# Laporan Tugas Kecil 3 IF4073 Interpretasi dan Pengolahan Citra



# **Disusun oleh:**

Safiq Faray 13519145

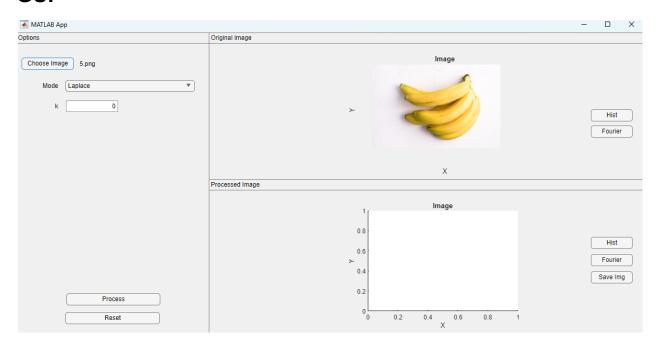
Louis Yanggara 13520063

# Tanggal Pengumpulan:

1 November 2023

# PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA SEKOLAH TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA INSTITUT TEKNOLOGI BANDUNG 2023

# GUI

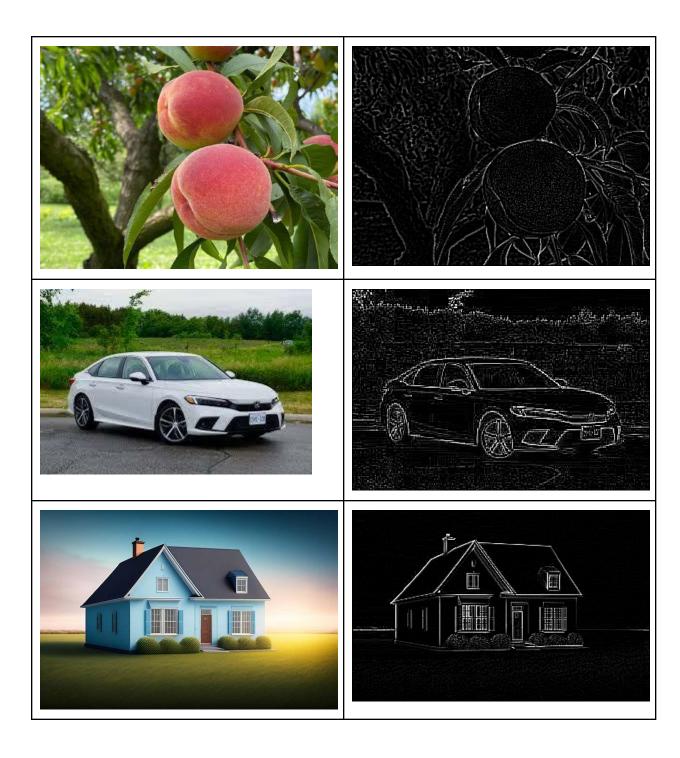


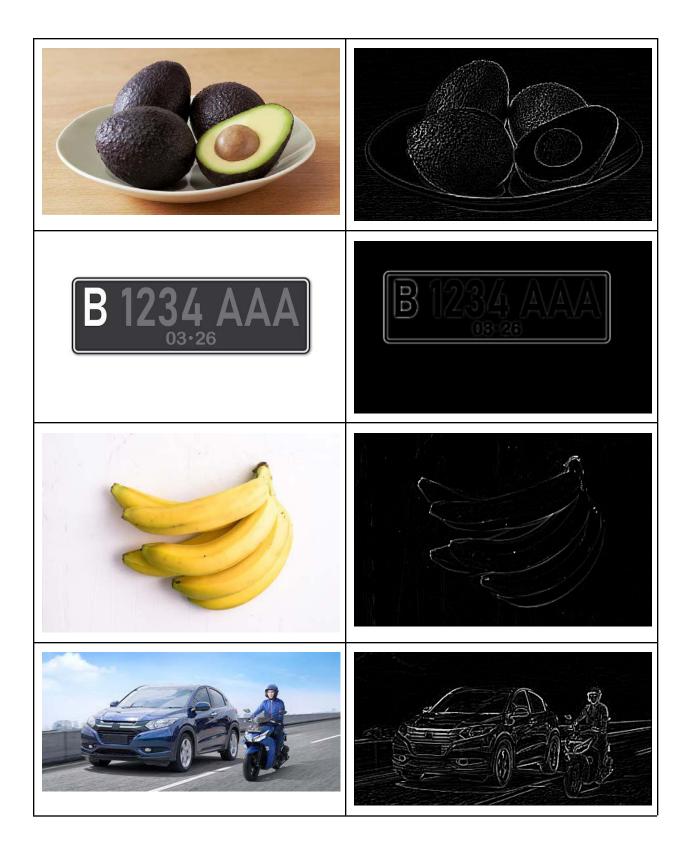
# Task 1. Laplace

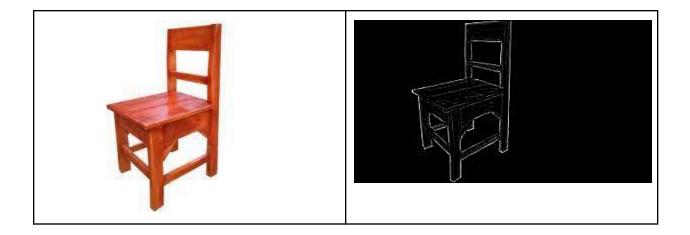
# Kode Program

```
function result = laplace(img)
    img = rgb2gray(img);
    R = [1 1 1;1 -8 1; 1 1 1];
