

Evaluación de la segmentación

Juan Humberto Sossa Azuela

"GRABAR"



Objetivo:

Aprender a construir y evaluar el rendimiento de <u>uno o</u> <u>más</u> segmentadores de imágenes.

Esta actividad permitirá consolidar los conceptos sobre segmentación de imágenes aprendidos.



La segmentación, como se ha visto, consiste en detectar regiones homogéneas y aislar / detectar objetos dentro de una imagen.

Estas regiones habitualmente corresponden a los objetos que se están queriendo identificar.





Existen muchas maneras de enfocar este problema y se puede hacer uso de las técnicas de segmentación que se considere para resolverlo.

Una vez elegidas estas técnicas, se debe evaluar su rendimiento frente a imágenes de ground truth.







En caso de que se utilicen partes de un software existente, deberá referenciarse la fuente.

Se debes mostrar en pantalla los resultados de los principales pasos.



Escoger <u>una o dos</u> imágenes que considere representativas de un determinado problema y aplique varios segmentadores sobre ellas para evaluar cuál de ellos ofrece el mejor resultado.



Forma de entrega:

Debes adjuntar la memoria y el código fuente usado.

La extensión máxima del informe ha de ser 6/8 páginas



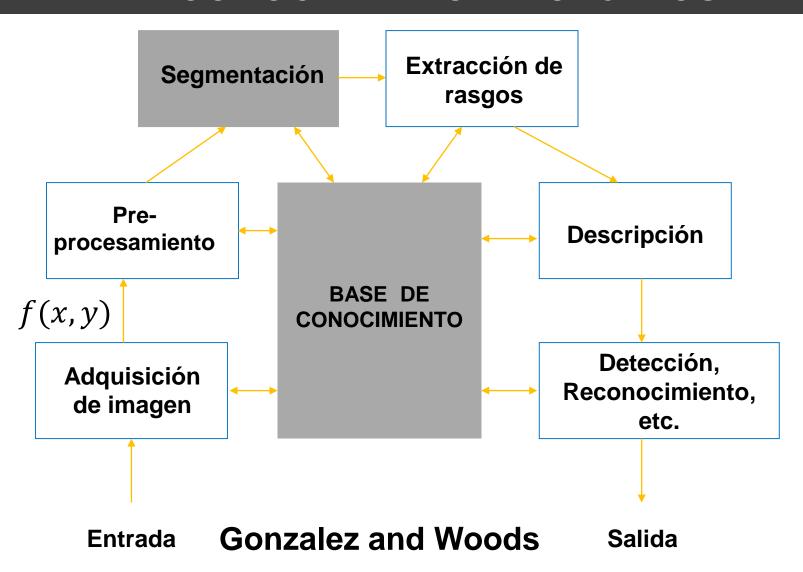
Rúbrica:

Criterio	Descripción	Puntuación máxima (puntos)	Peso %
Criterio 1	El segmentador funciona correctamente	2	20%
Criterio 2	Existe una implementación propia y rigurosa de al menos la parte principal donde el estudiante evalúa sus segmentaciones	3	30%
Criterio 3	El estudiante ha comparado más de un segmentador con varias imágenes y ground truths	2	20%
Criterio 4	Código claro, comprensible y muestra los principales pasos	2	20%
Criterio 5	Memoria clara y sin carencias	1	10%
Criterio 6	Existe plagio no debidamente referenciado o el trabajo es similar y con los mismos puntos de fallo que el de otro estudiante	-10	-100%
		10	100 %

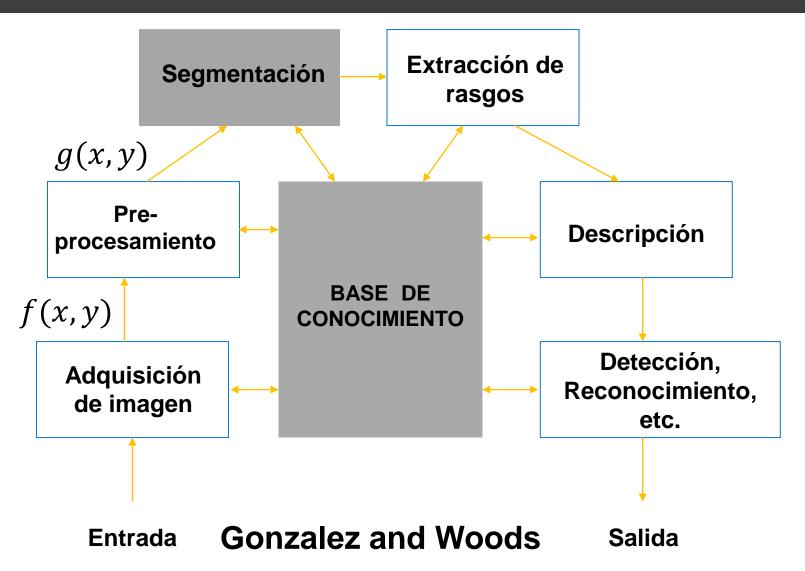


Segmentación de imágenes:

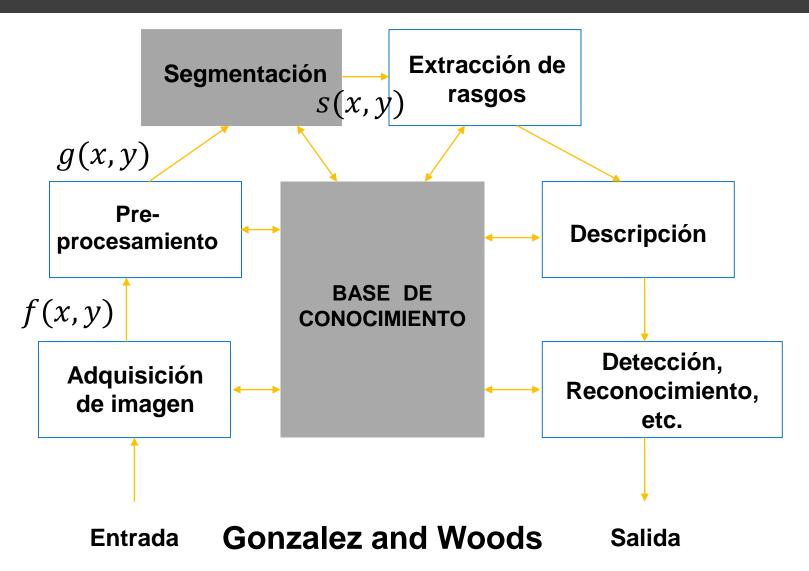
UN PARADIGMA PARA EL RECONOCIMIENTO DE OBJETOS



UN PARADIGMA PARA EL RECONOCIMIENTO DE OBJETOS



UN PARADIGMA PARA EL RECONOCIMIENTO DE OBJETOS



Contenido:

Introducción.

Umbralado manual.

Umbralado automático.

Extensión al caso de umbralado múltiple.

Etiquetado de componentes conectadas.

El problema del umbralado de imágenes como un problema de clasificación.

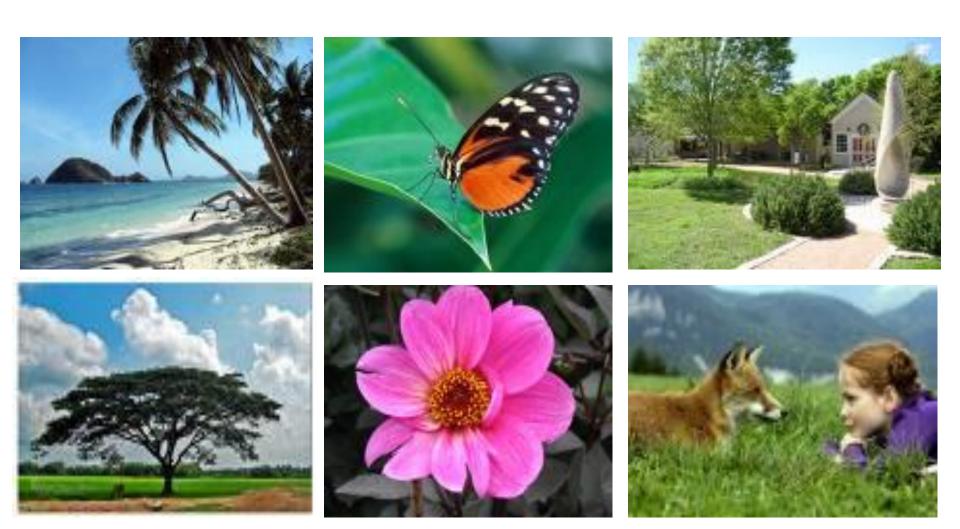
Segmentación de imágenes por crecimiento de regiones.

Segmentación por ajuste de cerco cóncavo-convexo.

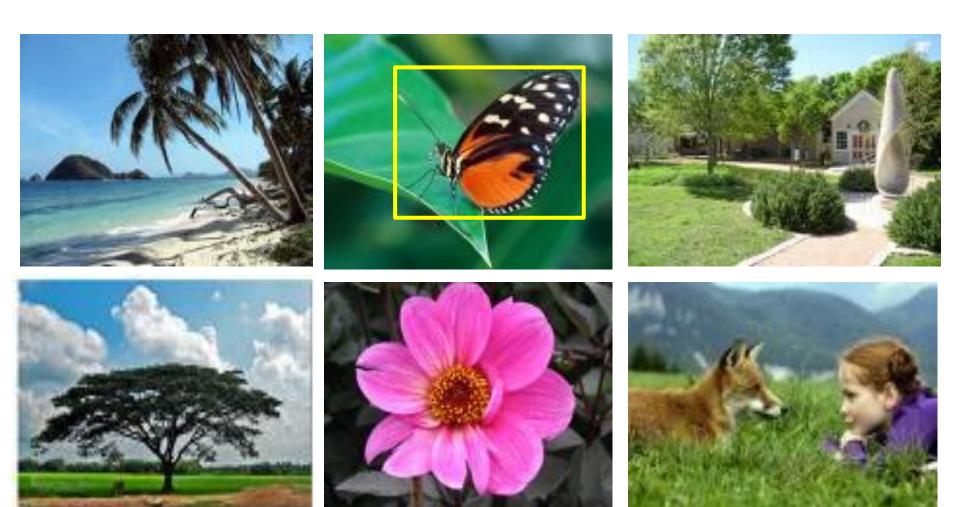


Introducción:

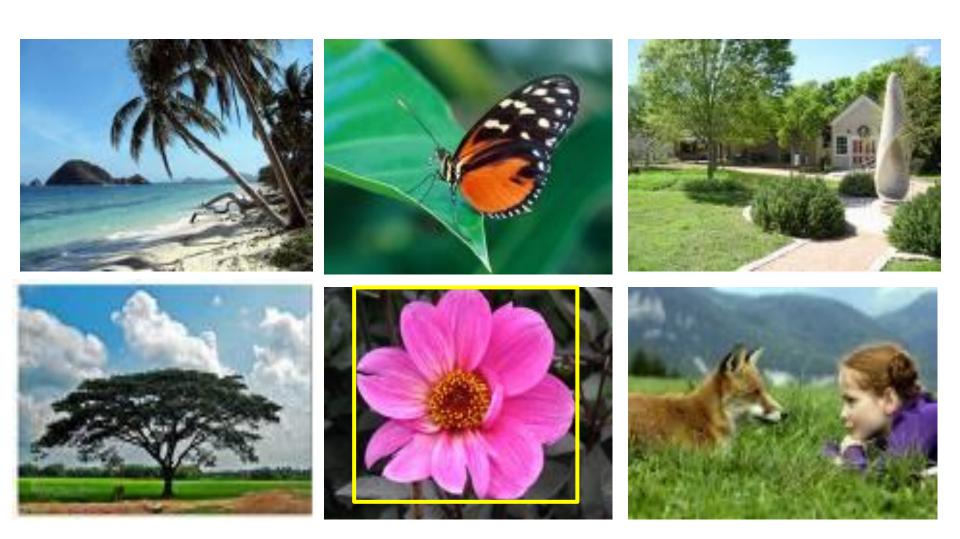




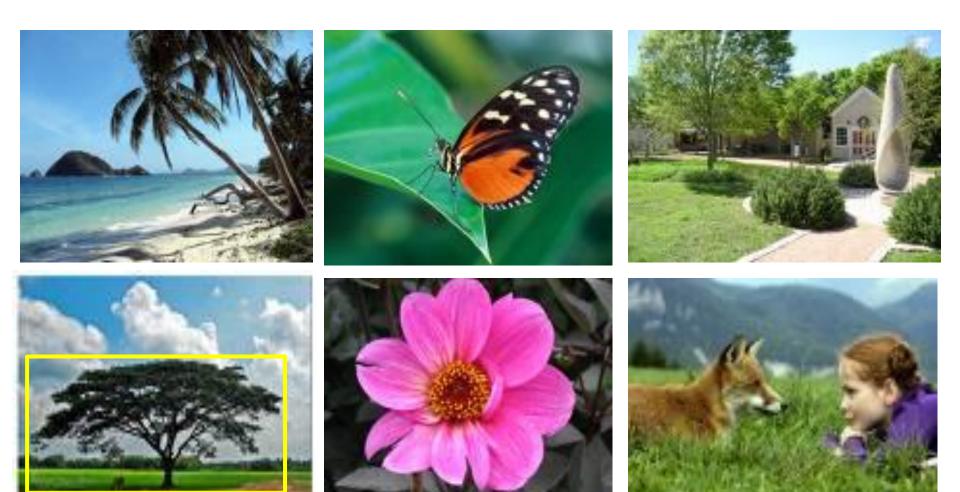




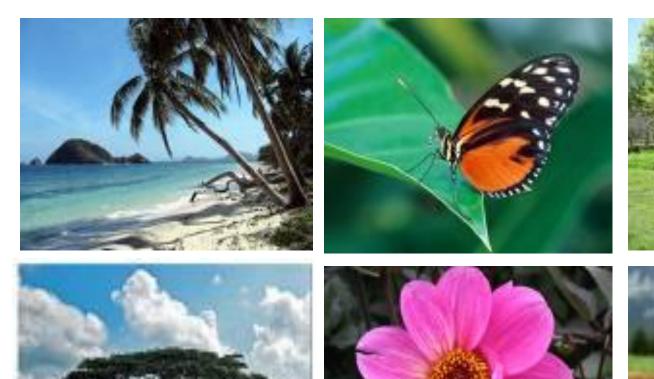








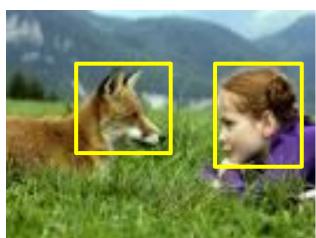


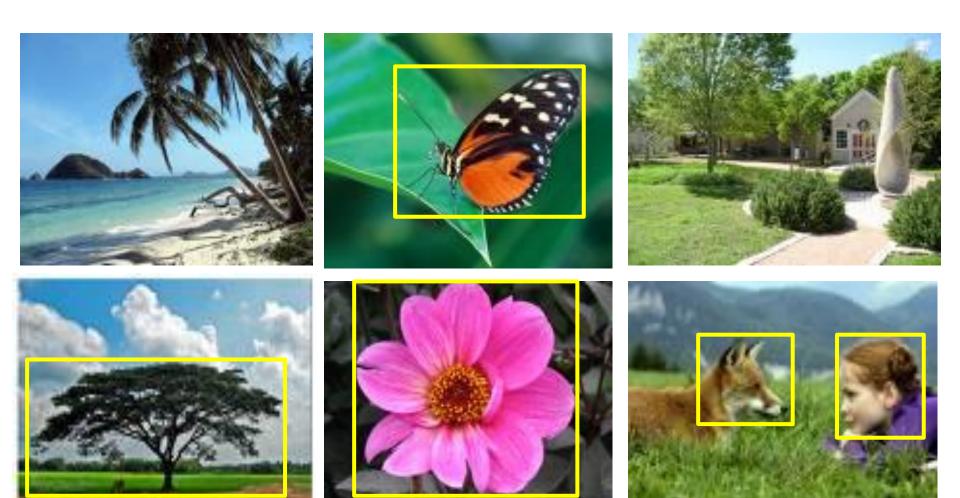






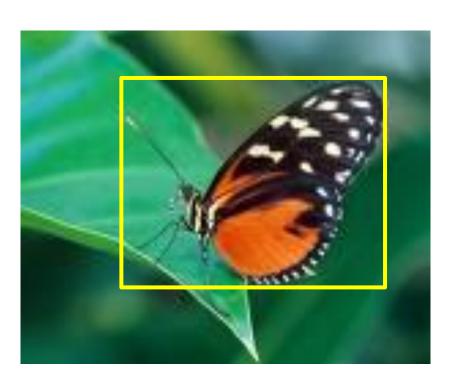








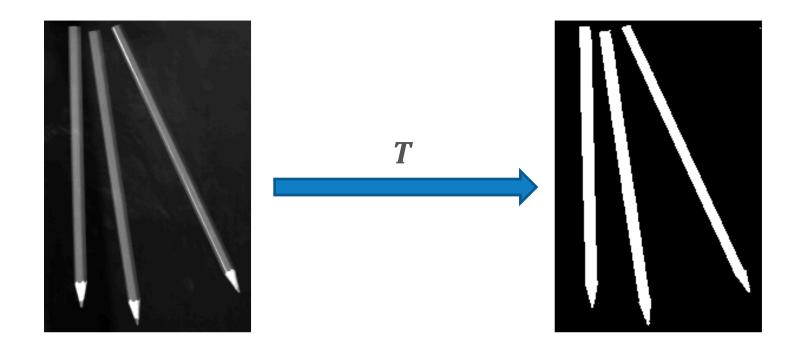
Dos segmentaciones del mismo objeto:





¿Cuál es major?

Ejemplos:





Ejemplos:





OBJETIVO DE LA SEGMENTACIÓN:

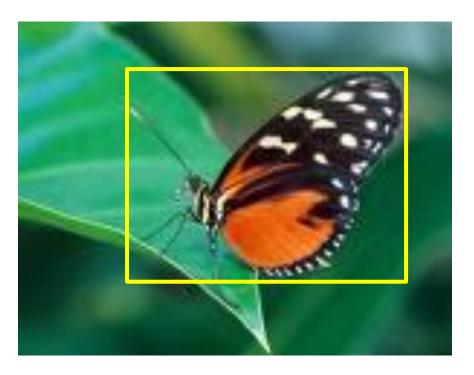
Encontrar, de alguna manera, regiones en una imagen que representen objetos o partes significativas de objetos.





OBJETIVO DE LA SEGMENTACIÓN:

Encontrar, de alguna manera, regiones en una imagen que representen objetos o partes significativas de objetos.





Segmentaciones de dos objetos.

OBJETIVO DE LA SEGMENTACIÓN:

Encontrar, de alguna manera, regiones en una imagen que representen objetos o partes significativas de objetos.

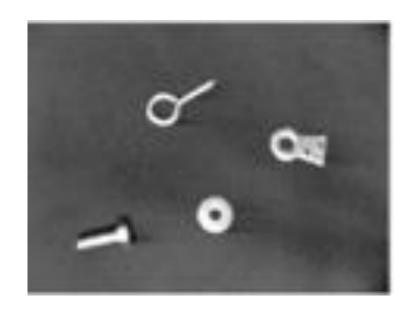


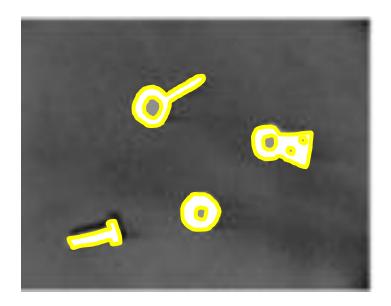


Otra segmentación (más precisa) de un objeto.

DEFINICIÓN:

La segmentación de una imagen puede definirse como el proceso que consiste en **subdividir o particionar** una imagen en sus regiones, componentes, partes u objetos.





La segmentación puede también ser definida como el encontrar, por medio de un algoritmo numérico, sus regiones homogéneas y sus bordes.

Gonzalez y Woods

Una manera formal de definir el proceso de segmentación es la siguiente: La segmentación es el proceso de particionar una imagen f(x,y) en regiones de píxeles $R_1,R_2,...,R_n$, tal que cada una de estas sub-imágenes represente un objeto o una parte del mismo. La segmentación es, pues, el proceso que consiste en agrupar píxeles en regiones, $R_1,R_2,...,R_n$, tales que:

(a)
$$\bigcup_{i=1}^{n} R_i \subseteq f(x, y)$$
 (b) $R_i, i = 1, 2, ..., n$ es conectada.

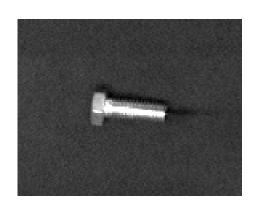
(c)
$$R_i \cap R_j = \emptyset, \forall i, j, i \neq j$$
 (d) $P(R_i)$ es verdadero $i = 1, 2, ..., n$

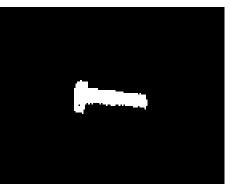
(e)
$$P(R_i \cup R_j)$$
 es falso para $i \neq j$

¿Cómo realizar dicha partición? y

¿Qué predicados o conjuntos de propiedades se deben tomar en cuenta para obtener la partición deseada?

