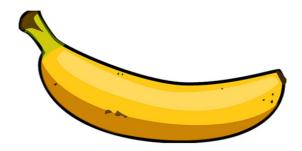
实验:轮廓层次矩阵

实验概要

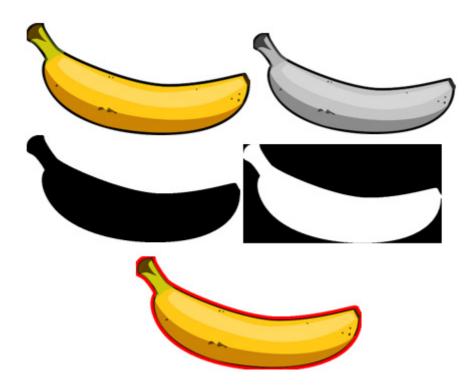
轮廓检测和边缘检测的区别

你可能会想,如果检测都是针对轮廓的,那么轮廓检测不就和边缘检测一样了吗?

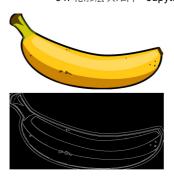
不完全是。至少对于强度有细微变化的图像来说不是这样。根据与 OpenCV 相关的文档, 轮廓 是物体的边界, 而 边缘 本质上是图像强度有显著变化的部分。例如,一个物体表面有许多不同颜色的阴影,那么它的表面就会有许多不同的 边缘。但由于它是一个物体,沿其形状(也就是 轮廓)只有一个。例如,在下面的图片中,仔细看看香蕉的表面:



香蕉皮表颜色的强度变化很大。轮廓检测将只给出主要目标的(封闭的)边界,而边缘检测将给出所有检测到的强度发生变化的区域。轮廓检测结果如下:



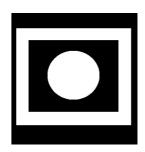
而边缘检测的结果如下:



香蕉的边缘检测标记了图像中所有发生强度变化的区域。而轮廓检测则是根据生成的二值图像给出形状的轮廓。如果您在执行图像二值化转换时,使用不同的阈值,您将得到不同的二值图像,从而得到不同的轮廓集。您可能会注意到,与边缘不同,轮廓始终是一个封闭的形状。在OpenCV中,边缘检测可以直接应用于RGB图像/灰度图像/二值图像,而轮廓检测仅适用于二值图像。

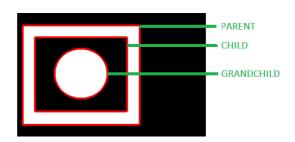
轮廓的层次结构

轮廓可以被相互关联。一个轮廓可能位于另一个更大的轮廓以内,那么它就是这个更大的轮廓的子轮廓。同样, 一个轮廓甚至可能有孙轮廓和曾孙轮廓。这些叫做嵌套轮廓。让我们来看看下面的图像:



你看到多少轮廓? 1, 2 还是 3?

答案是 3。前面提及,轮廓是白色物体在黑色背景上的边界。前面的图像有一个空心的正方形和一个填充的圆形。你可以确定填充的圆是一个单一的圆点;然而,你可能会与空心正方形混淆。空心正方形有两个轮廓:外边框和内边框;在正方形上画出两条白色的边界和两个轮廓。这使得整个图像中总共有三个轮廓:

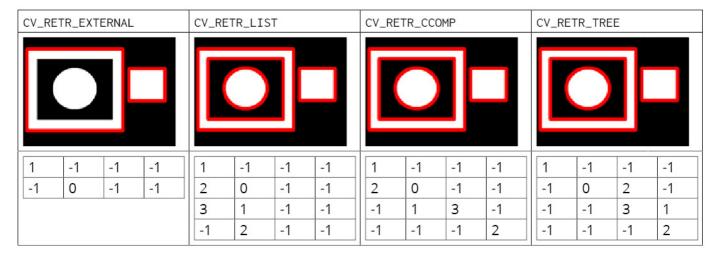


要访问层次结构信息,您需要根据需求设置 cv2.findContours 的 retrieveing_mode 输入。

在本章开始学习 cv2. findContours 命令时,您会看到用于设置轮廓检索模式的不同输入选项

- RETR EXTERNAL
- RETR LIST
- RETR_CCOMP
- RETR_TREE

看一下它对应的输出变量: hierarchy 。 查看任何样本图像的层次结构变量的值,都会注意到它是一个矩阵,其中有多少行,就等于检测到多少个轮廓。考虑以下轮廓检索命令和层次结构:



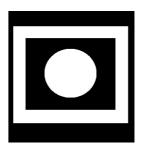
每行包含有关单个轮廓的信息。 如上图所示,每一行包含四列,下面详细解析一下每一列的意义:

- 第 1 列:包含其下一个轮廓的数字 ID,该轮廓在相同的层次结构级别上。如果不存在这样的轮廓,则其值在此处列出为 -1。
- 第2列:包含其上一个轮廓的数字 ID,该 ID 在相同的层次结构级别上。如果不存在这样的轮廓,则其值在此处列出为-1。
- 第3列:包含其下一个层次结构/第一个子轮廓的数字 ID。如果不存在这样的轮廓,则其值在此处列出为-1。
- 第 4 列:包含其父轮廓的数字 ID,该 ID 在下一个层次级别。如果不存在这样的轮廓,则其值在此处列出为-1。

现在,让我们在示例图像上使用这些选项,看看会有什么区别。

实验目标

本实验将根据以下图像,通过应用不同的轮廓层次结构参数,绘制出对应的轮廓,并输出层次结构矩阵,基于轮廓层次矩阵尝试解释轮廓间的层次关系。



1. 导入依赖库

In [1]:

import cv2 # 导入OpenCV import matplotlib.pyplot as plt # 导入matplotlib

魔法指令,使图像直接在Notebook中显示

%matplotlib inline

2. 加载图像并保存副本

保证对原始图像 image 进行的任何更改,都不会影响此副本 imagecopy 。最后,我们可以在原始图像的副本 imagecopy 上绘制结果:

In [2]:

```
# 设置输入输出路径
import os
base_path = os.environ.get("BASE_PATH",'../data/')
data_path = os.path.join(base_path + "lab4/")
result_path = "result/"
os.makedirs(result_path, exist_ok=True)

# 读取图像文件
image = cv2.imread('./data/contour_hierarchy.png')
# 拷贝保存副本
imagecopy= image.copy()
```

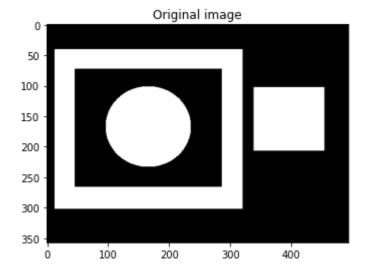
3. 显示图像

In [3]:

```
# 在云实验环境下忽略以下代码,避免程序尝试打开系统窗口显示图片;
# 使用matplotlib替换,使图像直接在 Jupyter Notebook 中输出。

# cv2. imshow('Original image', image)
# cv2. waitKey(0)
# cv2. destroyAllWindows()

plt. imshow(image[:,:,::-1])  # 将图像从 BGR 转换为 RGB
plt. title('Original image')  # 指定输出图像的标题
plt. show()  # 显示图像
```



上面的图像是以三通道格式保存的。尽管此黑白图像看起来像二进制图像,但实际上,它是三通道 BGR 图像。 要对其应用轮廓检测,需要将其转换为实际的单通道二值图像——同时,只有灰度图像可以转换为二值图像。

4. 转换灰度图像

首先,需要使用以下代码将图像转换为灰度图像:

In [4]:

```
gray_image = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
```

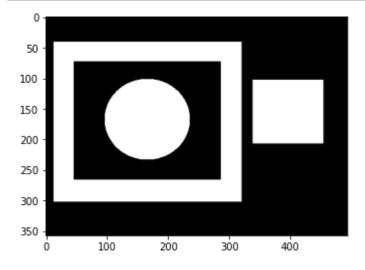
另外,在 OpenCV 中,您还可以使用 im = cv2.imread (filename, cv2.IMREAD_GRAYSCALE) 命令直接以灰度 级读取 BGR 图像。同时, im = cv2.imread (filename, 0) 命令将产生相同的结果。

5. 图像二值化

In [5]:

```
# 直接输入阈值与最大值,执行图像二值化
ret, im_binary = cv2. threshold(gray_image, 0, 255, cv2. THRESH_BINARY)

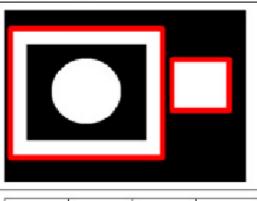
plt. imshow(im_binary, cmap='gray') # 使用灰色 "喷涂"图像输出显示
plt. show() # 显示图像
```



由于当前图像已经是黑色背景,需要检测的轮廓为白色,因此无需进行反转图像,直接执行轮廓检测与绘制。

6.1 轮廓检测并输出层次矩阵 - cv2.RETR_EXTERNAL

CV_RETR_EXTERNAL



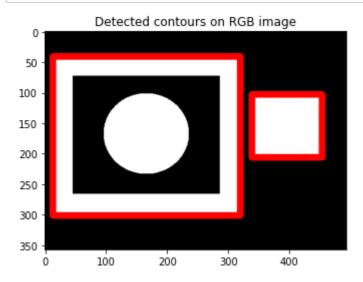
| 1 | -1 | -1 | -1 |
|----|----|----|----|
| -1 | 0 | -1 | -1 |

对于 cv2. RETR_EXTERNAL , 只有两个检测到的轮廓,所有内部轮廓都将被忽略。

- 1. 第一行对应于轮廓 0。其下一个轮廓为 1。其上一个轮廓不存在(-1)。由于仅考虑外部轮廓,因此其子轮 廓和父轮廓也不适用(-1 和 -1)。
- 2. 第二行对应于轮廓 1。由于该图像中没有其他轮廓,因此它的下一个轮廓不存在(-1)。 其先前的轮廓为轮廓 0。其子轮廓和父轮廓不存在(最后两列中为 -1 和 -1)。

In [6]:

```
# 使用cv2. RETR EXTERNAL参数执行轮廓检测
contours, hierarchy = cv2. findContours(im_binary,
                 cv2. RETR_EXTERNAL, cv2. CHAIN_APPROX_SIMPLE)
# 在之前复制的副本图像上标记所有检测到的轮廓,用红色(0,0,255) 绘制,将厚度设置为 10:
with_contours = cv2. drawContours (imagecopy, contours, -1, (0, 0, 255), 10)
# 在云实验环境下忽略以下代码,避免程序尝试打开系统窗口显示图片;
# 使用matplotlib替换,使图像直接在 Jupyter Notebook 中输出。
# cv2.imshow('Detected contours on RGB image', with contours)
\# cv2. waitKey(0)
# cv2.destroyAllWindows()
# 使用matplotlib将图像转换为RGB
plt.imshow(with contours[:,:,::-1])
# 指定输出图像的标题
plt.title('Detected contours on RGB image')
#显示图像
plt. show()
```



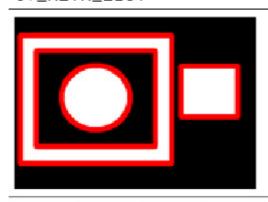
In [7]:

```
print(len(contours)) # 输出检测到的轮廓数量
print(hierarchy); # 输出轮廓层次矩阵
```

```
2
[[[ 1 -1 -1 -1]
[-1 0 -1 -1]]]
```

6.2 轮廓检测并输出层次矩阵 - cv2.RETR_LIST

CV_RETR_LIST



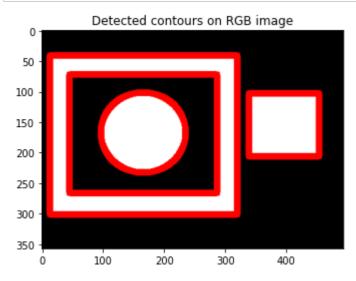
| 1 | -1 | -1 | -1 |
|----|----|----|----|
| 2 | 0 | -1 | -1 |
| 3 | 1 | -1 | -1 |
| -1 | 2 | -1 | -1 |

