

## 4. Trăsături geometrice ale obiectelor binare

### 4.1. Introducere

În această lucrare sunt prezentate câteva trăsături importante ale obiectelor binare precum și modul de calcul al acestora. Trăsăturile prezentate sunt aria, centrul de masă, axa de alungire, perimetrul, factorul de subțiere al obiectului, elongația și proiecțiile obiectului binar.

### 4.2. Considerații teoretice

În urma operațiilor de segmentare și etichetare a obiectelor din imaginile digitale se obține o imagine cu obiecte care pot fi referite distinct.

Obiectul 'i' poate fi descris în imagine de următoarea funcție:

$$I_i(r, c) = \begin{cases} 1, & \text{dacă } I(r, c) \in \text{obiectului etichetat 'i'} \\ 0 & \text{în celelalte cazuri} \end{cases}$$

unde  $r \in [0 \dots Height - 1]$  și  $c \in [0 \dots Width - 1]$

Trăsăturile geometrice ale obiectelor se pot clasifica în următoarele două categorii:

- de poziționare și orientare: centrul de masă, aria, perimetrul, axa de alungire;
- de formă: factorul de aspect, factorul de subțiere, numărul Euler, proiecțiile, diametrele Feret ale obiectelor

#### 4.2.1. Aria

$$A_i = \sum_{r=0}^{H-1} \sum_{c=0}^{W-1} I_i(r, c)$$

Aria  $A_i$  este măsurată în pixeli și indică mărimea relativă a obiectului.

#### 4.2.2. Centrul de masă

$$\bar{r}_i = \frac{1}{A_i} \sum_{r=0}^{H-1} \sum_{c=0}^{W-1} r I_i(r, c)$$

$$\bar{c}_i = \frac{1}{A_i} \sum_{r=0}^{H-1} \sum_{c=0}^{W-1} c I_i(r, c)$$

Aceste formule corespund liniei și respectiv coloanei centrului obiectului. Această proprietate ajută la localizarea obiectului într-o imagine bidimensională.

#### 4.2.3. Axa de alungire (axa de inerție minimă / momentul de inerție de ordin 2)

$$\tan(2\varphi_i) = \frac{2 \sum_{r=0}^{H-1} \sum_{c=0}^{W-1} (r - \bar{r}_i)(c - \bar{c}_i) I_i(r, c)}{\sum_{r=0}^{H-1} \sum_{c=0}^{W-1} (c - \bar{c}_i)^2 I_i(r, c) - \sum_{r=0}^{H-1} \sum_{c=0}^{W-1} (r - \bar{r}_i)^2 I_i(r, c)}$$

Dacă atât numărătorul cât și numitorul fracției din formula de mai sus sunt zero atunci obiectul prezintă simetrie circulară, orice dreaptă ce trece prin centrul de greutate fiind axă de simetrie.

Astfel, pentru aflarea unghiului trebuie aplicată funcția arctangentă. Această funcție este definită pe domeniul  $(-\infty, +\infty)$  și are valori în domeniul  $(-\pi/2, \pi/2)$ . Evaluarea acestei funcții devine instabilă atunci când numitorul fracției se apropie de 0. Totodată, semnele numitorului și numărătorului sunt importante pentru determinarea cadranelor corecte în care se află rezultatul, dar funcția arctangentă nu face diferența între direcții diametral opuse. Din acest motiv se recomandă folosirea funcției „atan2”, funcție care ia ca argumente numărătorul și respectiv numitorul unei astfel de fracții, și returnează un rezultat în domeniul  $(-\pi, \pi)$ .

Această proprietate dă informații despre orientarea obiectului. Axa corespunde direcției în jurul căreia obiectul (văzut ca o suprafață plană de grosime constantă) se poate roti cel mai ușor (are momentul cinetic minim).

#### 4.2.4. Perimetrul

Perimetrul obiectului ne ajută să determinăm poziția obiectului în spațiu și detalii despre forma lui. Perimetrul poate fi determinat prin numărarea pixelilor de pe contur (pixeli cu valoarea 1 care au cel puțin un pixel vecin de valoare 0).

O primă variantă de detecție a conturului ar fi scanarea imaginii, linie cu linie, și numărarea pixelilor din obiect, care îndeplinesc condiția mai sus menționată. Ca principal dezavantaj al acestei metode este faptul că nu putem face distincție între conturul exterior și eventualele contururi interioare (datorate găurilor din obiect). Deoarece pixelii din imaginile digitale sunt distribuiți după un rastru dreptunghiular, lungimile curbilor și ale dreptelor oblice nu pot fi estimate corect prin numărarea pixelilor. O primă corecție ar fi înmulțirea perimetrului rezultat la algoritmul precedent cu  $\pi/4$ . Există și alte metode de corecție a lungimilor care țin seama de tipul de vecinătate folosit (V4, V8 etc.)

Altă metodă de detecție a conturului unui obiect ar fi detecția muchiilor sale folosind un algoritm de detecție consacrat, subțierea acestora la grosime unitară și numărarea pixelilor de muchie rezultați.

Metodele de tip “chain-codes” sunt metode mai complexe de detecție a conturului și oferă acuratețe mai mare.

#### 4.2.5. Factorul de subțiere al obiectului (thinness ratio)

$$T = 4\pi \left( \frac{A}{P^2} \right)$$

Această funcție are valoarea maximă 1, care corespunde cercului. Această proprietate poate fi folosită pentru a vedea cât de rotund este un obiect. Cu cât este mai aproape de 1 cu atât obiectul este mai rotund. Această valoare dă și informații despre regularitatea obiectului. Obiectele cu contur regulat au o valoare a raportului mai mare decât obiectele cu contur neregulat. Valoarea  $1/T$  se numește factor de neregularitate al obiectului (sau factor de compactitate).

