

## 4-1. 컨볼루션 개념

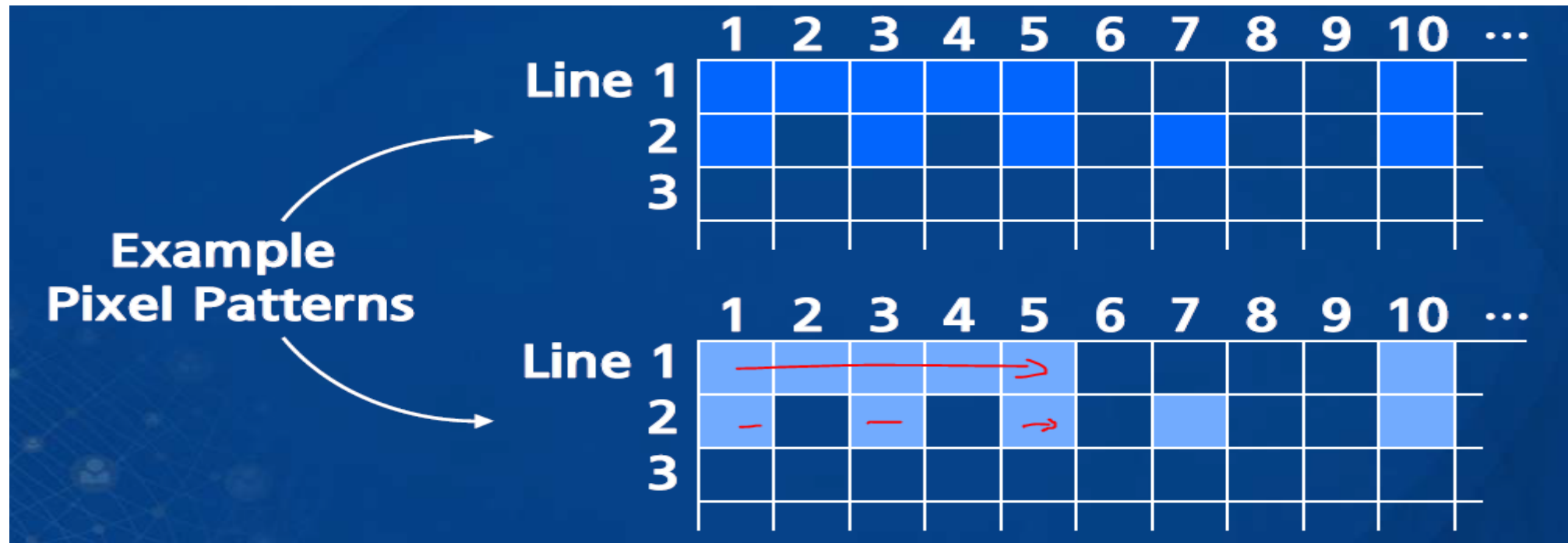
# 영상 영역 처리



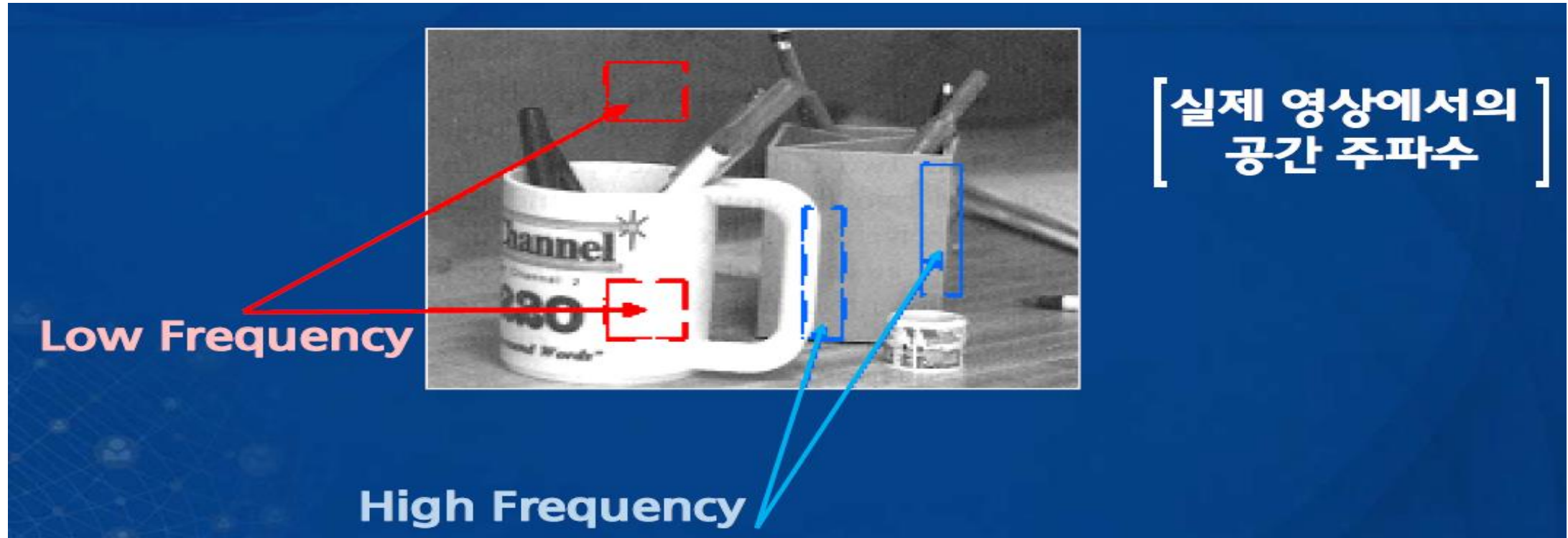
입력화소 주위에 있는 화소  
들을 사용하여 출력화소를  
만드는 개념

# 영상 공간주파수

- 저주파(밝기 값 유지) 혹은 고주파(밝기 값 변화) 사용