La primera tiene que ver con la selección de un método para obtener la partición, la segunda tiene que ver con las características o propiedades que deberán satisfacer los píxeles de la imagen para ser agrupados en regiones.



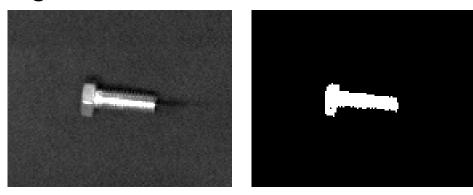


- (a) Imagen.
- (b) Segmentación al usar como característica el nivel de gris de los píxeles de la imagen

Idea de la segmentación:

Agrupar píxeles con características similares en regiones que representen objetos en la imagen.

Clasificar píxeles en clases que correspondan a objetos de interés en la imagen.



Las características de un píxel son:

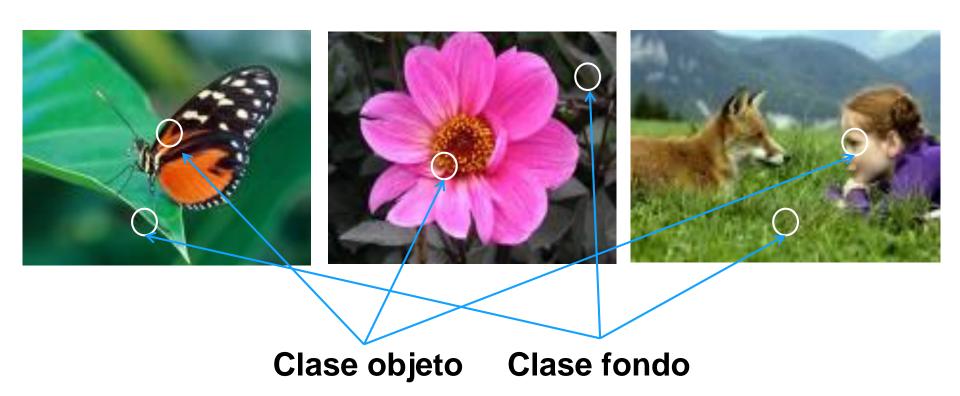
- su posición (x, y) y
- su nivel de gris o color: [(x,y),r]

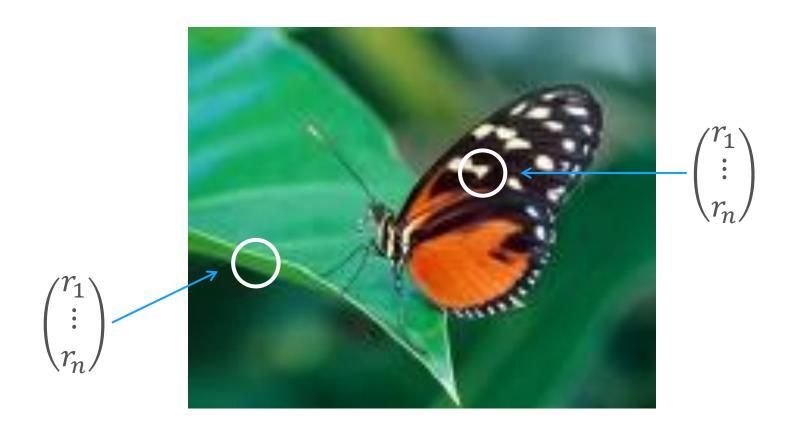
¡Con estas dos características se puede hacer poco...!



Una mejor idea consiste en:

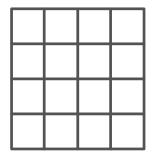
Abrir una ventana alrededor del píxel y construir un vector descriptivo del píxel sobre la base de la información contenida dentro de la ventana y entonces procede a agrupar o clasificar píxeles.

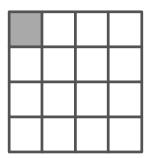


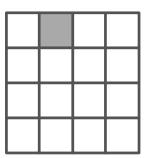


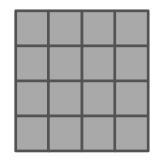
La segmentación de imágenes, en general, es un problema muy difícil de resolver de complejidad NP.

Complejidad del problema de la segmentación de imágenes:









Número de particiones posibles:

$$\binom{16}{1} + \binom{16}{2} + \dots + \binom{16}{16} = 65535 = 2^{16} - 1$$

Para una imagen de $n \times n$ píxeles:

$$2^{n\times n}-1$$

Número de segmentaciones de una imagen en términos de su tamaño:

n	Número de segmentaciones
1	1
2	15
3	511
4	65,535
5	33,554,432
6	68,719,476,736



HECHO:

Si se obtiene una buena segmentación, se obtiene una buena descripción y, en consecuencia, un buen reconocimiento; por el contrario, si se obtiene una mala segmentación, se obtendrán malas descripciones y, por tanto, malas identificaciones.

















Paradigmas para la segmentación:

Por umbralado.

Por agrupamiento de regiones.

Por encercado de regiones.

Por etiquetado de píxeles.

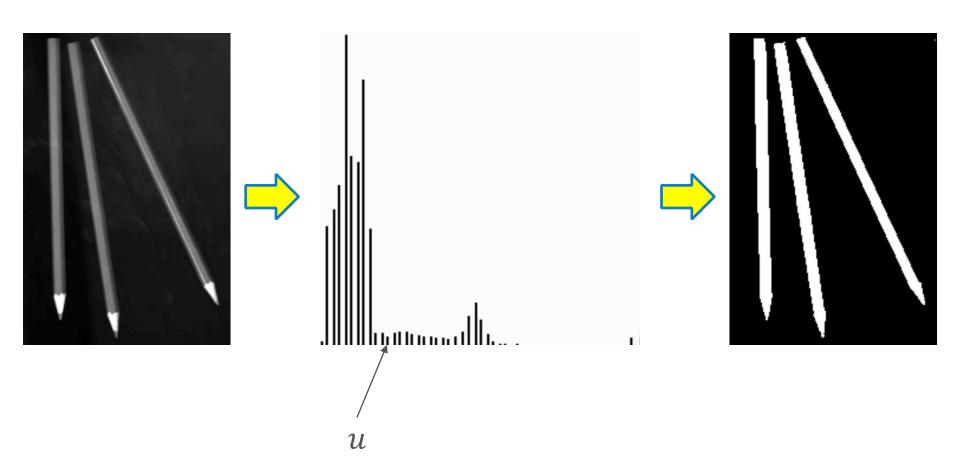
Por clasificación de píxeles.

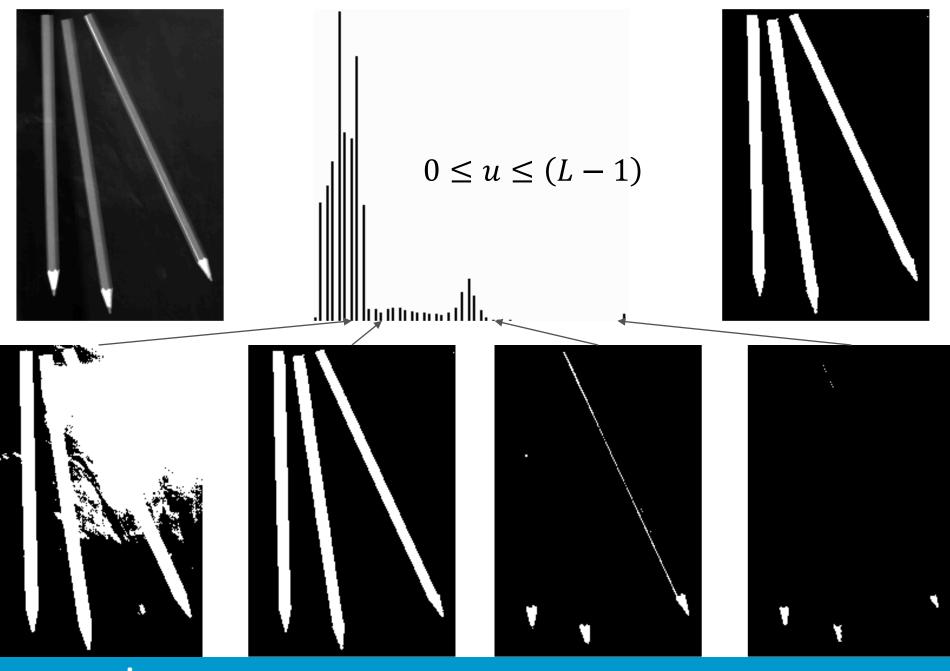
Por umbralado heurístico.

Etc.



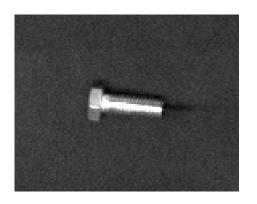
Técnicas basadas en el umbralado:

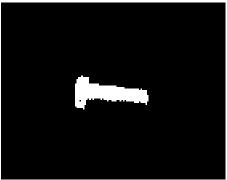




Técnicas basadas en el umbralado:

$$f(x,y) \xrightarrow{T} b(x,y)$$





Técnicas basadas en el umbralado

$$f(x,y) \xrightarrow{T} b(x,y)$$

Hipótesis de partida:

$$b(x,y) = \begin{cases} L-1 & \text{si } f(x,y) \ge u \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

Si se conoce el rango de valores del objeto: $[u_1, u_2]$

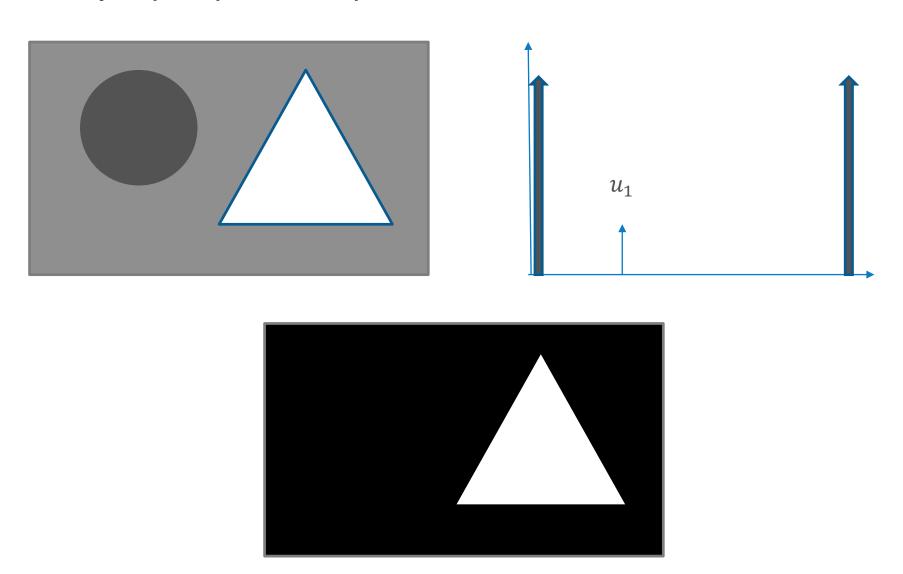
$$b(x,y) = \begin{cases} L-1 & \text{si } u_1 \le f(x,y) \le u_2 \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

Caso general de objetos con diferentes niveles de gris:

$$b(x,y) = \begin{cases} L-1 & \text{si } f(x,y) \in C \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

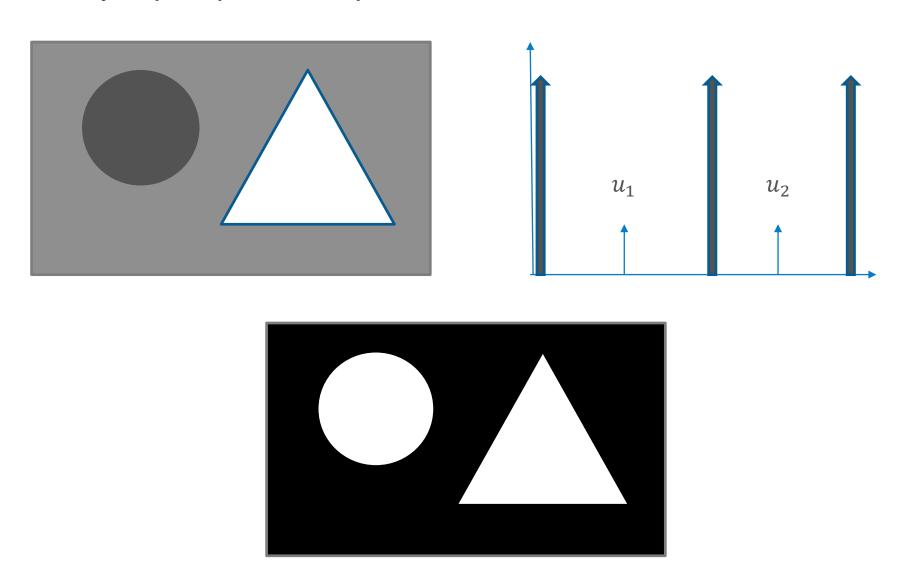
donde C es el conjunto de valores de intensidad de la superficie de cada objeto.

Ejemplo que no se puede resolver con un solo umbral:





Ejemplo que no se puede resolver con un solo umbral:





Notación:

r el nivel de gris de un píxel con coordenadas (x, y).

L el número de niveles de gris de la imagen f(x,y) con $0 \le r \le L-1$

 p_r es el número de píxeles con el nivel de gris r

$$N_T = p_0 + p_1 + \ldots + p_r + \ldots + p_{L-1}$$
 es el número total de píxeles.

 $p(r) = \frac{p_r}{N_T}$ el histograma normalizado de niveles de gris de f(x,y), tal que $\sum_{r=0}^{L-1} p(r) = 1.0$

u el umbral a determinar.

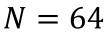
El objetivo consiste en encontrar el valor óptimo de u, u^* , al maximizar o minimizar una función criterio.

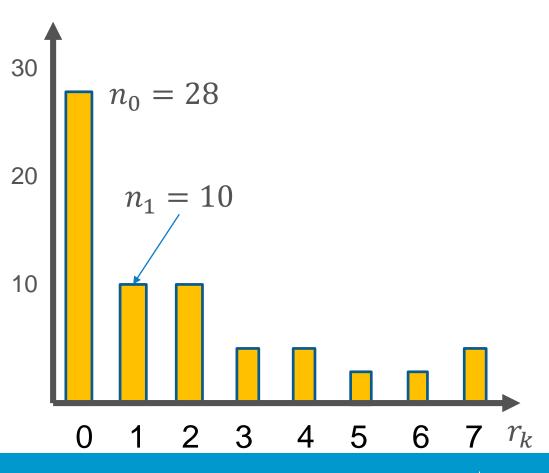
Umbralado Manual:

UMBRALADO MANUAL:

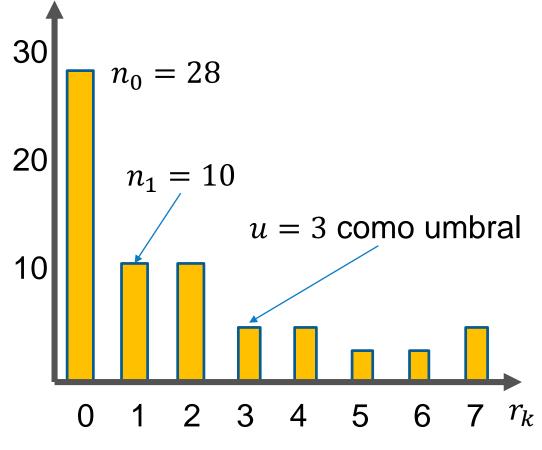
El valor del umbral $u \in [0, L-1]$ se puede seleccionar en forma manual como sigue: Sea el siguiente ejemplo:

0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	1	1	1	1	1	0
0	1	3	3	3	3	1	0
0	1	5	7	7	6	1	0
0	2	5	7	7	6	2	0
0	2	4	4	4	4	2	0
0	2	2	2	2	2	2	0
0	0	0	0	0	0	0	0





0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	1	1	1	1	1	0
0	1	3	3	3	3	1	0
0	1	5	7	7	6	1	0
0	2	5	7	7	6	2	0
0	2	4	4	4	4	2	0
0	2	2	2	2	2	2	0
0	0	0	0	0	0	0	0
			4				
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0



Lo que esté bajo de u = 3 se pone en "0" y todo lo que esté $u \ge 3$ se pone en L - 1.

0	0	0	0	0	0	0	0		
0	1	1	1	1	1	1	0		
0	1	3	3	3	3	1	0		
0	1	5	7	7	6	1	0		
0	2	5	7	7	6	2	0	21 —	
0	2	4	4	4	4	2	0	u =	
0	2	2	2	2	2	2	0		
0	0	0	0	0	0	0	0		
0	0	0	0	0	0	0	0		
0	0	0	0	0	0	0	0		
0	0	7	7	7	7	0	0		
0	0	7	7	7	7	0	0		
0	7	7	7	7	7	7	0		
0	7	7	7	7	7	7	0		
0	7	7	7	7	7	7	0		
0	0	0	0	0	0	0	0		
$\gamma_1 - \gamma_2$									

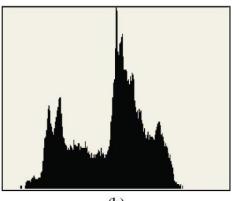
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0

0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0

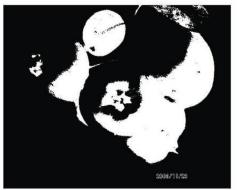
$$u=2$$

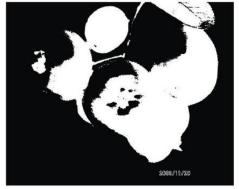
$$u=4$$





Resultados de segmentación para tres valores de u = 80, 100, 120 y 140.





¿Porqué el resultado no es muy bueno?



(e)



R: Por que los objetos comparten el mismo color, nivel de intensidad.

0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	1	1	1	1	1	0
0	1	4	4	4	4	1	0
0	1	5	5	5	5	1	0
0	2	5	5	5	5	2	0
0	2	4	4	4	4	2	0
0	2	2	2	2	2	2	0
0	0	0	0	0	0	0	0

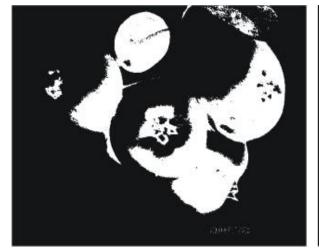
¿Qué pasa si se usan dos umbrales?

Por ejemplo, todo lo que esté entre 4 y 5:

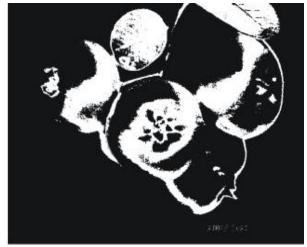


0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	7	7	7	7	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0

$$u_1 = 40$$
$$u_2 = 80$$



(a)



(b)

$$u_1 = 60$$
$$u_2 = 100$$

(c)

$$u_1 = 80$$
$$u_2 = 120$$

```
clc; % limpia pantalla
clearvars; % remueve todas las variables
close all; % cierra gráficas, archivos y recursos
abiertos
f=imread('6 objetos.JPG'); % se lee imagen de prueba
f(x, y)
figure(1) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(f) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen original') % se asigna título de esta
imagen.
[n,m]=size(f); % dimensiones de la imagen <math>f(x,y)
disp(n); % se muestra valor de n.
disp(m); % se muestra valor de m.
```

% Programa para umbralar manualmente una imagen.

