

مبانی بینایی کامپیوتر

مدرس: محمدرضا محمدی

ناحیهبندی تصویر

Image Segmentation

• هدف از این الگوریتم استخراج ناحیه مربوط به یک شیئ در تصویر است که یک نقطه از آن را میدانیم





• هدف از این الگوریتم استخراج ناحیه مربوط به یک شیئ در تصویر است که یک نقطه از آن را میدانیم





• هدف از این الگوریتم استخراج ناحیه مربوط به یک شیئ در تصویر است که یک نقطه از آن را میدانیم





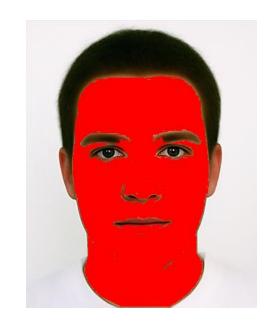
• هدف از این الگوریتم استخراج ناحیه مربوط به یک شیئ در تصویر است که یک نقطه از آن را میدانیم





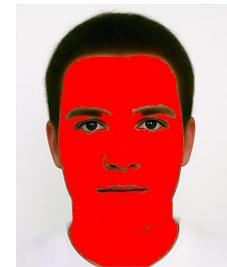
• هدف از این الگوریتم استخراج ناحیه مربوط به یک شیئ در تصویر است که یک نقطه از آن را میدانیم





- الگوریتم رشد ناحیه مشابه با استخراج یک جزء متصل در تصویر باینری است
- تفاوت با تصویر باینری آن است که مقادیر پیکسلها باینری نیستند و حتی می توانند رنگی باشند
- در پیادهسازی، تفاوت اصلی در این است که پیکسلهای همسایه به چه شرطی به ناحیه اضافه شوند؟
 - باید محتوای مشابهی داشته باشد که معادل با اختلاف کم است
 - اختلاف با چه معیاری سنجیده شود؟





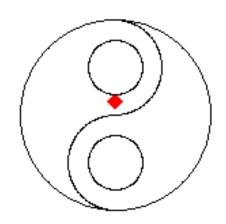
// Finding the connected component containing an object pixel p

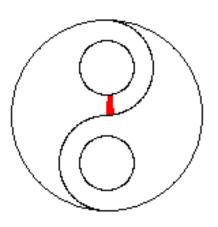
1. Initialize

- 1. Create a result set S that contains only p
- 2. Create a Visited flag at each pixel, and set it to be False except for p
- 3. Initialize a queue (or stack) Q that contains only p.
- 2. Repeat until Q is empty:
 - 1. Pop a pixel x from Q.
 - 2. For each unvisited object pixel y connected to x, add y to S, set its flag to be visited, and push y to Q.

3. Output S

استخراج یک ناحیه متصل



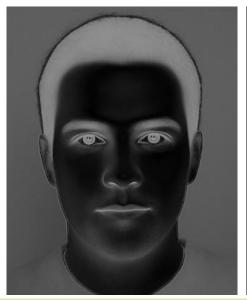


معیار اختلاف برای رشد ناحیه

- می توان رنگ پیکسل مورد نظر را با رنگ پیکسل بذر مقایسه کرد و اگر اختلاف آنها از حدی کمتر بود به ناحیه اضافه شوند
- این روش معادل با این است که ابتدا تصویر را بر اساس اختلاف با رنگ مورد نظر باینری کرده و سپس ناحیه متصل به این پیکسل را استخراج کنیم





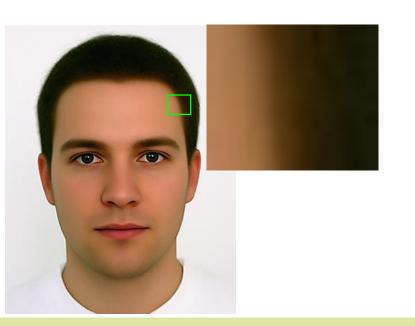


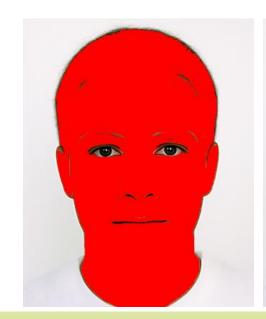


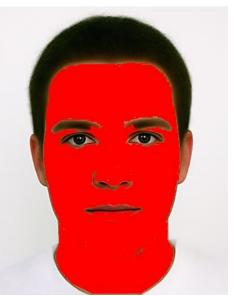


معیار اختلاف برای رشد ناحیه

- می توان مقایسه را بجای پیکسل بذر با پیکسلهای مجاور انجام داد
 - به این حالت رشد محلی (در برابر رشد سراسری) گفته میشود
- این روش برای حالتهایی که مرز ضعیف وجود دارد دچار نشت میشود







