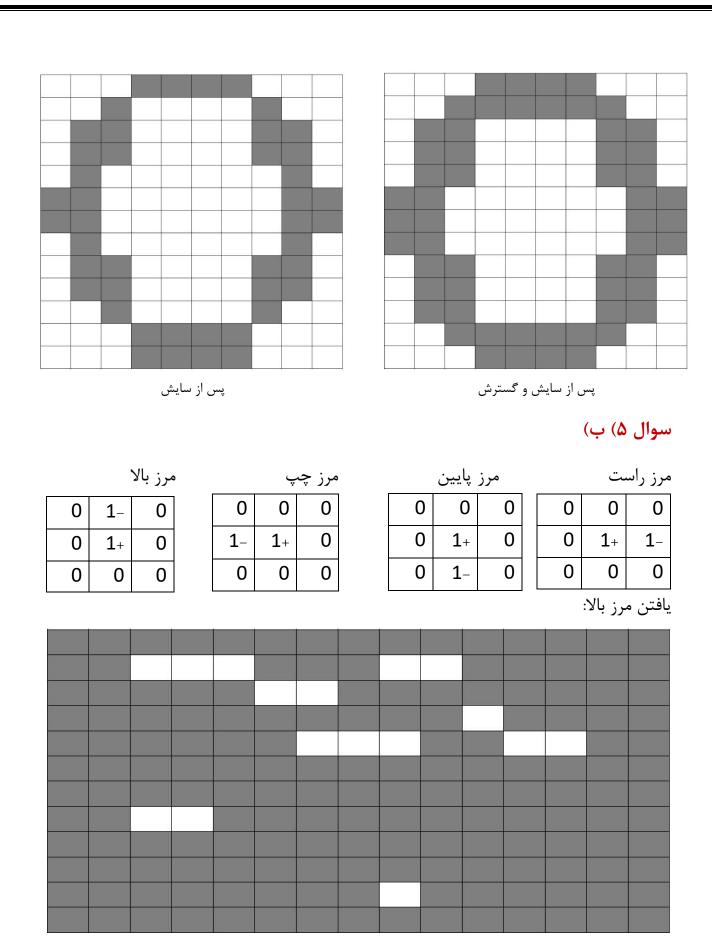
برای عملگر بسته ابتدا گسترش سپس سایش انجام میدهیم(باز هم constant):



## سوال ۵) الف)

با توجه به اینکه عملگرهای گسترش و افزایش ساختار خود صفر را تحت تاثیر قرار میدهند و میدانیم عملگر بسته معمولا برای از بین بردن حفرههای کوچک استفاده میشود اما ما اتفاقا میخواهیم حفره درون صفر به درستی دیده شود پس از عملگر باز استفاده میکنیم. با کمی

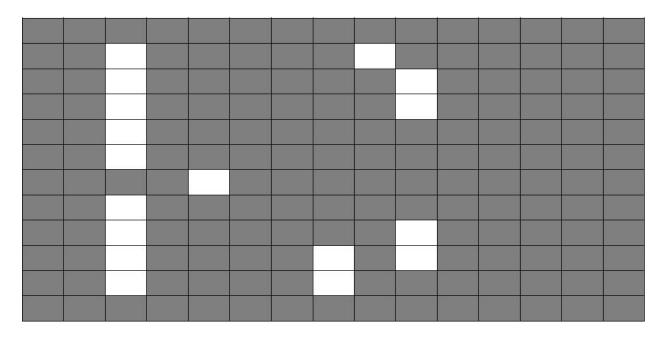
آزمون و خطا متوجه می شویم عنصر ساختاری روبرو بهترین گزینه است. رنگ خاکستری را پیکسل با ارزش ۱ در نظر گرفتیم و رنگ سفید را پیکسل با ارزش صفر.



