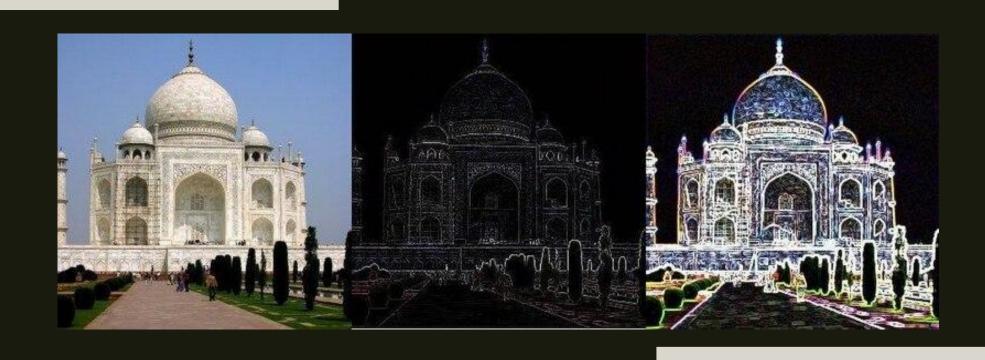
# FILTRO DE PREWITT Y SOBEL

Andrés Daniel Godoy Ortiz Visión Computacional

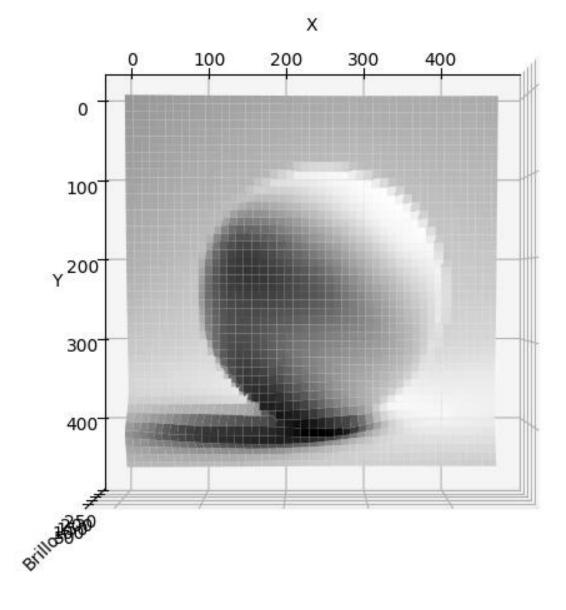
### ¿CÓMO CALCULAR LOS BORDES DE UN OBJETO?

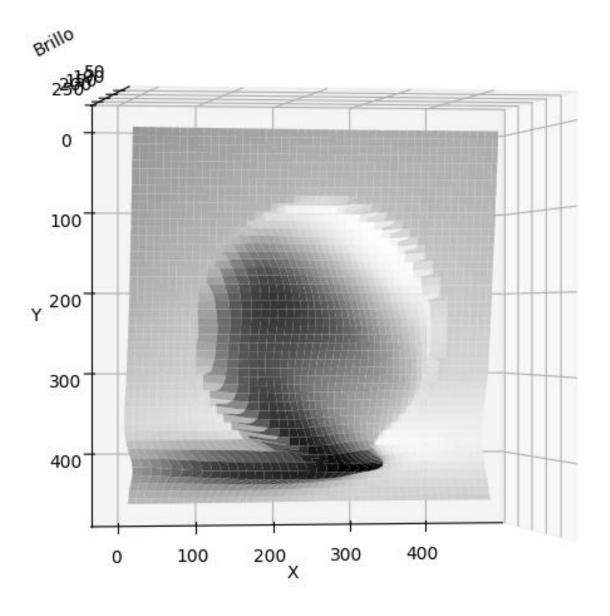


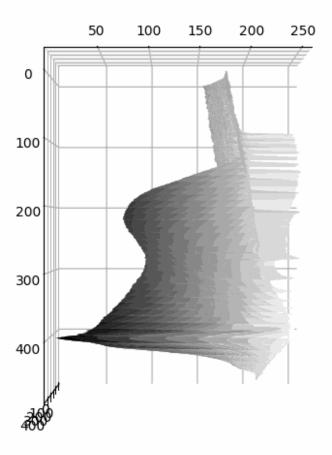


### ¿PARA QUÉ SIRVE?









## ¿CÓMO DETECTO UN BORDE ENTONCES?

#### Calculemos el gradiente

I(x,y), donde x y y son las coordenadas espaciales de la imagen.