پردازشهای مورفولوژی

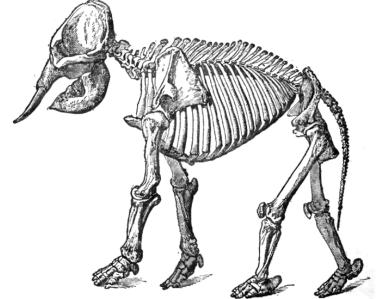
Morphological Image Processing

مورفولوژي

• مورفولوژی (ریختشناسی) شاخهای از علم زیستشناسی است که به مطالعه شکل ظاهری و ویژگیهای ساختاری خاص حیوانات و گیاهان میپردازد

• پردازشهای مورفولوژی به ابزار و روشهایی گفته میشود که برای استخراج اجزای مفید تصویر نظیر مرزها و گوشهها استفاده میشود

• عملگرهای مورفولوژی اغلب برای تصاویر باینری استفاده میشوند



نظریه مجموعهها

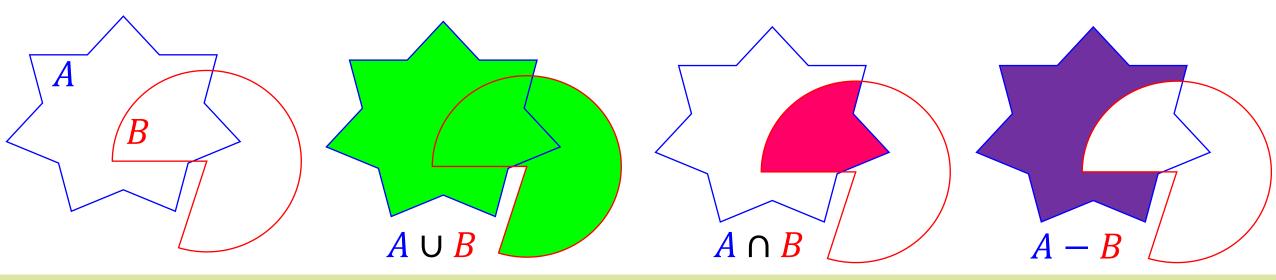
- استفاده $a \in A$ اگر A یک مجموعه در $a = (a_1, a_2)$ و $a = (a_1, a_2)$ استفاده $a \in A$ استفاده می کنیم
 - و اگر $a \not\in A$ یک عنصر از A نباشد، نماد $a \not\in A$ را استفاده می کنیم \bullet
 - ϕ مجموعه بدون عضو، مجموعه تهی نامیده می شود با نماد
- اگر تمام عناصر مجموعه A در مجموعه B وجود داشته باشند، در آنصورت A زیرمجموعه B است و با نماد $A \subseteq B$ نشان داده می شود

نظریه مجموعهها

- اجتماع مجموعههای A و B شامل تمام عناصر این دو مجموعه است •
- اشتراک مجموعههای A و B تنها شامل عناصر مشترک در دو مجموعه است

 $A-B=A\cap B^c$ تفاضل مجموعه A از مجموعه B شامل عناصری از A است که در B وجود ندارند A ان ایامی از A است که در A وجود ندارند A از مجموعه A شامل عناصری از A است که در A وجود ندارند A از مجموعه A شامل عناصری از A است که در A وجود ندارند

مکمل مجموعه A^c شامل تمام عناصری است که در مجموعه A وجود ندارند و با A^c نشان داده می شود \bullet



