

Canny Edge Detector

Canny Edge

1. Good detection.

- ➡ 모든 에지가 검출되어야 하며, Spurious response가 없어야 한다.
검출된 에지가 true 에지와 가까워야 한다.

2. Good localization.

- ➡ 검출된 에지가 true 에지와 가능한 가까워야 한다.
즉, 중심간의 거리가 최소

3. Only one response to a single edge.

- ➡ True 에지에 대해 한 점만을 반환해야 한다.

Canny Edge

1. Gauss 필터를 이용한 스무딩

<Gaussian function>

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} \quad (\mu = \text{평균}, \sigma = \text{표준편차})$$

$$G(x, y) = e^{-\frac{x^2+y^2}{2\sigma^2}}$$

$$f_s(x, y) = G(x, y) * f(x, y)$$



Canny Edge

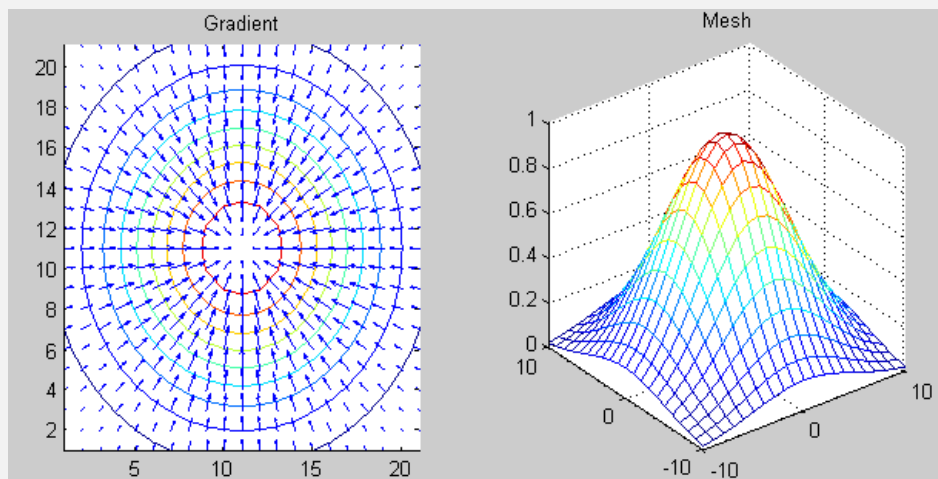
2. 그래디언트(기울기)의 크기와 방향 계산

$$\nabla f \equiv grad(f) \equiv \begin{bmatrix} g_x \\ g_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{bmatrix}$$

