

一、使用说明

MAC OSX 系统：通过 `sh execute.sh` 直接编译运行即可（需要安装 `opencv`），默认对 `dataset` 第 1 张图片进行分离前后景。要对其他图片进行测试，执行 `./a.out dataset/X` 即可。

Windows 系统，在 `cmd` 中输入 `execute.bat` 对第 1 张图片进行分离前后景。或者执行 `execute.exe dataset/X.jpg`。

二、实验过程

这次的实验相对简单，只需要按照 OTSU 算法一步步实现即可。

首先将图片读入，转换为灰度图。之后根据 `opencv` 官网提供的教程绘制灰度直方图并连接成线，便于验证所得到的阈值是否正确。

OTSU 算法：

首先遍历图像中的每一个像素点，统计出 0-255 各个灰度出现的次数，再除以总的像素点，得到相应的频率。

由于需要对 0-255 之间的灰度逐个进行遍历，选出能够使得类间方差最大的灰度值，在这其中需要不断对 p 和 $i \cdot p$ 求和加总。因此考虑计算一个累积分布函数(cdf)来减少计算的时间，达到用少量空间换取时间的效果，时间复杂度从 $O(n^2)$ 降为 $O(n)$ 。

因此定义两个大小为 256 的数组，用来保存累积分布函数，从 1 开始遍历，每次迭代数组的值都为前一个值加上该像素点所求得值：

```
// Calculate cdf for p and i * p
double culp[L];
double culip[L];
culp[0] = frequency[0];
culip[0] = 0;
for ( int i = 1; i < L; ++i ) {
    culp[i] = culp[i - 1] + frequency[i];
    culip[i] = culip[i - 1] + i * frequency[i];
}
```

之后，对于每一个灰度进行迭代，根据公式， m_G 为

$$m_G = \sum_{i=0}^{L-1} i \cdot p_i$$

而根据之前的定义，mg 其实就是 $\text{culip}[L - 1]$

接下来，需要计算类间方差，公式如下：

$$\begin{aligned}\sigma_B^2 &= P_1(m_1 - m_G)^2 + P_2(m_2 - m_G)^2 \\ &= P_1 P_2 (m_1 - m_2)^2 \\ &= \frac{(m_G P_1 - m)^2}{P_1(1 - P_1)}\end{aligned}$$

这里，m 为 $\text{culip}[k]$ ， P_1 为 $\text{culp}[k]$ ，都可以在 $O(1)$ 的时间内得到。

最后再判断是否是最大的方差，进行更新：

```
// Find k s.t. max sigmaB
int maxSigma = 0;
int atPos;
for ( int k = 1; k < L - 1; ++k ) {
    // Calculate m1, m2, mg, sigmaB
    // double m1 = culip[k] / culp[k];
    // double m2 = (culip[L - 1] - culip[k]) / (culp[L - 1] - culp[k]);
    double mg = culip[L - 1];
    double sigmaB = pow(mg * culp[k] - culip[k], 2) / (culp[k] * (1 - culp[k]));
    // double sigmaB = culp[k] * (culp[L - 1] - culp[k]) * pow(m1 - m2, 2);
    if ( sigmaB > maxSigma ) {
        maxSigma = sigmaB;
        atPos = k;
    }
}
```

完成了基本的 OTSU 算法之后，对各个图像进行测试，发现大部分图像都能成功地分离前后景，除了第 3 和 14 张因为存在多个波峰导致部分信息显示不清。

因此考虑对图像进行分割（水平或竖直），分割成小的部分进行 OTSU 之后再拼接起来。竖直分割部分的主要代码如下：

```
Mat sub[16];
for ( int i = 0; i < numberOfRegions; ++i ) {
    sub[i] = grayImg(Range(0, grayImg.rows),
                    Range(grayImg.cols / numberOfRegions * i, grayImg.cols / numberOfRegions * (i + 1)));
    otsu(sub[i]);
    sub[i].copyTo(finalImg(Rect(grayImg.cols / numberOfRegions * i, 0, sub[i].cols, sub[i].rows)));
}
```