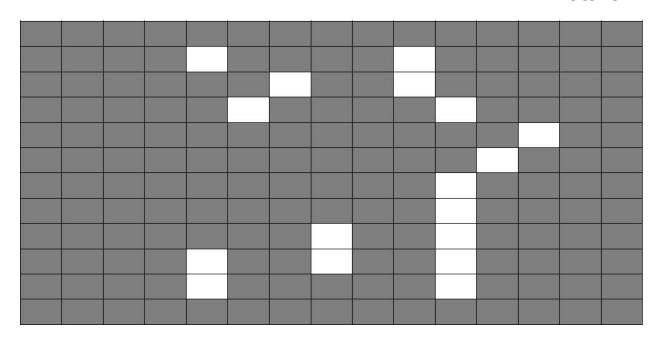
## یافتن مرز پایین:

						v		
					40 C	v ===		
			3			8 60		

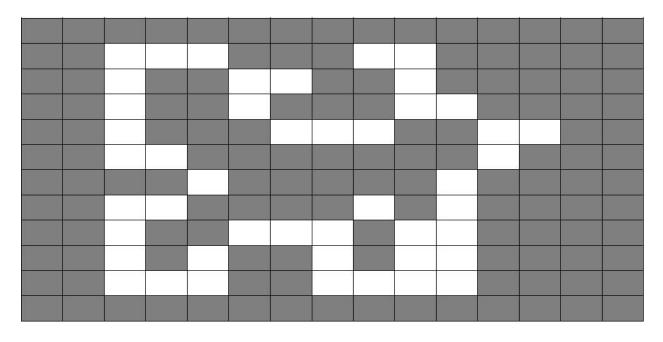
## یافتن مرز چپ:



یافتن مرز راست:



اجتماع ۴ مورد بالا:



## سوال ۶)

 $ext{dst}(x,y) = \max_{\substack{(x',y'): ext{ element}(x',y') 
eq 0}} ext{src}(x+x',y+y')$  برای گسترش باید از فرمول روبرو استفاده کنیم

بنابراین پنجره را در کرنل ضرب می کنیم و ماکسیمم را برمی گردانیم تا همسایگیهایی که متناظر با صفر در کرنل هستند در ماکسیمم گیری اثر نداشته باشند.

برای سایش بایستی مینیمم بگیریم اما نمی توان از روش قبل استفاده کرد زیرا همیشه مینیمم صفر می شود بنابراین باید حلقه فور بزنیم و اگر همسایگی متناظر با صفر در کرنل نبود، در مینیمم گیری شرکت کند.

برای عملگر باز ابتدا سایش سپس گسترش و برای عملگر بسته ابتدا گسترش و سپس سایش انجام میشود.

توابع آماده نیز به ترتیب ,cv2.dilate, cv2.erode

cv2.morphologyEx(src, cv2.MORPH\_OPEN, kernel), cv2.morphologyEx(src, cv2.MORPH\_CLOSE, kernel)

مىباشند.

البته باید دقت داشت که چون پس زمینه سفید است و شیء در تصویر سیاه، پس برای مثال عملگر گسترش باعث کوچک شدن شیء میشود زیرا در حال گسترش ناحیه سفید است. این موضوع درباره باقی عملگر ها نیز صدق می کند.

image 1



image 2



image 3



image 4



image 1



image 2



image 3



image 4



dilate of image 1



dilate of image 2



dilate of image 3



dilate of image 4





erode of image 1



erode of image 2



erode of image 3



erode of image 4



image 1



image 2



image 3



image 4



image 1



image 2



image 3



image 4



dilate of image 1 -b



dilate of image 2 -b



dilate of image 3 -b



dilate of image 4 -b



erode of image 1 -b



erode of image 2 -b



erode of image 3 -b



erode of image 4 -b



image 1

image 2



image 3



image 4



image 1



image 2



image 3



image 4



open of image 1



open of image 2



open of image 3



open of image 4



. . . .



close of image 2



close of image 3



close of image 4



image 1



image 2



image 3



image 4



image 1



image 2



image 3



image 4



open of image 1 -b



open of image 2 -b



open of image 3 -b



open of image 4 -b



close of image 1 -b



close of image 2 -b



close of image 3 -b



close of image 4 -b

