



# Rozvoj lidských zdrojů TUL pro zvyšování relevance, kvality a přístupu ke vzdělání v podmínkách Průmyslu 4.0

CZ.02.2.69/0.0/0.0/16\_015/0002329

## Úvod do zpracování obrazů

Mechatronika

Prezentace přednášky č. 8

Matematická morfologie

doc. Ing. Josef Chaloupka, Ph.D.







### MATEMATICKÁ MORFOLOGIE



- Algebra nelineárních operací, segmentace s důrazem na tvar hledaných objektů >>> kvantitativní popis nalezených objektů
- Pro aplikace, kde je požadován krátký čas zpracování >>> biologie, materiálový výzkum, geologie, kriminalistika, obrazová inspekce v průmyslu, rozpoznávání znaků, dokumentů ...
- Pro 2D i 1D signály
- Základ >>> bodové množiny >>> výsledky z integrální geometrie a topologie, reálné obrázky lze modelovat pomocí bodových množin libovolné dimenze N, 2D euklidovský prostor ε2 >>> pro popis rovinných útvarů
- Množinové pojmy >>> podmnožina (⊂), průnik (∩), sjednocení (U), prázdná množina 0, množinový doplněk (°), množinový rozdíl:

$$X \mid Y = X \cap Y^c$$

 V PV >>> digitální protějšek euklidovského prostoru, binární matematická morfologie >>> množina dvojic celých čísel (∈Z²), šedotónová matematická morfologie >>> množina trojic celých čísel (∈ Z³)

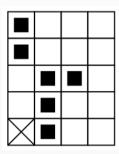




### MATEMATICKÁ MORFOLOGIE

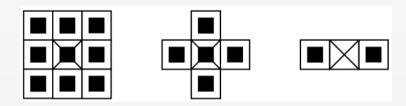


Binárními obrazy >>> množina dvojic celých čísel (∈Z²) - 2D bodová množina, diskrétním rastr >>> diskrétní mřížka obohacena o relaci sousedství >>> pro čtvercové i hexagonální mřížky, body objektů >>> množina X (pixel s hodnotou jedna), body doplňku X<sup>c</sup> >>> pozadí (pixel s hodnotou nula), bod x diskrétního obrazu (radiusvektor vzhledem k počátku (0,0))



$$X = \{(1,0), (1,1), (1,2), (2,2), (0,3), (0,4)\}$$

 Morfologická transformace Ψ >>> relace mezi obrazem X s bodovou množinou (strukturní element - vztažen k "lokálnímu" počátku O reprezentativní bod)



 Morfologické transformace Ψ(X) >>> systematické posouvání strukturního elementu B po obraze, výsledek relace (0 nebo 1) se zapíše do výstupního obrazu v reprezentativním pixelu



### MATEMATICKÁ MORFOLOGIE



Každé morfologické transformace Ψ(X) má duální transformaci Ψ\*(X)

$$\Psi(X) = (\Psi^*(X^C))^C$$

X<sub>h</sub> >>> translace bodové množiny X o radiusvektor h

$$X_h = \{p \in \varepsilon^2, p = x + h \text{ pro některá } x \subseteq X\}$$

$\times$		

$\times$		

translace o vektor {(1,0)}

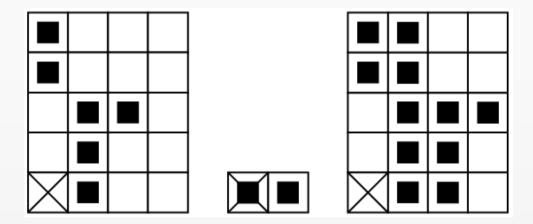






Dilatace ⊕ >>> skládá body dvou množin pomocí vektorového součtu, X ⊕ B
je bodovou množinou všech možných vektorových součtů pro dvojice pixelů,
pro jeden z X a jeden z B

$$X \oplus B = \{p \in \epsilon^2 : p = x + b, x \subseteq X, b \subseteq B\}$$



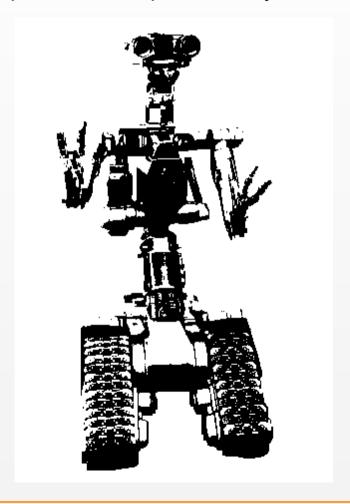
$$X = \{(1,0),\, (1,1),\, (1,2),\, (2,2),\, (0,3),\, (0,4)\}$$
 
$$B = \{(0,0),\, (1,0)\}$$
 
$$X \oplus B = \{(1,0),\, (1,1),\, (1,2),\, (2,2),\, (0,3),\, (0,4),\, (2,0),\, (2,1),\, (2,2),\, (3,2),\, (1,3),\, (1,4)\}$$