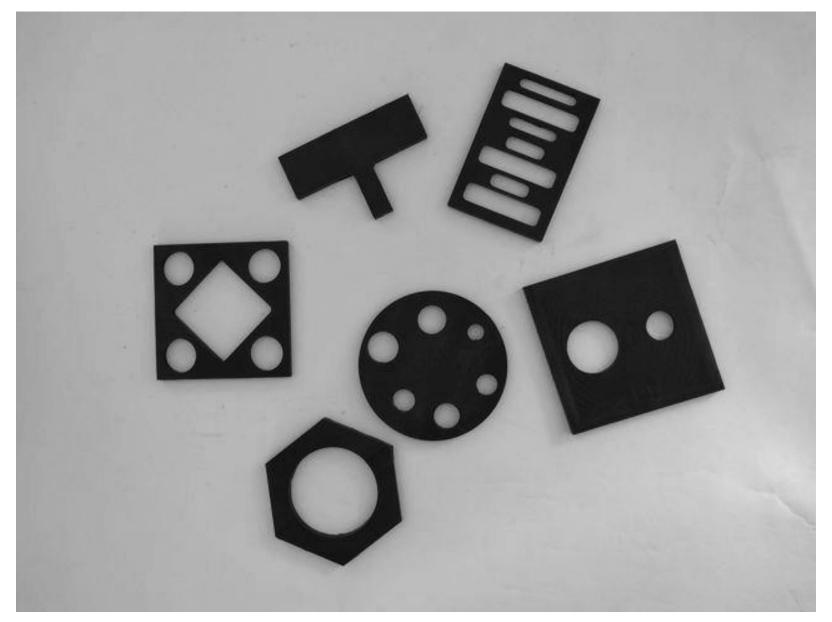


Imagen original



```
c=zeros(256,1); % inicializa en ceros el registro del
contador c(i).
niveles=0:255; % niveles de gris.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x; y).
        c(i+1)=c(i+1)+1; % se incrementa contador.
    end
End
figure (2) % se abre una ventana auxiliar.
fill(niveles,c,'b'); % dibuja histograma h(ri) de la imagen
f(x, y).
% checar esta función fill, ya que histograma queda movido
hacia arriba sino no
% empieza con 0.
title('Histograma original'); % se asigna título de esta
imagen.
%disp(c);
```

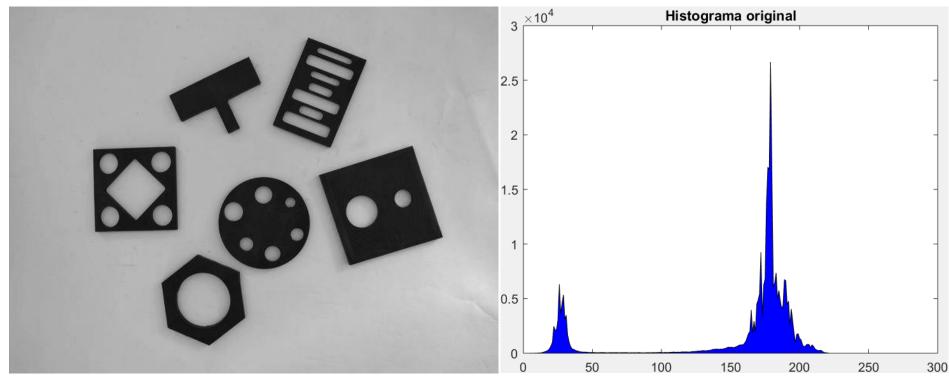


Imagen original con 6 objetos

Histograma de la imagen

```
th=100; % umbral manual.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene nivel de gris de f(x;y).
        if i >= th
            q(x, y) = 0;
        else
            q(x, y) = 255;
        end
    end
end
figure (3) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(q) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen umbralada') % se asigna título de esta
imagen.
```

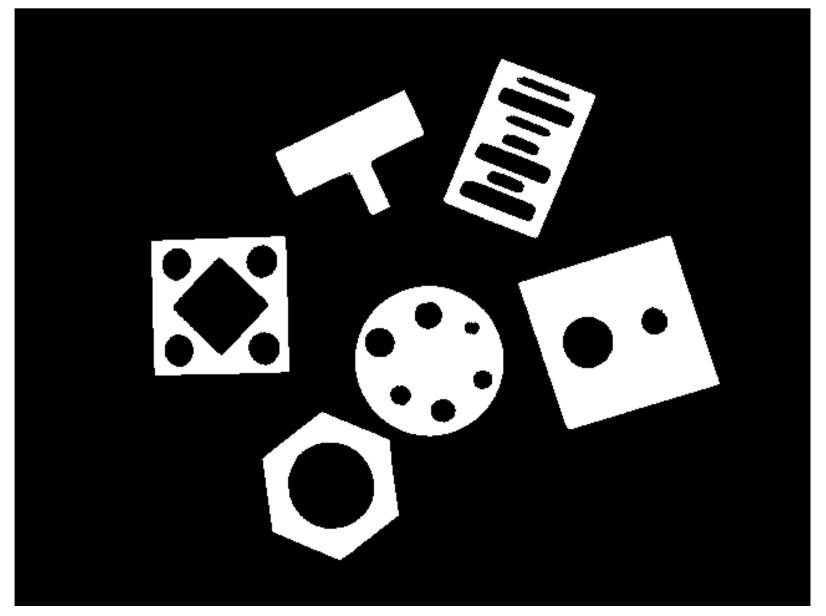


Imagen binaria con u = 100

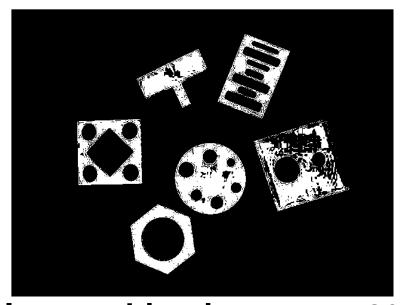


Imagen binaria con u = 30

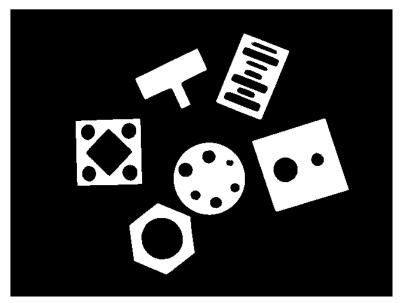


Imagen binaria con u = 100



Imagen binaria con u = 170

```
clc; % limpia pantalla
clearvars; % remueve todas las variables del espacio actual de
trabajo
close all; % cierra gráficas, archivos y recursos abiertos
f=imread('Gato 02.JPG'); % se lee imagen de prueba f(x,y)
figure (1) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(f) % se muestra imagen <math>f(x,y).
title ('Imagen original') % se asigna título de esta imagen.
[n,m]=size(f); % dimensiones de la imagen <math>f(x,y)
disp(n); % se muestra valor de n.
disp(m); % se muestra valor de m.
c=zeros(256,1); % inicializa en ceros el registro del contador c(i).
niveles=0:255; % niveles de gris.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x; y).
        c(i+1)=c(i+1)+1; % se incrementa contador.
    end
end
```

% Programa para umbralar manualmente una imagen con 2 umbrales.

```
figure (2) % se abre una ventana auxiliar.
fill(niveles, c, 'b'); % dibuja histograma h(ri) de la imagen f(x,y).
% checar esta función fill, ya que histograma queda movido hacia
arriba sino no
% empieza con 0.
title ('Histograma original'); % se asigna título de esta imagen.
%disp(c);
th1=15 % umbral 1
th2=80; % umbral 2.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x;y).
        if i>=th1 && i<=th2
            q(x, y) = 0;
        else
            q(x,y) = 255;
        end
    end
end
figure (3) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(q) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen umbralada') % se asigna título de esta imagen.
```



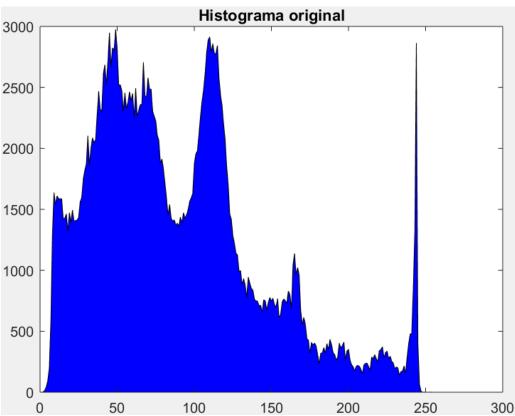


Imagen original de Cleo

Histograma de la imagen





Imagen binaria con u1 = 15 y u2 = 80



Imagen binaria con u1 = 15 y u2 = 80



Imagen binaria con u1 = 80 y u1 = 150



Imagen binaria con u1 = 150 y u1 = 240

La selección de uno o más umbrales para binarizar una imagen es un problema búsqueda que puede ser visto como un problema de optimización

Umbralado Automático:



En este caso, se busca seleccionar el valor de u de manera automática.

Analicemos varios métodos:

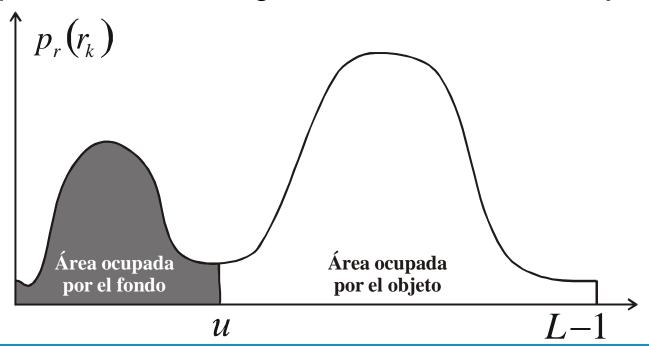


Método P (percentil)-Tile:

Supone que el histograma es bimodal y que cada moda representa a cada clase.

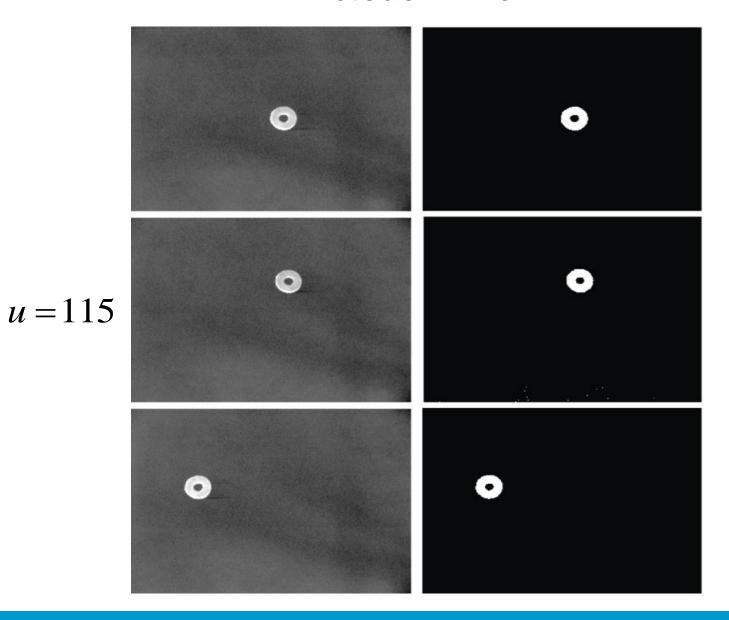
Suponga que conoce el tamaño del objeto en cuestión.

Aplicaciones: en segmentado de texto en hojas.

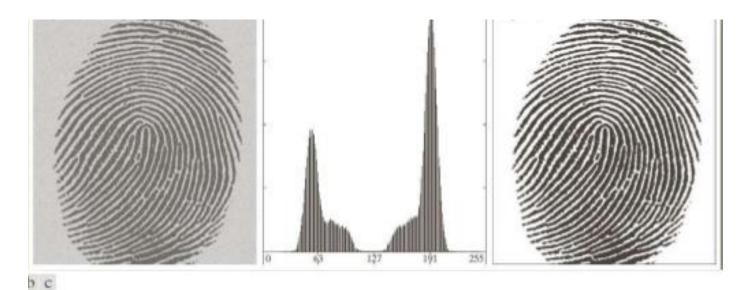




Método P-Tile:

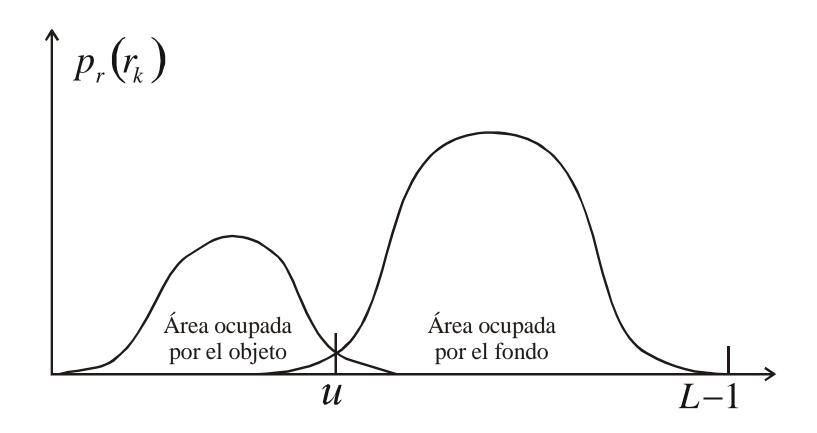


Método P-Tile:



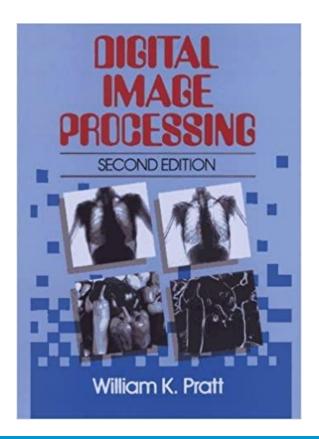
URE 10.38 (a) Noisy fingerprint. (b) Histogram. (c) Segmented result using a global threshold (the bor added for clarity). (Original courtesy of the National Institute of Standards and Technology.)

Método basado en la moda:



1 Seleccionar un umbral inicial, el estimado de u.

$$u^* = \frac{1}{N \times M} \sum_{x,y}^{N,M} f(x,y)$$



T. W. Ridler and S. Calvard, Picture thresholding using an iterative selection method, IEEE Trans. Syst. Man Cybern. SMC-8, 630–632, 1978.

- 1 Seleccionar un umbral inicial, el estimado de u.
- 2 Segmentar la imagen en dos grupos de píxeles R1 y R2 en términos de u*.

- 1 Seleccionar un umbral inicial, el estimado de u.
- 2 Segmentar la imagen en dos grupos de píxeles R1 y R2 en términos de u*.
- 3 Calcular los valores promedio: μ_1 y μ_2 de R1 y R2.

- 1 Seleccionar un umbral inicial, el estimado de u.
- 2 Segmentar la imagen en dos grupos de píxeles R1 y R2 en términos de u*.
- 3 Calcular los valores promedio: μ_1 y μ_2 de R1 y R2.
- 4 Refinar el valor de u*, $u^* = \frac{\mu_1 + \mu_2}{2}$

- 1 Seleccionar un umbral inicial, el estimado de u.
- 2 Segmentar la imagen en dos grupos de píxeles R1 y R2 en términos de u*.
- 3 Calcular los valores promedio: μ_1 y μ_2 de R1 y R2.
- 4 Refinar el valor de u*, $u^* = \frac{\mu_1 + \mu_2}{2}$
- 5 Repetir los pasos 2 a 4 hasta que la **diferencia en** u **en iteraciones sucesivas sea menor que un parámetro** predefinido μ_0 .

```
0 0 1 0 0 1
0 5 5 6 5 0
0 6 5 7 5 0
0 0 6 5 0 1
1 0 6 7 0 0
0 0 0 0 1 0
```

$$u=2$$
,



(paso 4): u*=2.93~3

Dif: 3-2=1

$$001001$$
 001001 001001 001001 055650 055650 065750 065750 065750 006501 006501 006501 006501 006700 000010 000010 000010 Segmentación 000010

binaria

(paso 4):
$$u^*=2.93\sim3$$
 $u^*=2.93\sim3$

clc; % limpia pantalla clearvars; % remueve todas las variables. close all; % cierra gráficas, archivos y recursos abiertos. f=imread('3 objetos.JPG'); % se lee imagen de prueba f(x,y)figure (1) % se abre una ventana auxiliar. imshow(f) % se muestra imagen f(x,y). title ('Imagen original') % se asigna título de esta imagen. [n,m]=size(f); % dimensiones de la imagen <math>f(x,y)disp(n); % se muestra valor de n. disp(m); % se muestra valor de m.

% Programa para umbralar imagen mediante método iterado.

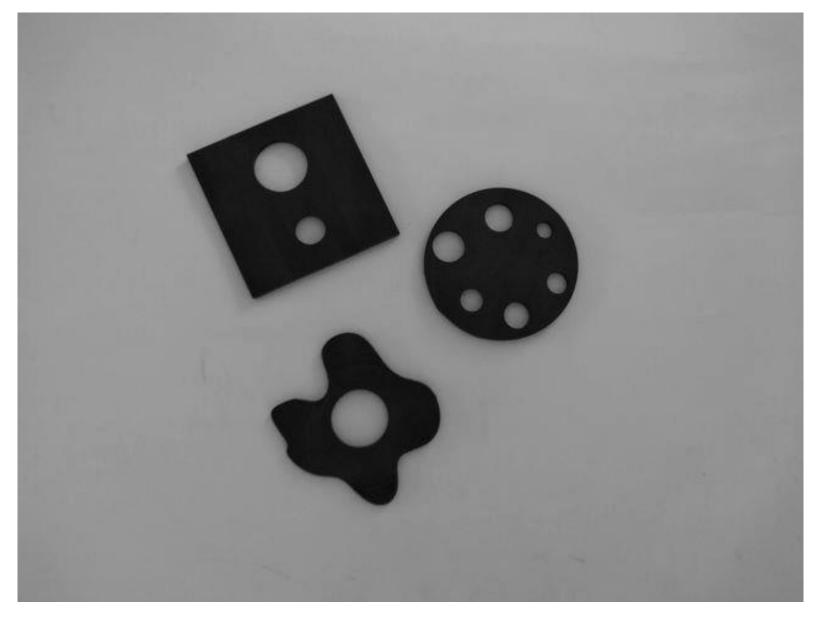


Imagen con 3 objetos

```
% se obtiene el nivel de gris promedio de f(x,y).
val=0:
for x=1:n
    for y=1:m
        val=val+double(f(x,y));
    end
end
th=val/(n*m)
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x;y).
        if i >= th
            q(x, y) = 0;
        else
            q(x, y) = 1;
        end
    end
end
figure (2) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(q) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen umbralada') % se asigna título de esta imagen.
```

```
u1=0; u2=0;
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=g(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x;y).
        if i==0
            u1=u1+double(f(x,y));
        else
            u2=u2+double(f(x,y));
        end
    end
end
u1=u1/(n*m)
u2=u2/(n*m)
u nuevo=(u1+u2)/2
```



```
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x,y).
        if i>=u_nuevo
            g(x,y)=0;
        else
            g(x,y)=1;
        end
    end
end

figure(3) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(g) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen umbralada') % se asigna título de esta imagen.
```

Aplicación del método de umbralado iterado hasta la segunda iteración:

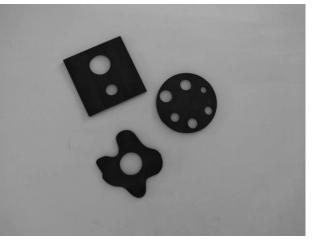
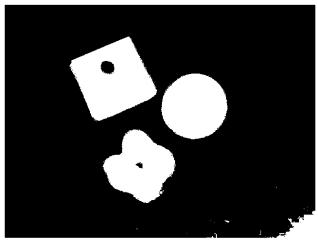
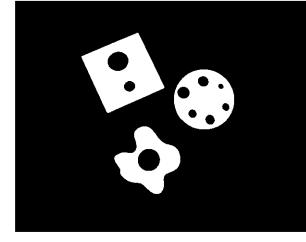


Imagen con 3 objetos



Binaria con u = 127.8



Binaria con u = 68.04

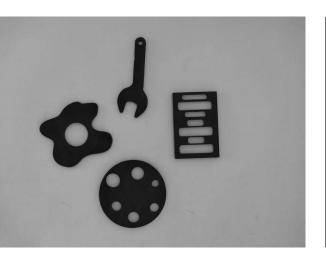
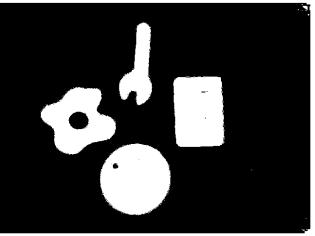
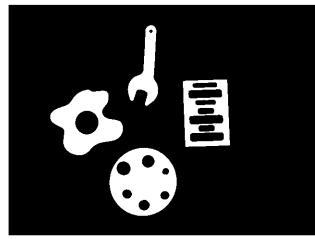


Imagen con 4 objetos

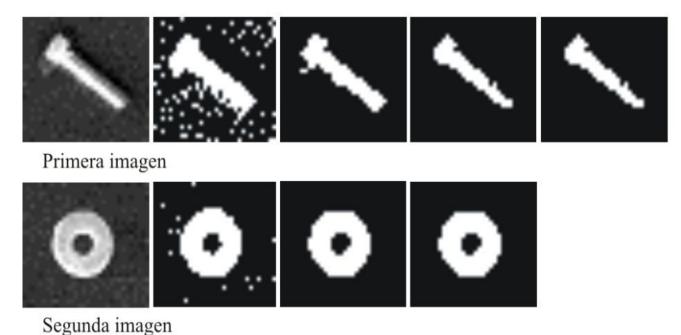


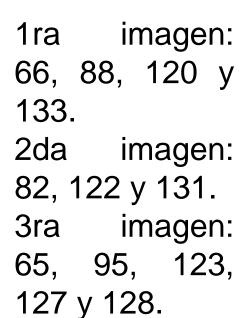
Binaria con u = 141.65



Binaria con u = 70.83

¿Bajo qué condiciones este método converge a una solución?

















