

C/C++:OTSU阈值分割



📅 2020-10-16 | 📁 图像处理 | 👁 9 |

一、什么是OTSU阈值分割

OTSU分割的基本思想是：选择一个阈值分割图像后，两部分的类间方差最大（两个类差异最大），两部分各自的类内方差最小（每个部分比较集中）。

二、OTSU公式

注意，为了程序的运行速度，下面的公式和纯数学公式的变量含义稍有差别。

基本变量

像素分成两类，每一类像素各自有三个基本变量：

- w 像素总个数
- u 像素加权和（权重为像素灰度）
- v 像素加平方权和（权重为像素灰度的平方）

现在给出三个参数的定义，以小于待阈值 t 的参数为例，大于阈值 t 的参数只是修改求和符号的累加范围：

$$\begin{aligned}w_0 &= \sum_{i=0}^{t-1} n_i \\u_0 &= \sum_{i=0}^{t-1} i \times n_i \\v_0 &= \sum_{i=0}^{t-1} i^2 \times n_i\end{aligned}$$

指标变量

两类像素各自有衡量自身离散程度的指标：

- σ_0 方差
- σ_b 类间方差
- σ_w 类内方差
- σ_T 总方差

这里给出这些指标变量的表达式：

$$\begin{aligned}\sigma_0 &= \frac{v_0}{w_0} - \left(\frac{u_0}{w_0}\right)^2 \\ \sigma_b &= w_0 \times w_1 \times \left(\frac{u_0}{w_0} - \frac{u_1}{w_1}\right)^2 \times \frac{1}{(M \times N)^2} \\ \sigma_w &= (v_0 + v_1 - \frac{u_0^2}{w_0} - \frac{u_1^2}{w_1}) \times \frac{1}{M \times N}\end{aligned}$$

判决准则

数学上一共有三个判别准则，这三个准则等价：

$$\lambda(t) = \frac{\sigma_B^2}{\sigma_w^2}$$

$$\eta(t) = \frac{\sigma_B^2}{\sigma_T^2}$$

$$\kappa(t) = \frac{\sigma_T^2}{\sigma_w^2}$$

由于总方差和待定阈值无关，所以我们选择第二个判别准则，使第二个公式值最大的阈值t作为最终结果。

三、算法思路

设置一个变量t作为待定的阈值，然后t遍历整个灰度级（实际上1-254即可），每一个t算一个类间方差值，如果这个类间方差值比最大类间方差值大，那么更新最大类间方差值，并将这次的t作为待定阈值。