- 임의의 방향에 대해 화소의 밝기 값의 변화 빈도수로 주파수 파악



# 영상 공간주파수



Low Frequency : 주위 색 비슷비슷함

High Frequency : 주위와 비교했을 때 색 변화가 보임

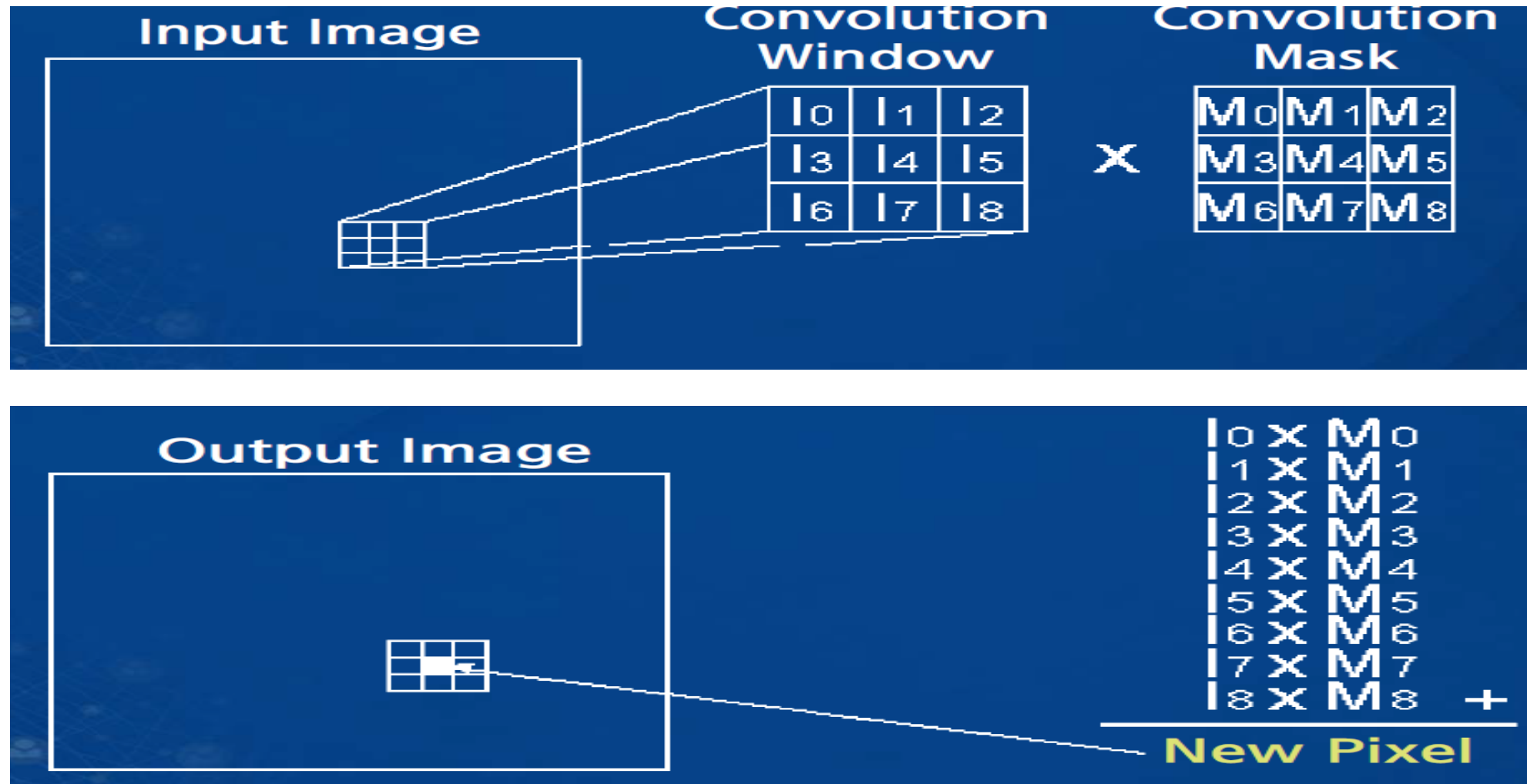
# Convolution(=Sum of Product)