    result = uint8(convn(double(img), double(R), 'same'));
end
```

Gambar	Hasil Deteksi Tepi
--------	--------------------







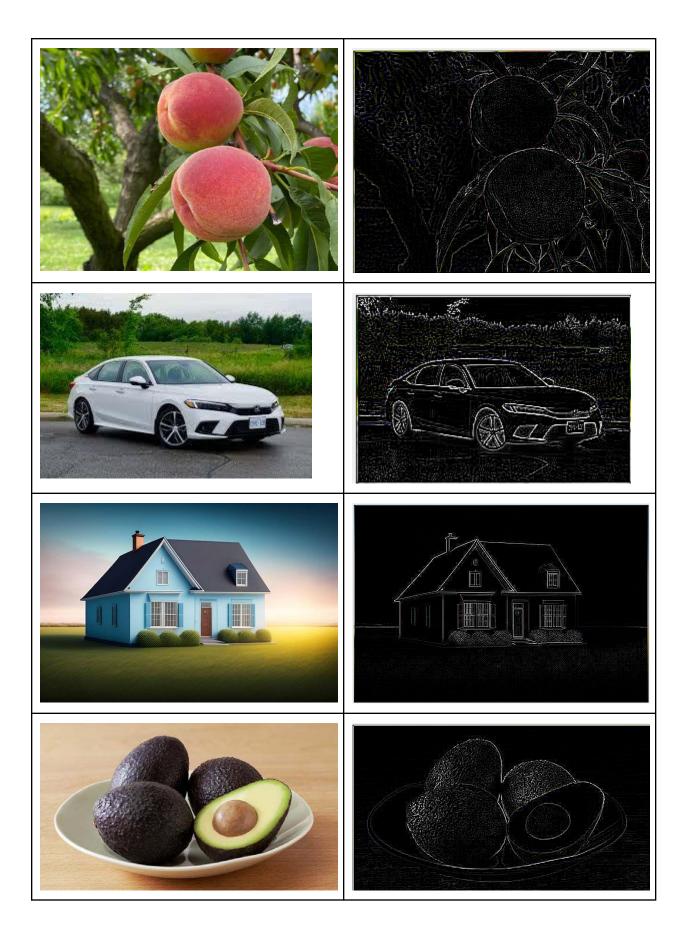
Laplace merupakan operator pendeteksi tepi dengan turunan kedua. Operator laplace mendeteksi tepi yang lebih akurat dibandingkan operator turunan pertama, terutama deteksi tepi yang curam. Namun, terkadang operator ini dapat menghasilkan tepi palsu, maka pada hasil eksekusi, dilakukan penghalusan gambar dengan gaussian filter. Untuk mask konvolusi laplace operator yang digunakan adalah  $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ .

# Task 2. LoG

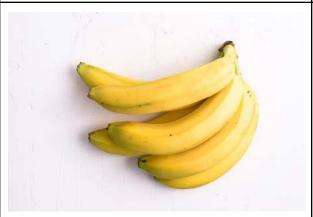
# Kode Program

```
function result = log(img)
   h = fspecial("log");
   result = uint8(convn(double(img), double(h)));
   figure, imshow(result);
end
```

Gambar	Hasil Deteksi Tepi
--------	--------------------





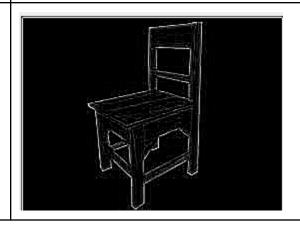










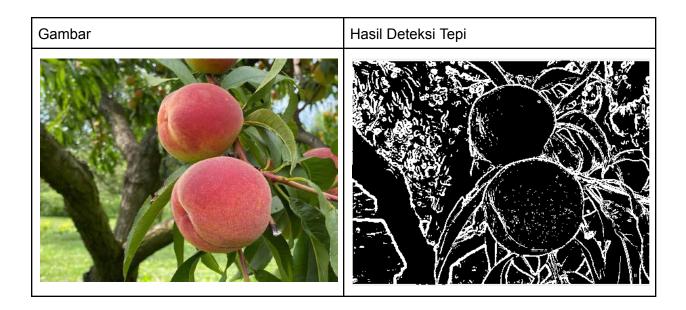


Biasanya LoG digunakan jika gambar memiliki derau yang menyebabkan adanya tepi-tepi palsu, oleh karena itu dilakukan penapisan terlebih dahulu dengan Gaussian kemudian dilakukan operasi Laplace, pada program yang dibuat, fungsi log dibangkitkan dengan menggunakan fspecial sehingga dapat langsung melakukan penapisan sekaligus deteksi tepi.

# Task 3. Sobel

# Kode Program

```
function result = sobel(img)
    Sx = [-1 0 1; -2 0 2; -1 0 1];
    Sy = [1 2 1; 0 0 0; -1 -2 -1];
    img = rgb2gray(img);
    Jx = convn(double(img), double(Sx), 'same');
    Jy = convn(double(img), double(Sy), 'same');
    result = uint8(sqrt(Jx.^2 + Jy.^2));
    result(result>100) = 255;
    result(result~=255) = 0;
    %figure, imshow(result);
end
```