$$M(x, y) = \text{mag}(\nabla f) = \sqrt{g_x^2 + g_y^2}$$

$$\alpha(x, y) = \tan^{-1} \left[\frac{g_y}{g_x} \right]$$

Canny Edge

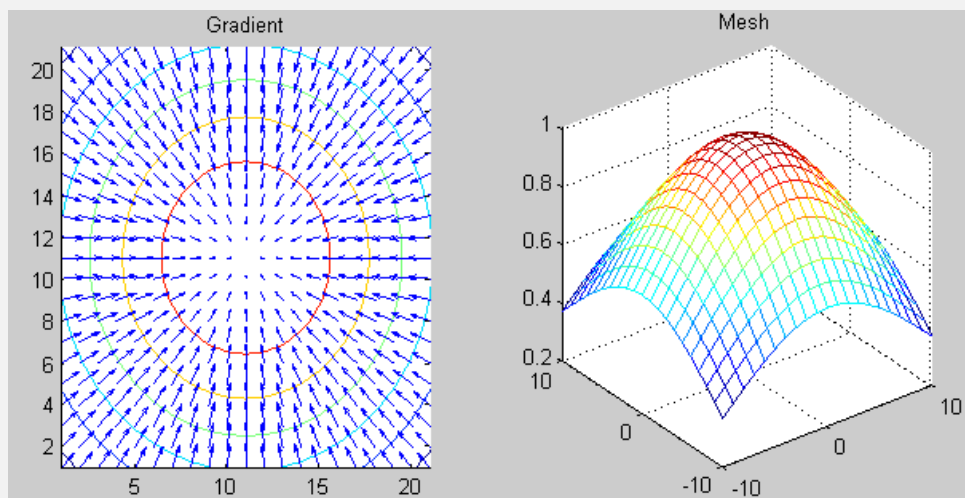


< $\sigma = 0.2$ 일 때 >

$$G(x, y) = e^{-\frac{x^2 + y^2}{2\sigma^2}}$$

$(-10 \leq x, y \leq 10)$

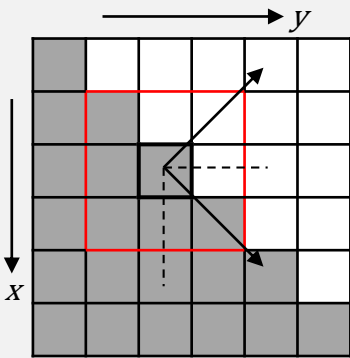
< $\sigma = 0.1$ 일 때 >



Canny Edge

2. 그래디언트(기울기)의 크기와 방향 계산

Example



z_1	z_2	z_3
z_4	z_5	z_6
z_7	z_8	z_9

$$g_x = \frac{\partial f}{\partial x} = (z_7 + z_8 + z_9) - (z_1 + z_2 + z_3) \\ = (0 + 0 + 0) - (0 + 1 + 1) = -2$$

$$g_y = \frac{\partial f}{\partial y} = (z_3 + z_6 + z_9) - (z_1 + z_4 + z_7) \\ = (1 + 1 + 0) - (0 + 0 + 0) = 2$$

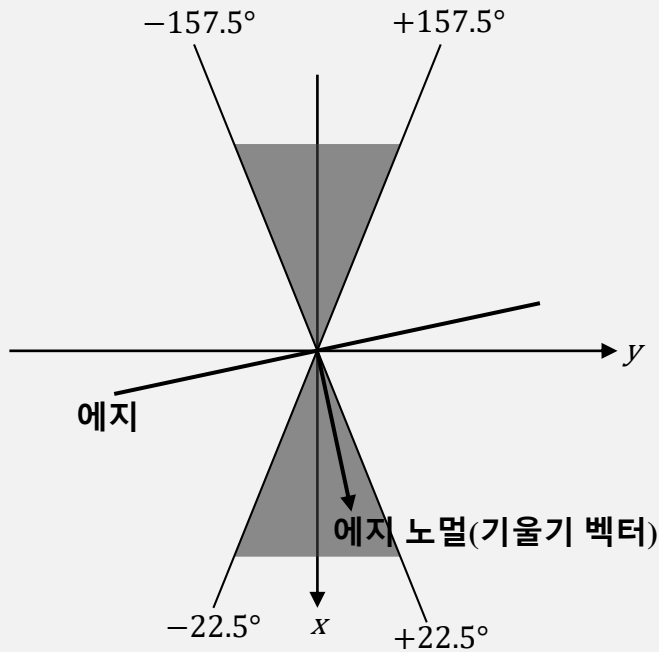
$$\nabla f = \begin{bmatrix} g_x \\ g_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$M(x, y) = 2\sqrt{2}$$

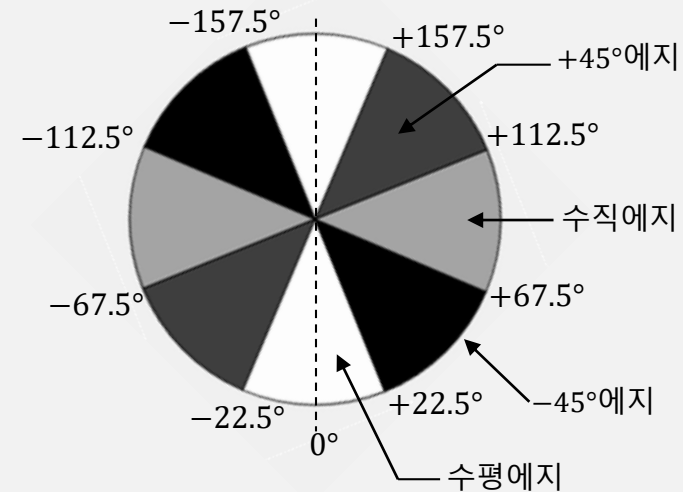
$$\alpha(x, y) = \tan^{-1}\left(\frac{g_y}{g_x}\right) = -45^\circ = 135^\circ$$