Tercera imagen



Método de Otsu (1979):

Separar los píxeles en dos clases: C_1 y C_2 .

$$J_{1}(u) = \frac{P_{1}(u)P_{2}(u)[\mu_{1}(u) - \mu_{2}(u)]^{2}}{P_{1}(u)\sigma_{1}^{2}(u) + P_{2}(u)\sigma_{2}^{2}(u)}$$

$$P_{1}(u) = P_{r}(C_{1}) = \sum_{r=0}^{u} p(r)$$

$$P_{2}(u) = P_{r}(C_{2}) = \sum_{r=u+1}^{L-1} p(r) = 1 - P_{1}(u)$$

$$\mu_{1}(u) = \sum_{r=0}^{u} rP_{r}(r \mid C_{1}) = \frac{1}{P_{1}(u)} \sum_{r=0}^{u} rp(r)$$

$$\sigma_{1}^{2}(u) = \sum_{r=0}^{u} (r - \mu_{1}(u))^{2} P_{r}(r \mid C_{1})$$

$$= \frac{1}{P_{1}(u)} \sum_{r=0}^{u} (r - \mu_{1}(u))^{2} p(r)$$

$$\sigma_{2}^{2}(u) = \sum_{r=u+1}^{L-1} (r - \mu_{2}(u))^{2} P_{r}(r \mid C_{2})$$

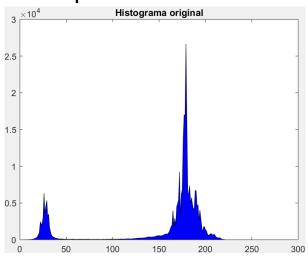
$$= \frac{1}{P_{1}(u)} \sum_{r=u+1}^{L-1} (r - \mu_{2}(u))^{2} p(r)$$

Procedimiento general para umbralar una imagen:

- 1. Obtener histograma de la imagen.
- 2. Recorrer el histograma y calcular las probabilidades y desviaciones estándar de cada clase y aplican la ecuación $J_{Otsu}(u)$ para formar un vector.
- 3. Buscan el máximo o el mínimo y ahí donde se encuentre este máximo o mínimo recuperar el índice del vector. Este índice es el *u* deseado.

N. Otsu, A threshold selection method from gray level histograms, IEEE Trans. Syst. Man Cybern. SMC-9,62–66, 1979.

Para poder maximizar el criterio dado por la ecuación (3.4), las medias de las dos clases deberían estar bastante bien separadas y las varianzas deberían ser lo más pequeñas posibles.



Si esto no sucede, el valor del umbral obtenido simplemente no producirá el resultado deseado.

Una imagen con un fondo muy grande comparado con el objeto u objetos en la imagen puede también dar lugar a valores de umbral que produzcan resultados indeseados.

El valor óptimo de u*, en el rango [0, L-1]: $u^* = \arg\max_{0 \le u \le L-1} J_1(r)$

Otras funcionales:

$$J_{2}(u) = \frac{\sigma_{1}}{P_{1}(u)\sigma_{1}^{2}(u) + P_{2}(u)\sigma_{2}^{2}(u)}$$

$$J_3(u) = \frac{P_1(u)P_2(u)[\mu_1(u) - \mu_2(u)]^2}{\sigma^2}$$

$$\sigma^{2} = \sum_{r=0}^{l-1} (r - \mu)^{2} p(r)$$

$$\mu = \sum_{r=0}^{L-1} rp(r) = P_1(r)\mu_1(r) + P_2(r)\mu_2(r)$$



Vamos a usar la siguiente funcional:

$$J_B(u) = P_1(u)(\mu_1(u) - \mu)^2 + P_2(u)(\mu_1(u) - \mu)^2$$
$$u^* = \arg\max\{J_B(u)\}$$

```
% Programa para umbralar imagen mediante método de Otsu.
clc; % limpia pantalla
clearvars; % remueve todas las variables del espacio actual de
trabajo
close all; % cierra gráficas, archivos y recursos abiertos
f=imread('3 objetos.JPG'); % se lee imagen de prueba <math>f(x,y)
figure (1) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(f) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen original') % se asigna título de esta imagen.
[n,m]=size(f); % dimensiones de la imagen <math>f(x,y)
disp(n); % se muestra valor de n.
disp(m); % se muestra valor de m.
```

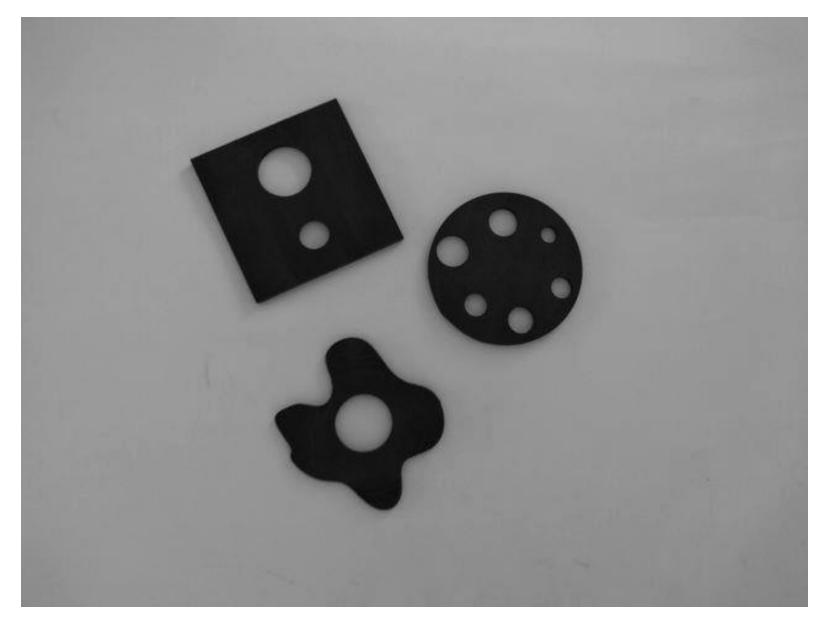
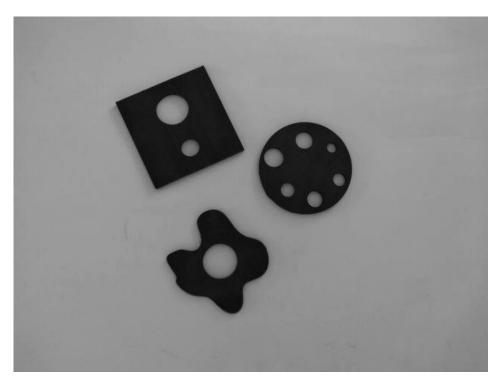


Imagen con 3 objetos

```
c=zeros(256,1); % inicializa en ceros el registro del contador
c(i).
niveles=0:255; % niveles de gris.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x; y).
        c(i+1)=c(i+1)+1; % se incrementa contador.
    end
end
figure (2) % se abre una ventana auxiliar.
fill(niveles,c,'b'); % dibuja histograma h(ri) de la imagen
f(x, y).
% checar esta función fill, ya que histograma queda movido
hacia arriba sino no
% empieza con 0.
title('Histograma original'); % se asigna título de esta
imagen.
c norm=c/(n*m); % histograma normalizado.
```



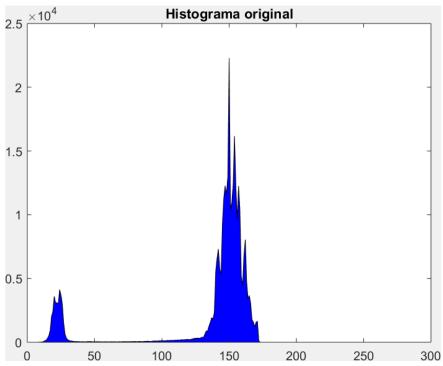


Imagen con 3 objetos

su histograma



```
p1=0; p2=0; u1=0; u2=0;
 for i=1:256
                                    for k=1:i
                                                                    p1=p1+c norm(k);
                                   end
                                    for k=1:i
                                                                     u1=u1+(1/p1)*k*c norm(k);
                                   end
                                  p2=1-p1;
                                    for j=i+1:256
                                                                     u2=u2+(1/p2)*j*c norm(j);
                                   end
                                   u total=p1*u1+p2*u2;
                                    sigma(i) = p1*(u1-u total)*(u1-u total)+p2*(u2-u total)*(u2-u total)
u total);
                                 p1=0;
                                  p2 = 0;
                                  u1=0;
                                  u2=0;
 end
```

```
[M,th]=max(sigma) % M contiene el valor máximo y th el umbral.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x;y).
        if i >= t.h
            g(x, y) = 0;
        else
            g(x, y) = 255;
        end
    end
end
figure (3) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(g) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen umbralada') % se asigna título de esta imagen.
```

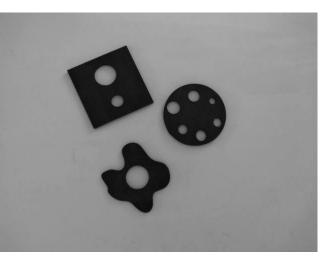
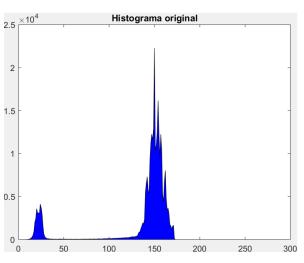
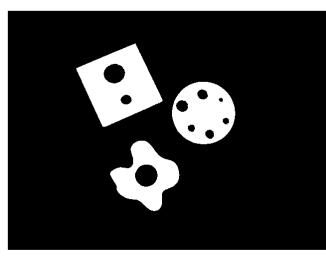


Imagen con 3 objetos



su histograma



umbralada con u = 89

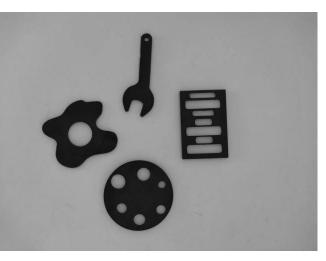
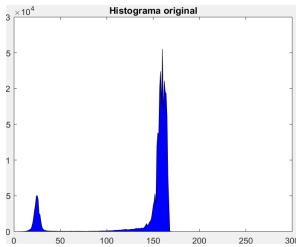
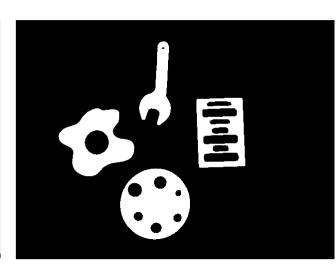


Imagen con 4 objetos



su histograma



umbralada con u = 93





Método de mínimo error de Kittler e Illinworth (1986):

$$J_{KI}(u) = \sum_{r=0}^{L-1} p(r)c_{KI}(r,u) = \sum_{r=0}^{u} p(r)c_{KI}^{1}(r,u) + \sum_{r=u+1}^{L-1} p(r)c_{KI}^{2}(r,u)$$

Donde $c_{KI}^1(r,u)$ y $c_{KI}^2(r,u)$ pueden ser consideradas como dos partes de la función de costo definida como:

$$c_{KI}(r,u) = \begin{cases} c_{KI}^{1}(r,u) & \text{si } r \leq u \\ c_{KI}^{2}(r,u) & \text{si } r > u \end{cases}$$

J. Kittler and J. Illingworth, Minimum error thresholding, Pattern Recognition 19:41–47, 1986.

Método de mínimo error de Kittler e Illinworth:

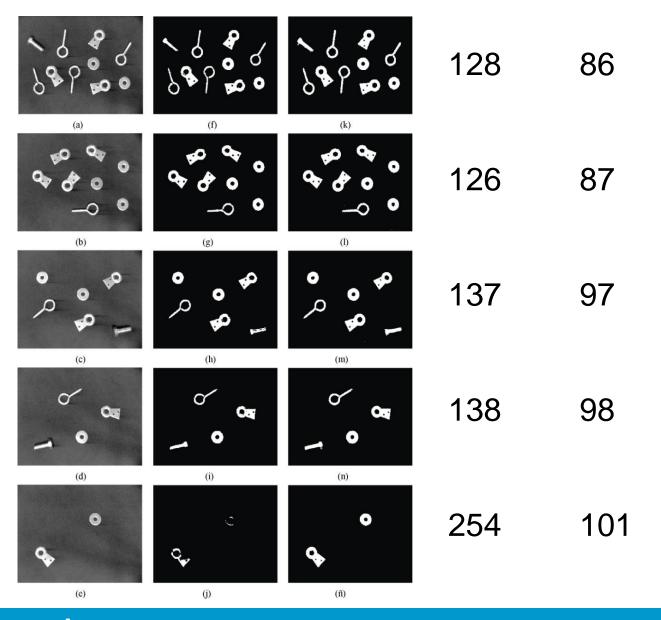
$$c_{KI}(r,u) = \begin{cases} c_{KI}^{1}(r,u) = \frac{(r - \mu_{1}(u))^{2}}{\sigma_{1}^{2}(u)} + 2\ln\sigma_{1}(u) - 2\ln P_{1}(u) & \text{si } r \leq u \\ c_{KI}^{2}(r,u) = \frac{(r - \mu_{2}(u))^{2}}{\sigma_{2}^{2}(u)} + 2\ln\sigma_{2}(u) - 2\ln P_{2}(u) & \text{si } r > u \end{cases}$$

$$J_{KI}(u) = 1 + 2[P_1(u)\ln\sigma_1(u) + P_2(u)\ln\sigma_2(u)] - 2[P_1(u)\ln P_1(u) + P_2(u)\ln P_2(u)]$$

$$u^* = \arg\min_{0 \le u \le L-1} J_{KI}(r)$$

Cuidado con los logaritmos, ya que si los argumentos son "0", los logaritmos se indeterminan

Método de mínimo error de Kittler e Illinworth:



```
% Programa para umbralar imagen mediante método de Kitler.
clc; % limpia pantalla
clearvars; % remueve todas las variables del espacio actual
de trabajo
close all; % cierra gráficas, archivos y recursos abiertos
f=imread('6 objetos.JPG'); % se lee imagen de prueba <math>f(x,y)
figure (1) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(f) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen original') % se asigna título de esta imagen.
[n,m]=size(f); % dimensiones de la imagen f(x,y)
disp(n); % se muestra valor de n.
disp(m); % se muestra valor de m.
```

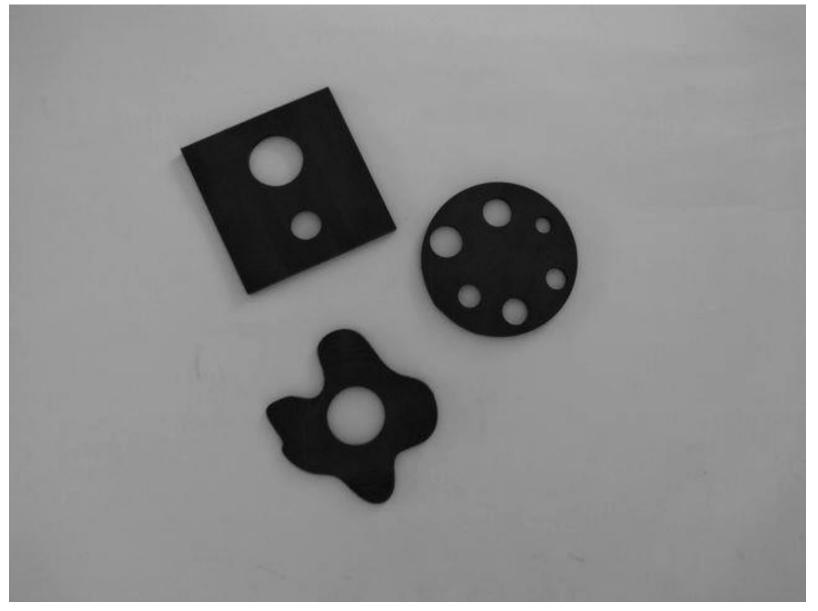
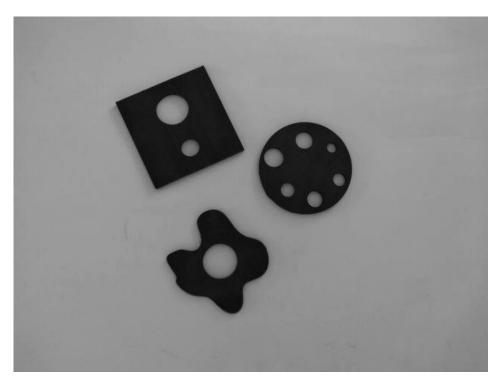


Imagen con 3 objetos

```
c=zeros(256,1); % inicializa en ceros el registro del
contador c(i).
niveles=0:255; % niveles de gris.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x; y).
        c(i+1)=c(i+1)+1; % se incrementa contador.
    end
end
figure (2) % se abre una ventana auxiliar.
fill(niveles,c,'b'); % dibuja histograma h(ri) de la imagen
f(x, y).
% checar esta función fill, ya que histograma queda movido
hacia arriba sino no
% empieza con 0.
title('Histograma original'); % se asigna título de esta
imagen.
c norm=c/(n*m); % histograma normalizado.
```



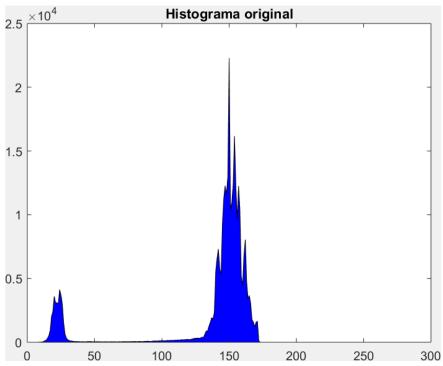


Imagen con 3 objetos

su histograma



```
p1=0; p2=0; u1=0; u2=0; sigma1=0; sigma2=0;
for i=1:256
    for k=1:i
        p1=p1+c norm(k);
    end
    if p1==0
        p1=0.1;
    end
    for k=1:i
        u1=u1+(1/p1)*k*c norm(k);
    end
    for k=1:i
        sigma1 = sigma1 + (1/p1) * (k-u1) * (k-u1) * c norm(k);
    end
    if sigma1==0
        sigma1=0.1;
    end
    p2=1-p1;
    if p2 == 0
        p2=0.1;
    end
    for j=i+1:256
        u2=u2+(1/p2)*j*c norm(j);
    end
    for j=1+1:256
        sigma2 = sigma2 + (1/p2) * (j-u1) * (j-u2) *c norm(j);
    end
    if sigma2==0
        sigma2=0.1;
    end
    J KI(i)=1+2*(p1*log(sigma1)+p2*log(sigma2))-2*(p1*log(p1)+p2*log(p2));
    p1=0; p2=0; u1=0; u2=0; sigma1=0; sigma2=0;
end
```

```
[M,th]=min(J KI) % M contiene el valor máximo y th el umbral.
for x=1:n % se barre imagen en renglones.
    for y=1:m % se barre imagen en columnas.
        i=f(x,y); % se obtiene el nivel de gris de f(x,y).
        if i >= th
            g(x, y) = 0;
        else
            q(x, y) = 255;
        end
    end
end
figure (3) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(q) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen umbralada') % se asigna título de esta imagen.
```

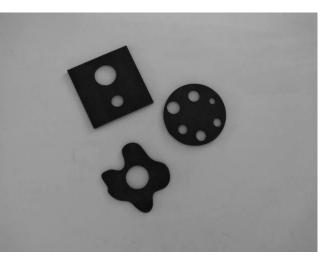
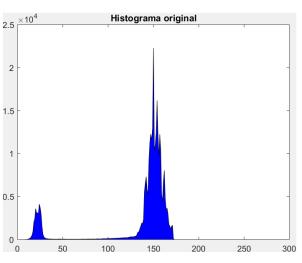
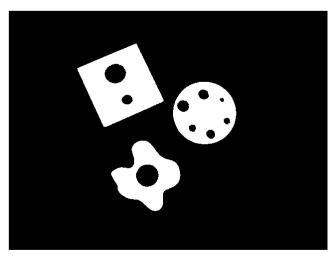


Imagen con 3 objetos



su histograma



umbralada con u = 66

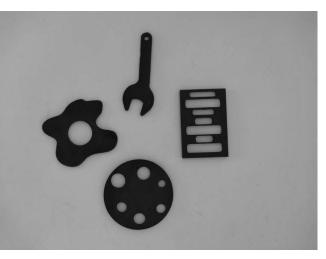
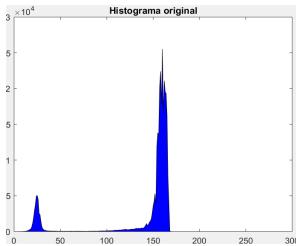
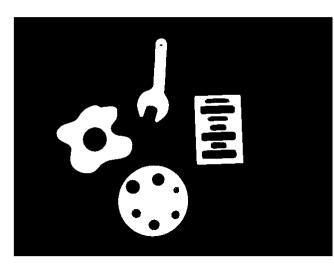


Imagen con 4 objetos



su histograma



umbralada con u = 76



Método de Kapur et al. basado en el cálculo de la máxima entropía (1985):

La maximización de la medida de información, de nuevo, entre dos clases: C_1 y C_2 :

Entropía total de la imagen:

$$H_T = -\sum_{r=0}^{L-1} p_r \ln(p_r)$$

J. N. Kapur, P. K. Sahoo, and A. K. C. Wong, A new method forgray-level picture thresholding using the entropy of the histogram, Graph. Models Image Process. 29:273–285, 1985.