El gradiente de una imagen es un vector definido como:

$$abla I = \left(rac{\partial I}{\partial x}, rac{\partial I}{\partial y}
ight)$$

- $\frac{\partial I}{\partial x}$ : mide el cambio de intensidad en la dirección horizontal.
- $\frac{\partial I}{\partial y}$ : mide el cambio de intensidad en la dirección vertical.

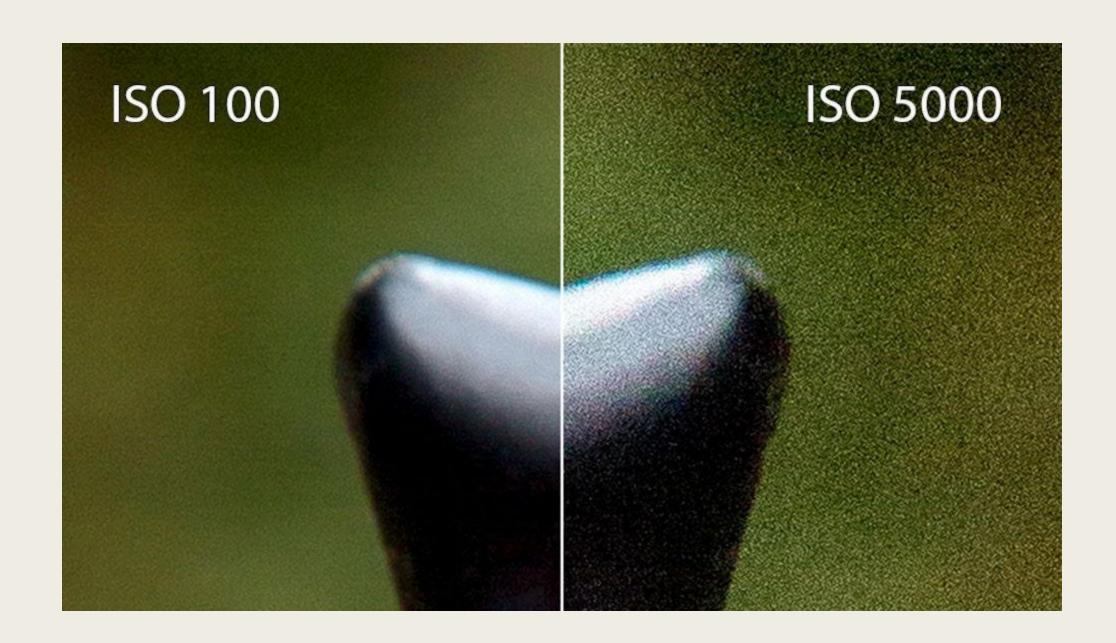
El módulo del gradiente nos da la magnitud del cambio de intensidad, lo que nos ayuda a detectar bordes:

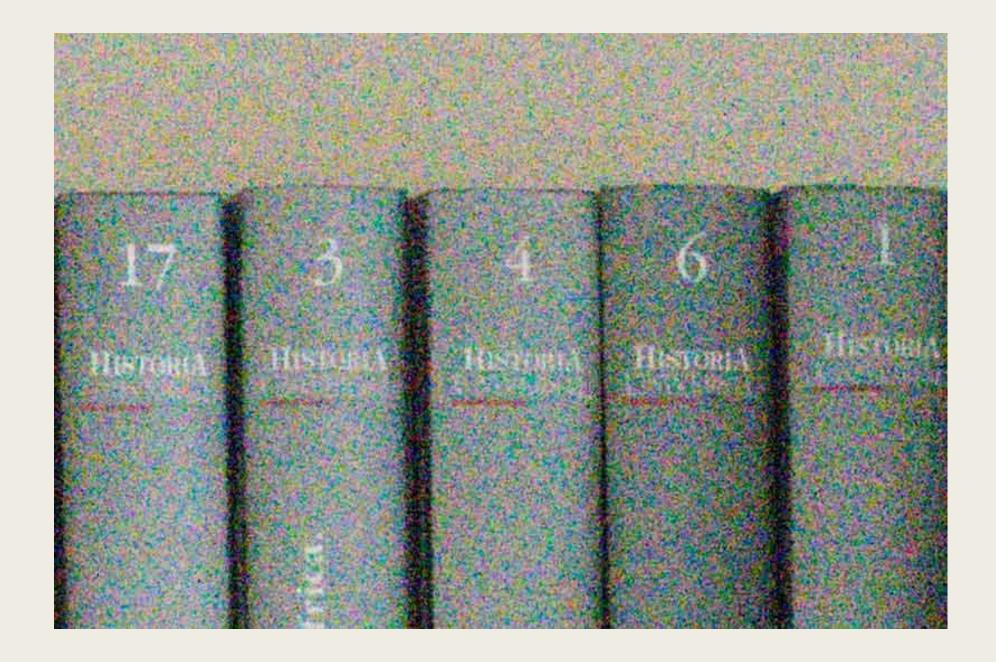
$$G=\sqrt{G_x^2+G_y^2}$$

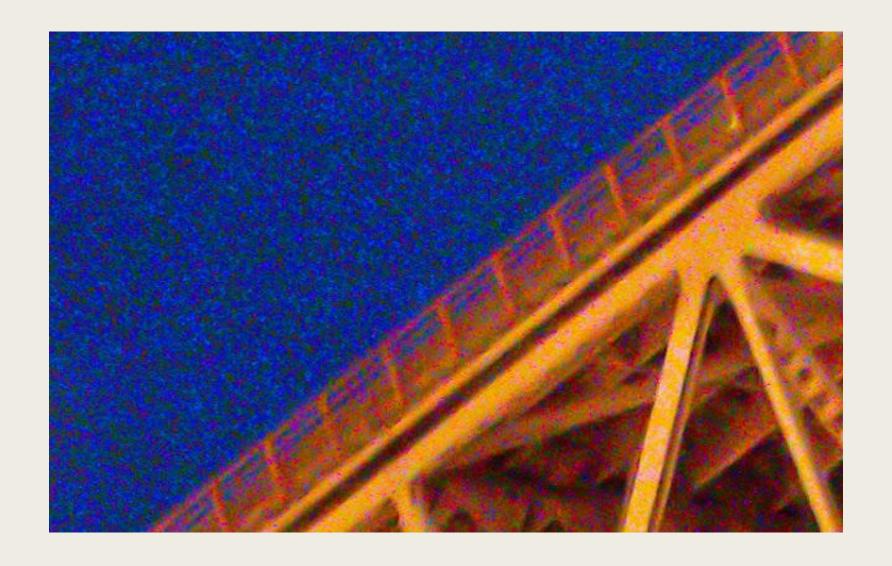
Donde  $G_x$  y  $G_y$  son aproximaciones discretas de las derivadas parciales.