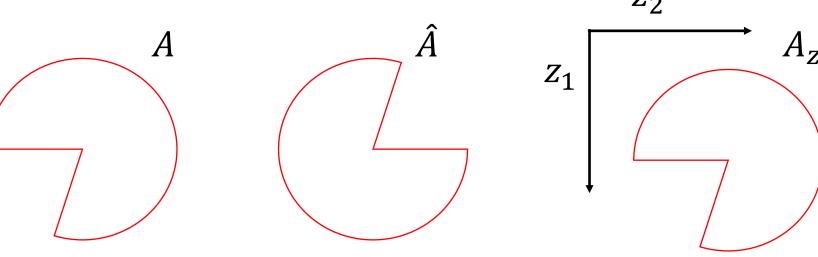
نظریه مجموعهها

• انعکاس مجموعه A به صورت زیر تعریف می شود

$$\hat{A} = \{w | w = -a, \text{ for } a \in A\}$$

انتقال مجموعه A به اندازه نقطه $z=(z_1,z_2)$ عبارت است از ullet

$$A_z = \{w | w = a + z, \text{ for } a \in A\}$$



عملگر گسترش

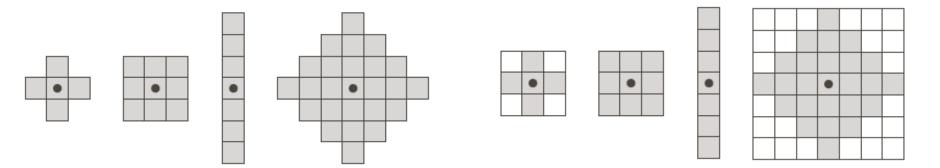
• عملگر گسترش (dilate) برای گسترش مجموعه A توسط B به صورت زیر تعریف می شود:

$$A \oplus B = \left\{ z \left| \left(\widehat{B} \right)_z \cap A \neq \emptyset \right\} \right\}$$

• این رابطه به مفهوم بدست آوردن انعکاس B حول مرکز (لنگر) خودش و جابجایی آن به اندازه Z است که اگر این نسخه از B دارای اشتراک با A بود، Z جزء مجموعه جدید خواهد بود

عنصر ساختاری

• به مجموعه B در عملگر گسترش (و عملگرهای بعدی) عنصر ساختاری (Structuring Element) گفته می شود که انتخاب مناسب آن نتیجه مستقیم در عملکرد عملگرها دارد



$$A \oplus B = \left\{ z \left| \left(\widehat{B} \right)_z \cap A \neq \emptyset \right. \right\}$$

Input image





Structuring Element

1 1 1



|--|

$$A \oplus B = \left\{ z \left| \left(\widehat{B} \right)_z \cap A \neq \emptyset \right. \right\}$$

Input image

0 1 0 0 0 1 0 0 1 0

1

Structuring Element

1 1 1



Output Image

$$A \oplus B = \left\{ z \left| \left(\widehat{B} \right)_z \cap A \neq \emptyset \right. \right\}$$

Input image

0 1 0 0 0 0 1 0 0 1 0

1

Structuring Element

1 1 1



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

$$A \oplus B = \left\{ z \left| \left(\widehat{B} \right)_z \cap A \neq \emptyset \right. \right\}$$

Input image



1

Structuring Element

1 1 1



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

$$A \oplus B = \left\{ z \left| \left(\widehat{B} \right)_z \cap A \neq \emptyset \right\} \right\}$$

Input image





Structuring Element

1 1 1



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

$$A \oplus B = \left\{ z \left| \left(\widehat{B} \right)_z \cap A \neq \emptyset \right. \right\}$$

