Watershed

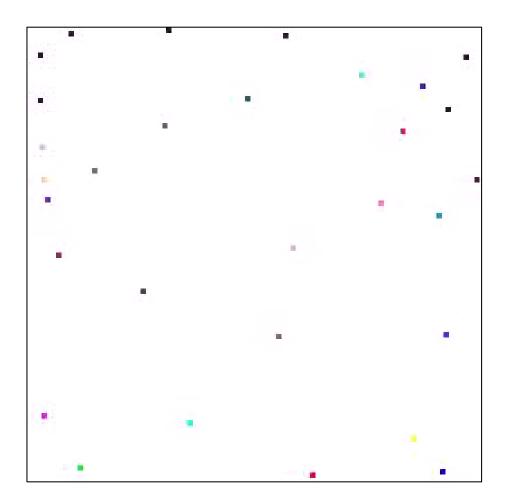
정확한 경계 추출 및 수행 시간 단축을 위한 개선된 워터쉐드 알고리즘 -박동인-

ISL

안재원

CONTENTS

- 영상 분할
- 워터 쉐드(담금 기법 & 강우 기법)
- 제안하는 기법
- 결과



영상 분할



- Intro

영상 분할 : 영상 분석을 위해 정보를 분류하는 것.





같은 특징을 기반으로 대상들이 분류되는 것을 목표로 한다.

- Thresholding, Clustering, Watershed etc.

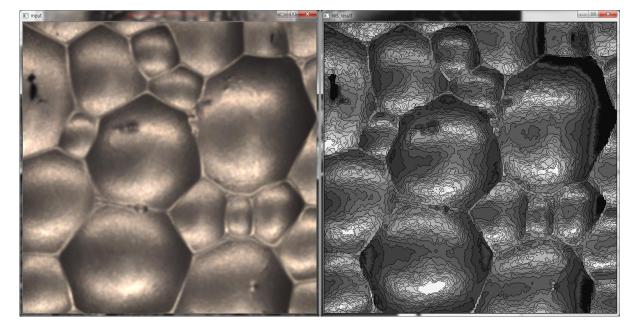
→ 지질학 기반의 영상 분할 기법

※ 최근에는 Deep learning을 이용한 기법들도 있다.





Ex)











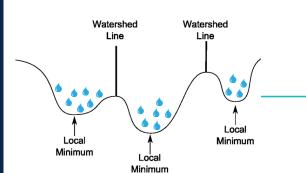
워터 쉐드(담금 기법 & 강우 기법)

- Watershed

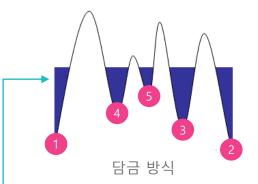
기본 개념







Watershed의 종류

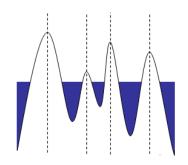


- 밑에서 부터 물이 차오르는 방식이다.
- 기울기가 최솟값을 갖는 영역을 찾아 영역을 구분한다. 분할된 지점과 연결된 영역은 같은 그룹으로 분할한다.

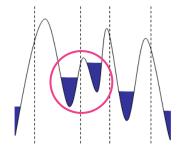


- 물이 위에서 떨어져 영역이 확장되는 방식이다.
- 초기 영역(마커) 지정이 필요하다.
- 마커 주변 화소의 기울기 정보를 이용해 분할한다.
- 낮은

장점과 단점



- 장점 정확한 경계를 기준으로 분할 할 수 있다.
- 단점 동작 시간이 길다. 과분할 결과가 얻어질 수 있다.



- 과분할을 방지 할 수 있다. 동작 시간이 짧다.
- 단점 분할 결과가 마커에 의존적이다. 정확하지 않은 분할 결과가 얻어진다.

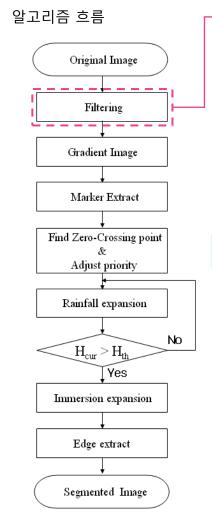


- 초기 확장단계에서는 강우 방식을 사용
 경계 부근에선 담금 방식을 사용



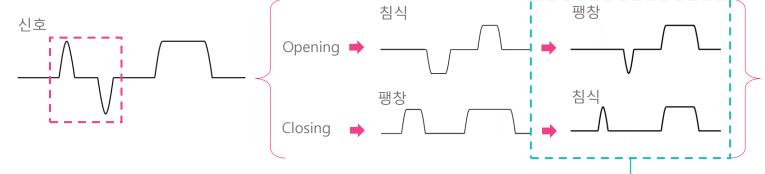


- 잡음 제거 및 영상 단순화를 위한 형태학적 필터링



▶ 필터링

경계를 훼손하지 않고 노이즈를 제거하기 위해 형태학적 필터(Morphological filter)를 사용한다. ≠ 가우시안 필터, 평균 필터 etc.