对于 cv2. RETR_LIST , 有 4 个检测到的轮廓。所有内部轮廓均被"独立"检测。这里的"独立"是指没有形成亲子关系 (最后两列为 -1) 。这意味着所有轮廓都被视为处于同一层次级别。 此图像中总共有 4 个轮廓 (因为存在 4 行) 。

- 1. 第一行对应于轮廓 0。其后为轮廓 1, 而前没有轮廓 (-1)。
- 2. 第二行对应于轮廓 1。其后为轮廓 2, 其前为轮廓 0。
- 3. 第三行对应于轮廓 2。其后为轮廓 3, 其前为轮廓 1。
- 4. 第四行对应于轮廓 3。其后没有轮廓(因为没有更多的轮廓了-1),其前为轮廓 2。

In [8]:

```
# 使用cv2. RETR LIST参数执行轮廓检测
contours, hierarchy = cv2. findContours(im_binary,
                    cv2. RETR_LIST, cv2. CHAIN_APPROX_SIMPLE)
# 在之前复制的副本图像上标记所有检测到的轮廓,用红色(0,0,255) 绘制,将厚度设置为 10:
with_contours = cv2. drawContours (imagecopy, contours, -1, (0, 0, 255), 10)
# 在云实验环境下忽略以下代码,避免程序尝试打开系统窗口显示图片;
# 使用matplotlib替换,使图像直接在 Jupyter Notebook 中输出。
# cv2.imshow('Detected contours on RGB image', with contours)
\# cv2. waitKey(0)
# cv2.destroyAllWindows()
# 使用matplotlib将图像转换为RGB
plt.imshow(with contours[:,:,::-1])
# 指定输出图像的标题
plt.title('Detected contours on RGB image')
#显示图像
plt. show()
```



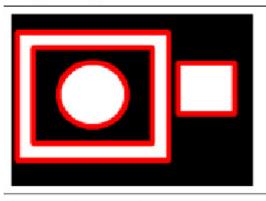
In [9]:

```
print(len(contours)) # 输出检测到的轮廓数量
print(hierarchy); # 输出轮廓层次矩阵
```

```
 4 \\ [[[1 -1 -1 -1] \\ [2 0 -1 -1] \\ [3 1 -1 -1] \\ [-1 2 -1 -1]]]
```

6.3 轮廓检测并输出层次矩阵 - cv2.RETR_CCOMP

CV_RETR_CCOMP



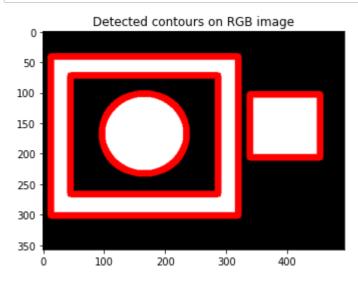
| 1 | -1 | -1 | -1 |
|----|----|----|----|
| 2 | 0 | -1 | -1 |
| -1 | 1 | 3 | -1 |
| -1 | -1 | -1 | 2 |

对于 RETR_CCOMP , 只有两个层次级别。对象的外部边界在一个级别上, 内部边界在另一个级别上。在这里尝试理解此层次结构矩阵, 因为它不像前两个简单。

- 我们知道,只有一个外部边界(没有内部空间)的轮廓没有父级也没有子级。因此,此轮廓的最后两列应为 -1。这里的前两行在其后两列中都为 -1,从这一点,可以得出结论,前两行分别对应于:实心矩形形和实心 圆。
- 我们还知道,前两列在同一层次上给出了下一个和上一个轮廓的索引。如果在同一水平上没有其他轮廓,则 这两个值应为 -1。看最后一行。它必须属于空心矩形的内部边界,因为在该层上没有其他轮廓(即,没有其他内孔边界)。
- 剩下第3行和空心矩形的外边界轮廓。因此,第3行正式代表此轮廓。这个轮廓有一个子轮廓(即:最后一行,空心矩形的内部边界),但没有父轮廓,因此对于这个轮廓,会有一个子但没有父轮廓,这反映在第3行的最后两列中。