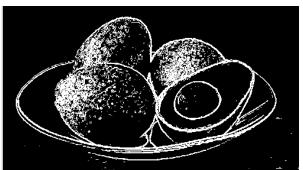




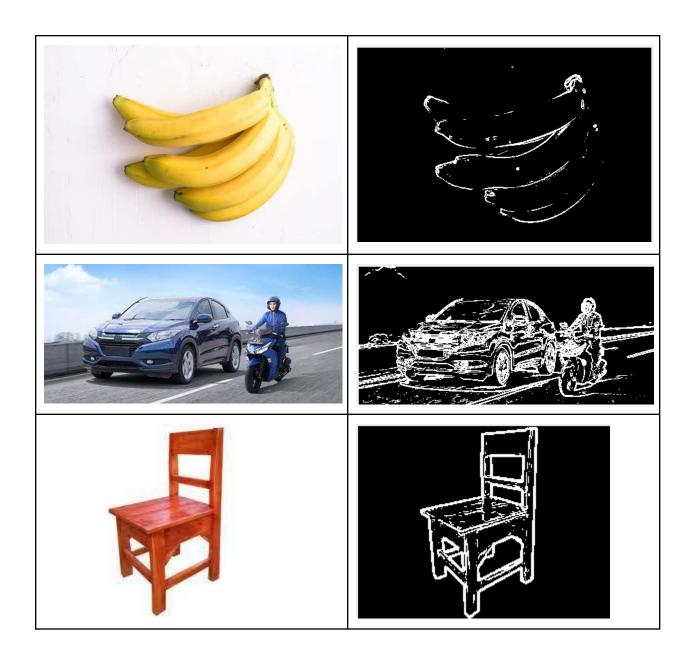








B 1234 AAA 03-26

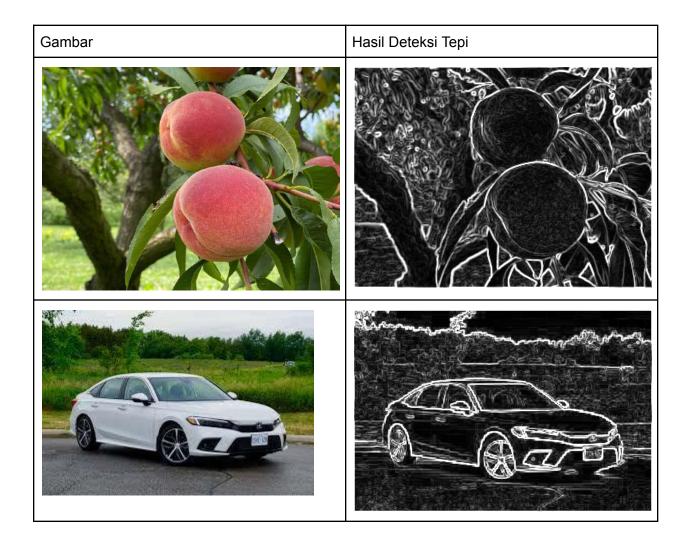


Pada algoritma Sobel, akan digunakan magnitudo dari gradien yang dihitung dengan menggunakan turunan parsial. Untuk mempermudah, digunakan mask Sx dan Sy yang sudah sesuai dengan perhitungan sehingga cukup dilakukan konvolusi dengan menggunakan Sx dan Sy yang hasilnya akan dihitung magnitudonya untuk menentukan nilai akhir pixel. Setelah nilai akhir diperoleh dilakukan pengambangan dengan menggunakan treshold 100,

# Task 4. Prewitt

# Kode Program

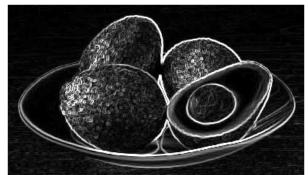
```
function result = prewitt(img)
    img = rgb2gray(img);
    Rx = [-1 0 1; -1 0 1; -1 0 1];
    Ry = [1 1 1; 0 0 0; -1 -1 -1];
    Jx = convn(double(img), double(Rx), 'same');
    Jy = convn(double(img), double(Ry), 'same');
    result = uint8(sqrt(Jx.^2 + Jy.^2));
end
```



