

Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого  
Институт машиностроения, материалов и транспорта  
Высшая школа автоматизации и робототехники

# Отчёт

по лабораторной работе №2

Дисциплина: Техническое зрение

Тема: Реализация метода Оцу с использованием библиотеки OpenCV

Студент гр. 3331506/70401

Шкабара Я. А.

Преподаватель

Варлашин В. В.

«    » \_\_\_\_\_ 2020 г.

Санкт-Петербург

2020

## Оглавление

Математическое описание .....	3
Реализация алгоритма на C++ .....	4
Сравнение со встроенной функцией OpenCV для метода Оцу .....	7

## Математическое описание

Метод Оцу – алгоритм вычисления порога бинаризации для полутонного изображения.

Алгоритм позволяет разделить пиксели на два класса («полезные» и «фоновые»), рассчитывая такой порог, чтобы внутриклассовая дисперсия была минимальной.

Формулы, необходимые для расчета внутриклассовой дисперсии  $\sigma_w^2$ , представлены на рисунке 1.

$$\begin{aligned}\sigma_w^2(t) &= W_b(t)\sigma_b^2(t) + W_f(t)\sigma_f^2(t) \\ W_b(t) &= \sum_{i=1}^t P(i) \quad \& \quad W_f(t) = \sum_{i=t+1}^I P(i) \\ \mu_b(t) &= \sum_{i=1}^t \frac{iP(i)}{W_b(t)} \quad \& \quad \mu_f(t) = \sum_{i=t+1}^I \frac{iP(i)}{W_f(t)} \\ \sigma_b^2(t) &= \sum_{i=1}^t [i - \mu_b(t)]^2 \frac{P(i)}{W_b(t)} \quad \& \quad \sigma_f^2(t) = \sum_{i=t+1}^I [i - \mu_f(t)]^2 \frac{P(i)}{W_f(t)}\end{aligned}$$

Рисунок 1 – Расчет  $\sigma_w^2$

В таблице 1 представлены обозначения, используемые на рисунке 1. Величины, имеющие индекс  $f$  относятся к «полезным» пикселям, а имеющие индекс  $b$  - к фоновым пикселям.

Таблица 1 – Обозначения в формулах

Обозначение	Расшифровка
$W$	Вероятность того, что случайно выбранный пиксель относится к выбранному классу
$\mu$	Среднее значение интенсивности пикселей в классе
$\sigma^2$	Дисперсия
$t$	Порог бинаризации
$P(i)$	Вероятность того, что случайно выбранный пиксель имеет интенсивность $i$

## Реализация алгоритма на C++

Ниже представлен класс *OtsuMethod*, реализующий метод Оцу.

```
class OtsuMethod
{
public:
    OtsuMethod();
    ~OtsuMethod();
    int setImage(Mat im);
    Mat getImage();
    int binarization();

private:
    Mat image;
    int threshold = 0;
    std::vector<int> histogram;
    int sizeOfImage;
    double variance;
    int sumOfPixels = 0;

    void createHistogram();
    double withinClassVariance(int th);
};
```

Реализация методов класса:

*setImage* – передача изображения в алгоритм для обработки:

```
int OtsuMethod::setImage(Mat im)
{
    if (im.empty()) return (-1);

    image = im.clone();
    sizeOfImage = image.rows * image.cols;

    return 0;
}
```

*getImage* – получение обработанного изображения:

```
Mat OtsuMethod::getImage()
{
    return image;
}
```

*binarization* – бинаризация изображения:

```
int OtsuMethod::binarization()
{
    createHistogram();
    variance = withinClassVariance(0);
    for (int th = 1; th < 256; th++)
    {
        double newVariance = withinClassVariance(th);
        if (newVariance <= variance)
        {
            variance = newVariance;
            threshold = th;
        }
    }

    for (int i = 0; i < image.rows; i++)
        for (int j = 0; j < image.cols; j++)
            if (image.at<uint8_t>(i, j) > threshold)
                image.at<uint8_t>(i, j) = 255;
            else image.at<uint8_t>(i, j) = 0;

    return 0;
}
```