Método de Kapur et al. basado en el cálculo de la máxima entropía:

Las entropías a priori de las dos clases se definen como:

$$H_{C_{1}}(u) = -\sum_{r=0}^{u} \frac{p_{r}}{p(C_{1})} \ln \left(\frac{p_{r}}{p(C_{1})} \right)$$

$$= -\frac{1}{p(C_{1})} \left[\sum_{r=0}^{u} p_{r} \ln p_{r} + p(C_{1}) \ln p(C_{1}) \right]$$

$$= \ln p(C_{1}) + \frac{H_{u}}{p(C_{1})}$$

$$H(u) = -\sum_{r=u+1}^{u} p_{r} \ln (p_{r})$$

$$H_{C_{2}}(u) = -\sum_{r=u+1}^{L-1} \frac{p_{r}}{1 - p(C_{1})} \ln \left(\frac{p_{r}}{1 - p(C_{1})} \right)$$

$$= -\frac{1}{1 - p(C_{1})} \left[\sum_{r=u+1}^{L-1} p_{r} \ln p_{r} + (1 - p(C_{1})) \ln (1 - p(C_{1})) \right]$$

$$= \ln (1 - p(C_{1})) + \frac{H_{T} - H_{u}}{1 - p(C_{1})}$$

Método de Kapur et al. basado en el cálculo de la máxima entropía:

La información de las dos clases: $I(C_1, C_2) = H_{C_1}(u) + H_{C_2}(u)$

la cual puede ser rescrita como:

$$J_K(u) = \ln[p(C_1)(1-p(C_1))] + \frac{H(u)}{p(C_1)} + \frac{H_T - H(u)}{1-p(C_1)}$$

$$u^* = \arg\max_{0 \le u \le L-1} J_K(r)$$

problemas al momento de su aplicación: $p_r \ln(p_r)$

¿Cómo quedaría el código para la implementación del método de Kapur?

¡Dos puntos extra!



Método basado en correlaciones de Cheng et al (1995):

Jui-Cheng Yen, Fu-Juay Chang and Shyang Chang, A new criterion for automatic multilevel thresholding, in IEEE Transactions on Image Processing, vol. 4, no. 3, pp. 370-378, March 1995, doi: 10.1109/83.366472.



Método basado en correlaciones de Cheng et al (1995):

Suponen a los píxeles como variables aleatorias:

$$C(X) = -\ln \sum_{r>1} p_r^2$$

la cantidad total de correlación dada por las distribuciones de probabilidad: C_1 y C_2 :

Con:
$$G(u) = \sum_{r=1}^{u} p_r$$

$$= -\ln \sum_{r=1}^{u} \left(\frac{p_r}{P_1(u)}\right)^2 - \ln \sum_{r=u+1}^{L-1} \left(\frac{p_r}{1 - P_1(u)}\right)^2$$

$$G'(u) = \sum_{r=u+1}^{L-1} p_r$$

$$= -\ln \left\{\frac{G(u) \times G'(u)}{P_1^2(u) \times (1 - P_1^2(u))}\right\}$$

$$= -\ln [G(u) \times G'(u)] + 2\ln [P_1(u) \times (1 - P_1(u))]$$

Método basado en correlaciones de Cheng et al (1995):

A fin de obtener la correlación máxima entre el objeto de interés y el fondo en la imagen, hay que maximizar:

$$u^* = \arg\max_{0 \le u \le L-1} CT(r)$$
Problemas: $\ln[G(u) \times G'(u)] \qquad \ln[P_1(u) \times (1 - P_1(u))]$

$$CT(u) = C_{C_1}(u) + C_{C_2}(u)$$

$$= -\ln\sum_{r=1}^{u} \left(\frac{p_r}{P_1(u)}\right)^2 - \ln\sum_{r=u+1}^{L-1} \left(\frac{p_r}{1 - P_1(u)}\right)^2$$

$$= -\ln\left{\frac{G(u) \times G'(u)}{P_1^2(u) \times (1 - P_1^2(u))}\right}$$

$$= -\ln[G(u) \times G'(u)] + 2\ln[P_1(u) \times (1 - P_1(u))]$$

Método basado en correlaciones de Cheng et al:

Una manera de reducir el problema al momento de calcular los logaritmos, consiste en alisar la información dada por el histograma de la imagen antes de los cálculos.

Esto se puede lograr al usar el siguiente filtro:

$$p_1' = \frac{p_{r-2} + p_{r-1} + p_r + p_{r+1} + p_{r+2}}{A} \qquad 0 < A \le 5$$

$$3520130462026...$$
 $\frac{1+3+0+4+6}{2.5} = 5.6$
 $3520135.6462026...$
 $3520135462026...$

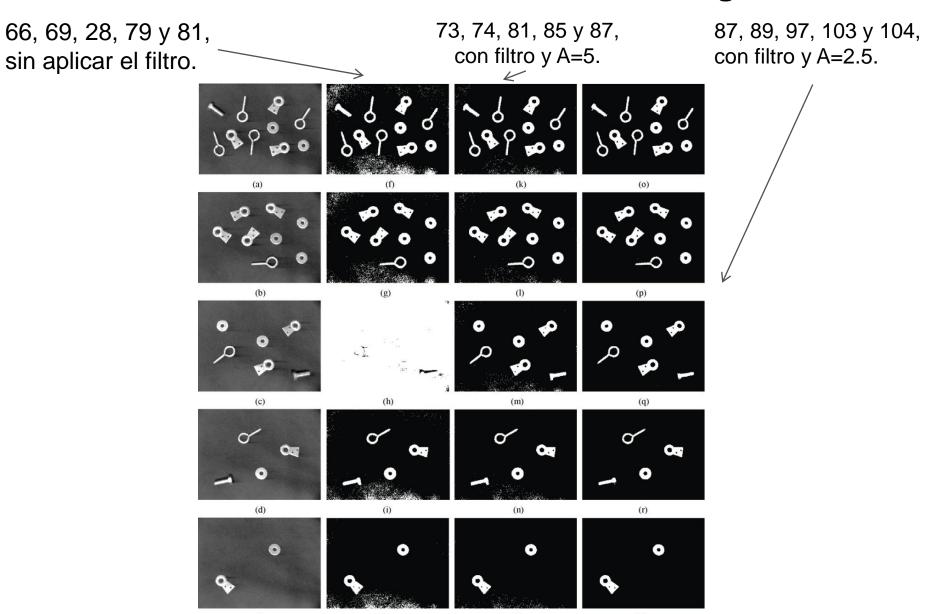
El tamaño del filtro puede ser cualquiera

¿Cómo quedaría el código para la implementación del método de Cheng et al?

¡Dos puntos extra!



Método basado en correlaciones de Cheng et al:



Método de Sahoo et al. basado en el cálculo de entropía de Renyi:

$$H_T^{\alpha} = \frac{1}{1-\alpha} \ln \sum_{r=0}^{L-1} (p_r)^{\alpha}$$

 $\alpha \neq 1$ real y positivo.

La entropía de Renyi es una generalización en un parámetro de la entropía clásica de Shanon H_T , ya que:

$$\lim_{\alpha \to 1} H_T^{\alpha} = H_T$$

P. Sahoo, C. Wilkins, and J. Yeager, "Threshold selection using Re-nyi's entropy," Pattern Recogn. 30,71–84-1997.

Método de Sahoo et al. basado en el cálculo de entropía de Renyi:

Entropías del objeto y del fondo:

$$H_{C_1}^{\alpha}(u) = \frac{1}{1-\alpha} \ln \sum_{r=1}^{u} \left(\frac{p_r}{P_1(u)}\right)^{\alpha} \qquad H_{C_2}^{\alpha}(u) = \frac{1}{1-\alpha} \ln \sum_{r=u+1}^{L-1} \left(\frac{p_r}{P_2(u)}\right)^{\alpha}$$

El valor de umbral u * se escoge como:

$$u^* = \arg\max_{0 \le u \le L-1} (H_{C_1}^{\alpha} + H_{C_2}^{\alpha})$$

```
% Programa para umbralar imagen mediante método de Sahoo.
clc; % limpia pantalla
clearvars; % remueve todas las variables del espacio actual de
trabajo
close all; % cierra gráficas, archivos y recursos abiertos
f=imread('4 objetos.JPG'); % se lee imagen de prueba <math>f(x,y)
figure (1) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(f) % se muestra imagen f(x,y).
title ('Imagen original') % se asigna título de esta imagen.
[m,n]=size(f); % dimensiones de la imagen <math>f(x,y)
disp(n); % se muestra valor de n.
disp(m); % se muestra valor de m.
if ~islogical(f)
    f = im2uint8(f);
end;
```

```
c=zeros(256,3); % define una matriz con 3 filas de 256 elementos

for i=1:256
    c(i,1)=i-1;
end;
c(:,2) = imhist(f);
c (c(:,2)==0,:) = [];
c(:,3) = c(:,2) ./ numel(f);

alpha=-0.5;
ArgMax=0;
```

```
for t=1: size(c)
      PA = sum(c(1:t,3));
                                                        H_{C_1}^{\alpha}(u) = \frac{1}{1-\alpha} \ln \sum_{r=1}^{u} \left( \frac{p_r}{P_r(u)} \right)^{\alpha}
      PB=1-PA;
      p1=c(1:t,3)/PA;
      p2=c(t+1: size(c), 3)/PB;
      Ha=log2(sum((p1.^alpha)))/(1-alpha);
      Hb = log2 ( sum ((p2.^alpha)) )/(1-alpha);
      Hab = Ha + Hb;
      if ( Hab > ArgMax )
                                                        H_{C_2}^{\alpha}(u) = \frac{1}{1-\alpha} \ln \sum_{r=u+1}^{L-1} \left( \frac{p_r}{P_2(u)} \right)^{\alpha}
            t opt=c(t,1);
            ArgMax=Hab;
      end;
end;
disp(t opt);
```

```
g=double(f);
for i=1:m;
    for j=1:n;
        q(i,j)=1;
        if (f(i,j) >= t_opt)
           g(i,j)=0;
        end;
    end;
end;
figure (2) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(g) % se muestra imagen f(x,y).
title ('Imagen umbralada') % se asigna título de esta imagen.
```

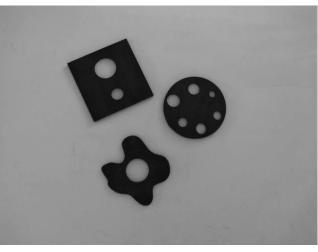
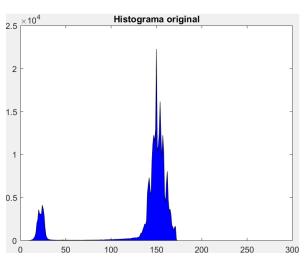
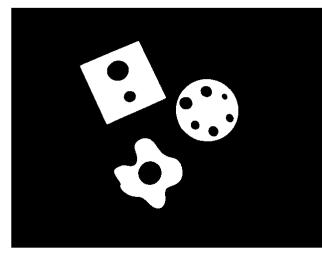


Imagen con 3 objetos



su histograma



 $\alpha = -0.5 \ u = 56$

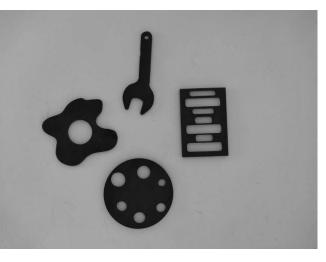
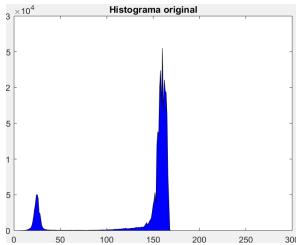
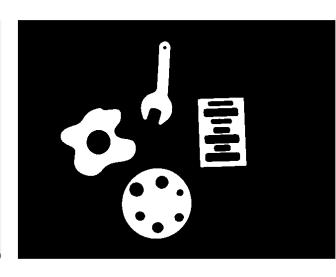


Imagen con 4 objetos

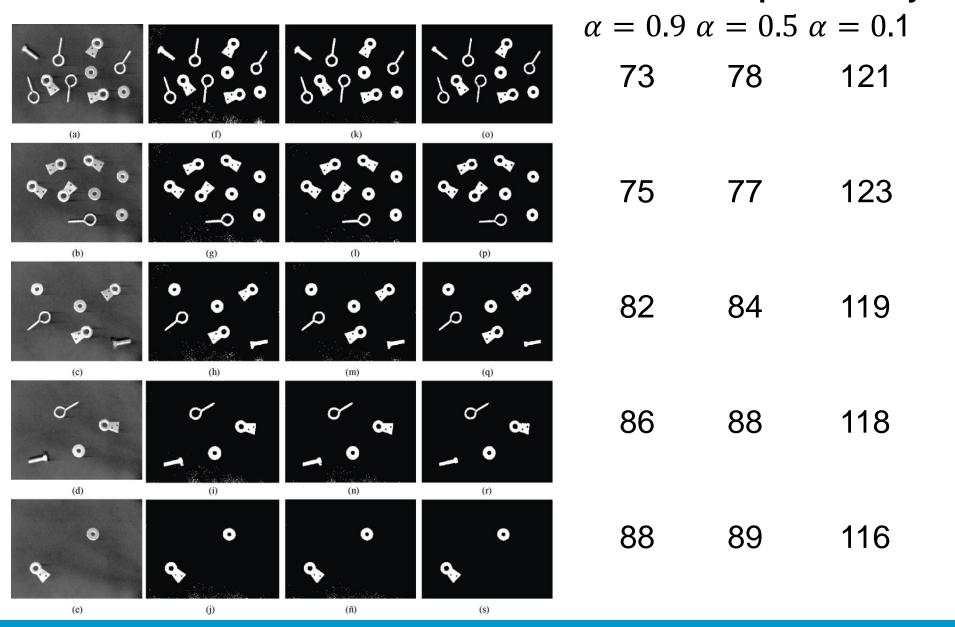


su histograma

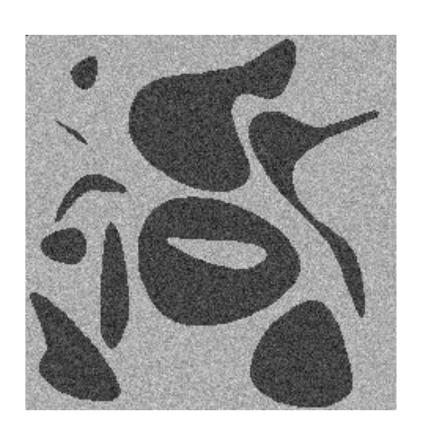


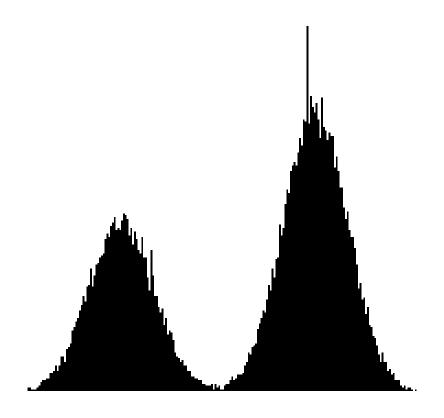
 $\alpha = -0.5 \ u = 70$

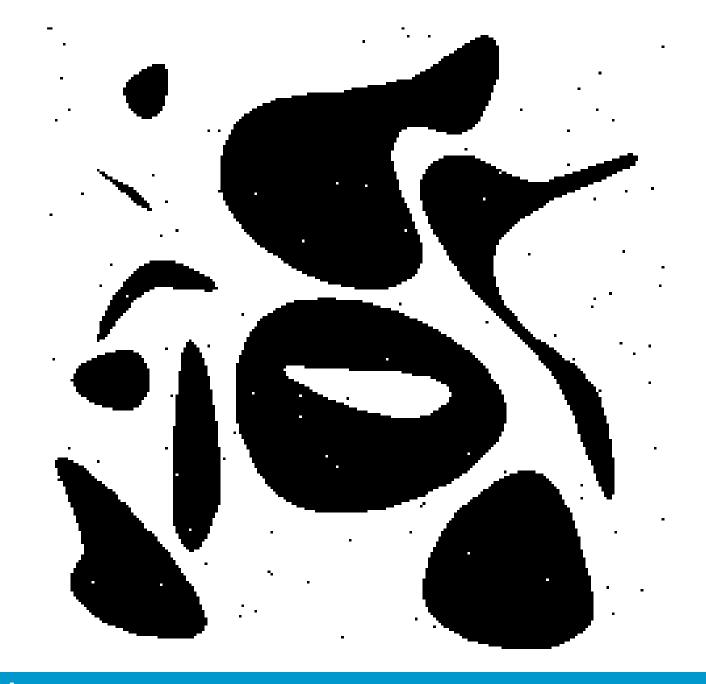
Método de Sahoo et al. basado en el cálculo de entropía de Renyi:



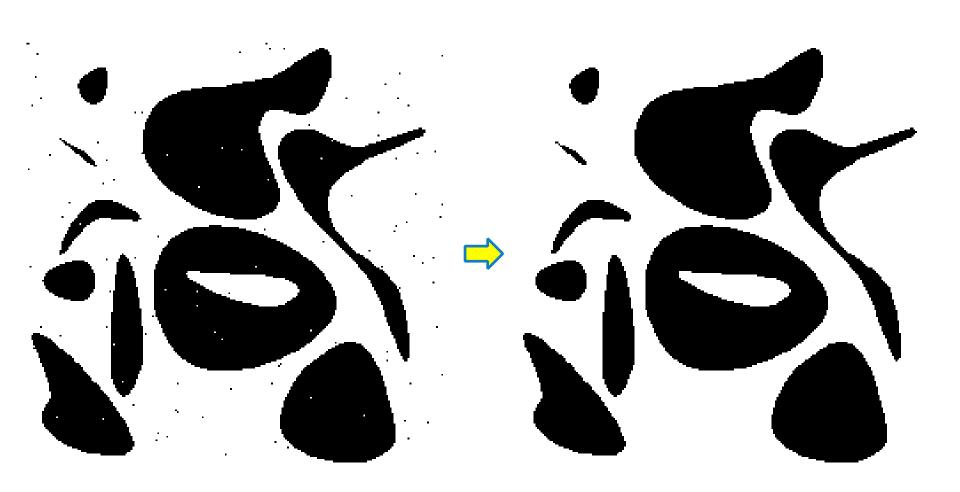
Efecto del ruido en la segmentación:



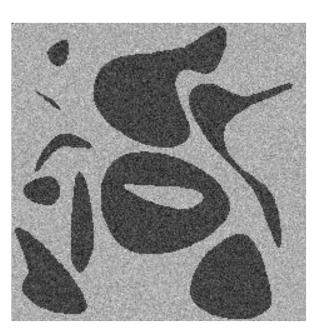


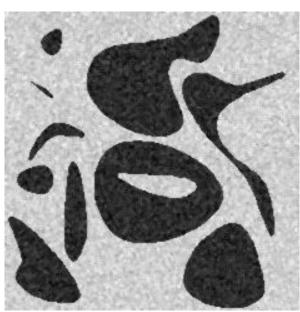


Solución mediante MM (apertura-cerradura):



Solución mediante filtrado mediano:



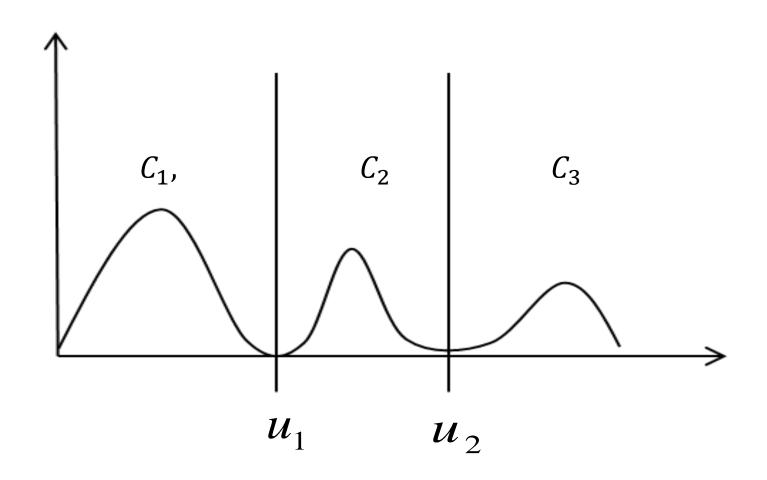




Extensión al caso de umbralado múltiple:



Histograma con múltiples modas:





Extensión al caso umbralado múltiple:

Método de Otsu para tres clases: C_1 , C_2 y C_3 :

$$C_1$$
 para $\{1,...,u_1\}$ C_2 para $\{u_1+1,...,u_2\}$ C_3 para $\{u_2+1,...,L-1\}$

Mediante dos umbrales: u_1 u_2

$$0 \le u_1 < u_2 < L - 1$$

$$J_i(u_1^*, u_1^*) = \underset{1 \le u_1 < u_2 < L-1}{\operatorname{arg\,max}} J(u_1, u_2), i = 1, 2, 3$$

Extensión al caso umbralado múltiple:

En el caso del método de Kittler y Illingworth, si se suponen m modos, i.e. el histograma es una mezcla de m densidades normales. El criterio a minimizar es entonces:

$$J_{KI}(u_1, u_2, \dots, u_{m-1}) = 1 + 2\sum_{i=1}^{m} \{P_i(u_i)[\log \sigma_i(u_i) - \log P_i(u_i)]\}$$

Donde:

$$P_{i}(u_{i}) = \sum_{r=T_{I-1}+1}^{u_{i}} h(r) \qquad \mu_{i}(u_{i}) = \frac{1}{P_{i}(u_{i})} \sum_{r=T_{I-1}+1}^{u_{i}} rh(r)$$

$$\sigma_i^2(u_i) = \frac{1}{P_i(u_i)} \sum_{r=T_{I-1}+1}^{u_i} [r - \mu_i(u_i)]^2 h(r) \qquad T_m = L-1,$$

$$T_0 = -1$$

Extensión al caso umbralado múltiple:

Para todos los métodos arriba descritos, el número de posibles conjuntos de umbrales candidatos a ser seleccionado es muy grande, viniendo dado como:

$$\frac{(n+1)!}{(n+2-m)!(m-1)!}$$

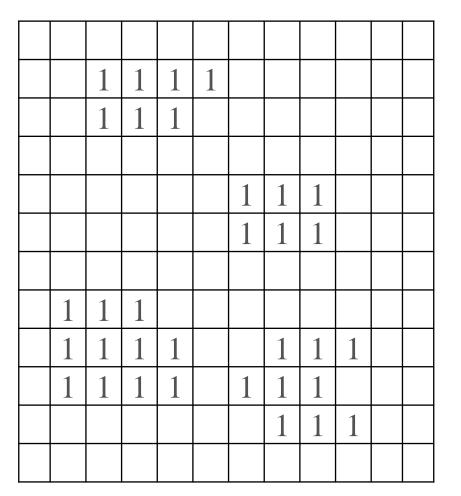
m el número de umbrales a seleccionar y n el número de niveles de gris menos uno de la imagen. Por ejemplo para m=3, n=255,, el número de puntos para el cual la función criterio debe ser evaluado es 32,640.