- Mask를 정의하여 영상 위에 덮어 씌우는 방법
- Mask 숫자와 영상의 겹치는 숫자끼리 곱한 값을 다 더함
- 계산된 값을 다음 연산에 영향을 미치지 않도록 새로운 배열에 저장해야 한다.
- Mask 사이즈는 반드시 홀수(가운데 값 정의 위해)
- 계속 마스크를 이동시키며 연산 수행

$$f(t) \ast h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f(a)h(t-a)da$$

$$R(x, y) = \sum_{u,v=0}^{k-1} g(x+c-u, y+c-v) \cdot m(u, v)$$

# Convolution 계산



## 4-2. 영상 영역 처리의 종 류 및 특징

# 컨볼루션 마스크

<table><tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr></table> <p>평활화(박스)</p>	1	1	1	1	1	1	1	1	1	<table><tr><td>1</td><td>2</td><td>1</td></tr><tr><td>2</td><td>4</td><td>2</td></tr><tr><td>1</td><td>2</td><td>1</td></tr></table> <p>평활화(가우시안)</p>	1	2	1	2	4	2	1	2	1	<table><tr><td>-1</td><td>-1</td><td>-1</td></tr><tr><td>-1</td><td>8</td><td>-1</td></tr><tr><td>-1</td><td>-1</td><td>-1</td></tr></table> <p>Laplacian</p>	-1	-1	-1	-1	8	-1	-1	-1	-1
1	1	1																											
1	1	1																											
1	1	1																											
1	2	1																											
2	4	2																											
1	2	1																											
-1	-1	-1																											
-1	8	-1																											
-1	-1	-1																											

합이 1보다 큰/작은 경우  
: 컨볼루션 결과 밝아/어두워진다.