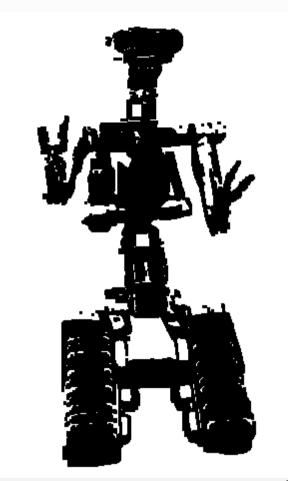






 Dilatace + isotropický (transformace se chová stejně ve všech směrech) strukturní element 3x3 (objekty expandují) >>> objekty se rozrostly o jednu "slupku" na úkor pozadí, díry s tloušťku jeden bod se zaplnily













#### Dilatace

>>> komutativní operace

>>> asociativní operace

>>> invariantní vůči posunu

>>> rostoucí transformace

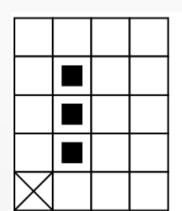
 $X \oplus B = B \oplus X$ 

 $X \oplus (B \oplus D) = (X \oplus B) \oplus D$ 

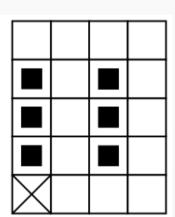
 $X_h \oplus B = (X \oplus B)_h$ 

je-li  $X \subseteq Y$  , potom  $X \oplus B \subseteq Y \oplus B$ 

>>> sjednocení posunutých bodových množin  $X \oplus B = \bigcup_{b \in B} X_b$ 







reprezentativní bod není prvkem strukturního elementu – porušení souvislosti

 Použití >>> samostatně k zaplnění malých děr, úzkých zálivů a pro další složitější operace, zvětšuje objekty, pro zachování původních rozměrů >>> kombinace s erozí



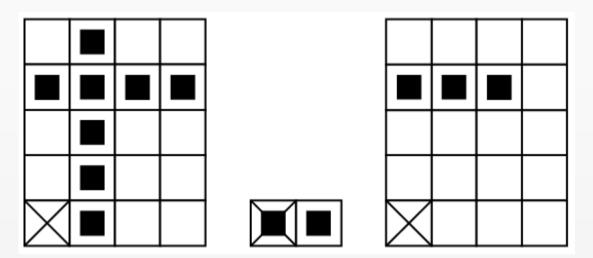




 Eroze ⊖ >>> duální operace k dilataci, dilatace ani eroze nejsou invertovatelné, skládá dvě množiny:

$$X \ominus B = \{ p \in \epsilon^2 : p + b \subseteq X \text{ pro každé } b \subseteq B \}$$

Pro každý bod obrazu p se ověřuje, zda výsledek p + b leží v X



$$X = \{(1,0),(1,1),(1,2),(0,3),(1,3),(2,3),(3,3),(1,4)\}$$

$$B = \{(0,0), (1,0)\}$$

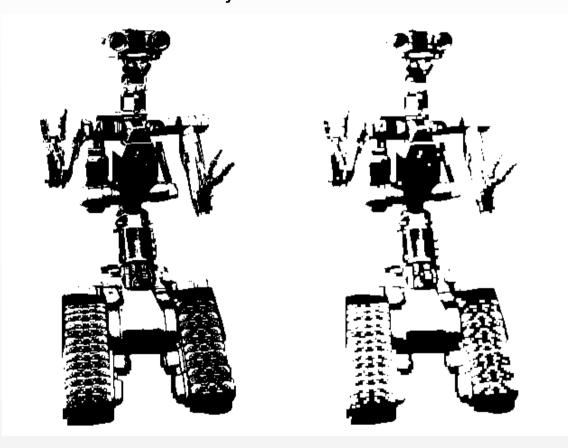
$$X \ominus B = \{(0,3), (1,3), (2,3)\}$$