Etiquetado de regiones o componentes conectadas:

Etiquetado de regiones o componentes conectadas (IDEA): (a) (b)

	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1	1	1		
					1	1	1		
1	1	1							
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

Etiquetado de regiones o componentes conectadas (IDEA): (a) (b)



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2	2	2		
					2	2	2		
3	3	3							
3	3	3	3			4	4	4	
3	3	3	3		4	4	4		
						4	4	4	

Idea: Producir a partir de una imagen binaria una imagen con regiones conectadas etiquetadas. ¿Cómo lo hacemos?

ALGORITMO RECURSIVO:

Dada una imagen binaria b(x, y):

1. Barrer b(x,y) hasta encontrar un píxel de tipo objeto (con valor 1 o L-1) aún no etiquetado y asignarle una nueva etiqueta E.

ALGORITMO RECURSIVO:

Dada una imagen binaria b(x, y):

- 1. Barrer b(x,y) hasta encontrar un píxel de tipo objeto (con valor 1 o L-1) aún no etiquetado y asignarle una nueva etiqueta E.
- 2. Asignar en forma recursiva la etiqueta *E* a todos sus vecinos, según la métrica elegida.

ALGORITMO RECURSIVO:

Dada una imagen binaria b(x, y):

- 1. Barrer b(x,y) hasta encontrar un píxel de tipo objeto (con valor 1 o L-1) aún no etiquetado y asignarle una nueva etiqueta E.
- Asignar en forma recursiva la etiqueta E a todos sus vecinos, según la métrica elegida.
- Detenerse si durante el recorrido no se encuentran más píxeles de tipo objeto.

ALGORITMO RECURSIVO:

Dada una imagen binaria b(x, y):

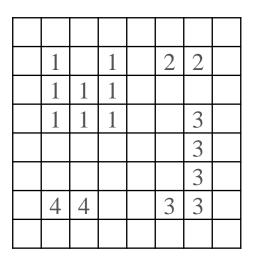
- 1. Barrer b(x,y) hasta encontrar un píxel de tipo objeto (con valor 1 o L-1) aún no etiquetado y asignarle una nueva etiqueta E.
- Asignar en forma recursiva la etiqueta E a todos sus vecinos, según la métrica elegida.
- 3. Detenerse si durante el recorrido no se encuentran más píxeles de tipo objeto.
- 4. Regresar al paso 1.

ALGORITMO RECURSIVO:

1		1	1	1	
1	1	1			
1	1	1		1	
				1	
				1	
1	1		1	1	

1		1	2	2	
1	1	1			
1	1	1		1	
				1	
				1	
1	1		1	1	

1		1	2	2	
1	1	1			
1	1	1		3	
				3	
				3	
1	1		3	3	



1. Barrer b(x,y) hasta encontrar un píxel de tipo objeto (con valor 1 o L-1) aún no etiquetado y asignarle una nueva etiqueta E. Esto da como resultado la imagen e1(x,y).

- 1. Barrer b(x,y) hasta encontrar un píxel de tipo objeto (con valor 1 o L-1) aún no etiquetado y asignarle una nueva etiqueta E. Esto da como resultado la imagen e1(x,y).
- 2. Barrer e1(x,y) de arriba hacia abajo hasta encontrar un píxel etiquetado y propagar su etiqueta a sus vecinos, según la métrica elegida. Esto da como resultado la imagen e2(x,y).

- 1. Barrer b(x,y) hasta encontrar un píxel de tipo objeto (con valor 1 o L-1) aún no etiquetado y asignarle una nueva etiqueta E. Esto da como resultado la imagen e1(x,y).
- 2. Barrer e1(x,y) de arriba hacia abajo hasta encontrar un píxel etiquetado y propagar su etiqueta a sus vecinos, según la métrica elegida. Esto da como resultado la imagen e2(x,y).
- 3. Barrer e2(x,y) de abajo hacia arriba hasta encontrar un píxel etiquetado y propagar su etiqueta a sus vecinos, según la métrica elegida. Esto da como resultado la imagen e3(x,y).

1		1	1	1	
1	1	1			
1	1	1		1	
				1	
				1	
1	1		1	1	

1		1	1	1	
1	1	1			
1	1	1		1	
				1	
				1	
1	1		1	1	
·					

1		2	3	4	
5	6	7			
8	9	10		11	
				12	
				13	
14	15		16		



1		1	1	1	
1	1	1			
1	1	1		1	
				1	
				1	
1	1		1	1	
		·			

1		2	3	4	
5	6	7			
8	9	10		11	
				12	
				13	
14	15		16	17	

1		2	3	3	
1	1	1			
1	1	1		11	
				11	
				11	
14	14		16	11	·

1		1	1	1	
1	1	1			
1	1	1		1	
				1	
				1	
1	1		1	1	

1		2	3	4	
5	6	7			
8	9	10		11	
				12 13	
				13	
14	15		16	17	
					·

1		2	3	3	
1	1	1			
1	1	1		11	
				11	
				11	
14	14		16	11	·

1		1	3	3	
1	1	1			
1	1	1		11	
				11	
				11	
14	14		11	11	

Este algoritmo realiza dos pasadas sobre la imagen y una tabla de equivalencias para etiquetar una imagen de entrada.

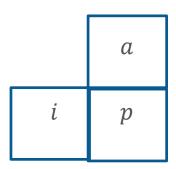


1. Barrer imagen de arriba abajo y de izquierda a derecha.



- 1. Barrer imagen de arriba abajo y de izquierda a derecha.
- 2. Si p es un píxel de fondo, esto es p=0, desplazarse a la siguiente posición.

- 1. Barrer imagen de arriba abajo y de izquierda a derecha.
- 2. Si p es un píxel de fondo, esto es p=0, desplazarse a la siguiente posición.
- 3. Si p es un píxel de objeto, esto es p = 1(L-1):
 - a) Si *a* o *i* son de fondo, entonces asignar a *p* nueva etiqueta.
 - b) Si *a* o *i* es de objeto, entonces asignar a *p* la etiqueta de dicho píxel.
 - c) Si *a* y *i* son de tipo objeto, asignar a *p* la etiqueta de cualquiera de ellos.
 - d) Si *a* y *i* son de tipo objeto pero con etiquetas diferentes, asignar a *p* etiqueta más pequeña y almacenar en la TE hecho que las 2 dos etiquetas son equivalentes.
 - e) De otra manera, asignar a p nueva etiqueta, poner su etiqueta en TE.



- 1. Barrer imagen de arriba abajo y de izquierda a derecha.
- 2. Si p es un píxel de fondo, esto es p=0, desplazarse a la siguiente posición.
- 3. Si p es un píxel de objeto, esto es p = 1(L-1):
 - a) Si *a* o *i* son de fondo, entonces asignar a *p* nueva etiqueta.
 - b) Si *a* o *i* es de objeto, entonces asignar a *p* la etiqueta de dicho píxel.
 - c) Si *a* y *i* son de tipo objeto, asignar a *p* la etiqueta de cualquiera de ellos.
 - d) Si a y i son de tipo objeto pero con etiquetas diferentes, asignar a p etiqueta más pequeña y almacenar en la TE hecho que 2 dos etiquetas son equivalentes.
 - e) De otra manera, asignar a p nueva etiqueta, poner su etiqueta en TE.
- 4. Si hay más píxeles en la imagen, entonces regresar al paso 2.



- 1. Barrer imagen de arriba abajo y de izquierda a derecha.
- 2. Si p es un píxel de fondo, esto es p=0, desplazarse a la siguiente posición.
- 3. Si p es un píxel de objeto, esto es p = 1(L-1):
 - a) Si *a* o *i* son de fondo, entonces asignar a *p* nueva etiqueta.
 - b) Si *a* o *i* es de objeto, entonces asignar a *p* la etiqueta de dicho píxel.
 - c) Si *a* y *i* son de tipo objeto, asignar a *p* la etiqueta de cualquiera de ellos.
 - d) Si *a* y *i* son de tipo objeto pero con etiquetas diferentes, asignar a *p* etiqueta más pequeña y almacenar en la TE hecho que 2 dos etiquetas son equivalentes.
 - e) De otra manera, asignar a p nueva etiqueta, poner su etiqueta en TE.
- 4. Si hay más píxeles en la imagen, entonces regresar al paso 2.
- 5. Encontrar etiqueta más pequeña para cada conjunto de etiquetas en la TE.



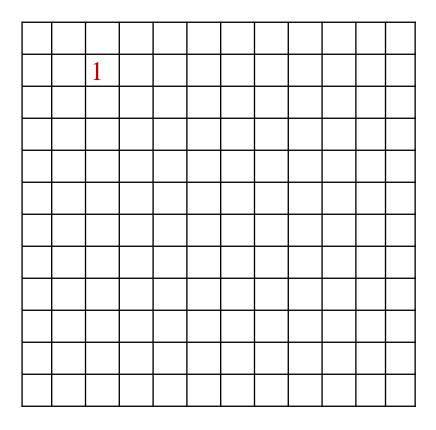
- 1. Barrer imagen de arriba abajo y de izquierda a derecha.
- 2. Si p es un píxel de fondo, esto es p=0, desplazarse a la siguiente posición.
- 3. Si p es un píxel de objeto, esto es p = 1(L-1):
 - a) Si *a* o *i* son de fondo, entonces asignar a *p* nueva etiqueta.
 - b) Si *a* o *i* es de objeto, entonces asignar a *p* la etiqueta de dicho píxel.
 - c) Si *a* y *i* son de tipo objeto, asignar a *p* la etiqueta de cualquiera de ellos.
 - d) Si a y i son de tipo objeto pero con etiquetas diferentes, asignar a p etiqueta más pequeña y almacenar en la TE hecho que 2 dos etiquetas son equivalentes.
 - e) De otra manera, asignar a p nueva etiqueta, poner su etiqueta en TE.
- 4. Si hay más píxeles en la imagen, entonces regresar al paso 2.
- 5. Encontrar etiqueta más pequeña para cada conjunto de etiquetas en la TE.
- 6. Barrer de nuevo la imagen y reemplazar cada etiqueta por la más pequeña en su conjunto de equivalencia.



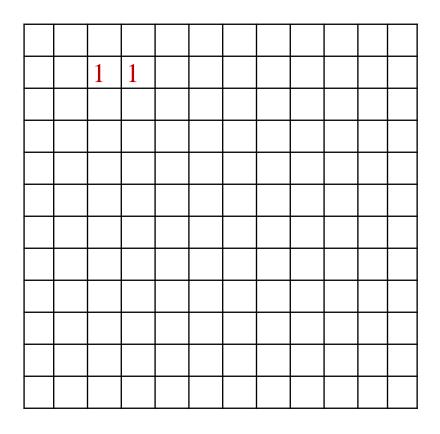
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	



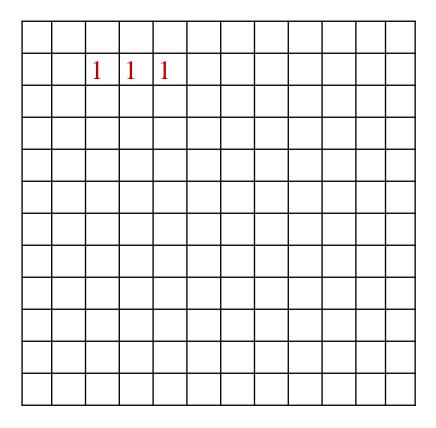
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

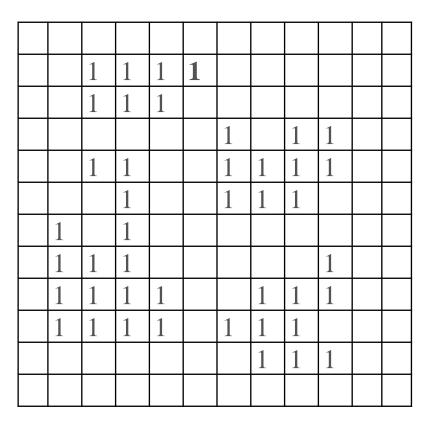


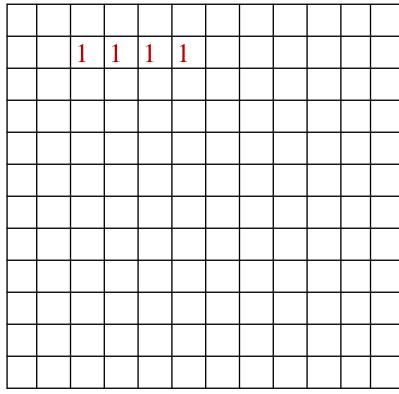
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

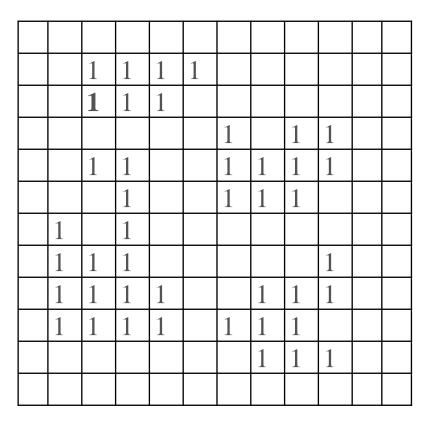


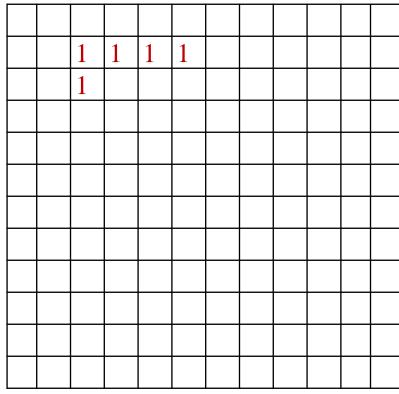
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

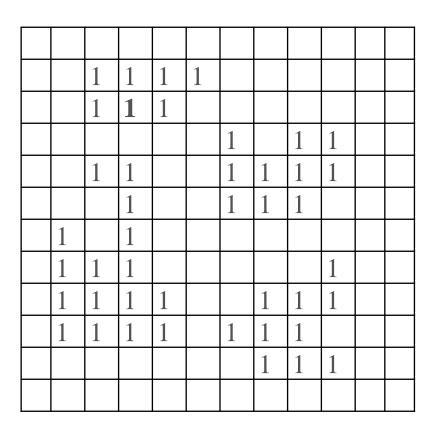


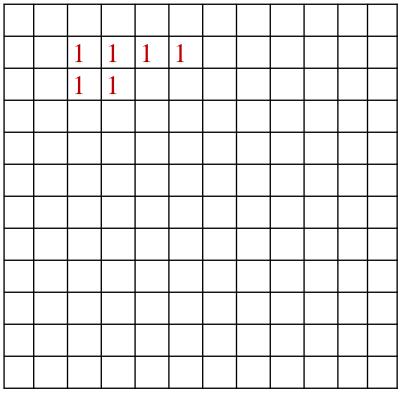


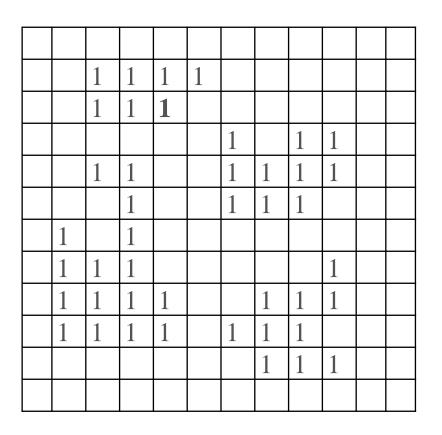


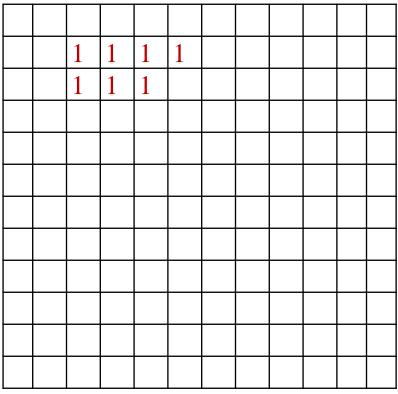


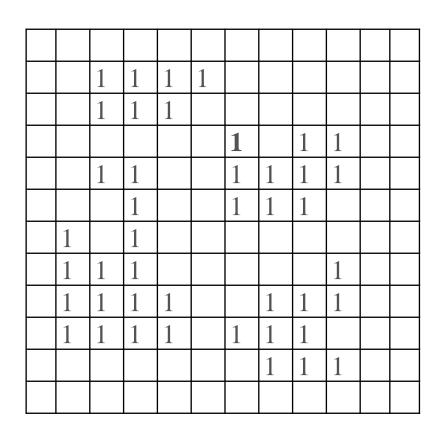


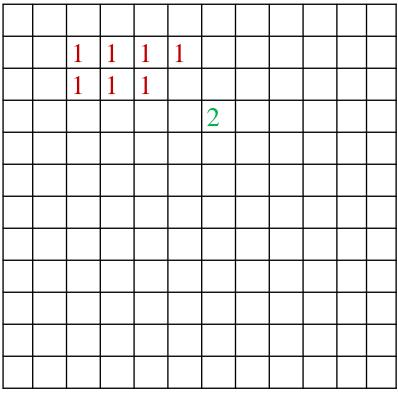


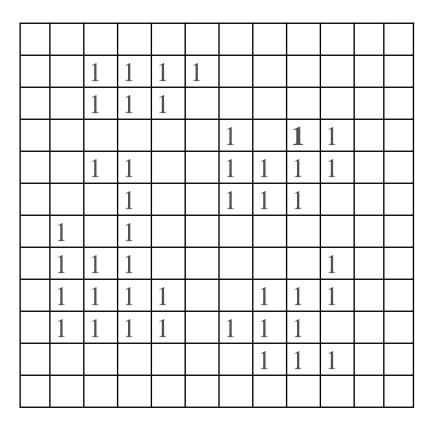


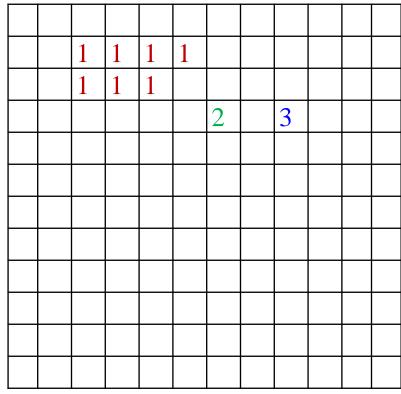


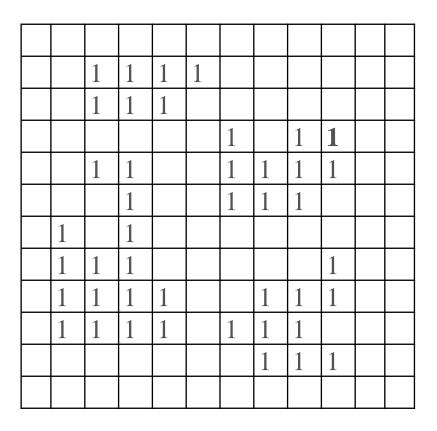


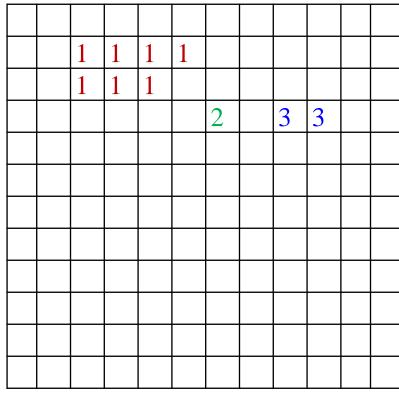




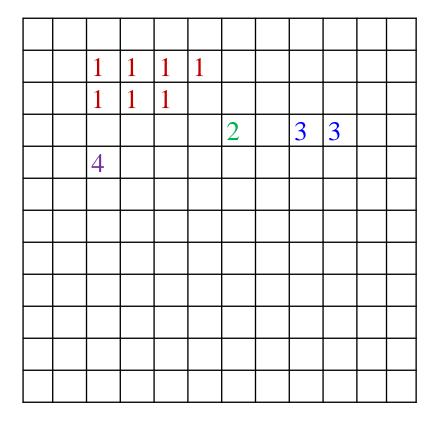




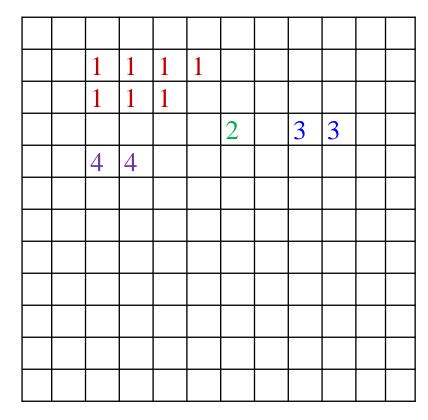




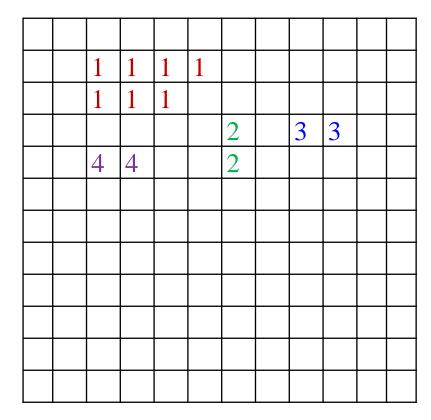
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	