→ Morphological reconstruction(침식/팽창)

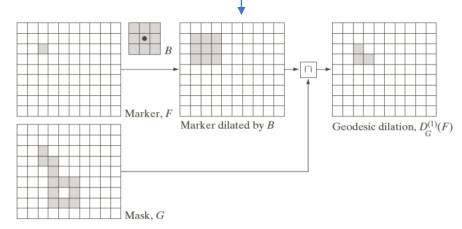
Reconstruction by erosion : $\delta_G^{(n)}(f) = \delta_G^{(1)}(\delta_G^{(n-1)}(f))$

Reconstruction by dilation : $\mathcal{E}_G^{(n)}(f) = \mathcal{E}_G^{(1)}(\mathcal{E}_G^{(n-1)}(f))$

Geodesic Erosion/Dilation

Geodesic erosion : $\varepsilon_G^{(1)}(f) = (f \ominus B) \cup G$

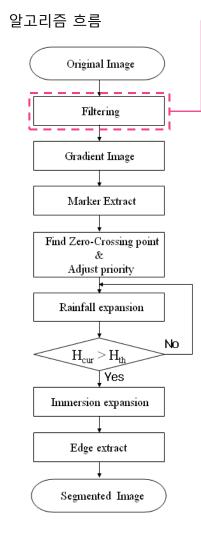
Geodesic dilation : $\delta_G^{(1)}(f) = (f \oplus B) \cap G$



결과



- 잡음 제거 및 영상 단순화를 위한 형태학적 필터링



▶ 필터링

경계를 훼손하지 않고 노이즈를 제거하기 위해 형태학적 필터(Morphological filter)를 사용한다. ≠ 가우시안 필터, 평균 필터 etc.



→ Morphological reconstruction(침식/팽창)

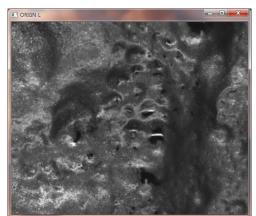
Reconstruction by erosion : $\delta_G^{(n)}(f) = \delta_G^{(1)}(\delta_G^{(n-1)}(f))$

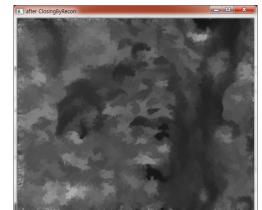
Reconstruction by dilation : $\mathcal{E}_G^{(n)}(f) = \mathcal{E}_G^{(1)}(\mathcal{E}_G^{(n-1)}(f))$

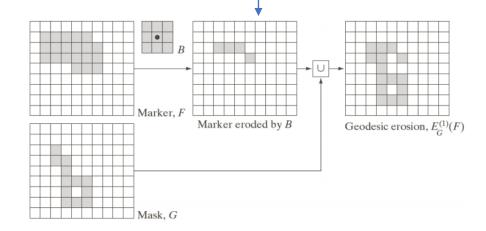
Geodesic Erosion/Dilation

Geodesic erosion : $\varepsilon_G^{(1)}(f) = (f \bigcirc B) \cup G$

Geodesic dilation : $\delta_G^{(1)}(f) = (f \oplus B) \cap G$







결과



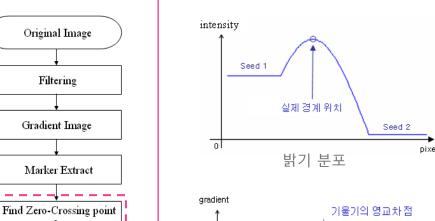
- 잡음 제거 및 영상 단순화를 위한 형태학적 필터링

알고리즘 흐름

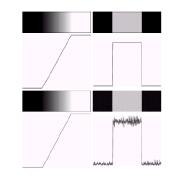
경개 후보 영역 추정 및 우선 순위 조절(Zero-crossing point)

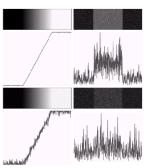
Seed 2

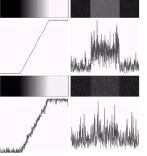
pixel

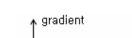


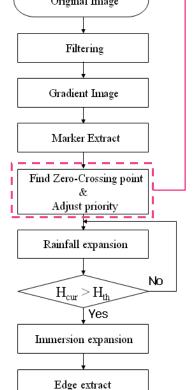
Seed 1

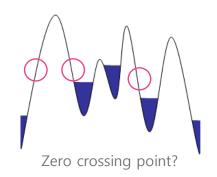












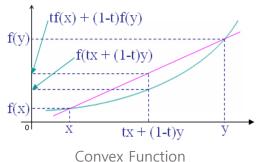
미분 결과

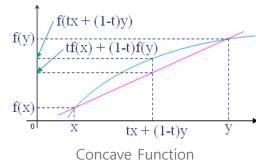


- Morphological filtering
- Filtering using Convex & Concave function

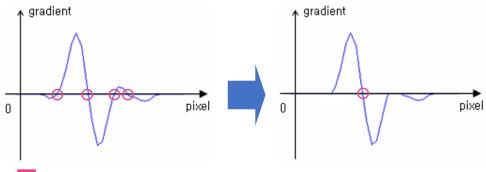
Convex Function $f(tx+(1-t)y) \le tf(x)+(1-t)f(y)$ (0 < t < 1)

Concave Function $f(tx+(1-t)y) \ge tf(x)+(1-t)f(y)$ (0 < t < 1)





※ 필터링 결과.