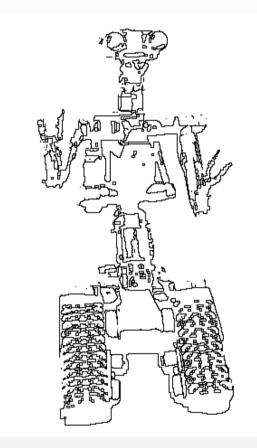






 Eroze >>> použití >>> zjednodušení struktury objektů, složitější objekt se rozdělí na několik jednodušších





eroze – isotropický strukturní element 3x3 - isotropické smrštění objektů, zmizely čáry a body tloušťky 1, obrys objektů >>> odečtení erodovaného obrázku od původního obrázku





Ekvivalentní vyjádření eroze, B<sub>p</sub> >>> množinu B posunutá o vektor p

$$X \ominus B = \{ p \in \epsilon^2 : Bp \subseteq X \}$$

systematické posouvání strukturního elementu B po obrazu X, pokud je B posunutý o vektor p obsažen v obrazu X, potom bod odpovídající reprezentativnímu bodu B patří do eroze X B

Eroze

>>> není komutativní operace	$X \ominus B \neq B \ominus X$
------------------------------	--------------------------------

>>> invariantní vůči posunu 
$$X_h \ominus B = (X \ominus B)_h$$
  $X \ominus B_h = (X \ominus B)_{-h}$ 

>>> rostoucí transformace je-li 
$$X \subseteq Y$$
 , potom  $X \ominus B \subseteq Y \ominus B$ 

>>> průnik posunů obrazu X o vektory -b 
$$\in$$
 B  $X \ominus B = \bigcap_{b \in B} X_{-b}$ 







B, D >>> strukturními elementy, D ⊆ B >>> eroze pomocí B je "agresivnější " než pomocí D:

$$X \ominus B \subset X \ominus D$$

uspořádání eroze dle příslušných strukturních elementů podobného tvaru, ale různého rozměru

Symetrická množina (transponovaná množina vůči reprezentativnímu bodu) B :

$$\vec{B} = \{ -b : b \hat{l} B \}$$

$$B = \{(1,2), (2,3)\}$$

$$B = \{-b : b \hat{l} B\}$$
  $B = \{(1,2), (2,3)\}$   $B = \{(-1,-2)(-2,-3)\}$ 







- Eroze versus dilatace
- Duální transformace:

$$(X \ominus Y)^C = X^C \oplus \breve{Y}$$

• Eroze a průnik:

$$(X \cap Y) \ominus B = (X \ominus B) \cap (Y \ominus B)$$
  
 $B \ominus (X \cap Y) \supseteq (B \ominus X) \cup (B \ominus Y)$ 

Dilatace a průnik:

$$(X \cap Y) \oplus B = B \oplus (X \cap Y) \subseteq (X \oplus B) \cap (Y \oplus B)$$
  
 $B \oplus (X \cup Y) = (X \cup Y) \oplus B = (X \oplus B) \cup (Y \oplus B)$   
 $(X \cup Y) \ominus B \supseteq (X \ominus B) \cup (Y \ominus B)$   
 $B \ominus (X \cup Y) = (X \ominus X) \cup (B \ominus Y)$ 

lze zaměnit pořadí eroze a množinového sjednocení >>> rozložení složitějších strukturních elementů na sjednocení jednodušších

 Postupná dilatace (eroze) obrazu X strukturním elementem B a pak strukturním elementem D

$$(X \oplus B) \oplus D = X \oplus (B \oplus D) \qquad (X \ominus B) \ominus D = X \ominus (B \ominus D)$$









Otevření >>> eroze následovaná dilatací

$$X \circ B = (X \ominus B) \oplus B$$

- Dilatace a eroze nejsou navzájem inverzní zobrazení
- Obraz X otevřený vzhledem k B >>> obraz X se nezmění po otevření struktur.
   elementem B
- Otevření oddělí objekty spojené úzkou šíjí a tak zjednoduší strukturu objektů, je antiextenzivní:

$$X \circ B \subseteq X$$







Uzavření >>> dilatace následovaná erozí

$$X \cdot B = (X \oplus B) \ominus B$$

- Obraz X uzavřený vzhledem k B >>> obraz X se nezmění po uzavření struktur. elementem B
- Uzavření spojí objekty, které jsou blízko u sebe, zaplní malé díry a vyhladí obrys tím, že zaplní úzké zálivy, "malý", "blízký" a "úzký" >>> relativní vzhledem k velikosti strukturního elementu, uzavření je extenzivní