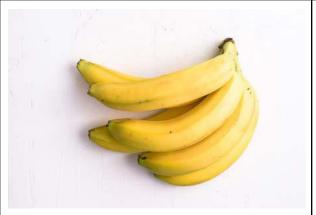




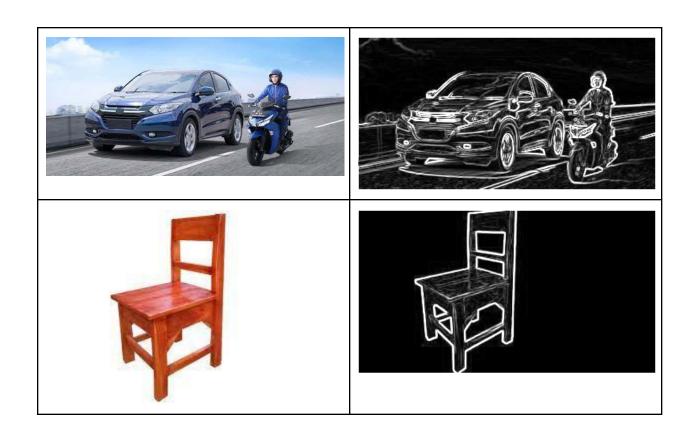










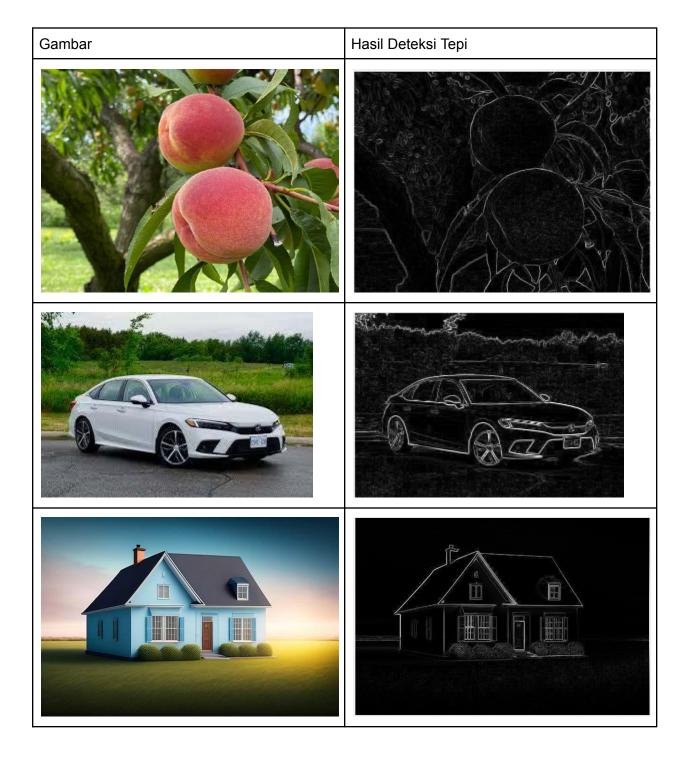


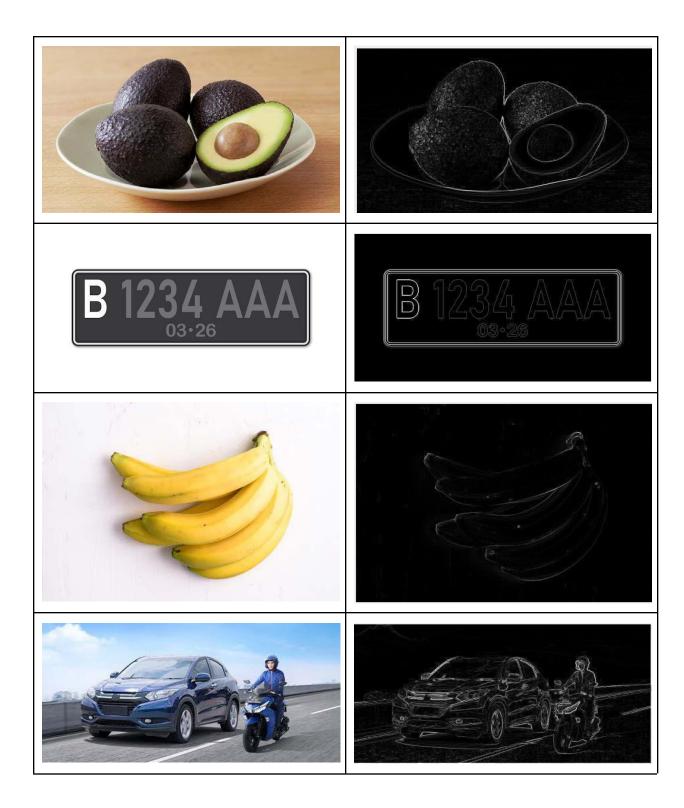
Memiliki turunan parsial yang sama seperti sobel, namun dengan nilai c=1. Operator ini digunakan untuk mendeteksi garis vertikal dan horizontal pada gambar, sehingga gambar dengan lengkungan seperti pisang, tepinya tidak terdeteksi dengan baik.