Input image

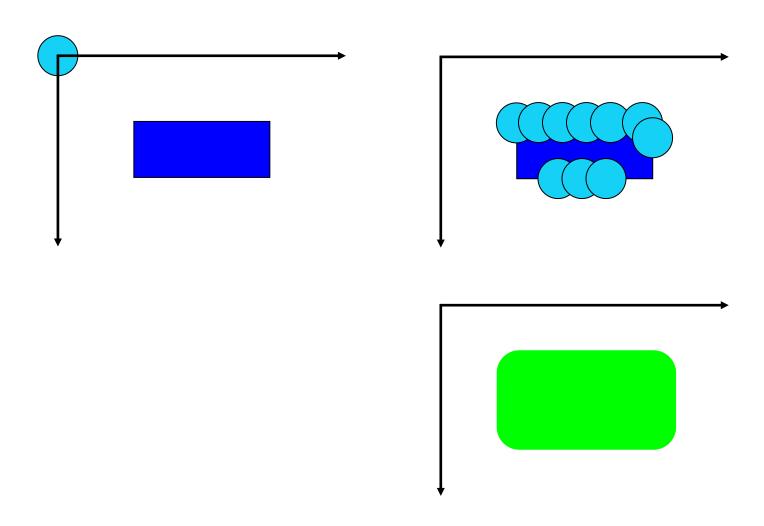


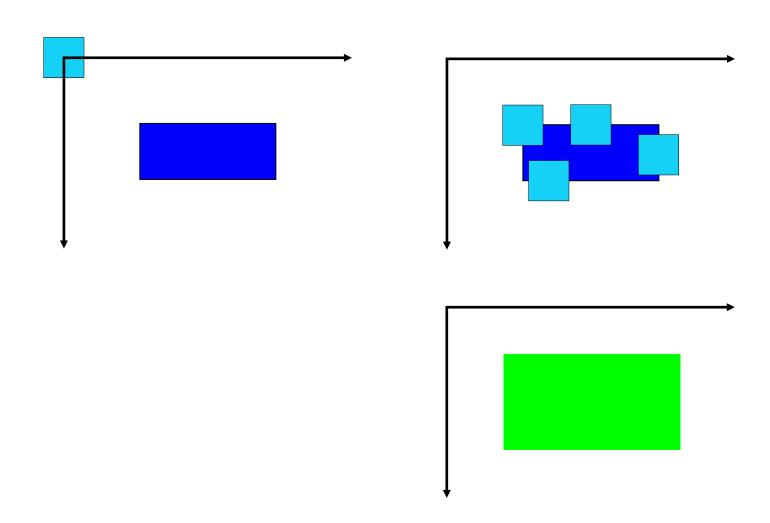
Structuring Element

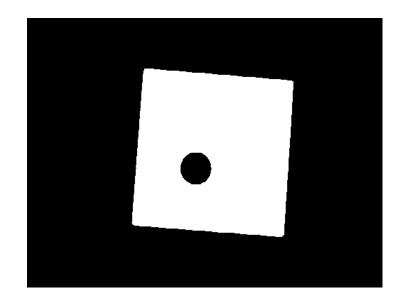
1 1 1

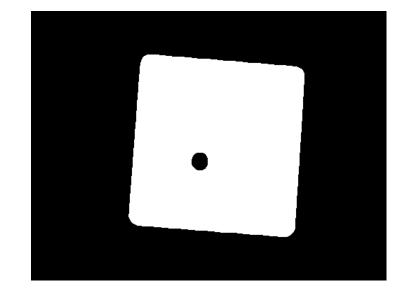


1	1	0	0	1	1	1	1	1	1
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---









عملگر سایش

• عملگر سایش (erode) برای فرسایش مجموعه A توسط B به صورت زیر تعریف می شود:

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

A بنابراین سایش مجموعه A توسط B شامل مجموعه نقاطی است که به ازای آنها B به طور کامل درون B قرار می گیرد

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

Input image 0 1 0 0 1 1 0 1 1 1 0

Structuring Element 1 1 1

| This is a second of the content of the content

0					

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

Input image 0

0 1 0 0 1 1 0 1 1 0

Structuring Element

1 1 1

Output Image

0 0 0 0 0

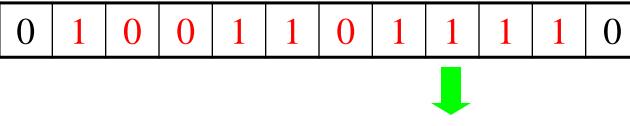
$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