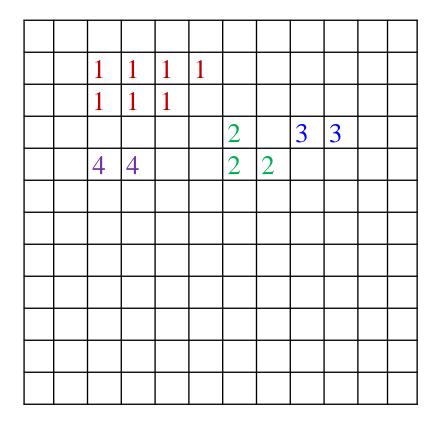
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

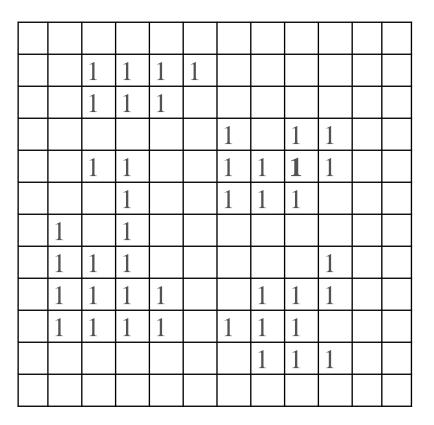


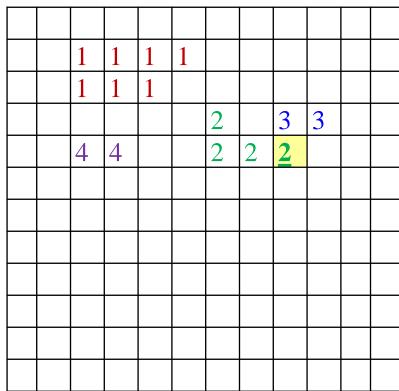
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	



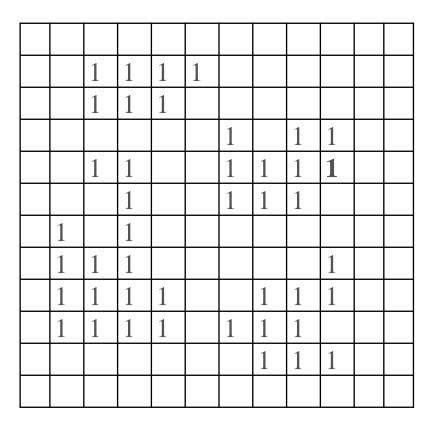
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

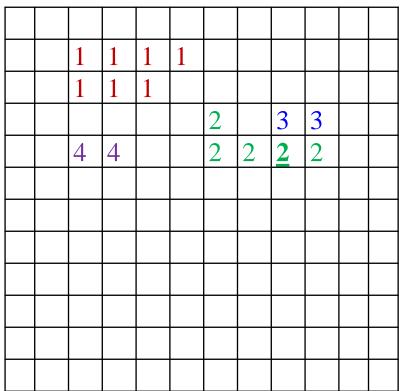




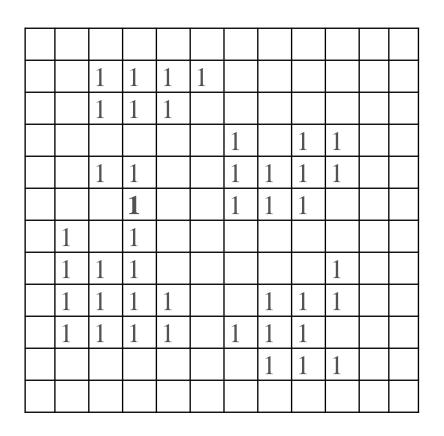


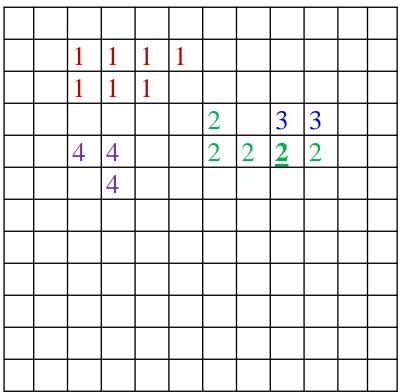
2 y 3 equivalentes



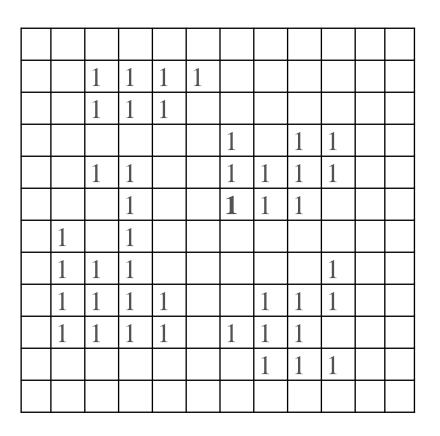


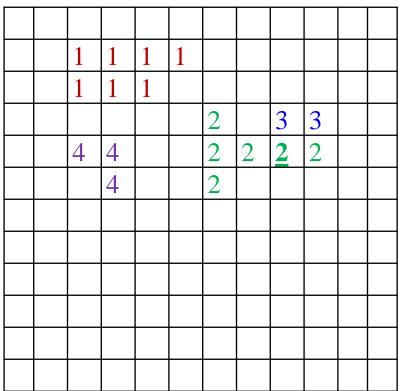
2 y 3 equivalentes



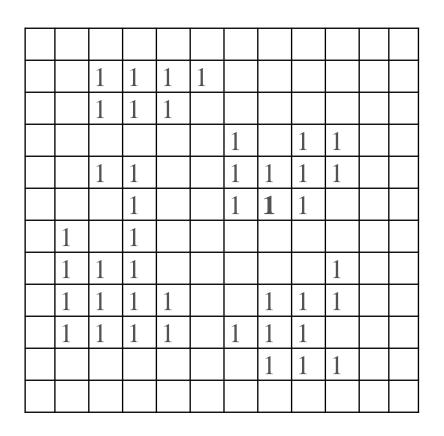


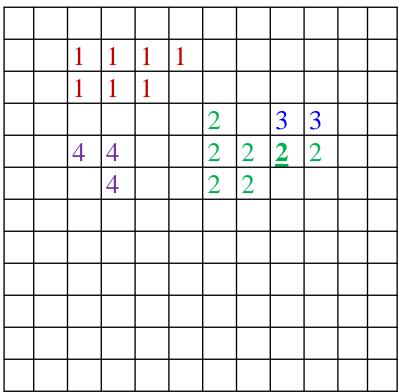
2 y 3 equivalentes



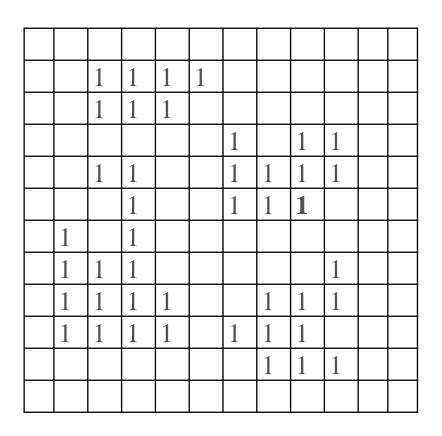


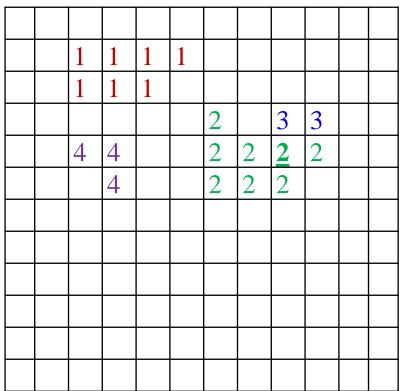
2 y 3 equivalentes



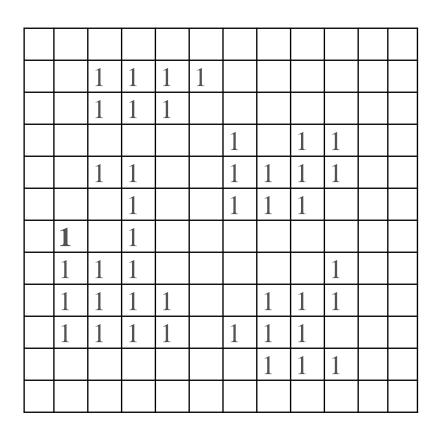


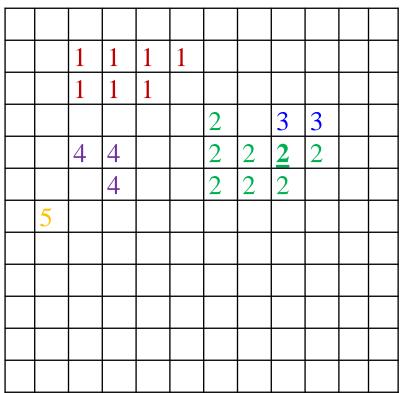
2 y 3 equivalentes



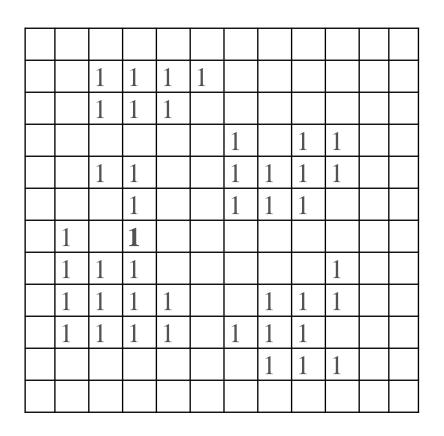


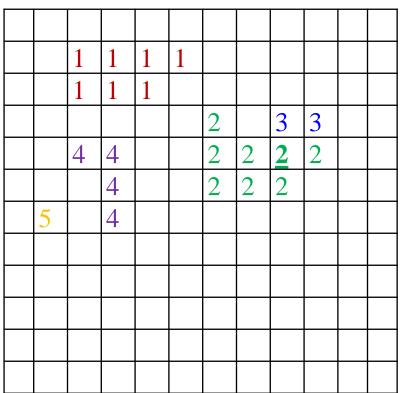
2 y 3 equivalentes



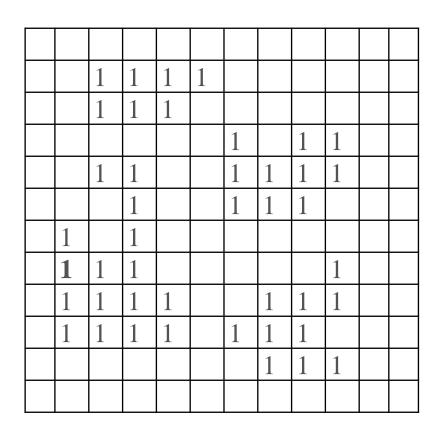


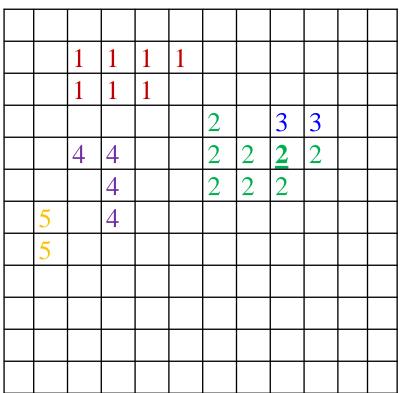
2 y 3 equivalentes



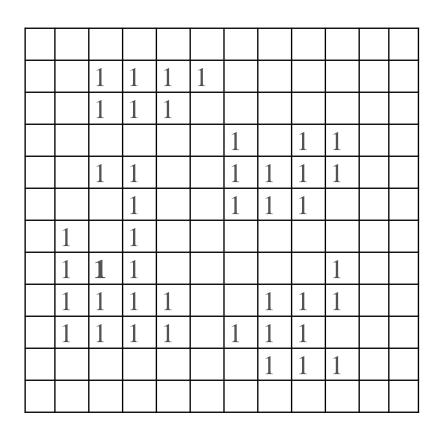


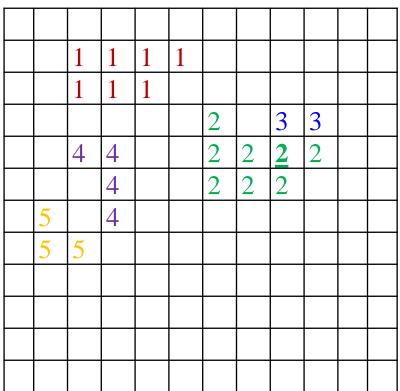
2 y 3 equivalentes



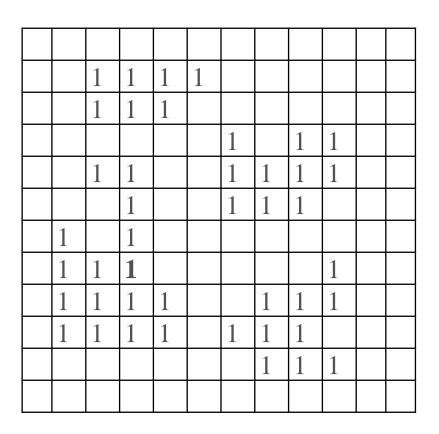


2 y 3 equivalentes



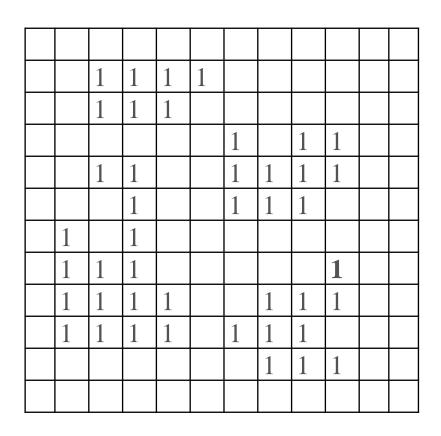


2 y 3 equivalentes



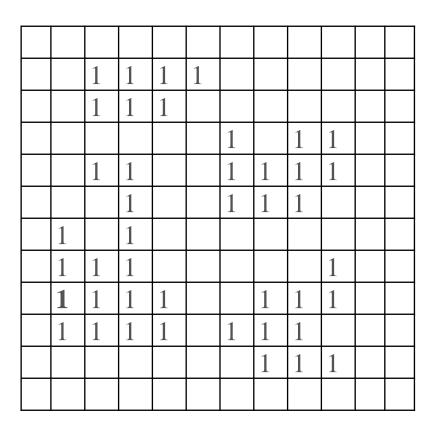
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4				2	2 2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4							

2 y 3 equivalentes



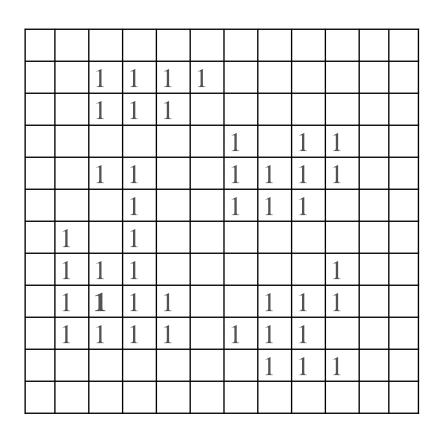
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2 2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	

2 y 3 equivalentes



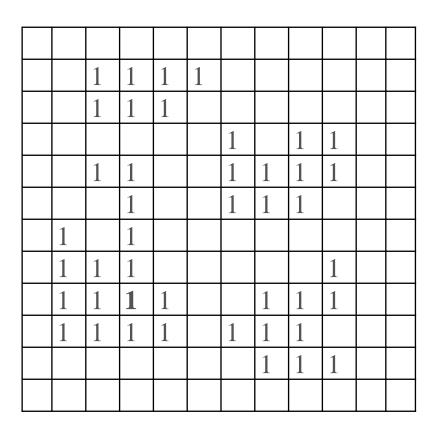
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4				2	2 2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5									

2 y 3 equivalentes



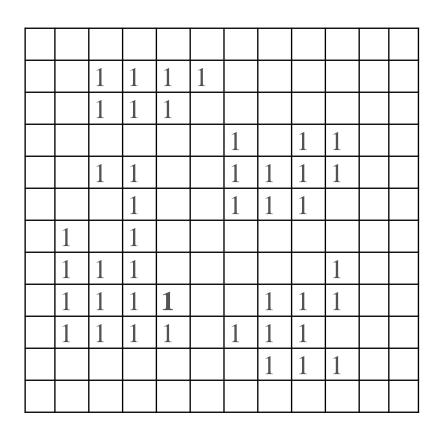
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4				2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5								

2 y 3 equivalentes



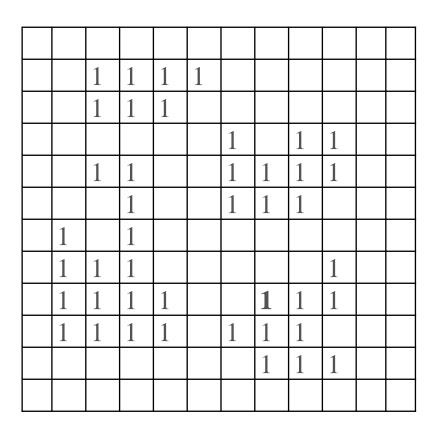
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2 2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	<u>4</u>						6	
5	5	4							

2 y 3 equivalentes



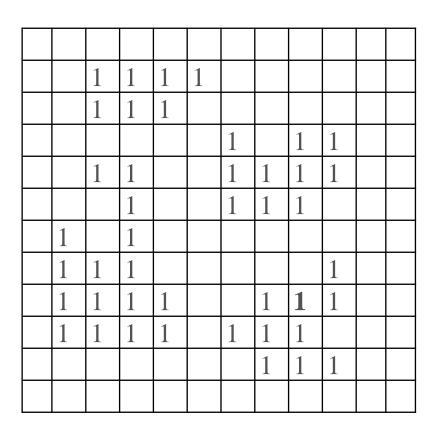
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4				2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	<u>4</u>						6	
5	5	4	4						

2 y 3 equivalentes



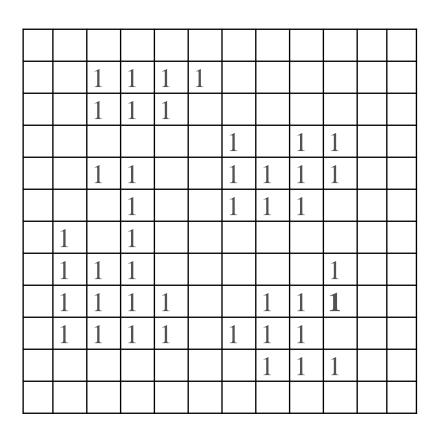
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4				2	2 2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7			

2 y 3 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2 2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7		

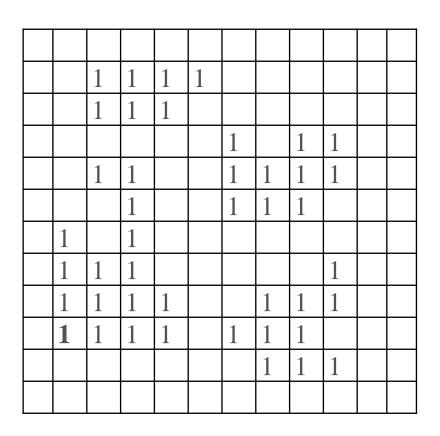
2 y 3 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	