*createHistogram* – создание гистограммы изображения:

```
void OtsuMethod::createHistogram()
{
    std::vector<int> hist;
    hist.resize(256);
    int pixelSum=0;

    for (int i = 0; i < image.rows; i++)
        for (int j = 0; j < image.cols; j++)
        {
            hist[image.at<uint8_t>(i, j)]++;
            pixelSum += image.at<uint8_t>(i, j);
        }

    histogram = hist;
    sumOfPixels = pixelSum;
    threshold = 0;
}
```

*withinClassVariance* – определение внутриклассовой дисперсии

```
double OtsuMethod::withinClassVariance(int th)
{
    double weight_bg = 0, weight_fg = 0;
    double average_bg = 0, average_fg = 0;
    double variance_bg = 0, variance_fg = 0, newVariance = 0;
    int pixelsUnderTh = 0, pixelsAboveTh = 0; //Under <=
    int sum = 0;

    for (int i = 0; i < th; i++)
    {
        pixelsUnderTh += histogram[i];
        sum += i * histogram[i];
    }

    weight_bg = static_cast<double>(pixelsUnderTh) / sizeofImage;
    if (pixelsUnderTh != 0) average_bg = static_cast<double>(sum) /
pixelsUnderTh;

    for (int i = 0; i <= th; i++)
    {
        variance_bg += ((i - average_bg) * (i - average_bg) *
histogram[i]);
    }
    if (pixelsUnderTh != 0) variance_bg = variance_bg / pixelsUnderTh;

    pixelsAboveTh = sizeofImage - pixelsUnderTh;
    sum = sumOfPixels - sum;
    weight_fg = 1-weight_bg;
    if (pixelsAboveTh != 0) average_fg = static_cast<double>(sum) /
pixelsAboveTh;

    for (int i = (th+1); i < 256; i++)
    {
        variance_fg += ((i - average_fg) * (i - average_fg) *
histogram[i]);
    }
    if (pixelsAboveTh != 0) variance_fg = variance_fg / pixelsAboveTh;

    newVariance = weight_bg * variance_bg + weight_fg * variance_fg;

    return newVariance;
}
```

## Сравнение со встроенной функцией OpenCV для метода Оцу

Правильность определения порога бинаризации: для этого бинаризуем изображение с помощью реализованного алгоритма Оцу и с помощью встроенной функции OpenCV. Затем найдем абсолютную разницу между изображениями и сложим разности для каждого пикселя.

```
int main()
{
    Mat image = imread("C:/Users/anana/Pictures/voron.bmp");
    cvtColor(image, image, COLOR_RGB2GRAY);

    auto begin = std::chrono::steady_clock::now();

    OtsuMethod otsu;
    otsu.setImage(image);
    otsu.binarization();
    Mat binarizedImage = otsu.getImage();

    auto end = std::chrono::steady_clock::now();
    auto myOtsu =
std::chrono::duration_cast<std::chrono::milliseconds>(end - begin);

    imshow("binarizedImage", binarizedImage);
    while (waitKey(50) != 'b');

    Mat check, diff;
    check = image.clone();

    begin = std::chrono::steady_clock::now();

    cv::threshold(check, check, 0, 255, THRESH_OTSU);

    end = std::chrono::steady_clock::now();
    auto openCVotsu =
std::chrono::duration_cast<std::chrono::milliseconds>(end - begin);

    absdiff(binarizedImage, check, diff);
    int error = 0;
    for (int i = 0; i < check.rows; i++)
        for (int j = 0; j < check.cols; j++)
            error += diff.at<uint8_t>(i, j);

    imshow("check", check);
    while (waitKey(50) != 'b');

    return 0;}
```

Для измерения времени работы алгоритма используется библиотека <chrono>.

В результате выполнения куска кода, находящегося выше, получены следующие результаты:

error	0
myOtsu	1014 milliseconds
openCVOtsu	7 milliseconds

Таким образом, реализованный алгоритм работает корректно, но на его выполнение требуется во много раз больше времени.

Пример работы программы:

