

VISIÓN ARTIFICIAL

JOHN W. BRANCH

PROF. TITULAR

DEPARTAMENTO DE CIENCIAS DE COMPUTACIÓN Y DE LA DECISIÓN

DIRECTOR DEL GRUPO GIDIA

ALBERTO M. CEBALLOS / JAIRO A. RODRÍGUEZ
ASISTENTE DE DOCENCIA MONITOR

Nota: Este material se ha adaptado con base en el material del profesor Carlos Mera Banguero, PhD. (Instituto Tecnológico Metropolitano)





En la clase de hoy ...

EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS

- Extracción de Características
 - Introducción
 - Forma
 - Medidas Generales de Forma
 - Descripción de Contornos
 - Momentos Espaciales y Descriptores de Fourier
 - Textura
 - Análisis Estructural
 - Análisis Estadístico
 - Análisis en el Dominio de Fourier
 - Análisis de Componentes Principales





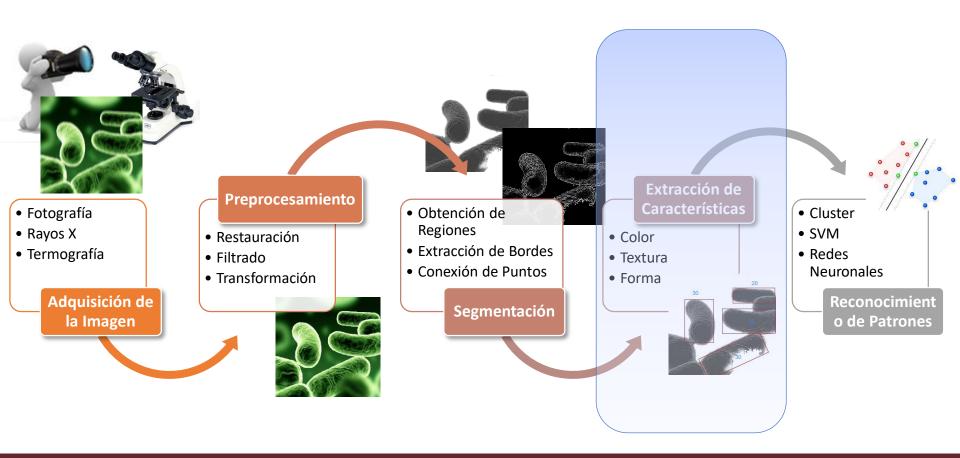








ETAPAS DE UN SISTEMA DE VISIÓN ARTIFICIAL





EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS

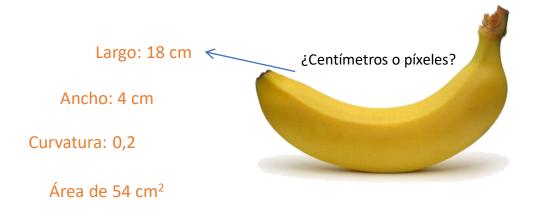
INTRODUCCIÓN





Introducción

Para reconocer objetos en las imágenes es necesario encontrar alguna forma de describirlos. Por ejemplo, ¿Cómo le puede describir este objeto a alguien que no lo está viendo, teniendo en cuenta solo características visuales?.



Es de color amarillo

Es curvado

Es más largo que ancho

Tiene dos esquinas
Tiene una esquina más puntiaguda que otra

Perímetro: 40 cm

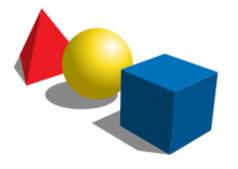
La descripción de los objetos se hace a través de CARACTERÍSTICAS que podemos medir de los mismo.





Introducción

- Estas características permiten definir vectores de características que se usan para describir los objetos de la imagen. Así, una característica no es más que alguna medida que se realiza sobre un objeto o la región de una imagen.
- Algunas de las características principales extraíbles de los objetos (o de las regiones segmentadas) en una imagen, utilizadas en la etapa de reconocimiento son:
 - 2 La Forma
 - El Color
 - 2 La Textura



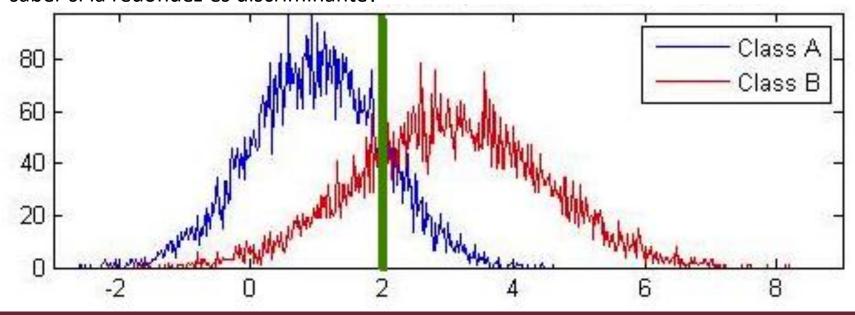








¿Qué hace a una característica discriminativa: Supongamos que queremos separar bananos de peras por su redondez. Construyamos un histograma normalizado de la redondez de las peras y de la redondez de los bananos. ¿Cómo saber si la redondez es discriminante?





EJEMPLOS DE CARACTERÍSTICAS





Diferencia por el Color











Diferencia por Forma















Diferencia por la Textura

Introducción

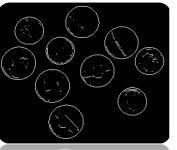
- Se espera que las <u>CARACTERÍSTICAS</u> sean:
 - Discriminantes: lo que significa que las características deben servir para diferenciar objetos de clases distintas.
 - Robustas: Su extracción debe ser insensible al ruido de captura e iluminación
 - Invariantes a las transformaciones, es decir, los valores de esas características deben ser independientes de:
 - La Traslación (independencia de la posición)
 - Rotación y escalado (independencia de la orientación y el tamaño)
 - Transformación no lineales de deformación (perspectiva)
 - Rapidez de cálculo: se deben obtener en un tipo aceptable que depende de la aplicación.

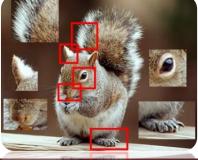




Introducción

- Las características que se pueden obtener en un objeto pueden ser clasificadas, inicialmente, en:
 - Globales (Holísticas): características que se miden con respecto a los contornos de los objetos. Estas son muy apropiadas cuando el foco principal de la diferenciación es la *forma*.
 - **Locales:** son características que se obtienen de la información de los píxeles que engloban una región. Son apropiadas cuando el objeto principal de diferenciación son propiedades como el *color* y la textura.









EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS



DESCRIPTORES
GENERALES SOBRE LA FORMA





Descriptores Generales de Forma

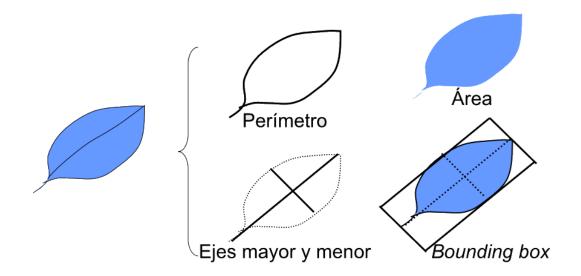
- Definir la Forma de un objeto puede resultar difícil (verbalmente o gráficamente). La forma puede considerarse como la *figura exterior* (o geometría) de un objeto.
- Es posible describir una forma de un objeto en 2D por medio de algunas de sus propiedades:
 - Área
 - Perímetro
 - Diámetro
 - Distancias: máxima y mínima al centro de masas, media al contorno,...
 - Ejes mayor y menor, ángulo del eje mayor
 - Envolvente (bounding box)
 - Número de agujeros
 - Ratios: redondez, areaAgujeros/areaTotal, ...