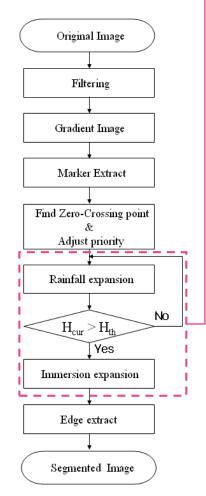
기울기가 작지만, Zero-crossing point는 경계일 수 있기 때문에 낮은 우선순위를 갖도록 변경

Segmented Image



- 잡음 제거 및 영상 단순화를 위한 형태학적 필터링

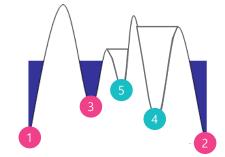
알고리즘 흐름



제안된 확장 방식

1. 높이 별 확장 방식 선정 H_{th} 를 기준으로 낮은 높이의 영역은 강우 기법을 사용, 높은 높이의 영역은 담금 기법을 사용한다.

2. 새로운 영역 지정 방지(Immersion expansion)



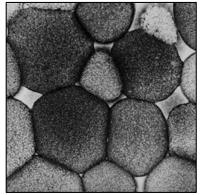
- 기존의 기법의 경우 새로운 영역(4,5)가 발견되면 새로운 영역을 할당하고 분할을 진행한다.

Rainfall expansion에서 사용된 정보가 있기 때문에 다음과 같이 변경한다.

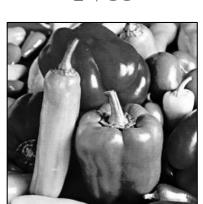
- 새로운 영역(4,5)이 발견 되어도 새로운 영역으로 할당하지 않는다.
- 평평한(기울기 0)인 영역으로 판단.



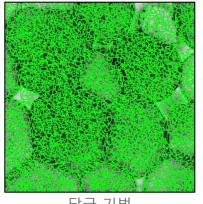
- 기법 별 비교 결과



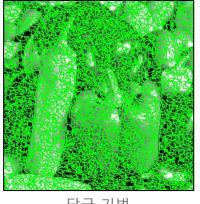
입력 영상



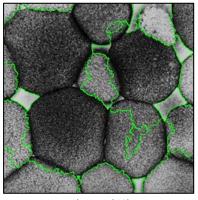
입력 영상



담금 기법



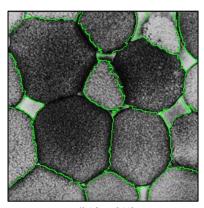
담금 기법



강우 기법



강우 기법



제안 기법



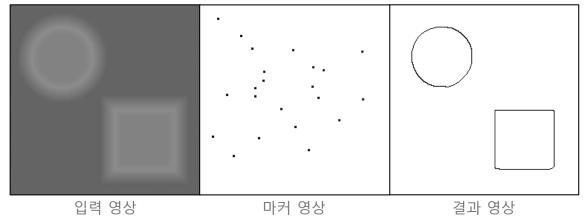
제안 기법



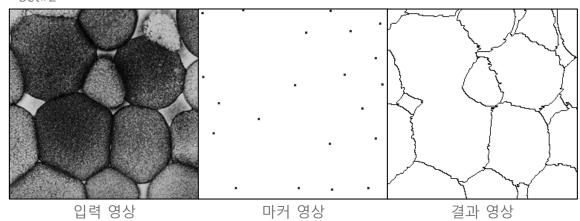


- 실험 결과 및 수행 시간

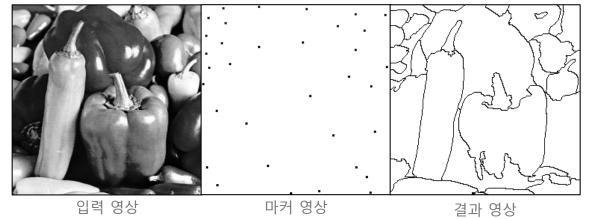
Set#1



Set#2



Set#3



수행 시간(영상 크기: 256X256)

	강우 방식	담금 방식	제안 방식
Set#1	0.015s	1.875s	0.750s
Set#2	0.016s	2.468s	0.891s
Set#3	0.031s	2.625s	0.891s



Q&A