$$\frac{\partial I}{\partial x} pprox I(x+1,y) - I(x-1,y)$$

$$\frac{\partial I}{\partial y} pprox I(x, y+1) - I(x, y-1)$$







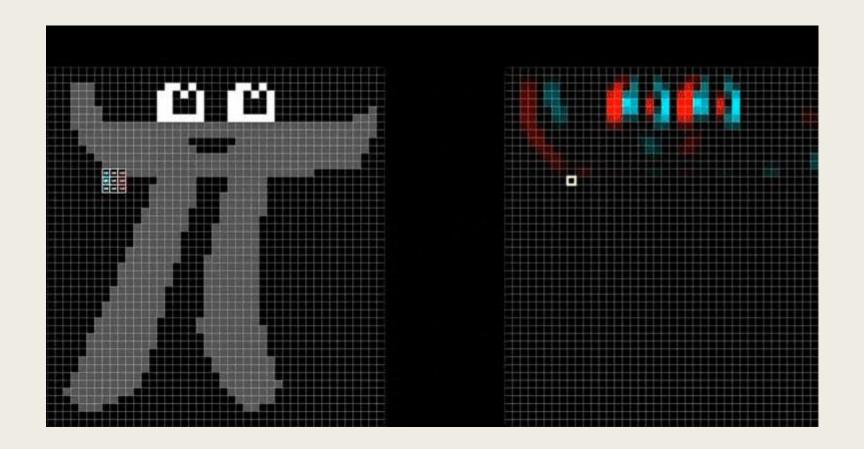
El filtro de Prewitt utiliza una máscara convolucional que promedia estos valores en una vecindad de 3x3 para hacerlo más robusto al ruido.

$$(G_x)$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Suavizado en la dirección Vertical • derivada dirección horizontal

$$G_x = egin{bmatrix} 1 \ 1 \ 1 \end{bmatrix} \cdot egin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \ 1 \end{bmatrix}$$

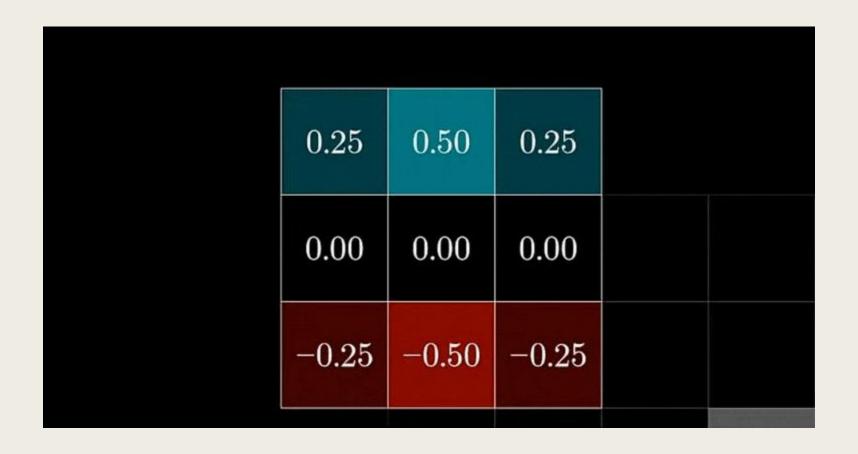


(
$$G_y$$
)

$$egin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \ 0 & 0 & 0 \ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Suavizado en la dirección horizontal • derivada dirección vertical

$$G_y = egin{bmatrix} -1 \ 0 \ 1 \end{bmatrix} \cdot egin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$



Tomado de: 3blue1Brown

$$rac{\partial I}{\partial x}pprox G_xst I \ rac{\partial I}{\partial y}pprox G_yst I$$

#### Magnitud del gradiente

$$G=\sqrt{G_x^2+G_y^2}$$

#### Ángulo del gradiente

$$heta = an^{-1} \left(rac{\partial I}{\partial y} \Big/rac{\partial I}{\partial x}
ight)$$

 $\theta=0^\circ$   $\rightarrow$  Borde **vertical** (cambio en x, sin cambio en y).

 $heta=90^\circ$  ightarrow Borde **horizontal** (cambio en y, sin cambio en x).

 $heta=45^{\circ} o$  Borde **diagonal** ascendente.

 $heta = -45^\circ$  o Borde **diagonal** descendente.

#### Sobel

$$G_x = egin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \ -2 & 0 & 2 \ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$G_y = egin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \ 0 & 0 & 0 \ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

#### Se determina por un umbral

$$G=\sqrt{G_x^2+G_y^2}$$

Si G > T, se considera que hay un **borde**.

Si  $G \leq T$ , se considera que la región es homogénea (sin borde).

Imagen Original Filtro Prewitt

Prewitt X + Y