DESCRIPTORES GENERALES DE FORMA

Gráficamente, algunas de estas características se ven así:



Sin Embargo, ¿Cómo se calculan? y ¿a Partir de qué tipo de imágenes se calculan?





Descriptores Generales de Forma

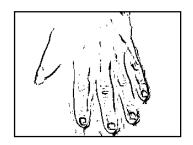
- El Perímetro se pueden definir con base en los contornos de los objetos:
 - Se calcula como el número de píxeles que forman el contorno de la forma, por lo que el resultado varía con el tipo de conectividad que se usa.

Procedimiento:

- Se obtiene el contorno binarizando del objeto
- Se cuentan cuantos pieles hacen parte del objeto.









Descriptores Generales de Forma

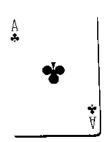
El Área se puede calcular a partir de los contornos de los objetos o a partir de la segmentación en regiones de los mismos (el segundo caso es más útil).

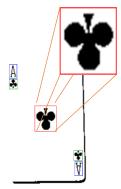
Procedimiento:

- Se segmenta la imagen, se obtiene el objeto
- Se calcula el número de píxeles del objeto











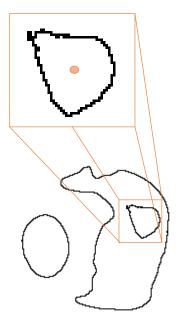


DESCRIPTORES GENERALES DE FORMA

El Centroide o Centro de Masa se calcula como el promedio de los valores de las coordenadas de los puntos del contorno del objeto.

$$\overline{x} = \frac{\sum_{i=1}^{N} x_i}{N}$$

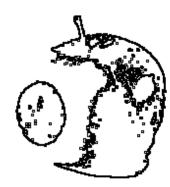
$$\overline{y} = \frac{\sum_{i=1}^{N} y_i}{N}$$







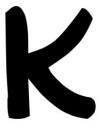


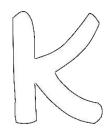


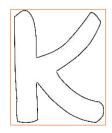


DESCRIPTORES GENERALES DE FORMA

La Caja de Feret o rectángulo envolvente es el aquel que se obtiene con las coordenadas (x_{min}, y_{min}) y (x_{max}, y_{max})

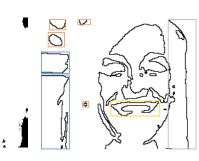








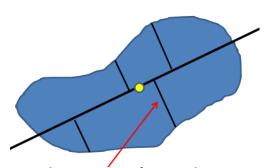






Descriptores Generales de Forma

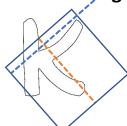
El Eje Mayor (o Diámetro) es la distancia mayor entre dos puntos cualquiera de la forma, se calcula con base en los contornos.



El Eje Menor tiene la característica de ser perpendicular al eje mayor. El eje menor y mayor definen los lados del MER (Maximally Extremal Region).











DESCRIPTORES GENERALES DE FORMA

La Distancia Máxima y Mínima entre el centroide y los puntos del contorno









La Distancia Media del Contorno se define así: sea f una forma con N puntos, sea p, un punto tal que $p \in f$, y d(p, contorno(f)) se define como la distancia mayor entre p y todos los puntos del contorno, entonces la distancia media al contorno (β) se calcula como: $\beta = (\Sigma d(p, contorno(f))) / N$



Descriptores Generales de Forma

- Otros descriptores de forma son los Ratios entre las medidas anteriores. Sean P y A, el perímetro y el área de un objeto, respectivamente. Algunos ratios de forma son:
 - Compacidad: P²/A
 - **Redondez:** 4π (A/P²) (medida inversamente proporcional a la compacidad)
 - Relación área/perímetro: A/P
 - Rectagularidad: A/area(MRE)
 - Elongación (o Excentricidad): M/N (siendo M el eje mayor y N el eje menor)



DESCRIPTORES GENERALES DE FORMA

Dentro de los descriptores de forma también se habla de descriptores topológicos, los cuales consideran las propiedades que no se afectan por deformaciones y transformaciones geométricas.