2 y 3 equivalentes

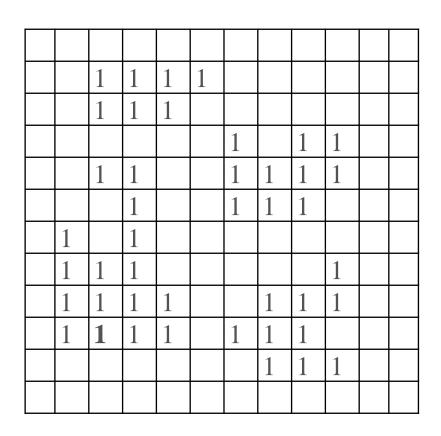
4 y 5 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4				2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5									

2 y 3 equivalentes

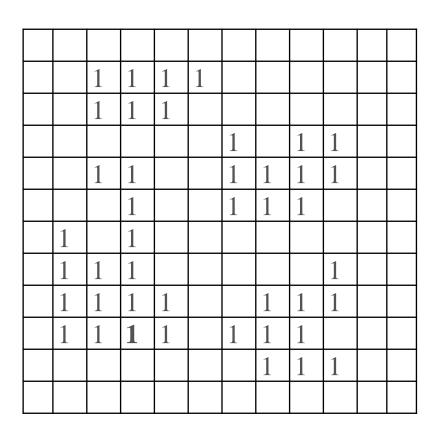
4 y 5 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5	5								

2 y 3 equivalentes

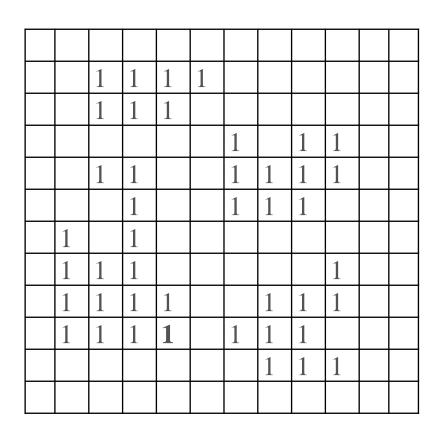
4 y 5 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4				2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5	5	4							

2 y 3 equivalentes

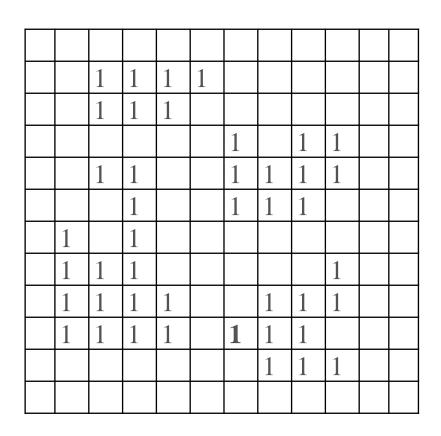
4 y 5 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5	5	4	4						

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5	5	4	4		8				

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes

	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

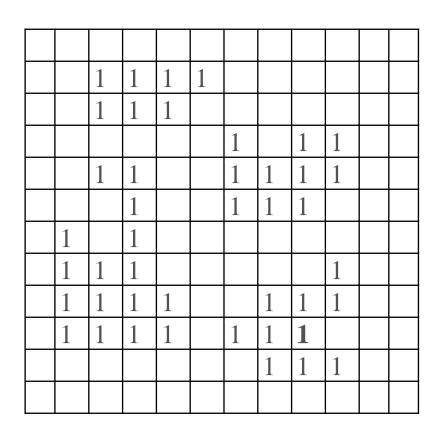
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2 2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	<u>6</u>	
5	5	4	4		8	<u>7</u>			

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes

6 y 7 equivalentes





	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5	5	4	4		8	<u>7</u>	7		

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes

6 y 7 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5	5	4	4		8	7	7		
						7			

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes

6 y 7 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4				2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	<u>6</u>	
5	5	4	4		8	<u>7</u>	7		
						7	7		

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes

6 y 7 equivalentes



	1	1	1	1					
	1	1	1						
					1		1	1	
	1	1			1	1	1	1	
		1			1	1	1		
1		1							
1	1	1						1	
1	1	1	1			1	1	1	
1	1	1	1		1	1	1		
						1	1	1	

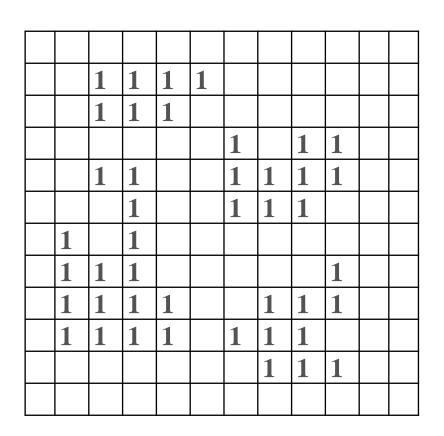
	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	<u>4</u>						6	
5	5	4	4			7	7	<u>6</u>	
5	5	4	4		8	<u>7</u>	7		
						7	7	7	

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes

6 y 7 equivalentes





	1	1	1	1					
	1	1	1						
					2		3	3	
	4	4			2	2	2	2	
		4			2	2	2		
5		4							
5	5	4						6	
5	5	4	4			7	7	6	
5	5	4	4		8	7	7		
						7	7	7	

2 y 3 equivalentes

4 y 5 equivalentes

6 y 7 equivalentes

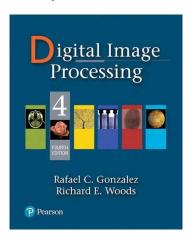


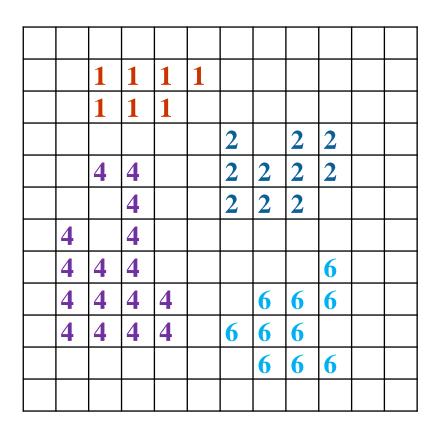
Tabla de equivalencias
1≡1
2≡3
4≡5
6≡7≡8

Por transitividad 6, 7 y 8 son equivalentes

Tabla de equivalencias
1≡1
2≡3
4≡5
6≡7≡8

Por transitividad 6, 7 y 8 son equivalentes







```
% Programa para etiquetado de componentes conectados.
clc; % limpia pantalla
clearvars; % remueve todas las variables del espacio actual
de trabajo
close all; % cierra gráficas, archivos y recursos abiertos
f=imread('6 objetos.JPG'); % se lee imagen de prueba f(x,y)
figure(1) % se abre una ventana auxiliar.
imshow(f) % se muestra imagen f(x,y).
title('Imagen original') % se asigna título de esta imagen.
```

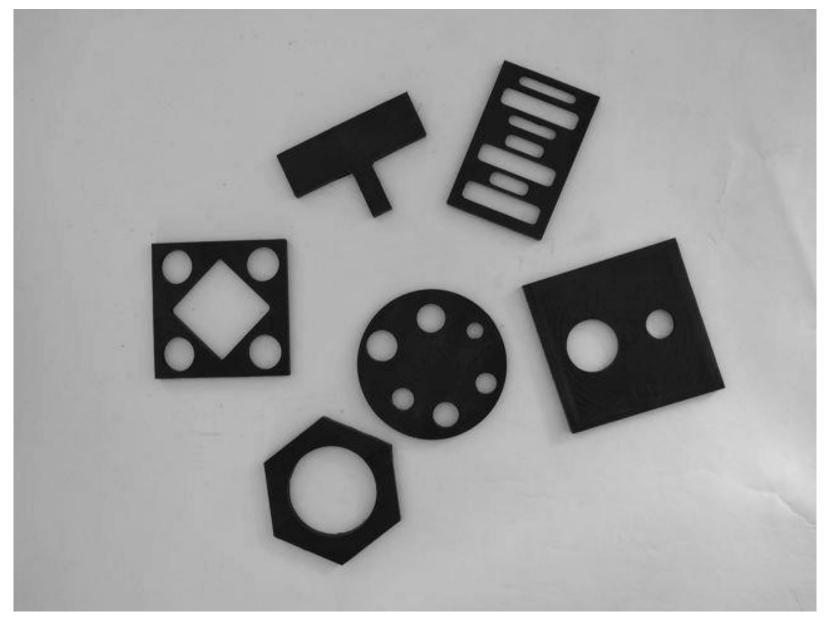


Imagen original con 6 objetos

```
th = graythresh(f); % calcula umbral th de imagen.

g = imbinarize(f,th); % umbrala imagen con th.

g_c = imcomplement(g); % complementa imagen.

figure(2) % se abre una ventana auxiliar.
  imshow(g_c) % se muestra imagen f(x,y).
  title('Imagen binaria') % se asigna título de esta imagen.
```

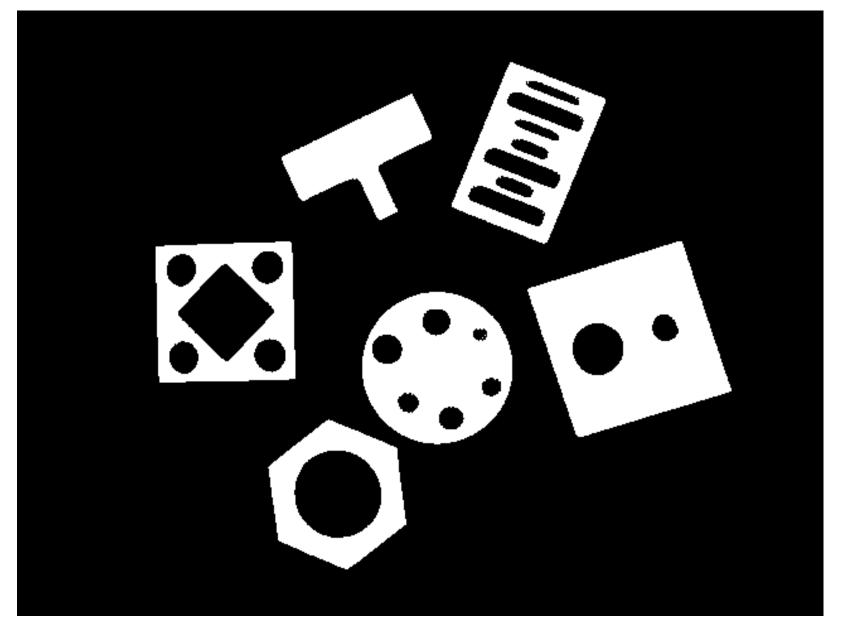


Imagen umbralada



```
se = strel('disk',1); % disk de radio 1.
g open = imopen(g c,se); % apertura de imagen.
figure (3)
imshow(g open) % muestra imagen filtrada.
title('Imagen abierta') % titula imagen.
cc = bwconncomp(q open, 4)
% regresa los CC encontrados en la imagen g open
% 4-conectado
etiquetada = labelmatrix(cc); % produce imagen etiquetada.
RGB label = label2rgb(etiquetada,@copper,'w','shuffle');
figure (4)
imshow(RGB label) % muestra imagen en color y fondo blanco "w".
```

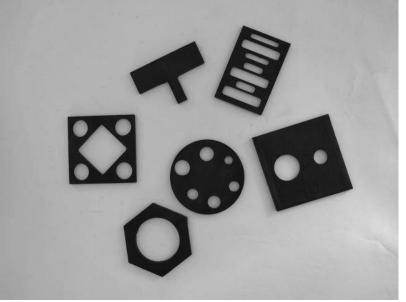


Imagen original con 6 objetos

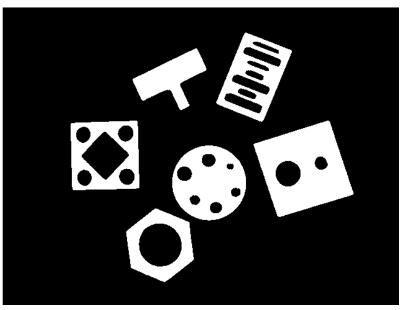


Imagen abierta

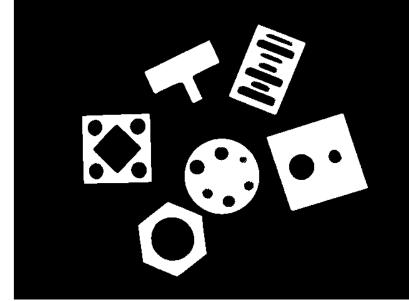


Imagen umbralada

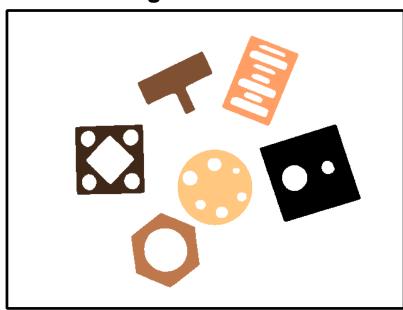


Imagen etiquetada con colores

Resultados:

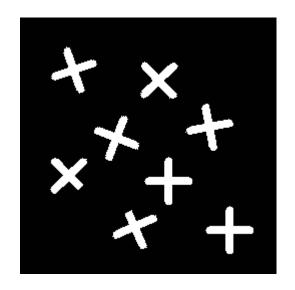
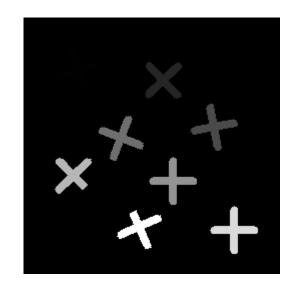
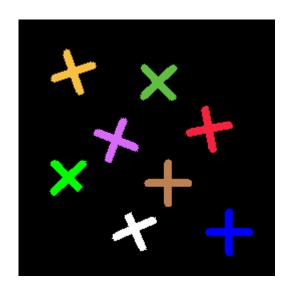


Imagen binaria





Etiquetas en grises Etiquetas en colores

Otros resultados:

Muchas

etiquetas

ruidosas



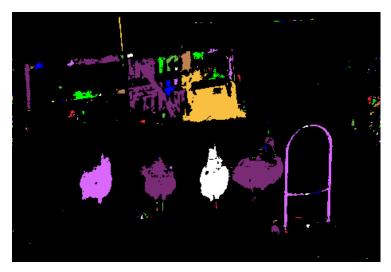
Imagen en niveles de gris



Etiquetas en grises



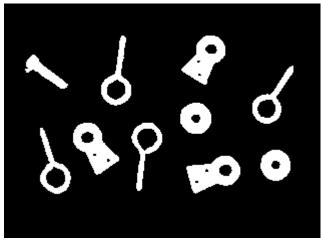
Imagen binaria



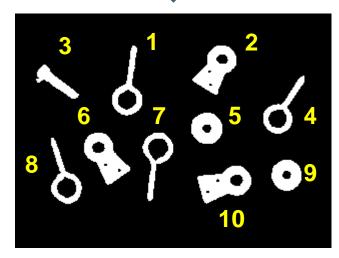
Etiquetas en colores



Resultado del proceso de etiquetado:

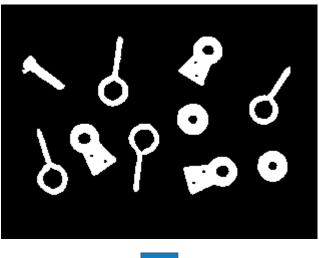




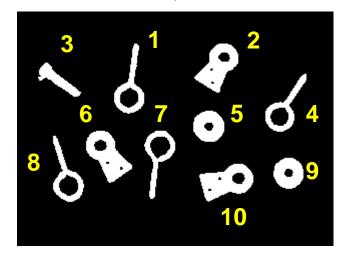


Ya vimos que al etiquetar los objetos en una imagen quedan como se muestra:



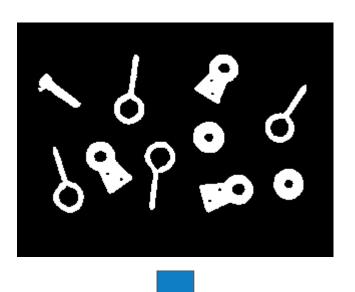


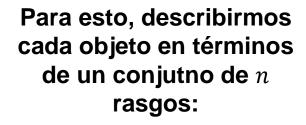


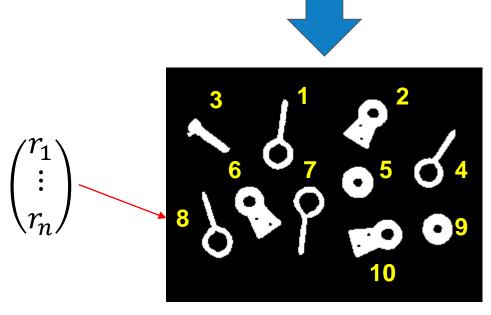


Queremos ahora distinguir entre objetos:

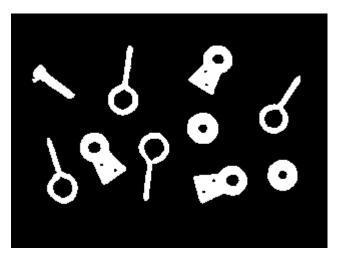




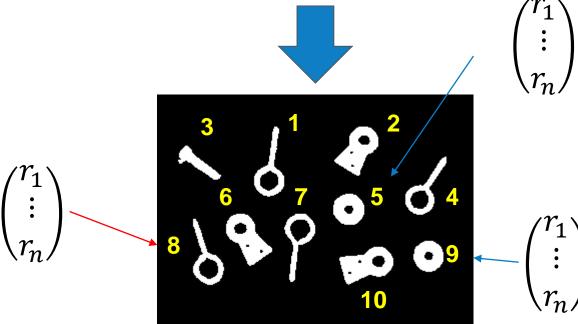


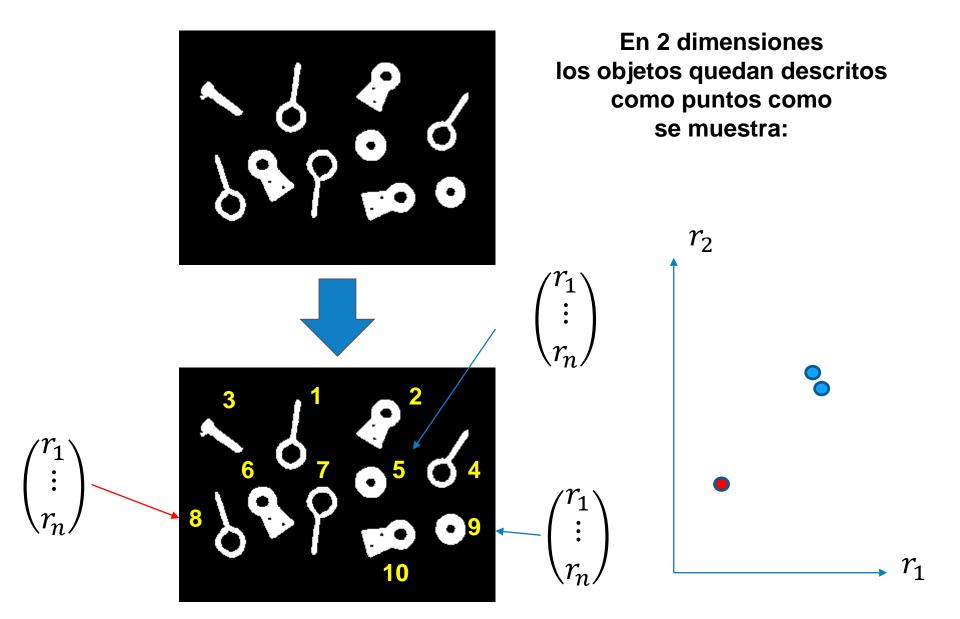


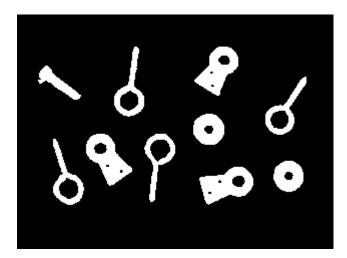




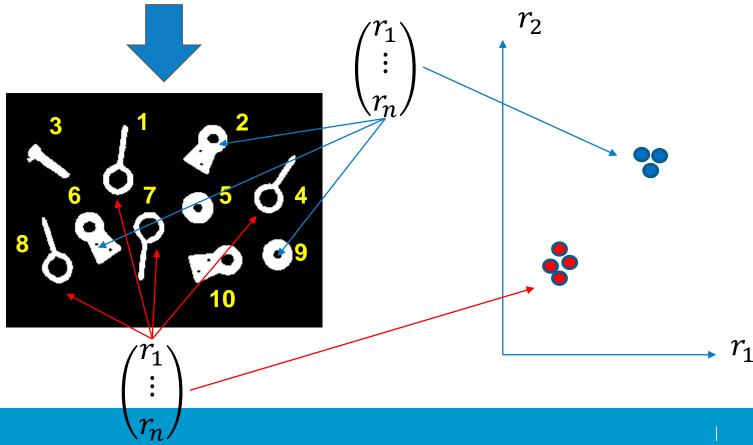
Para esto, describirmos cada objeto en términos de un conjutno de n rasgos:







Cuando se adquieren varias muestras descriptivas de un mismo objeto, estas aparecen como se muestra:





UNIVERSIDAD INTERNACIONAL LITTERNACIONAL DE LA RIOJA

www.unir.net