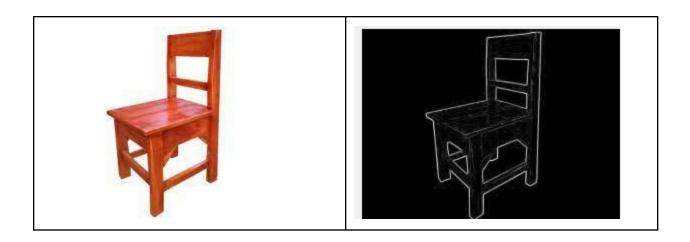
# Task 5. Robert

# Kode Program

```
function result = robert(img)
  img = rgb2gray(img);
  Rx = [1 0;0 -1];
  Ry = [0 1;-1 0];
  Jx = convn(double(img), double(Rx), 'same');
  Jy = convn(double(img), double(Ry), 'same');
  result = uint8(sqrt(Jx.^2 + Jy.^2));
  %figure, imshow(result);
end
```





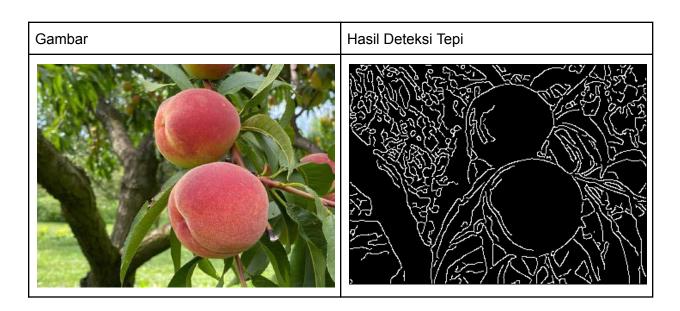


Pada dasarnya mirip dengan algoritma Sobel, namun pada Robert, mask Rx dan Ry yang digunakan memiliki nilai yang sudah tetap.