합이 1인 경우  
: 원래 밝기는 유지하고, 경계를 검출

-1	0	1
-1	0	1
-1	0	1

**Prewitt - X**

-1	-1	-1
0	0	0
1	1	1

**Prewitt - Y**

-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

**Sobel - X**

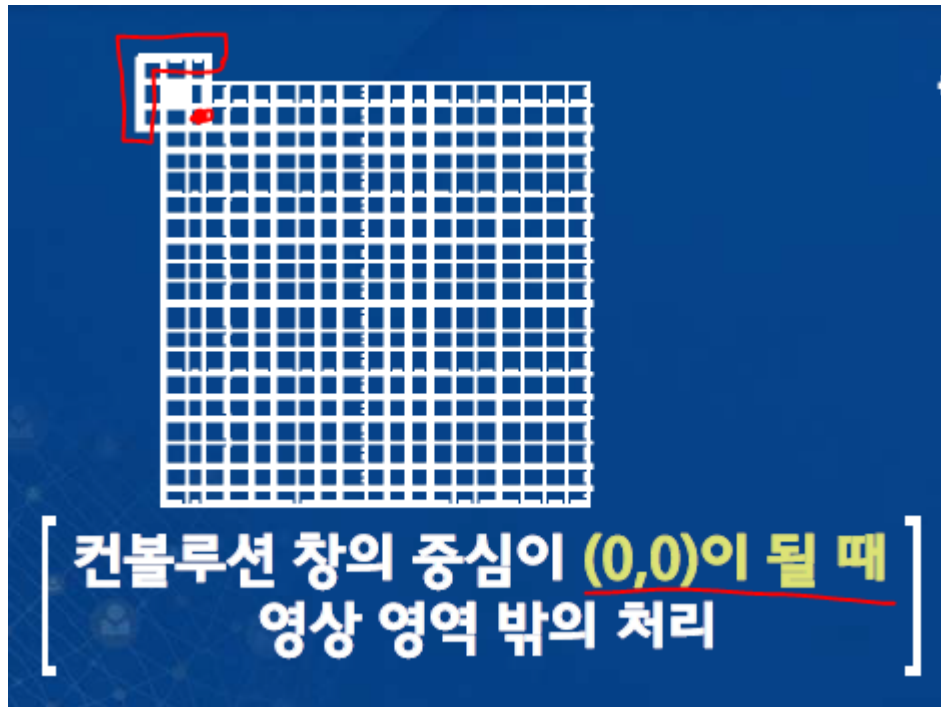
-1	-2	-1
0	0	0
1	2	1

**Sobel - Y**

합이 0이 되도록 유지  
: 영상의 경계 선분을 찾음  
= 경계가 없는 곳의 합을 0으로 만든다.



# 주의사항



Mask 사이즈의  $\frac{1}{2}$  만큼 상하좌우 1픽셀  
마진 남겨놓고 진행

# 저역통과 필터(평활화)

- 저주파 성분만 통과, Low-Pass filter
- 고주파 : Edge, 노이즈 및 밝기 제거

## 영상 흐림화(Blurring)

$$\frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

# 고역통과 필터

- 고주파 성분만 통과, High-Pass filter
  - 영상의 edge 뿐 아니라 노이즈 성분도 증폭됨
- => 저역통과 후 고역통과 필터링 수행