$$X\subseteq X\bullet B$$







- Otevření versus uzavření
- Otevření a uzavření izotropickým strukturním elementem se používá pro odstranění detailů v obraze, které jsou menší než strukturní element, celkový tvar objektu se neporuší
- Otevření a uzavření je invariantní vzhledem k posunu strukturního elementu (na rozdíl od eroze a dilatace), jsou to rostoucí a duální transformace:

$$(X \cdot B)^C = X^C \circ \breve{B}$$

Otevření a uzavření jsou idempotentní >>> opakované použití těchto operací nemění předchozí výsledek

$$X \circ B = (X \circ B) \circ B$$
  $X \bullet B = (X \bullet B) \bullet B$ 

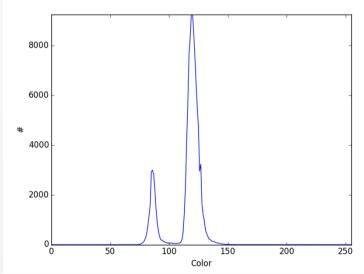
$$X \cdot B = (X \cdot B) \cdot B$$

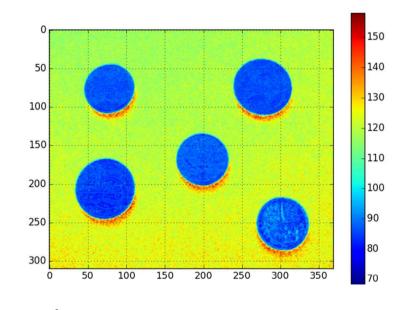


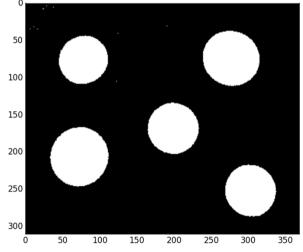










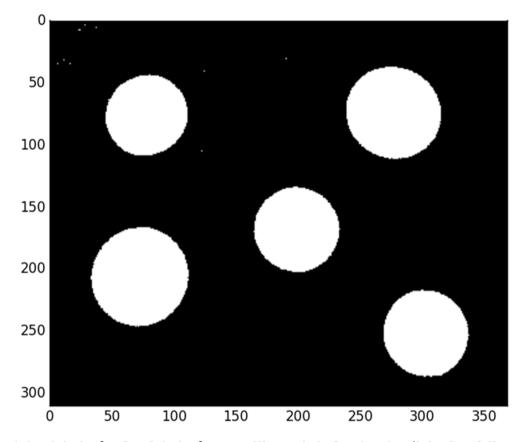






http://www.ite.tul.cz

#### BINÁRNÍ MATEMATICKÁ MORFOLOGIE



práh = 110

14 objektů, 9 objektů o velikosti 1-2 pixely (binární šum)

koruna č. 1: 3343 pixelů

koruna č. 2: 3671 pixelů

koruna č. 3: 3717 pixelů

pětikoruna č. 1: 4433 pixelů

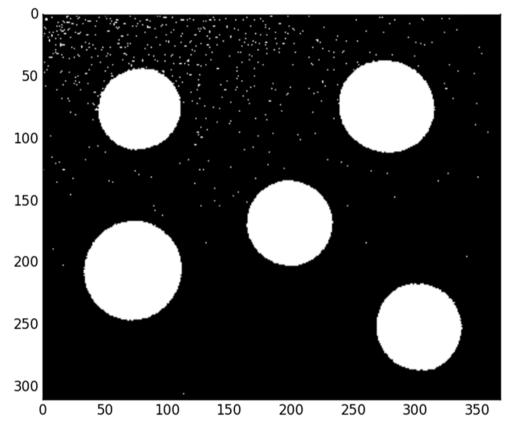
pětikoruna č. 2: 4849 pixelů











práh = 113

486 objektů, 481 objektů o velikosti 1-2 pixely (binární šum)