Canny Edge

3. Non-maximum suppression



$$\alpha(x, y) = \tan^{-1}\left(\frac{g_y}{g_x}\right) = +12^\circ$$



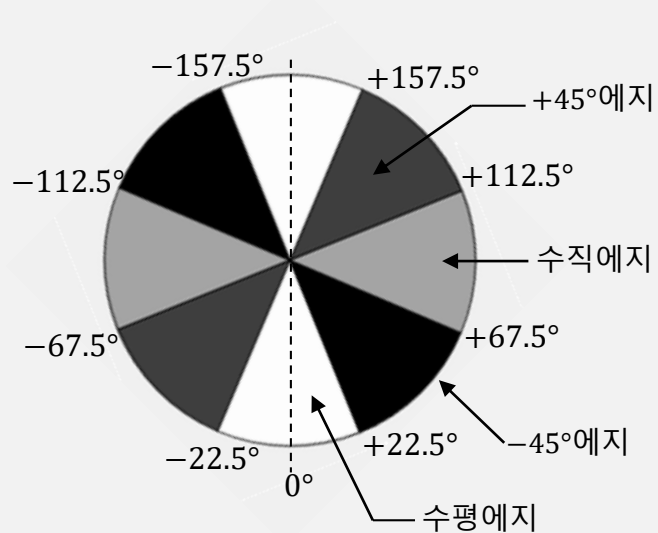
Canny Edge

3. Non-maximum suppression

d_1 : 수평, d_2 : 수직, d_3 : -45° , d_4 : $+45^\circ$

(1) $\alpha(x, y)$ 에 가장 가까운 방향 d_k 를 찾는다.

(2) $M(x, y)$ 의 값이 d_k 방향에 있는 그 두 이웃 중 적어도 하나보다 작다면, $g_N(x, y) = 0$ 으로 놓는다. 아니면, $g_N(x, y) = M(x, y)$ 로 놓는다.



$$\nabla f \equiv \text{grad}(f) \equiv \begin{bmatrix} g_x \\ g_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{bmatrix}$$

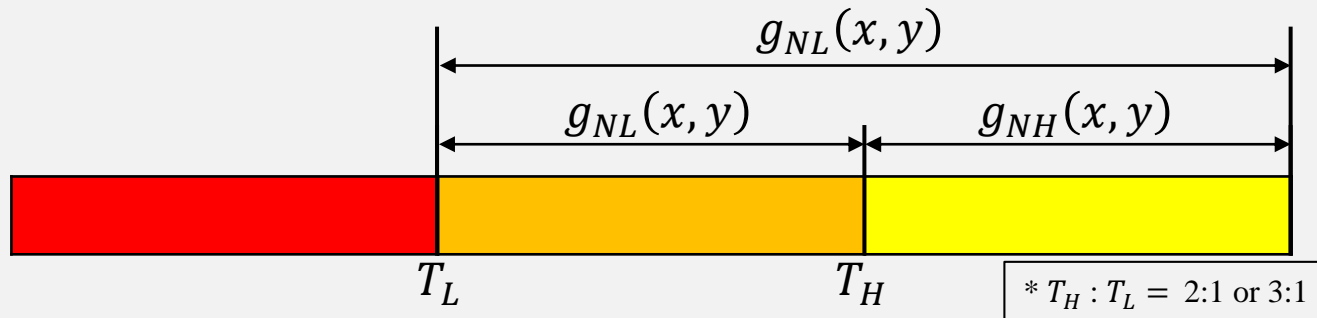
$$M(x, y) = \text{mag}(\nabla f) = \sqrt{g_x^2 + g_y^2}$$