Descriptores Generales de Forma

- Los descriptores topológicos permiten describir globalmente algunos aspectos estructurales (no métricas) de un objeto. Algunos descriptores de este tipo son:
 - El número de agujeros n_a del objeto,





El número de componentes conexas n_c (aplicado a objetos compuestos)













El número de Euler E que se define como: E = n_c - n_a



E=1



E=0







EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS







Descriptores Basados en Contornos

- Existen otros tipos de descriptores que no son de forma pero que se calculan con base en los Contornos, algunos de ellos son:
 - Los códigos de cadena: se definen partiendo de un píxel cualquiera del contorno y encadenando la dirección en que se encuentran los puntos adyacentes del contorno mediante un convenio de seguimiento establecido. Se consigue así una cadena de símbolos que determinan unívocamente al objeto, que es invariante a traslaciones.

	1	
2	**	0
	3	

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

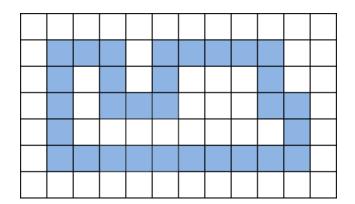
Direcciones del código de cadena usando conectividad 4 y 8, respectivamente.





DESCRIPTORES BASADOS EN CONTORNOS

¿Cuál es el código de cadena del siguiente contorno?









DESCRIPTORES BASADOS EN CONTORNOS

Los Códigos de Cadena (continua): Una característica medible en los códigos de cadena consiste en contar el número de veces que aparece cada uno de los códigos posibles y dividir por el número total de códigos de la descripción:

$$f_i = \frac{\text{\# vece que aparece el c\'odigo i en la cadena}}{\text{\# total de c\'odigos de la cadena}}, i = 0, \dots, 7$$

- También se puede determinar la distancia correspondiente a un mismo código y dividir por la distancia total (los códigos impares tienen distancia √2), p.e. para el caso anterior:
 - Cadena = 00000075444446600007766655444443100001234444322221
 - Longitud de Cadena = 50
 - $f_i = \frac{1}{50}(14, 3, 5, 3, 14, 3, 5, 3)$



DESCRIPTORES BASADOS EN CONTORNOS

Conjunto de puntos característicos (Landmark Points): el contorno se describe mediante una colección de puntos (sin orden) que se suelen calcular con detectores de esquinas como Harris-Detector o el algoritmo SIFT.

Aproximación mediante curvas: un conjunto de primitivas geométricas se ajustan a contorno.
Algunos ejemplos son: aproximaciones poligonales, arcos circulares y elípticos, B-splines, entre otros.





EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS



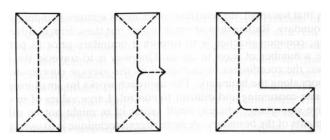




DESCRIPTORES BASADOS EN REGIONES

- Existen otros descriptores que se calculan con respecto a la región del objeto, el más significativo de esto descriptores es el esqueleto del la región, el cual permite reducir una forma a un grafo. Esta estructura se obtiene mediante un "adelgazamiento" (thinning) de la forma.
 - Un método sencillo para obtener el esqueleto de una forma R con contorno C es como sigue:
 - 1- Para cada punto $p \in R$, se busca su vecino más cercano en C,
 - 2- Si p tiene más de un vecino en C se dice que pertenece al esqueleto (o eje central) de R.

Un método alternativo es utilizar la transformada del eje medio (consultar)







DESCRIPTORES BASADOS EN REGIONES

Un descriptor de regiones bastante usado es de los Momentos Espaciales los cuales son medidas estadísticas que se calculan con base en los puntos interiores de la región.