koruna č. 1: 3396 pixelů koruna č. 2: 3706 pixelů

koruna č. 3: 3756 pixelů

pětikoruna č. 1: 4472 pixelů

pětikoruna č. 2: 4893 pixelů

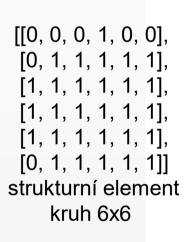


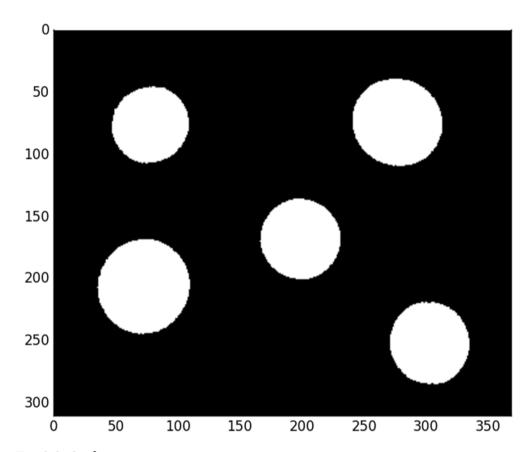




#### BINÁRNÍ MATEMATICKÁ MORFOLOGIE - EROZE







práh = **113** 

5 objektů

koruna č. 1: 2969 pixelů

koruna č. 2: 3271 pixelů

koruna č. 3: 3312 pixelů

pětikoruna č. 1: 3991 pixelů

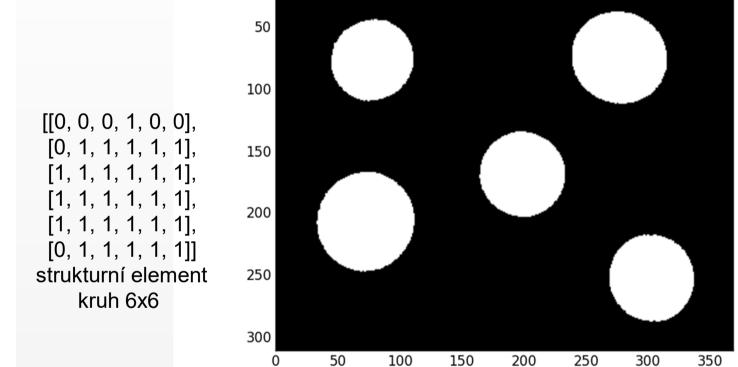
pětikoruna č. 2: 4384 pixelů





#### BINÁRNÍ MATEMATICKÁ MORFOLOGIE - OTEVŘENÍ





práh = **113** 

5 objektů

koruna č. 1: 3380 pixelů

koruna č. 2: 3702 pixelů

koruna č. 3: 3748 pixelů

pětikoruna č. 1: 4464 pixelů

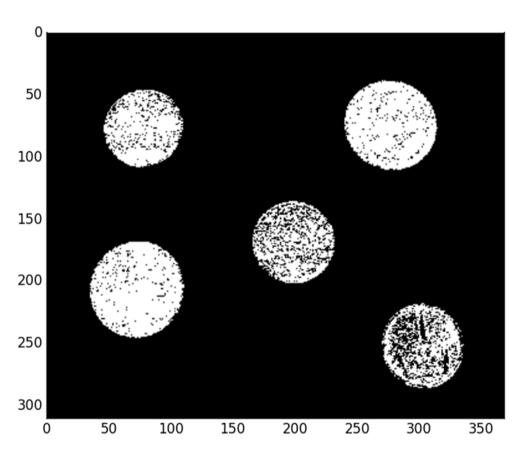
pětikoruna č. 2: 4884 pixelů











práh = **89** 

27 objektů, 22 objektů o velikosti 1-20 pixelů

koruna č. 1: 2650 pixelů koruna č. 2: 2453 pixelů

koruna č. 3: 2054 pixelů

pětikoruna č. 1: 3905 pixelů

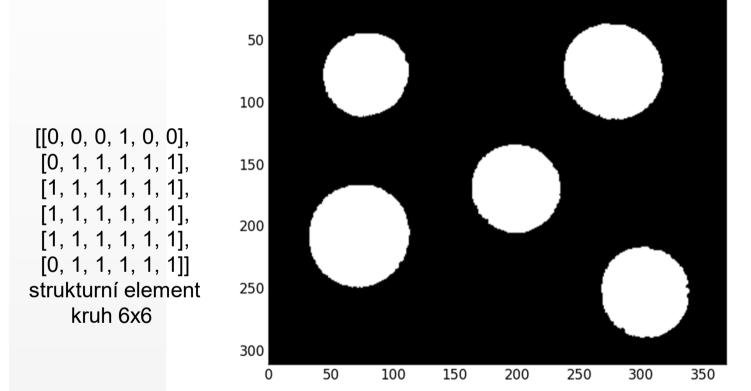
pětikoruna č. 2: 4278 pixelů





#### BINÁRNÍ MATEMATICKÁ MORFOLOGIE - DILATACE





práh = **89** 

5 objektů

koruna č. 1: 3619 pixelů

koruna č. 2: 3990 pixelů

koruna č. 3: 4031 pixelů

pětikoruna č. 1: 4820 pixelů

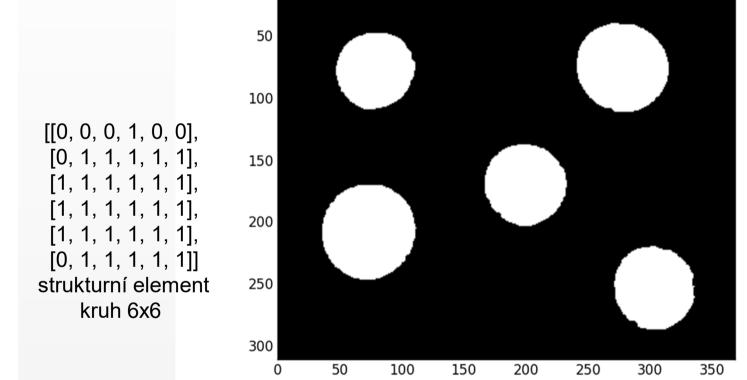
pětikoruna č. 2: 5228 pixelů