$$\alpha(x, y) = \tan^{-1} \left[\frac{g_y}{g_x} \right]$$

p_1	p_2	p_3
p_4	p_5	p_6
p_7	p_8	p_8

Canny Edge

4. Hysteresis thresholding



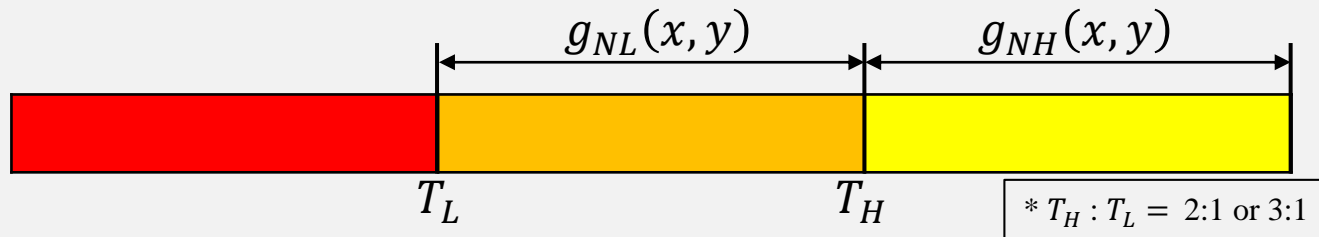
$$g_{NL}(x, y) = g_N(x, y) \geq T_L$$

$$g_{NH}(x, y) = g_N(x, y) \geq T_H$$

$$g_{NL}(x, y) = g_{NL}(x, y) - g_{NH}(x, y)$$

Canny Edge

4. Hysteresis thresholding



- (1) $g_{NH}(x, y)$ 에서 방문되지 않은 그 다음 에지 화소 p 를 찾아낸다
- (2) 8이웃으로 p 에 연결된 $g_{NL}(x, y)$ 의 모든 약한 화소들을 유효에지 화소로 표시한다.
- (3) $g_{NH}(x, y)$ 에 있는 0이 아닌 모든 화소들이 방문되었다면 단계 (4)로 간다. 아니면 단계 (1)로 간다.
- (4) 유효 에지 화소로 표시되지 않은 $g_{NL}(x, y)$ 에 있는 모든 화소를 0으로 만든다.

➡ 최종 출력 영상은 $g_{NL}(x, y)$ 에서 0이 아닌 모든 화소를 $g_{NH}(x, y)$ 에 덧붙여서 나타낸다.

Canny Edge



Canny Edge



LoG Image

Q & A

Canny Edge

$$H_G = \int_{-W}^{+W} G(-x)f(x)dx \quad SNR = \frac{\left| \int_{-W}^{+W} G(-x)f(x)dx \right|}{n_0 \sqrt{\int_{-W}^{+W} f^2(x)dx}}$$

$$H_n = n_0 \left[\int_{-W}^{+W} f^2(x)dx \right]^{1/2}$$

$$H'_n(x_0) + H'_G(x_0) = 0$$

$$H'_G(x_0) = H'_G(x_0) + H''_G(0)x_0 + O(x_0^2)$$

$$H''_G(x_0) \approx -H'_n(x_0)$$

$$E[H'_n(x_0)^2] = n_0^2 \int_{-W}^{+W} f'^2(x)dx$$

$$E[x_0^2] \approx \frac{n_0^2 \int_{-W}^{+W} f'^2(x)dx}{\left[\int_{-W}^{+W} G'(-x)f'(x)dx \right]^2} = \delta x_0^2$$

$$Localization = \frac{\left| \int_{-W}^{+W} G'(-x)f'(x)dx \right|}{n_0 \sqrt{\int_{-W}^{+W} f'^2(x)dx}}$$