Input image 0 1 0 0 1 1 0 0 1 1 1 0 0 1 1 0 0 Structuring Element

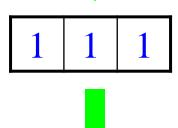
مثال: سایش 1D

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

Input image



Structuring Element



Output Image

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

مثال: سایش 1D

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

Input image



Structuring Element

1 1 1



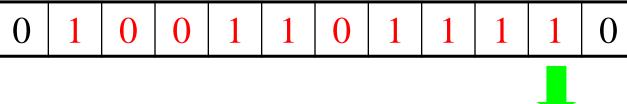
Output Image

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

مثال: سایش 1D

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

Input image



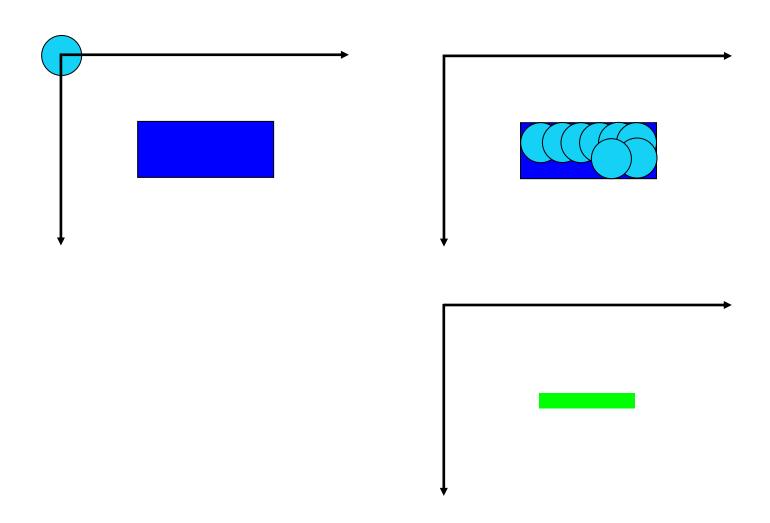
Structuring Element

1 1 1

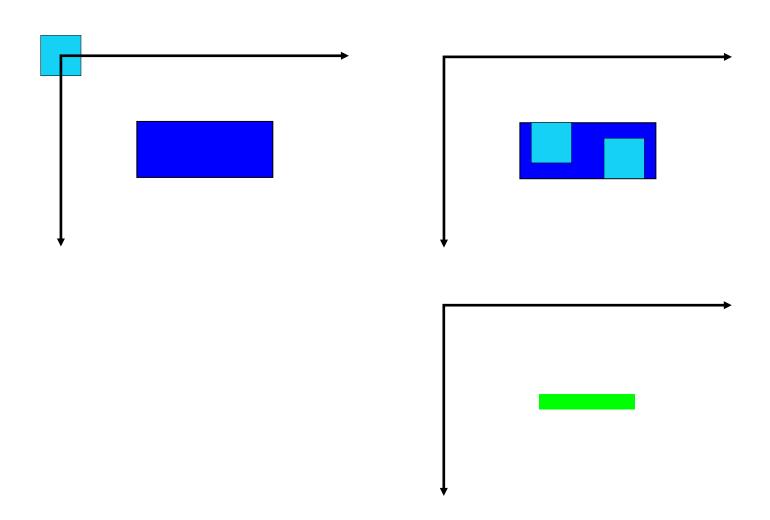
Output Image

0	0	0	0	0	0	0	1	1	0
))

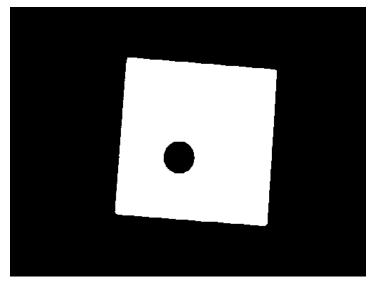
مثال: سایش 2D

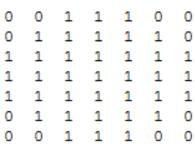


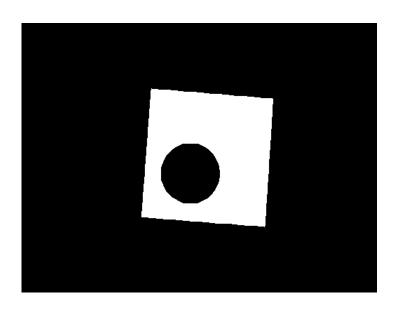
مثال: سایش 2D



مثال: سایش 2D

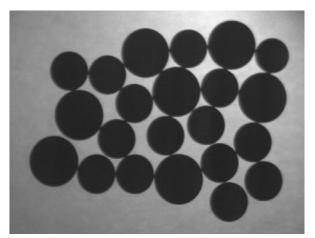


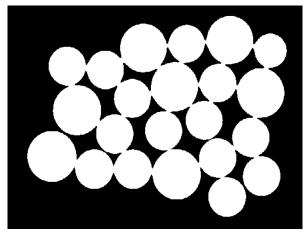


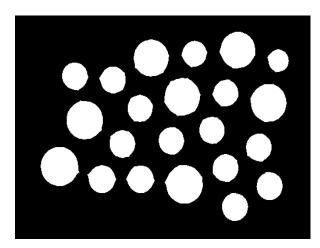


مثال: شمارش سكهها

- چگونه میشود تعداد سکههایی را شمرد که با یکدیگر در تماس هستند؟
 - مىتوان تصوير را دوسطحى كرد
 - سپس، توسط عملگر سایش آنها را جدا نمود