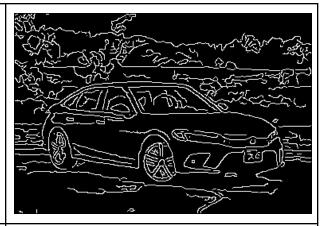
# Task 6. Canny

# Kode Program

```
function result = canny(img)
    img = rgb2gray(img);
    result = edge(img,"canny");
end
```







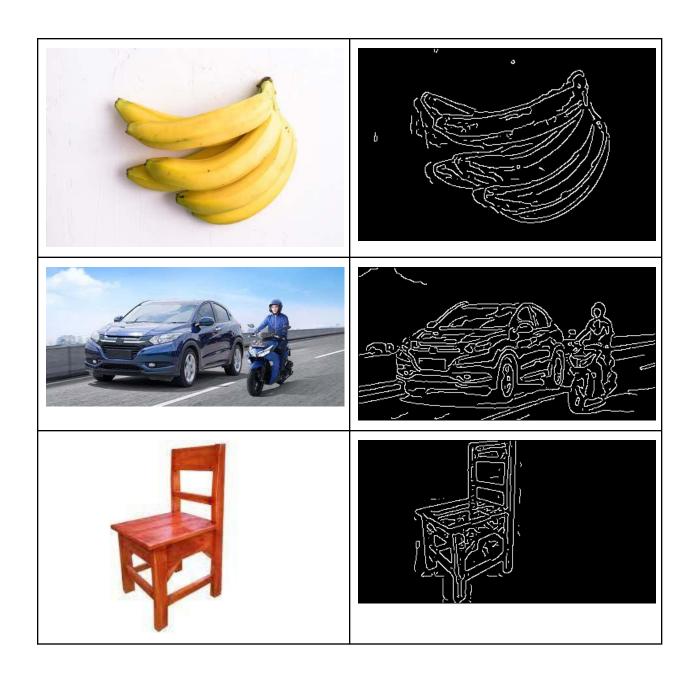








B 1234 AAA 03-26



Operator canny merupakan operator edge detection yang paling umum digunakan. Operator canny menghasilkan edge dengan ketebalan 1 pixel dan citra yang dihasilkan merupakan citra biner. Operator ini ideal digunakan untuk object segmentation.

# **Task 7. Object Segmentation**

# Kode Program

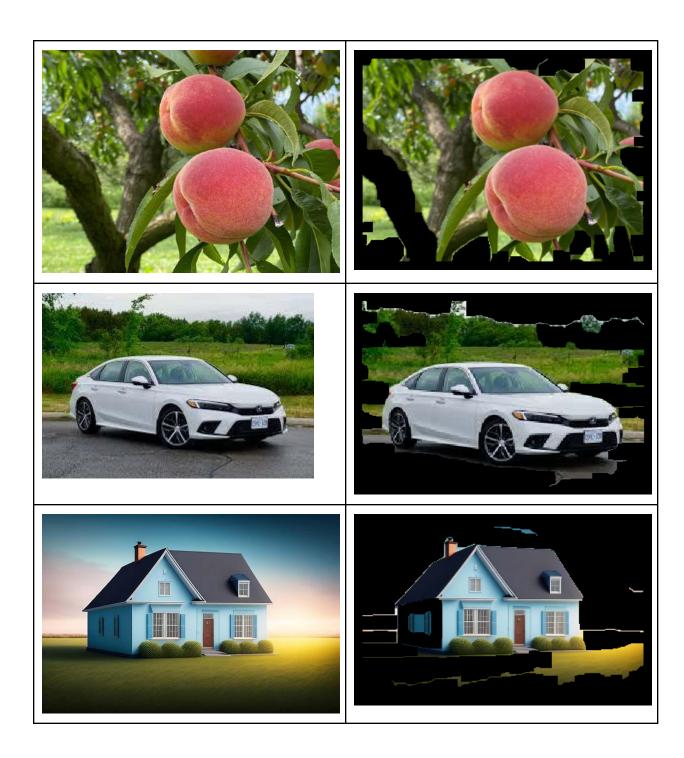
```
function result = objectSegment(originalImg, edgedImg, k)
     [height, width, channels] = size(originalImg);
     closed img = morphologicalClose(edgedImg, k);
     fill img = imfill(closed img, "holes");
     r = originalImg(:,:,1) .* uint8(fill img);
     g = originalImg(:,:,2) .* uint8(fill img);
     b = originalImg(:,:,3) .* uint8(fill_img);
     result = cat(3, r,q,b);
End
function result = morphologicalClose(img, k)
     result = dilation(img, k);
     result = erosion(result, k);
End
function result = dilation(img, k)
     % source : geeksforgeeks
     [height, width, ~] = size(img);
     result = zeros(height, width);
     % create structuring element
     se=ones(k, k);
     % store number of rows in P and
     % number of columns in Q.
     [P, Q] = size(se);
     % create a zero matrix of size I.
     result=zeros(height, width);
     for i=ceil(P/2): height-floor(P/2)
     for j=ceil(Q/2): width-floor(Q/2)
           % take all the neighbourhoods.
           on=img(i-floor(P/2):i+floor(P/2),
j-floor(Q/2):j+floor(Q/2));
           % take logical se
          nh=on(logical(se));
           % compare and take minimum value of the neighbor
```

```
% and set the pixel value to that minimum value.
           result(i, j)=max(nh(:));
     end
     end
end
function result = erosion(img, k)
     % source : geeksforgeeks
     [height, width, ~] = size(img);
     % create structuring element
     se=ones(k, k);
     % store number of rows in P and
     % number of columns in O.
     [P, Q] = size(se);
     % create a zero matrix of size I.
     result=zeros(height, width);
     for i=ceil(P/2):height-floor(P/2)
     for j=ceil(Q/2):width-floor(Q/2)
           % take all the neighbourhoods.
           on=img(i-floor(P/2):i+floor(P/2),
j-floor(Q/2):j+floor(Q/2));
           % take logical se
          nh=on(logical(se));
           % compare and take minimum value of the neighbor
           % and set the pixel value to that minimum value.
           result(i, j)=min(nh(:));
     end
     end
end
```