#### BINÁRNÍ MATEMATICKÁ MORFOLOGIE - UZAVŘENÍ





práh = **89** 

5 objektů

koruna č. 1: 3040 pixelů

koruna č. 2: 3382 pixelů

koruna č. 3: 3404 pixelů

pětikoruna č. 1: 4146 pixelů

pětikoruna č. 2: 4531 pixelů







- Transformace tref či miň (hit or miss)
- Morfologický operátor ⊗, který indikuje shodu strukturního elementu a části obrazu, strukturní element >>> vzor, který se vyhledává, pro vyhledávání rohů, hranic objektů a pro ztenčování
- Testování, zda nějaké body do X nepatří >>> složený strukturní element >>> dvojice disjunktních množin B = (B<sub>1</sub>, B<sub>2</sub>)

$$X \otimes B = \{x : B_1 \subset X \land B_2 \subset X^c\}$$

Část B<sub>1</sub> složeného strukturního elementu s reprezentativním bodem v poloze x musí být obsažena v X a nesmí být část B<sub>2</sub> složeného strukturního elementu obsažena v X<sup>c</sup>, ověřování lokální shody mezi částí obrazu X a strukturním elementem (B<sub>1</sub>, B<sub>2</sub>)

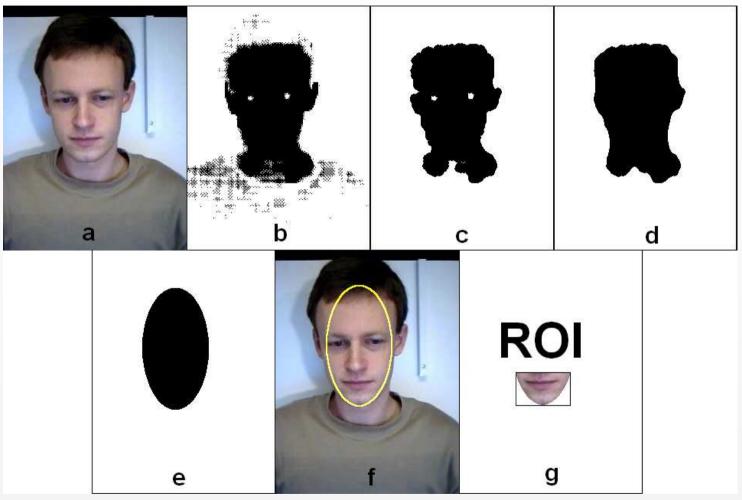
$$X \otimes B = (X \ominus B_1) \cap (X^c \ominus B_2) = (X \ominus B_1) \setminus (X \oplus B_2)$$







Použití otevření a uzavření pro detekování tváře



b) Cr-segmentace c) otevření (SE - malý kruh) d) uzavření (SE - podlouhlá elipsa) e) otevření (SE - automaticky vybraná elipsa)