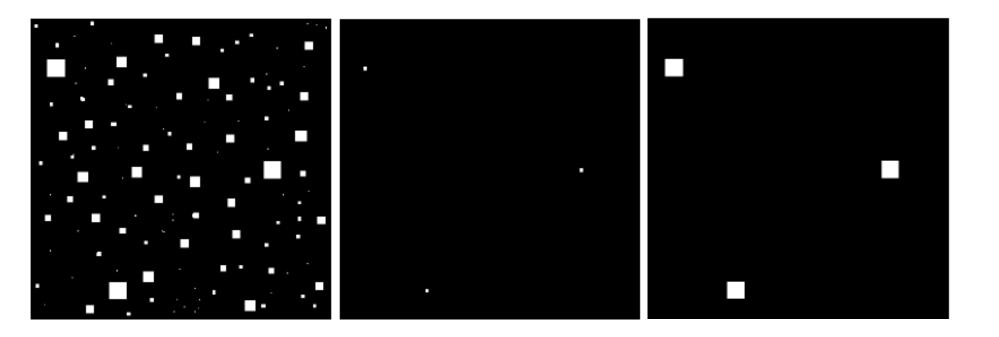






حذف جزئیات غیرضروری

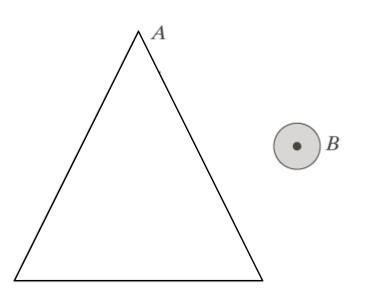
• یکی از ساده ترین کاربردهای سایش حذف جزئیات غیرضروری است



• عملگر باز (opening) برای حذف جزئیات کوچک و هموار کردن محیط نواحی تعریف شده است

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

• این عملگر ناحیههای سفید که در احاطه پیکسلهای سیاه هستند را حذف می کند

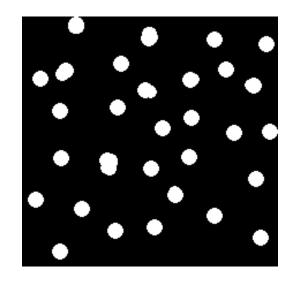


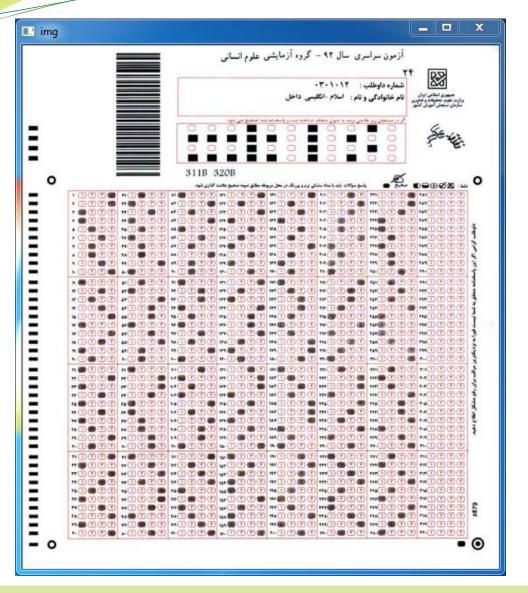
• عملگر باز (opening) برای حذف جزئیات کوچک و هموار کردن محیط نواحی تعریف شده است

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

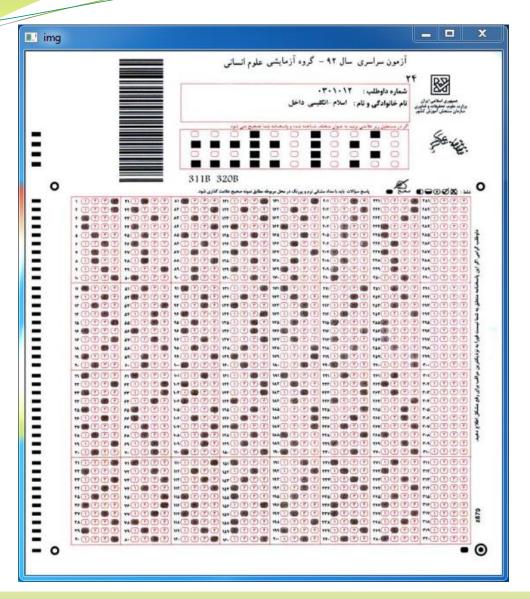
• این عملگر ناحیههای سفید که در احاطه پیکسلهای سیاه هستند را حذف میکند