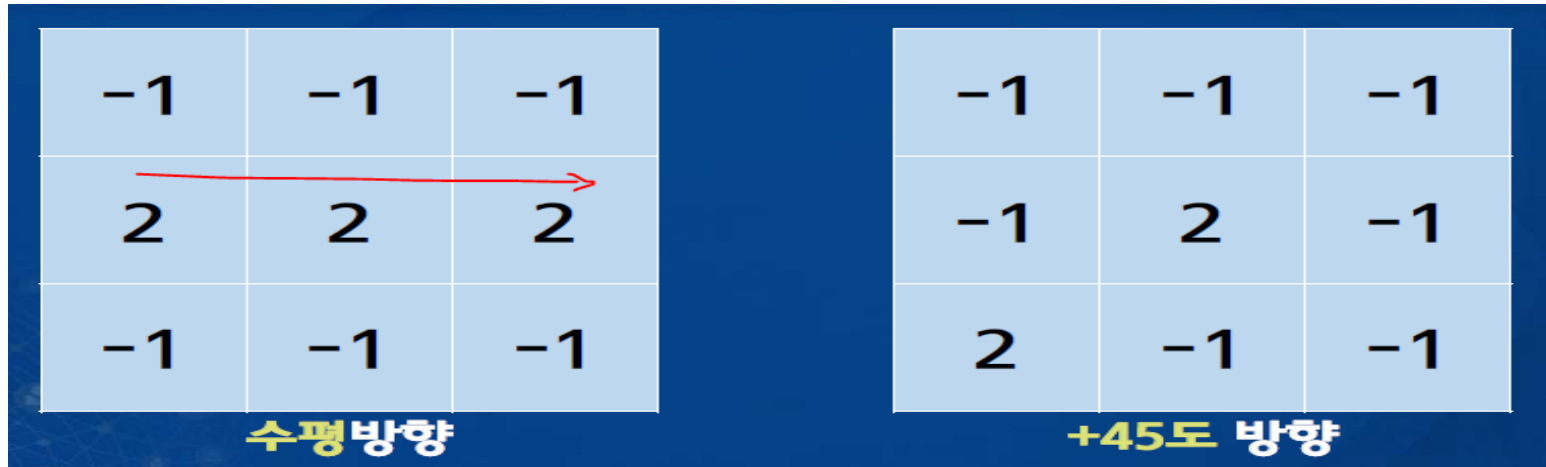


고역통과 필터링 결과

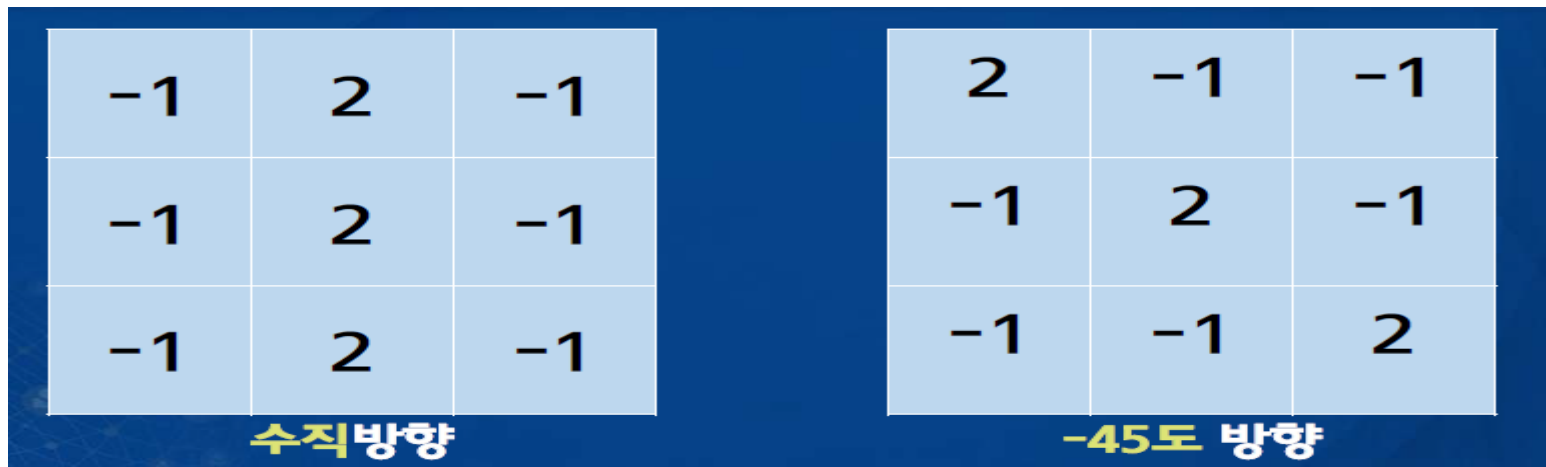


저역통과 후 고역통과 필터링

# 경계선(Edge) 검출



모호한 경계를 구분하기 위해 필터링 된 영상을 이진화 수행



# 소스 코드

```
BYTE * Image = (BYTE *)malloc(ImgSize);  
BYTE * Output = (BYTE *)malloc(ImgSize);  
fread(Image, sizeof(BYTE), ImgSize, fp);  
fclose(fp);
```

```
/* 영상처리 */
```

```
for (int i = 0; i < ImgSize; i++)  
    Output[i] = 255;
```

1. Output 배열 정의 및  
Mask 정의

```
const int size = 3;
```

```
double mask[size][size] = { -1.0, -1.0, -1.0,  
                             0.0, 0.0, 0.0,  
                             1.0, 1.0, 1.0 };
```

```
for (int i = 0; i < hInfo.biSizeImage; i++)  
    if (Output[i] > 50) Output[i] = 255;  
    else Output[i] = 0;
```

(마지막) 이진화

# 소스 코드

```
int margin = size / 2;  
double SumProduct = 0.0;
```

위->아래

```
for (int i = margin; i < hInfo.biHeight - margin; i++){ // Kernel Center의 Y좌표  
    for (int j = margin; j < hInfo.biWidth - margin; j++){ // Kernel Center의 X좌표  
        for (int m = -margin; m <= margin; m++){ // 커널 중심 기준 세로방향 이동  
            for (int n = -margin; n <= margin; n++){ // 커널 중심 기준 가로방향 이동  
                SumProduct += Image[(i+m)*hInfo.biWidth + (j+n)] *  
                    mask[margin + m][margin + n];  
            }  
        }  
        Output[i*hInfo.biWidth + j] = (BYTE)(abs(SumProduct) / 3.0);  
        SumProduct = 0.0;  
    }  
}
```

좌->우

중심 위->아래

중심 좌->우

컨벌루션 Mask 연산  
수행, 중심값 계산

컨벌루션 Mask 연산 결과 output 배열에 저장, SumProduct 초기화  
가능 범위 : -768~+768 -> 절대값 -> 3으로 나눠 0~255 맞춤