### Hasil Fksekusi

Gambar

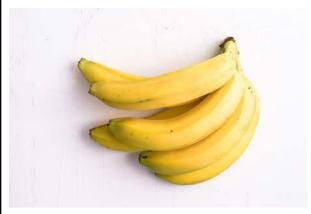
Hasil Segmentasi Objek

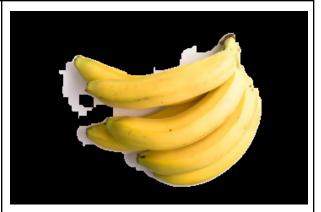






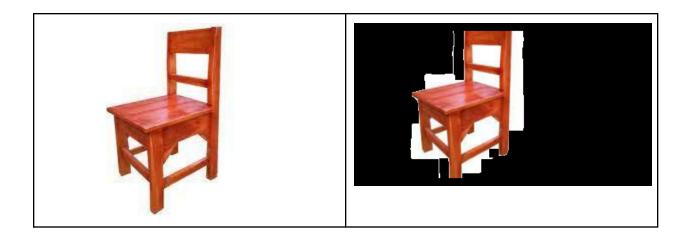
B 1234 AAA











Kami menggunakan Canny operator untuk deteksi tepi karena operator tersebut menghasilkan tepi yang jelas untuk dilakukan proses segmentasi objek. Berikut adalah urutan kami dalam melakukan segmentasi objek:

- Deteksi tepi dengan operator canny Sebelum dilakukan deteksi tepi dengan operator canny, dilakukan blurring dengan gaussian filter. Hal ini digunakan untuk meminimalisir detail atau tepi yang tidak diinginkan, sehingga hasil dari operator canny diharapkan akan mendeteksi tepi pada objek tanpa detail yang banyak.
- 2. Melakukan morphological close pada gambar tepi. Morphology pada pemrosesan gambar adalah operasi pada gambar yang memproses gambar berdasarkan bentuknya. Terdapat dua operasi pada morphology, yaitu dilation dan erosion. Kode dilation dan erosion tidak buat kami sendiri karena berada di luar scope perkuliahan. Kami mendapat kode dilation disini dan erosion disini. Dilation adalah proses untuk memperbesar pixel pada gambar biner sedangkan erosion adalah sebaliknya.
  - Morphological close adalah operasi dilation yang diikuti dengan erosion pada gambar yang bertujuan untuk menyatukan edge pada gambar yang terpisah.
- 3. Melakukan imfill pada gambar Setelah tepi tersambung, maka akan dilakukan imfill, yaitu fungsi built-in pada matlab yang mengisi ruang yang terhubung garis dengan warna putih. Citra biner yang telah dilakukan imfill ini akan menjadi mask pada gambar original.
- 4. Melakukan perkalian gambar original dengan mask yang dihasilkan.

Metode ini tidak menghasilkan segmentasi objek yang tidak sempurna, namun berfungsi untuk mensegmentasi objek dari sebagian besar background. Metode ini berfungsi paling baik pada background gambar yang polos.

Alamat Github: https://github.com/Haruray/tugas3-citra