In [10]:

```
# 使用cv2. RETR CCOMP参数执行轮廓检测
contours, hierarchy = cv2. findContours(im_binary,
                    cv2. RETR_CCOMP, cv2. CHAIN_APPROX_SIMPLE)
# 在之前复制的副本图像上标记所有检测到的轮廓,用红色(0,0,255) 绘制,将厚度设置为 10:
with_contours = cv2. drawContours (imagecopy, contours, -1, (0, 0, 255), 10)
# 在云实验环境下忽略以下代码,避免程序尝试打开系统窗口显示图片;
# 使用matplotlib替换,使图像直接在 Jupyter Notebook 中输出。
# cv2.imshow('Detected contours on RGB image', with contours)
\# cv2. waitKey(0)
# cv2.destroyAllWindows()
# 使用matplotlib将图像转换为RGB
plt.imshow(with contours[:,:,::-1])
# 指定输出图像的标题
plt.title('Detected contours on RGB image')
#显示图像
plt. show()
```



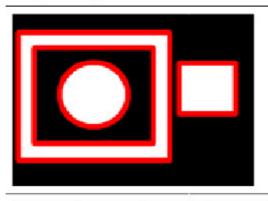
In [11]:

```
print(len(contours)) # 输出检测到的轮廓数量
print(hierarchy); # 输出轮廓层次矩阵
```

```
4
[[[ 1 -1 -1 -1]
        [ 2 0 -1 -1]
        [-1 1 3 -1]
        [-1 -1 -1 2]]]
```

6.4 轮廓检测并输出层次矩阵 - cv2.RETR_TREE

CV_RETR_TREE



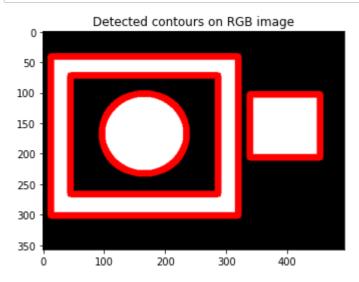
| 1 | -1 | -1 | -1 |
|----|----|----|----|
| -1 | 0 | 2 | -1 |
| -1 | -1 | 3 | 1 |
| -1 | -1 | -1 | 2 |

对于 cv2. RETR_TREE , 查看其层次结构矩阵。

- 1. 第一行,它的最后两列的值分别为 -1 和 -1,因此它是一个没有子级也没有父级的轮廓。查看该图,我们可以轻松得出结论,它是实心矩形的轮廓。
- 2. 第二行,该轮廓有一个子轮廓但没有父轮廓。因此,它是空心矩形形的外边界。
- 3. 第三行,该轮廓有一个子轮廓和一个父轮廓。因此,它是空心矩形孔的内边界。
- 4. 第四行,该轮廓没有子轮廓,只有一个父轮廓。 因此,它里面必然没有轮廓,而外面必然有轮廓。一定是中间的实心圆。

In [12]:

```
# 使用cv2. RETR TREE参数执行轮廓检测
contours, hierarchy = cv2. findContours(im_binary,
                    cv2. RETR_TREE, cv2. CHAIN_APPROX_SIMPLE)
# 在之前复制的副本图像上标记所有检测到的轮廓,用红色(0,0,255) 绘制,将厚度设置为 10:
with_contours = cv2. drawContours (imagecopy, contours, -1, (0, 0, 255), 10)
# 在云实验环境下忽略以下代码,避免程序尝试打开系统窗口显示图片;
# 使用matplotlib替换,使图像直接在 Jupyter Notebook 中输出。
# cv2.imshow('Detected contours on RGB image', with contours)
\# cv2. waitKey(0)
# cv2.destroyAllWindows()
# 使用matplotlib将图像转换为RGB
plt.imshow(with contours[:,:,::-1])
# 指定输出图像的标题
plt.title('Detected contours on RGB image')
#显示图像
plt. show()
```



In [13]:

```
print(len(contours)) # 输出检测到的轮廓数量
print(hierarchy); # 输出轮廓层次矩阵
```

```
4

[[[ 1 -1 -1 -1]

[-1 0 2 -1]

[-1 -1 3 1]

[-1 -1 -1 2]]]
```

实验小结

在本实验中,您通过应用不同的轮廓层次结构参数,绘制出对应的轮廓。同时,透过轮廓层次矩阵,了解轮廓间的层次关系。