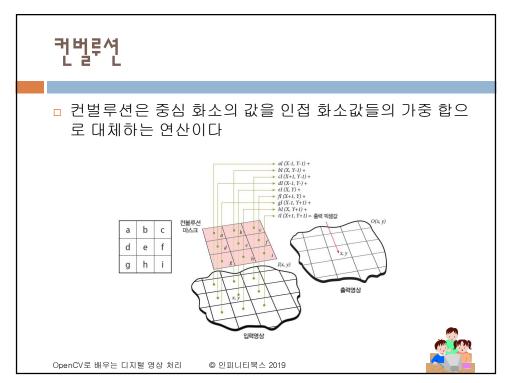


```
int main()
         Mat src = imread("D:/lenna.jpg", IMREAD_GRAYSCALE);
         Mat dst(src.size(), CV_8U, Scalar(0));
         if (src.empty()) { return -1; }
         // (1, 1)부터 (rows-1, cols-1) 까지의 화소만 처리
         for (int y = 1; y < src.rows - 1; y++) {
                  for (int x = 1; x < src.cols - 1; x++) {
                           int sum = 0;
                           sum += src.at < uchar > (y - 1, x - 1);
                           sum += src.at<uchar>(y, x - 1);
                           sum += src.at < uchar > (y + 1, x - 1);
                           sum += src.at<uchar>(y - 1, x);
                           sum += src.at<uchar>(y, x);
                           sum += src.at < uchar > (y + 1, x);
                           sum += src.at < uchar > (y - 1, x + 1);
                           sum += src.at < uchar > (y, x + 1);
                           sum += src.at < uchar > (y + 1, x + 1);
                           dst.at < uchar > (y, x) = sum / 9;
                  }
```



.



컨벌루션

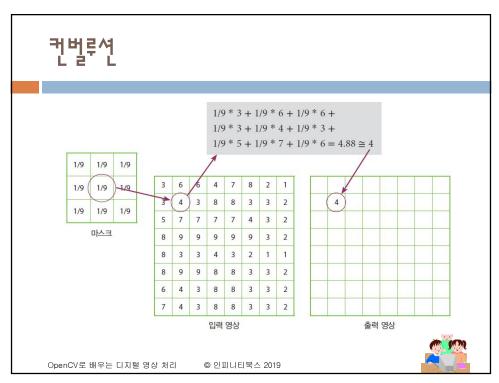
$$\begin{split} O(x, y) &= aI(x-1, y-1) + bI(x, y-1) + cI(x+1, y-1) \\ &+ dI(x-1, y) + eI(x, y) + fI(x+1, y) \\ &+ gI(x-1, y+1) + hI(x, y+1) + iI(x+1, y+1) \end{split} \tag{4} 6.1$$

$$O(x, y) = \sum_{k=-1}^{k=+1} \sum_{l=-1}^{l=+1} h(k, l)I(x + k, y + 1)$$

OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리

© 인피니티북스 2019

7



```
평균값 필터링의 구현
int main()
{
         Mat image = imread("d:/lenna.jpg", IMREAD_GRAYSCALE);
         float weights[] = {
                 1 / 9.0F, 1 / 9.0F, 1 / 9.0F,
                 1 / 9.0F, 1 / 9.0F, 1 / 9.0F,
                 1 / 9.0F, 1 / 9.0F, 1 / 9.0F
         };
         Mat mask(3, 3, CV_32F, weights);
         Mat blur;
         filter2D(image, blur, -1, mask);
         blur.convertTo(blur, CV_8U);
         imshow("image", image);
         imshow("blur", blur);
         waitKey(0);
         return 0;
```