#### 4.2.6. Elongația (factorul de aspect) (“aspect ratio”/elongație/excentricitate)

Această mărime se determină prin scanarea imaginii și determinarea valorilor minime și maxime ale liniilor și coloanelor ce formează dreptunghiul circumscris obiectului.

$$R = \frac{c_{\max} - c_{\min} + 1}{r_{\max} - r_{\min} + 1}$$

#### 4.2.7. Proiecțiile obiectului binar

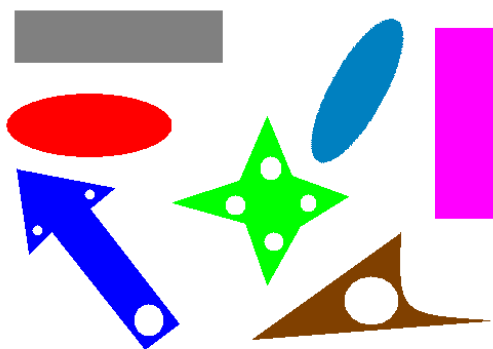
Proiecțiile ne dau informații despre forma obiectului. Proiecția orizontală este egală cu suma pixelilor pe linii, iar proiecția verticală este egală cu suma pixelilor pe coloane.

$$h_i(r) = \sum_{c=0}^{W-1} I_i(r, c) \qquad v_i(c) = \sum_{r=0}^{H-1} I_i(r, c)$$

Proiecția este utilă în programele de recunoaștere a scrisului unde obiectul care ne interesează poate fi normalizat.

### 4.3. Detalii de implementare

Pentru a face distincție între diversele obiecte prezente în imagine vom considera că fiecare dintre ele este desenat cu o culoare diferită. Aceste culori pot fi rezultatul unei operații prealabile de etichetare sau pot fi generate manual (vezi Fig. 4.1).



**Fig. 4.1** Exemplu de imagine etichetată pe care pot fi testați algoritmi descriși aici

Există mai multe abordări pentru implementarea extragerii proprietăților geometrice:

4.3.1. O abordare este calcularea lor pentru toate obiectele ca o singură operație.

4.3.2. O a doua abordare posibilă constă în selecția cu mouse-ul a obiectelor.

Utilizatorul va selecționa obiectul dorit printr-un click. Ca răspuns la această acțiune se va afișa în linia de comandă trăsăturile geometrice dorite.

Pentru a adăuga o metodă handler pentru evenimentul de click se va folosi funcția `setMouseCallback` din OpenCV care are rolul de a seta un handler pentru mouse pentru o anumită fereastră.

```
void setMouseCallback(const string& winname, MouseCallback onMouse, void* userdata=0)
```

**winname** – numele ferestrei,  
**onMouse** – numele funcției callback care va fi apelată în momentul când apare un eveniment de mouse în fereastra **winname**,  
**userdata** – parametru opțional care poate fi transmis funcției callback.

Se va implementa și funcția **onMouse** în care se vor implementa operațiile de calcul al trăsăturilor.

**void onMouse (int, int x, int y, int flags, void\* param)**

**event** - este evenimentul de mouse, care poate avea următoarele valori:

- EVENT\_MOUSEMOVE
- EVENT\_LBUTTONDOWN
- EVENT\_RBUTTONDOWN
- EVENT\_MBUTTONDOWN
- EVENT\_LBUTTONUP
- EVENT\_RBUTTONUP
- EVENT\_MBUTTONUP
- EVENT\_LBUTTONDBLCLK
- EVENT\_RBUTTONDBLCLK
- EVENT\_MBUTTONDBLCLK

**x, y** – sunt coordonatele x și y la care s-a produs evenimentul,

**flags** – corespunde unor condiții specifice atunci când evenimentul se produce,

**param** – sunt parametrii **userdata** care se transmit din funcția **setMouseCallback**.

În framework-ul **OpenCVApplication** basic este prezentat un exemplu concret de handler la evenimentele de mouse în funcția **testMouseClicked()**.

#### 4.4. Activități practice

1. Pentru fiecare obiect dintr-o imagine etichetată selectat printr-un click, calculați aria acestuia, centrul de masă, axa de alungire, perimetrul, factorul de subțiere și elongația (factorul de aspect).
  - a. Afișați valorile obținute în linia de comandă.
  - b. În imaginea destinație:
    - i. Desenați punctele de contur.
    - ii. Desenați centrele de masă ale obiectelor
    - iii. Afișați axa de alungire a obiectelor folosind funcția **line** din **OpenCV**
  - c. Calculați și afișați proiecțiile obiectelor.
2. Creați o funcție nouă care, având ca input o imagine etichetată, să păstreze în imaginea destinație doar acele obiecte care:
  - a. au aria < **TH\_arie**
  - b. și au o anumită orientare **phi**,
 unde **TH\_arie** și **phi** sunt citite de la tastatură.
3. **Salvați-vă ceea ce ați lucrat. Utilizați aceeași aplicație în laboratoarele viitoare. La sfârșitul laboratorului de procesare a imaginilor va trebui să prezentați propria aplicație cu algoritmii implementați!!!**

#### Referințe

- [1]. Umbaugh Scot E, *Computer Vision and Image Processing*, Prentice Hall, NJ, 1998, ISBN 0-13-264599-8