Para una función f(x,y) continua en 2D, se define el momento de orden (p+q) como:

Función característica (1 ó 0)
$$m_{pq} = \int\limits_{-\infty}^{\infty} \int\limits_{-\infty}^{\infty} x^p y^q f(x,y) dx dy$$

En una imagen esta formula se simplifica a la forma: $m_{pq} = \sum_{x} \sum_{y} x^{p} y^{q} I(x, y)$

De tal forma que el momento central de orden (p+q) de una imagen es:

$$\mu_{pq} = \sum_{x} \sum_{y} (x - \overline{x})^{p} (y - \overline{y})^{q} I(x, y)$$



DESCRIPTORES BASADOS EN REGIONES

Momento Espacial de Orden Cero: Es la suma de los valores de brillo de los píxeles del objeto.
Corresponde al área del objeto en imágenes binarias.

$$m_{00} = \sum_{x} \sum_{y} I(x, y)$$

Momentos Espaciales de Orden Uno: Corresponden a las sumas en la direcciones x e y, respectivamente, de los valores de brillo de los píxeles del objeto, cada una de ellas multiplicada por su respectivo valor de coordenada x o y en la imagen.

$$m_{10} = \sum_{x} \sum_{y} xI(x, y)$$
 $m_{01} = \sum_{x} \sum_{y} yI(x, y)$

El Centro de Masas de un objeto se calcula:

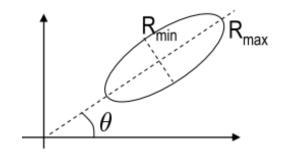
$$\overline{x} = \frac{m_{10}}{m_{00}}$$
 $\overline{y} = \frac{m_{01}}{m_{00}}$



DESCRIPTORES BASADOS EN REGIONES

- Con los Momentos Espaciales se pueden definir dos características que suelen proporcionar una capacidad discriminatoria notoria entre las regiones:
 - Orientación:

$$\theta = \frac{1}{2} \tan^{-1} \left[\frac{2m_{11}}{m_{20} - m_{02}} \right]$$

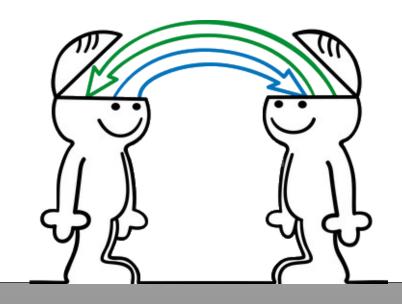


Excentricidad: \in = 0 si recta es , \in = 1 si es circulo

$$\epsilon = \frac{(m_{20} - m_{02})^2 + 4m_{11}}{m_{00}}$$



EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS



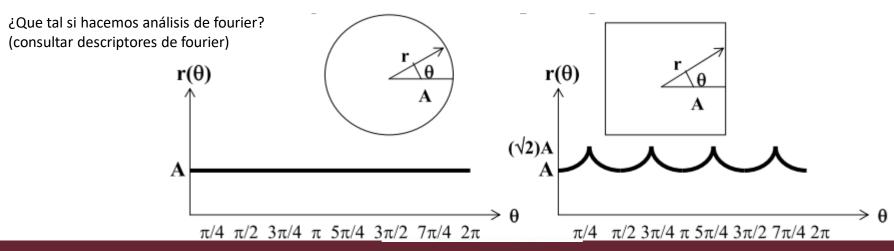
DESCRIPTORES EN DOMINIOS TRANSFORMADOS





DESCRIPTORES BASADOS EN DOMINIOS TRANSFORMADOS

- Una firma (signature) es una representación funcional 1D de un contorno. Existen diversos métodos de generación de firmas; uno de los más simples es dibujar la distancia del centroide del objeto al contorno en función del ángulo.
 - Las firmas son invariantes a traslaciones pero dependientes de rotaciones y escalados (pero se puede normalizar para que resulte invariante ante estas transformaciones).





EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS



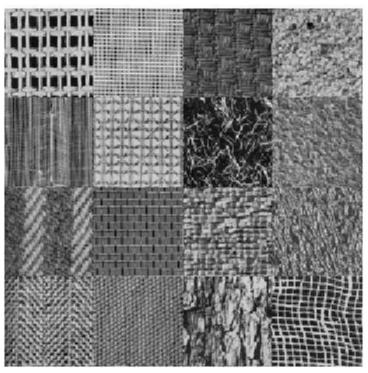




TEXTURAS - INTRODUCCIÓN

Ciertos materiales presentan un aspecto homogéneo con patrones visuales repetitivos.



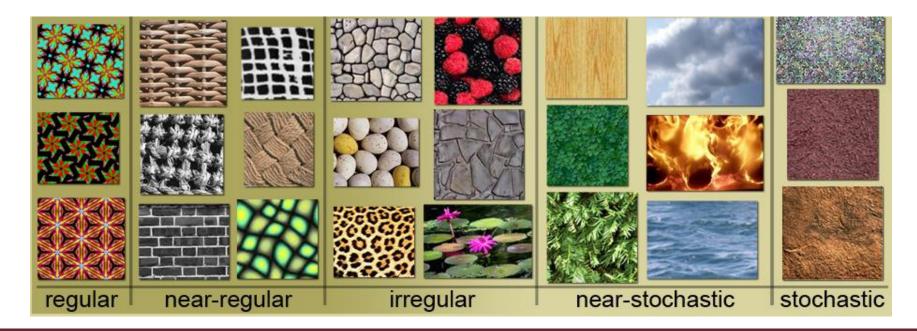






TEXTURAS - INTRODUCCIÓN

Las Texturas ofrecen información sobre la ordenación espacial de los niveles de gris (o de los colores) en una imagen:





ANÁLISIS DE TEXTURAS - Estadísticos de Primer Orden:

La Media

Estimación del nivel de gris de la textura

$$\mu = \sum_{i=1}^{n} i \ h(i)$$

Desviación específica

Media de la dispersión respecto de la media

$$\sigma^2 = \sum_{i=1}^n (i - \mu)^2 h(i)$$

El tercer momento o Skewness

Que es una medida de la asimetría del histograma

$$\mu_3 = \frac{1}{\sigma^3} \sum_{i=1}^n (i - \mu)^3 h(i)$$

Kurtosis o apuntamiento

Que indica como se reparte el histograma entre la parte central y los extremos

$$\mu_4 = \frac{1}{\sigma^4} \sum_{i=1}^n (i - \mu)^4 h(i)$$

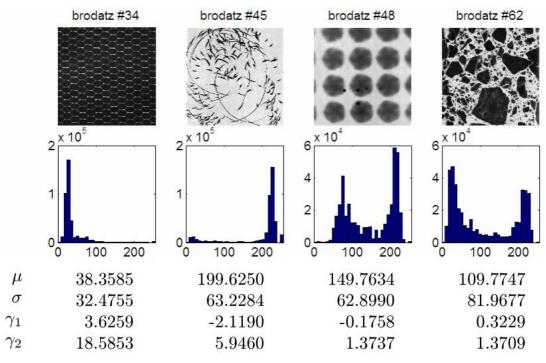
Entropía

Que mide la uniformidad del histograma

$$-\sum_{i=1}^n h(i) \log h(i)$$

ANÁLISIS DE TEXTURAS

Estadísticos de Primer Orden - Ejemplo:



Asimetría (γ1 o μ3):

- O Distribución simétrica
- >0 Desplazado a la izquierda
- < 0 Desplazado a la derecha

Kurtosis (γ 2 o μ 4):

- 3 Distribución normal
- >3 Más alta/esbelta que la nor.
- <3 Más aplanada que la normal





EJEMPLO DE LAS MANDARINAS Y LAS NARANJAS (DOMINGO MERY)





Preguntas