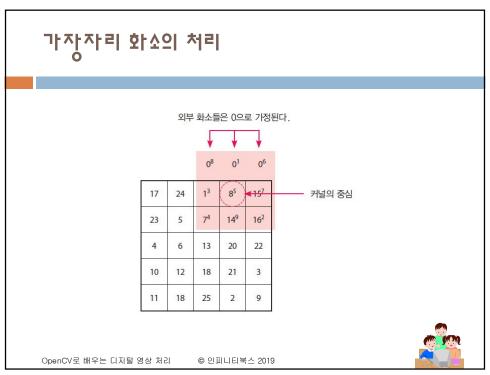
실행 결과





OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리 © 인피니티북스 2019

10





```
#include "opencv2/opencv.hpp"
#include <iostream>
using namespace cv;
using namespace std;
int main()
{

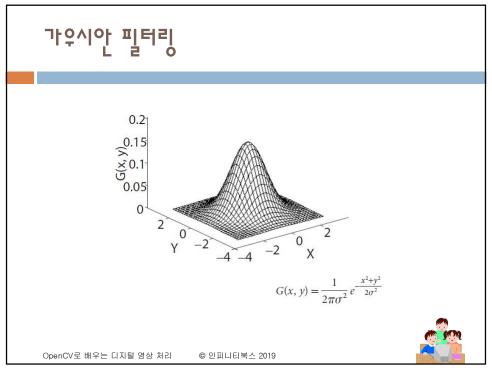
Mat src = imread("D:/dog.jpg");
Mat dst;

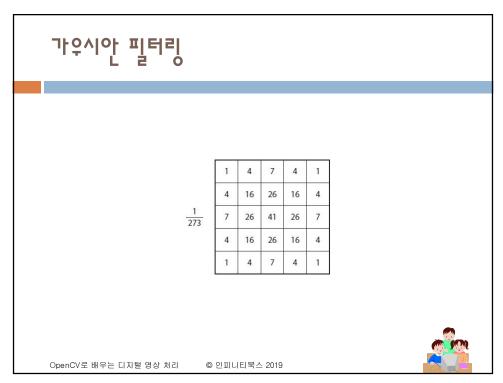
blur(src, dst, Size(11, 11));
imshow("source", src);
imshow("result", dst);

waitKey(0);
return 0;
}

OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리 ② 인피니티복스 2019
```









void GaussianBlur(InputArray src, OutputArray dst, Size ksize, double sigmaX, double sigmaY=0, int borderType=BORDER_DEFAULT)

매개 변수	설명	
src	입력 행렬	
dst	출력 행렬	
ksize	커널의 크기	
sigmaX	x 방향의 가우시안 표준 편차	
sigmaY	y 방향의 가우시안 표준 편차	
borderType	경계선 처리 방법	



OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리 @

© 인피니티북스 2019

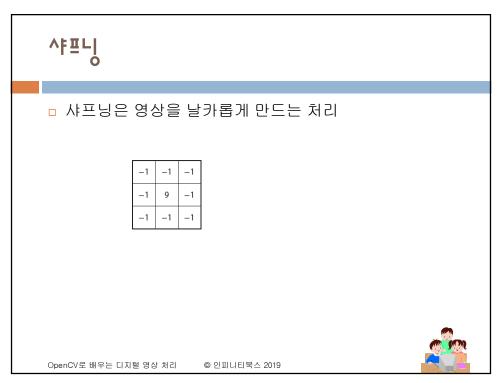
17

가우시안 필터링

OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리

© 인피니티북스 2019







에지 검출

- □ 에지(edge)는 영상에서 화소의 밝기가 급격하게 변하는 부분
- □ 에지를 검출할 수 있으면 물체의 윤곽선을 알 수 있다.







OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리

© 인피니티북스 2019

23

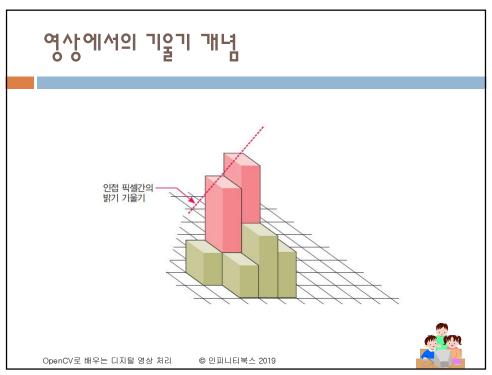
에지 검출 방법

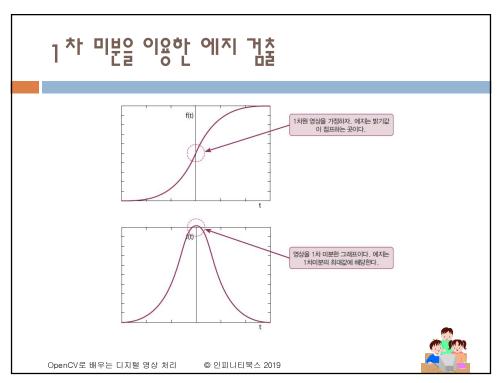
- □ 1차 미분값을 이용한 방법,
- □ 2차 미분값을 이용한방법
- □ 그 밖의 방법



OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리

© 인피니티북스 2019





1차 미분을 이용한 에지 검출

$$G[f(x, y)] = \left[\frac{G_x}{G_y}\right] = \left[\frac{\frac{\partial f}{\partial x}}{\frac{\partial f}{\partial y}}\right]$$

$$G[f(x, y)] = \sqrt{G_x^2 + G_y^2}$$
 $\alpha(x, y) = \tan^{-1}\left(\frac{G_y}{G_x}\right)$

OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리

© 인피니티북스 2019

27

1차 미분을 이용한 에지 검출

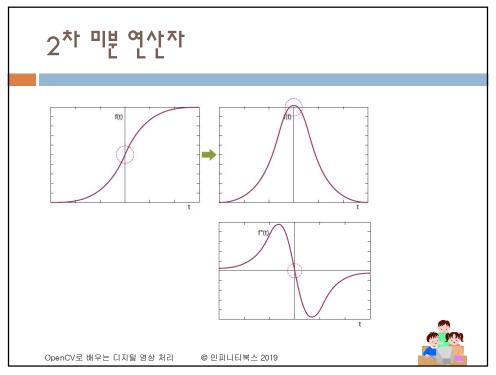
이름	G_x	G_{y}
Roberts	$\left[\begin{array}{ccc} 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array}\right]$	$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
Prewitt	$ \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix} $	$\begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$
Sobel	$ \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix} $	$\begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$

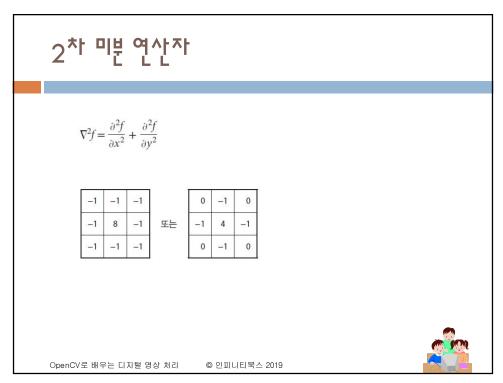


OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리 © 인피니티북스 2019

```
int main()
{
        Mat src;
        Mat grad;
        int scale = 1;
        int delta = 0;
        src = imread("d:/lenna.jpg", IMREAD_GRAYSCALE);
        if (src.empty()) { return -1; }
        Mat grad_x, grad_y;
        Mat abs_grad_x, abs_grad_y;
        Sobel(src, grad_x, CV_16S, 1, 0, 3, scale, delta, BORDER_DEFAULT);
        Sobel(src, grad_y, CV_16S, 0, 1, 3, scale, delta, BORDER_DEFAULT);
        convertScaleAbs(grad_x, abs_grad_x);
        convertScaleAbs(grad_y, abs_grad_y);
        addWeighted(abs_grad_x, 0.5, abs_grad_y, 0.5, 0, grad);
        imshow("Image", src);
        imshow("Sobel", grad);
        waitKey(0);
        return 0;
```







```
int main()
{
        Mat src, src_gray, dst;
        int kernel_size = 3;
        int scale = 1;
        int delta = 0;
        int ddepth = CV_16S;
        src = imread("d:/lenna.jpg", IMREAD_GRAYSCALE);
        if (src.empty()) { return -1; }
        GaussianBlur(src, src, Size(3, 3), 0, 0, BORDER_DEFAULT);
        Mat abs_dst;
        Laplacian(src, dst, ddepth, kernel_size, scale, delta, BORDER_DEFAULT);
        convertScaleAbs(dst, abs_dst);
        imshow("Image", src);
        imshow("Laplacian", abs_dst);
        waitKey(0);
        return 0;
}
                               © 인피니티북스 2019
  OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리
```



캐니 에지 연산자

□ Step #1 잡음 억제

$$K = \frac{1}{159} \begin{bmatrix} 2 & 4 & 5 & 4 & 2 \\ 4 & 9 & 12 & 9 & 4 \\ 5 & 12 & 15 & 12 & 5 \\ 4 & 9 & 12 & 9 & 4 \\ 2 & 4 & 5 & 4 & 2 \end{bmatrix}$$

OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리

© 인피니티북스 2019

35

캐니 에지 연산자

□ Step #2 그라디언트 계산하기

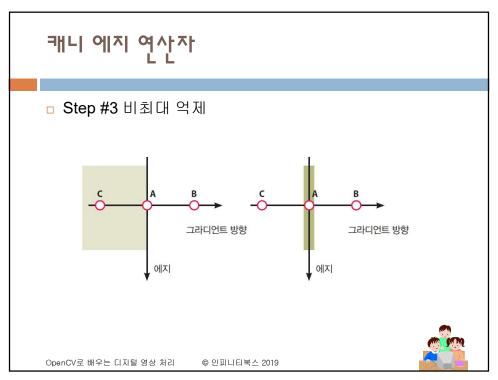
$$G_{x} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & +1 \\ -2 & 0 & +2 \\ -1 & 0 & +1 \end{bmatrix} \qquad G_{y} = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ +1 & +2 & +1 \end{bmatrix}$$

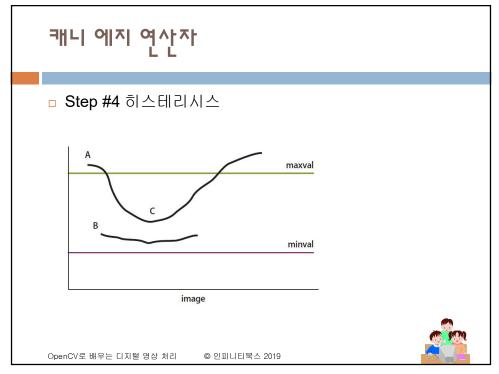
$$G = \sqrt{G_{x}^{2} + G_{y}^{2}} \qquad \theta = \arctan\left(\frac{G_{y}}{G_{x}}\right)$$



OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리

© 인피니티북스 2019

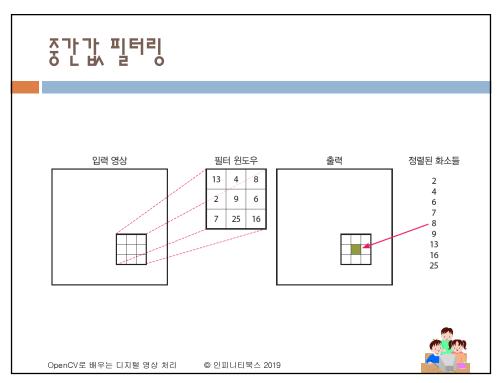


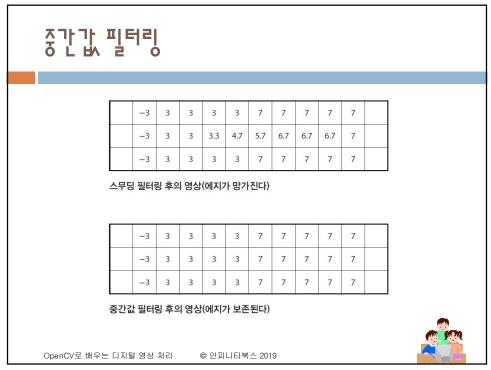




```
static void CannyThreshold(int, void*)
        blur(src, detected_edges, Size(3, 3));
        Canny(detected_edges, detected_edges, lowThreshold,
lowThreshold*ratio, kernel_size);
        dst = Scalar::all(0);
        src.copyTo(dst, detected_edges);
        imshow("Image", src);
        imshow("Canny", dst);
int main()
{
        src = imread("d:/lenna.jpg", IMREAD_GRAYSCALE);
        if (src.empty()) { return -1; }
        dst.create(src.size(), src.type());
        namedWindow("Canny", CV_WINDOW_AUTOSIZE);
        createTrackbar("Min Threshold:", "Canny", &lowThreshold,
max_lowThreshold, CannyThreshold);
        CannyThreshold(0, 0);
        waitKey(0);
        return 0;
  OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리
                              © 인피니티북스 2019
```







```
int main()
        Mat src = imread("d:/city1.jpg", IMREAD_GRAYSCALE);
        if (src.empty()) { return -1; }
        Mat dst;
        Mat noise_img = Mat::zeros(src.rows, src.cols, CV_8U);
        randu(noise_img, 0, 255);
        Mat black_img = noise_img < 10;</pre>
        Mat white_img = noise_img > 245;
        Mat src1 = src.clone();
        src1.setTo(255, white_img);
        src1.setTo(0, black_img);
        medianBlur(src1, dst, 5);
        imshow("source", src1);
        imshow("result", dst);
        waitKey(0);
        return 0;
  OpenCV로 배우는 디지털 영상 처리
                               © 인피니티북스 2019
```