四、代码实现

```

1  int otsu(cv::Mat &input_img)
2  {
3      int M = input_img.rows;
4      int N = input_img.cols;
5      int size = M * N;
6
7      double deltaB, deltaW, etaMax = 0.0;
8      long int w0; //灰度小于t的像素个数
9      long int w1; //灰度大于t的像素个数
10     double u0; //灰度小于t的像素的加权和，权重为灰度值（不是灰度值/灰度范围，方便后续计算）
11     double u1; //灰度大于t的像素的加权和，权重为灰度值（不是灰度值/灰度范围，方便后续计算）
12     double v0; //灰度大于t的像素的加权和，权重为灰度值的平方（不是灰度值/灰度范围，方便后续计算）
13     double v1; //灰度大于t的像素的加权和，权重为灰度值的平方（不是灰度值/灰度范围，方便后续计算）
14     double u0_2;
15     double u1_2;
16
17     int gray_level, gray_arr[256] = { 0 };
18     int t, t_optm = 127;
19     long int cnt1, cnt2;
20
21     //统计灰度
22     for (cnt1 = 0; cnt1 < M; ++cnt1)
23     {
24         for (cnt2 = 0; cnt2 < N; ++cnt2)
25         {
26             gray_level = input_img.at<uchar>(cnt1, cnt2);
27             gray_arr[gray_level] += 1;
28         }
29     }
30
31     //计算最佳阈值t
32     for (t = 1; t < 254; ++t)
33     {
34         w0 = w1 = 0;
35         u0 = u1 = v0 = v1 = 0.0;
36         for (cnt1 = 0; cnt1 < t; ++cnt1)
37         {
38             w0 += gray_arr[cnt1];
39             u0 += cnt1 * gray_arr[cnt1];
40             v0 += cnt1^2 * gray_arr[cnt1];
41         }
42         for (cnt2 = t; cnt2 < 256; ++cnt2)
43         {
44             //w1 += gray_arr[cnt2]; // (不用累加)
45             u1 += cnt2 * gray_arr[cnt2];
46             v1 += cnt2^2 * gray_arr[cnt2];

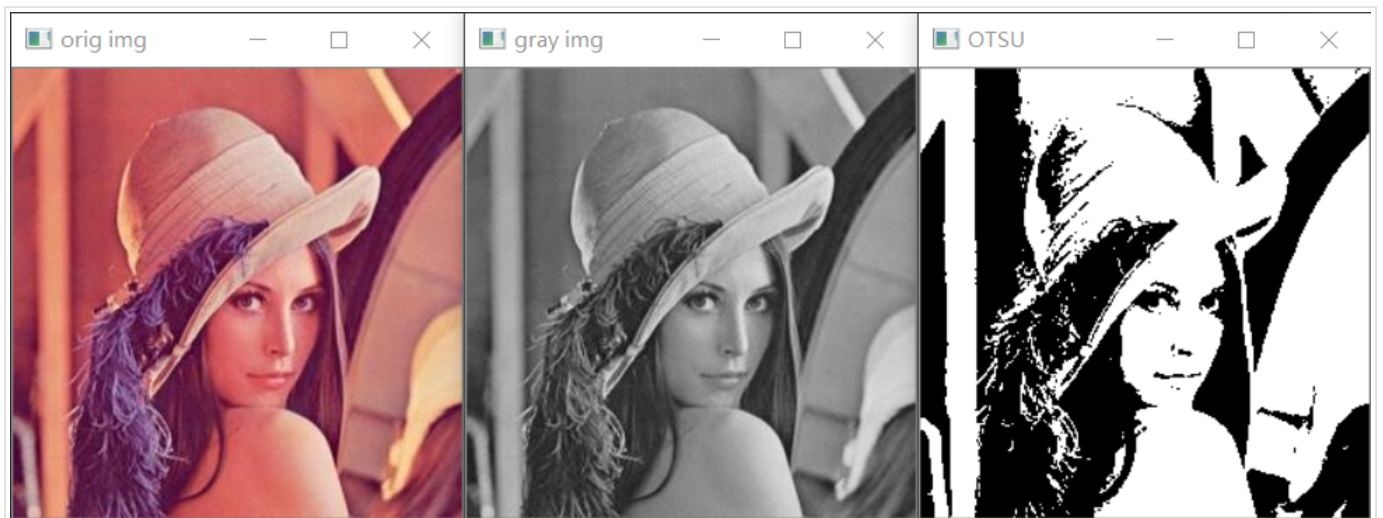
```

```

47     }
48     w1 = size - w0;
49
50
51     u0_2 = pow(u0, 2);
52     u1_2 = pow(u1, 2);
53
54     //deltaB计算公式
55     //          u0   u1           1
56     //deltaB = w0 * w1 * ( — - — )^2 * —————
57     //          w0   w1           (M * N) ^2
58
59     deltaB = w0 * w1 * pow( (u0 / w0 - u1 / w1), 2 ) / size / size;
60
61     //delta0计算公式 (不用计算)
62     //          v0   u0
63     //delta0 = — - ( — )^2
64     //          w0   w0
65
66     //deltaW计算公式 (不用计算)
67     //          1           u0^2   u1^2
68     //deltaW = ——— * ( v0 + v1 - ——— - ——— )
69     //          M * N           w0   w1
70     //deltaW = (v0 + v1 - u0_2 / w0 - u1_2 / w1) / size;
71
72     if (deltaB > etaMax)
73     {
74         t_optm = t;
75         etaMax = deltaB;
76     }
77 }
78
79 return t_optm;
80 }

```

五、实验结果



六、失误和总结

强制类型转换

写完程序后，测试结果总是1，即deltaB运算结果一直为0，调试过程中查看了很多变量也没发现问题，最后鼠标一个个查声明的变量时发现问题：因为数字1和变量size都是int类型的，在进行除法时结果是0，所以之后的计算结果一直为0，达不到预期效果。

```
int otsu(cv::Mat &input_img)
{
    int M = input_img.rows;
    int N = input_img.cols;
    int size = M * N;
    double size_ = 1 / size;
    double siz_ 0.000000000000000000
```

double类型的表示范围

最初采用的判别标准是namda公式，在计算deltaW的时候由于u0和u1变量中有一个会很大，导致其平方会超出double表示范围，体现的结果就是deltaW出现负值，而在数学上这个值应该恒为正（两个平方数相加）。之后考虑到计算量，采用了eta公式，并且只用计算deltaB，简化了计算。

洪嘉豪

C/C++

图像处理

[◀ C/C++:中值滤波和均值滤波](#)© 2020  DarcyPowered by [Hexo](#) | Theme — [NexT.Mist](#) v5.1.4