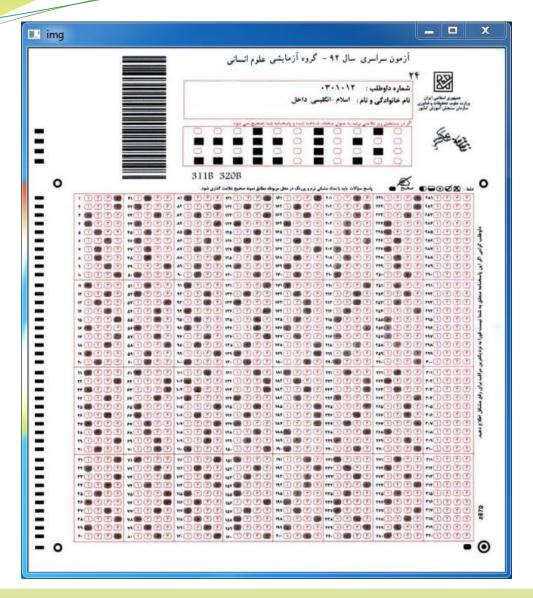


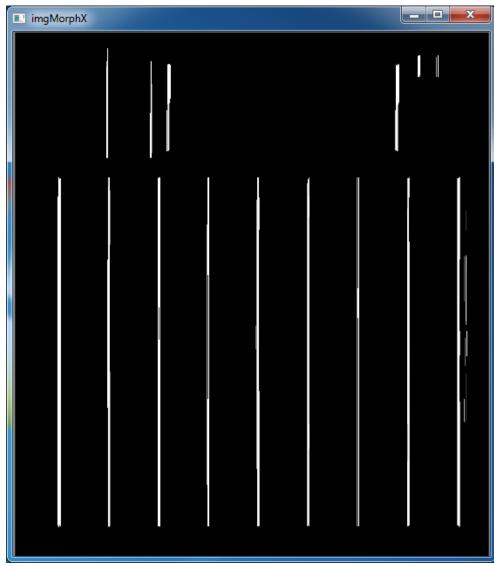










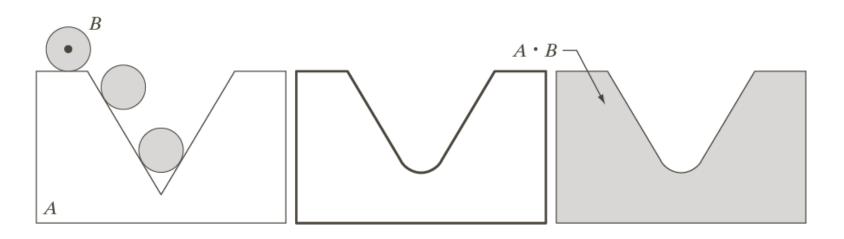


عملگر بسته

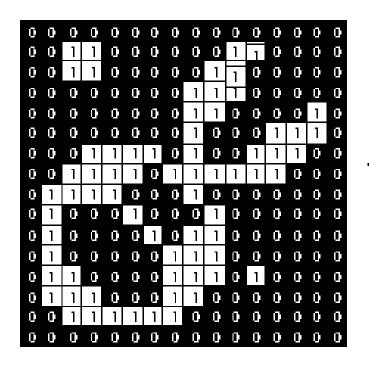
• عملگر بسته (closing) برای حذف حفرههای کوچک و هموار کردن محیط نواحی تعریف شده است

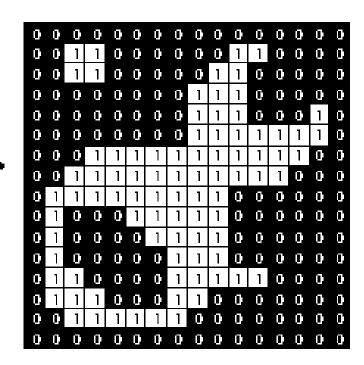
$$A \cdot B = (A \oplus B) \ominus B$$

• این عملگر ناحیههای سیاه که در احاطه پیکسلهای سفید هستند را حذف می کند



عملگر بسته





1	1	1
1	1	1
1	1	1