经过这样的分割处理之后，效果有所提升，具体分析见实验结果部分。

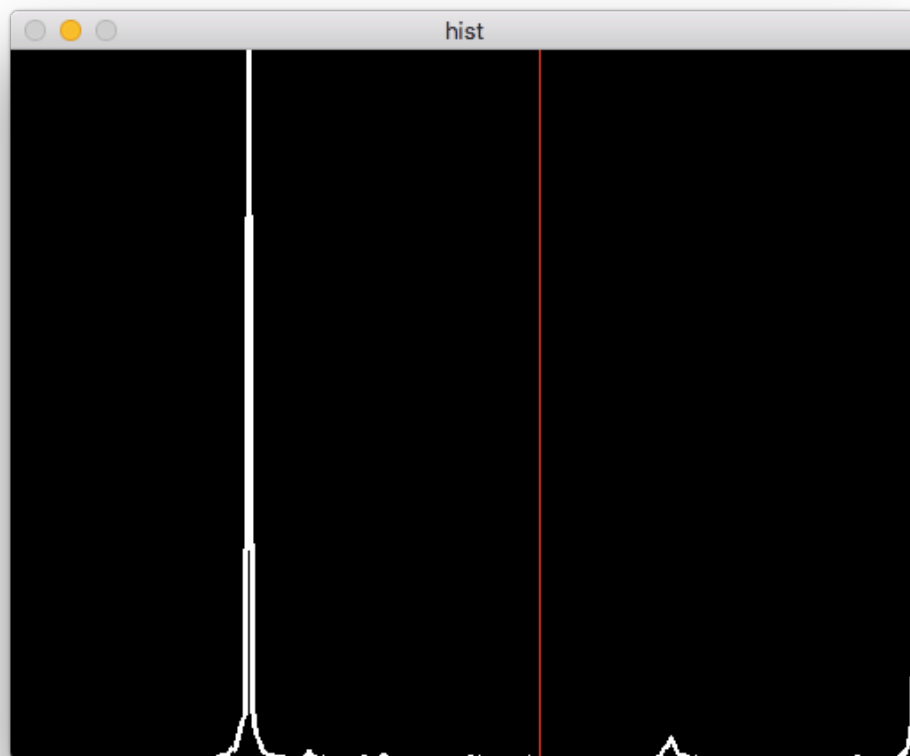
三、实验结果

大部分图像都能准确分离前后景，只有图 3 和图 14 会出现问题，先将图片切割后再使用 OTSU 能够改善相应的问题。

1. jpg:



直方图为标准的双峰，因此能准确划分：



2. jpg



Chuang yi guang gao

創意廣告設計工作室

張 娜

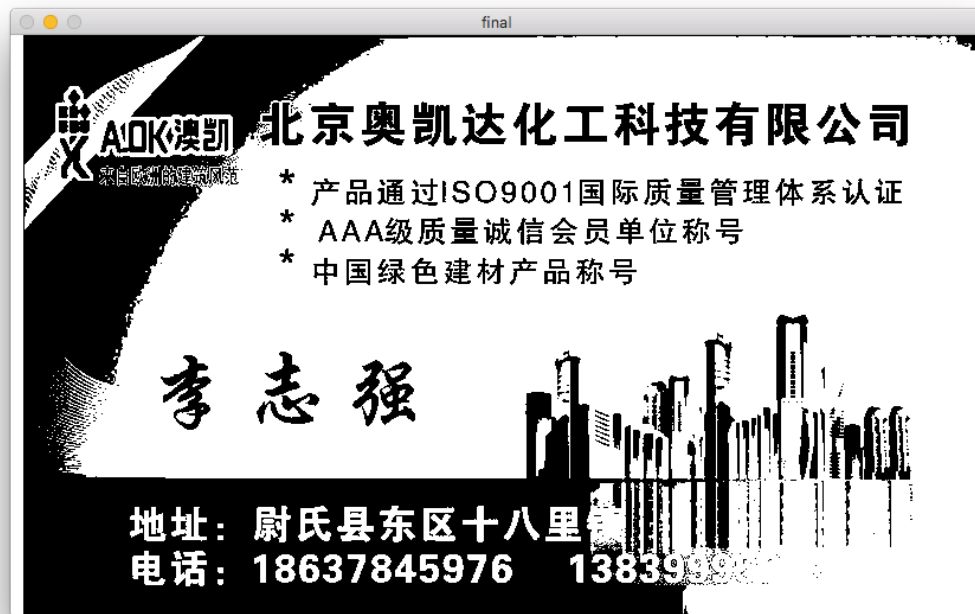
13087616321



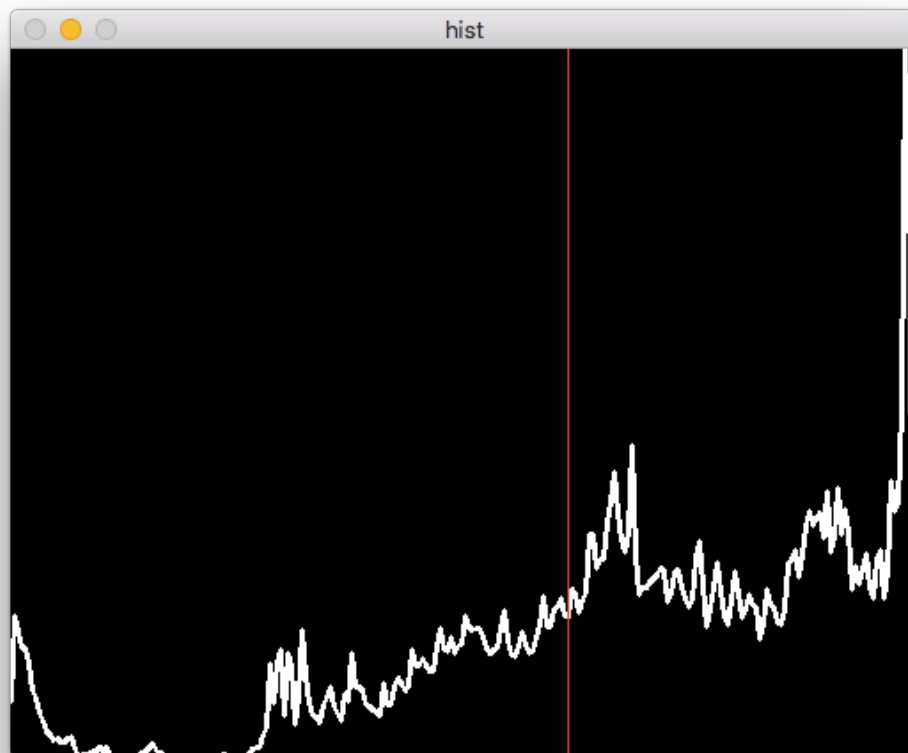
地 址：渭南市西一路中段
(气象局对面)

电 话：0913-2022228

3. jpg

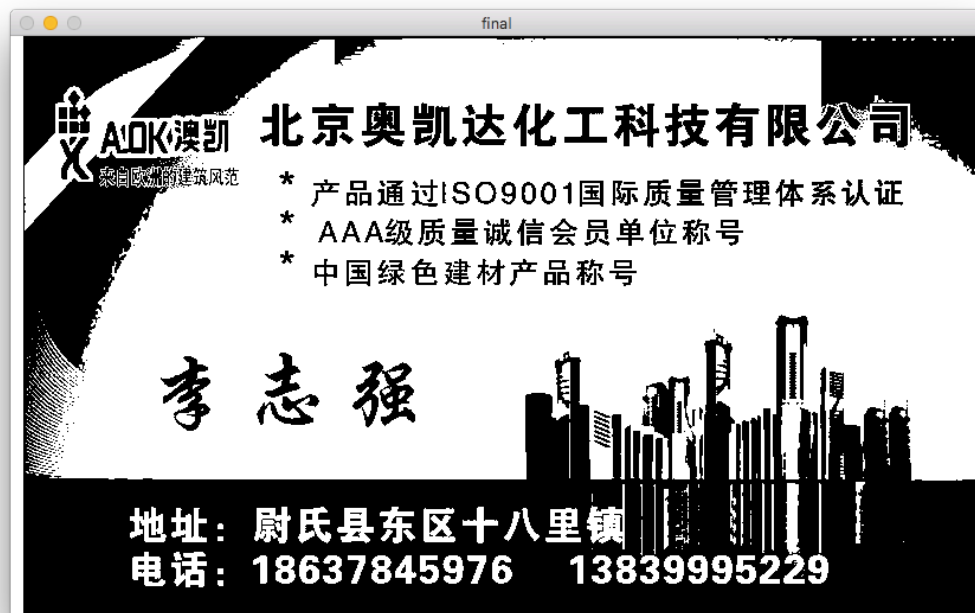


由于直方图不是标准的双峰图，因此对 OTSU 算法造成了很大的影响，导致右下角电话号码部分显示不完整：

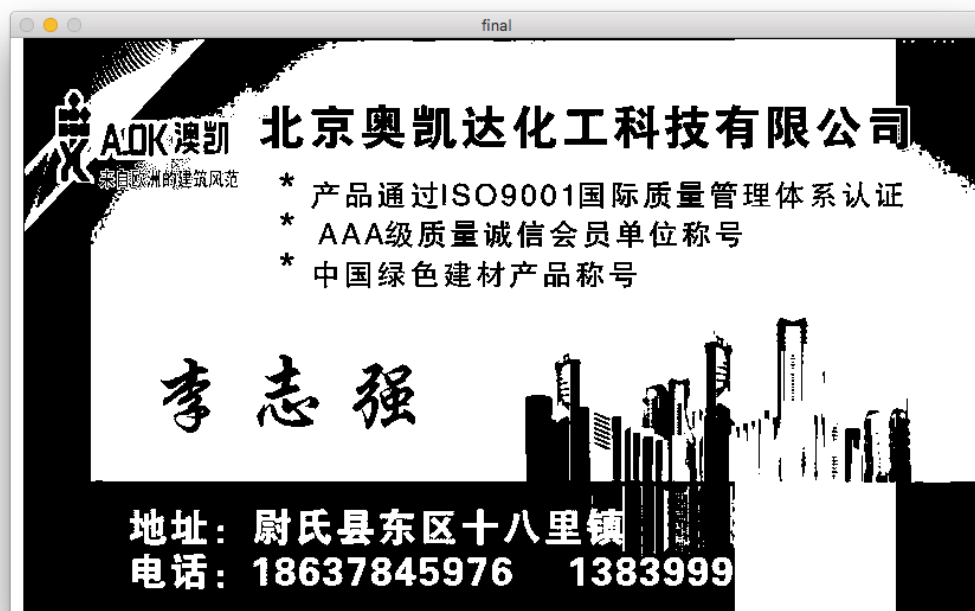


考虑对图像进行切割，之后进行 OTSU。

竖直切割 6 份，效果不错：



但是，切割的份数不能太多，然很容易被局部的噪声所干扰，例如，竖直切割 12 份的效果如下：



4. jpg



5. jpg



6. jpg



7. jpg



8. jpg



11. jpg



迎宾汽车维修中心

谢会平

服务热线电话:

15079080607 13576110707

地址: 进贤大道889号 (力源加油站对面)



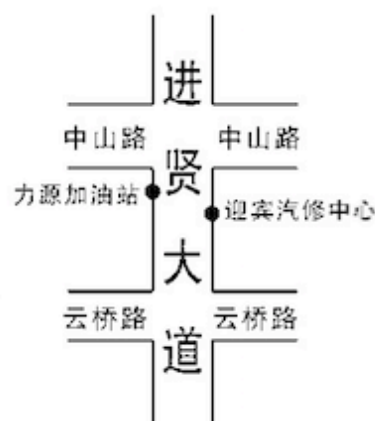
以质量求生存

以信誉求发展

服务范围

电脑检测、维修波箱

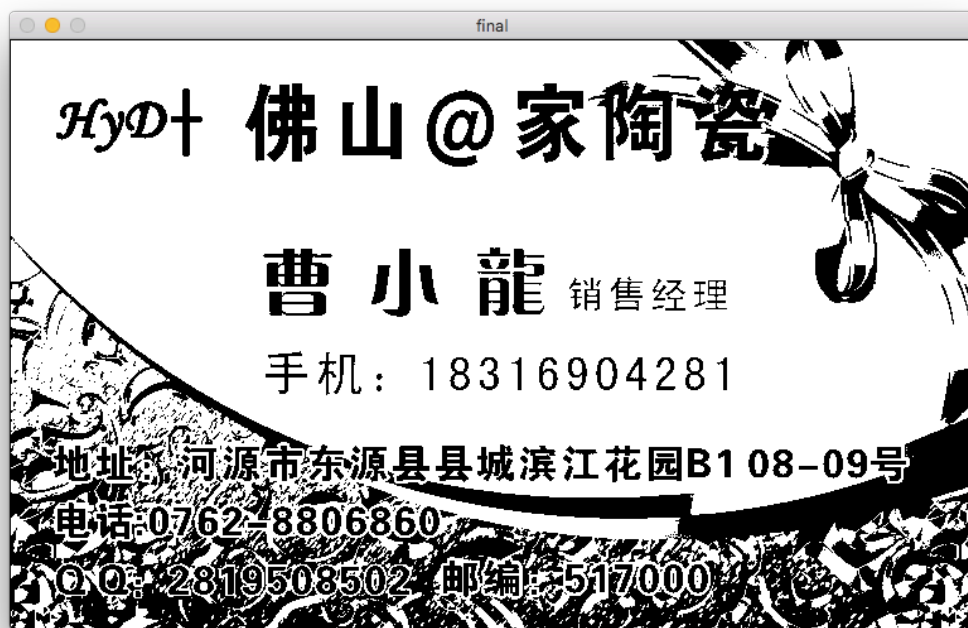
宝马、广本、丰田、雷克萨斯
雷诺、奥迪、尼桑、别克、福特
雪弗兰、现代、标志、三菱
中华、大众、五菱、海马、马自达



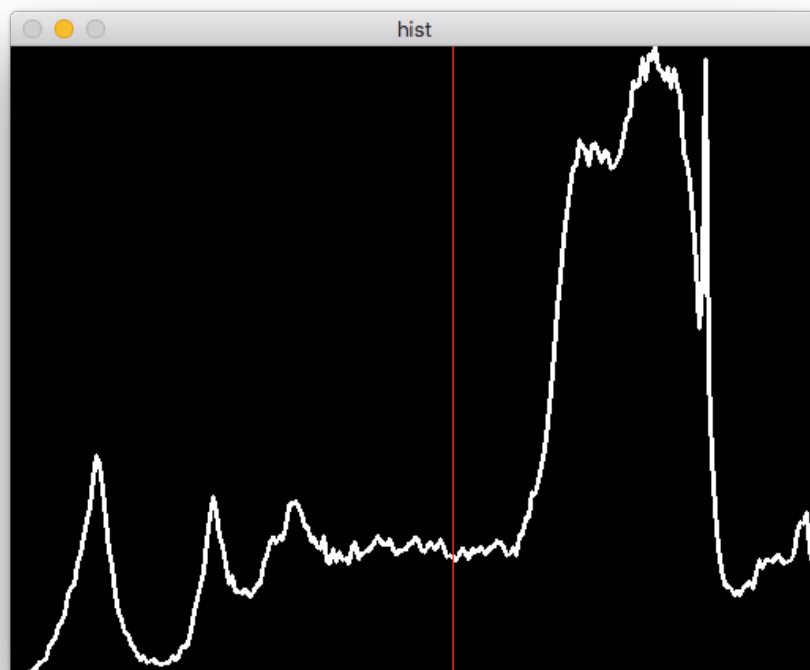
以质量求生存

以信誉求发展

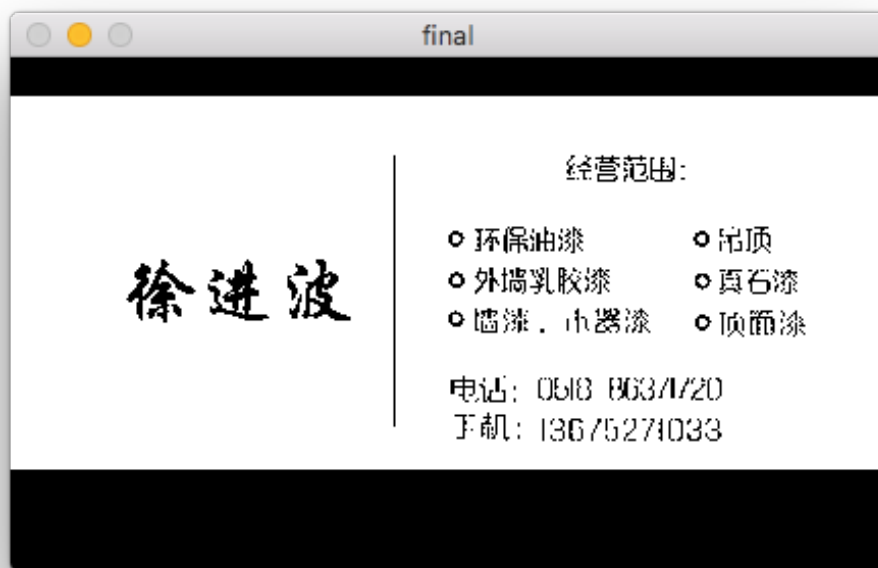
10. jpg



虽然这张图的频率图也不是标准的双峰图，但是在中间有一段平坦的波谷，因此也能够准确分离前后景：



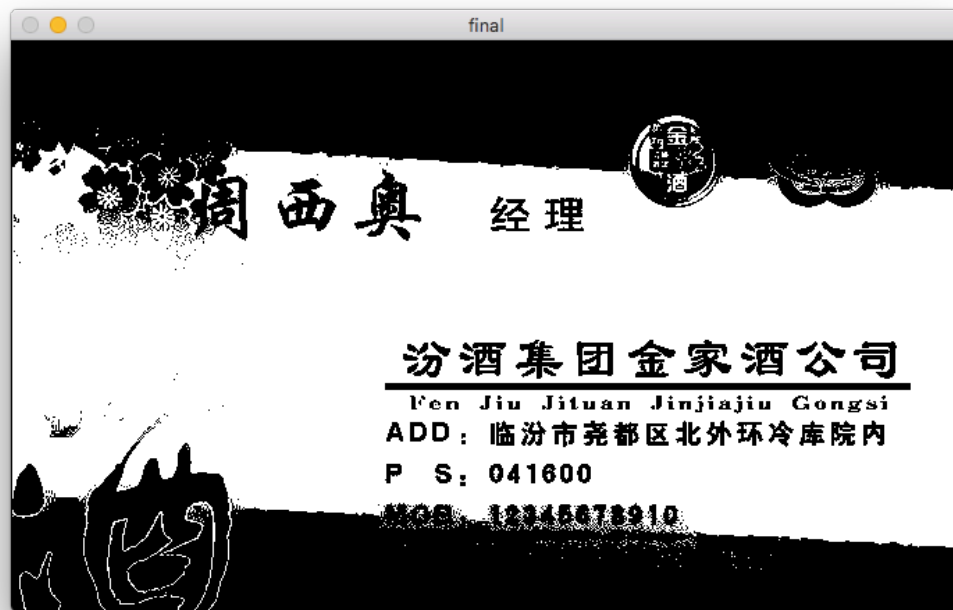
12. jpg



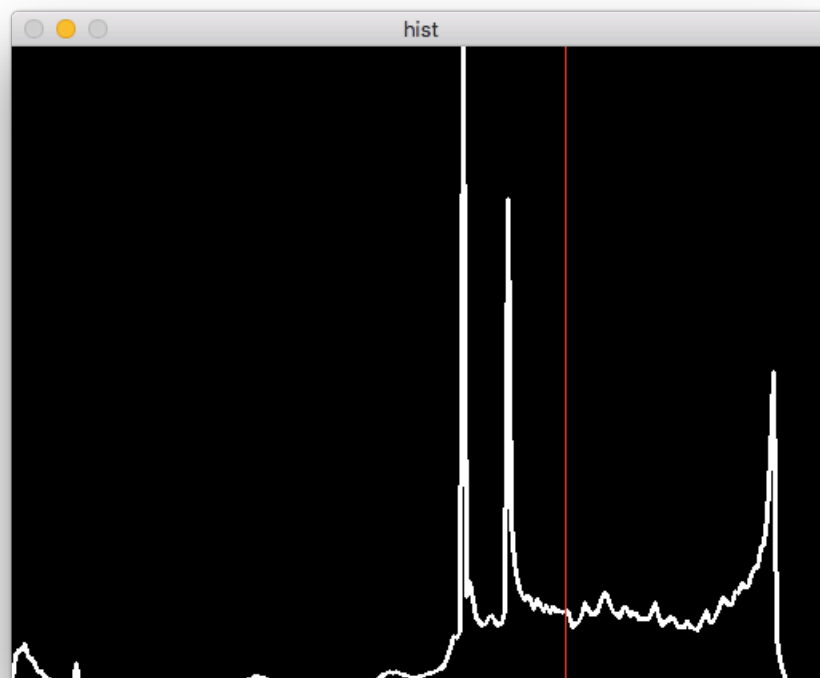
13. jpg



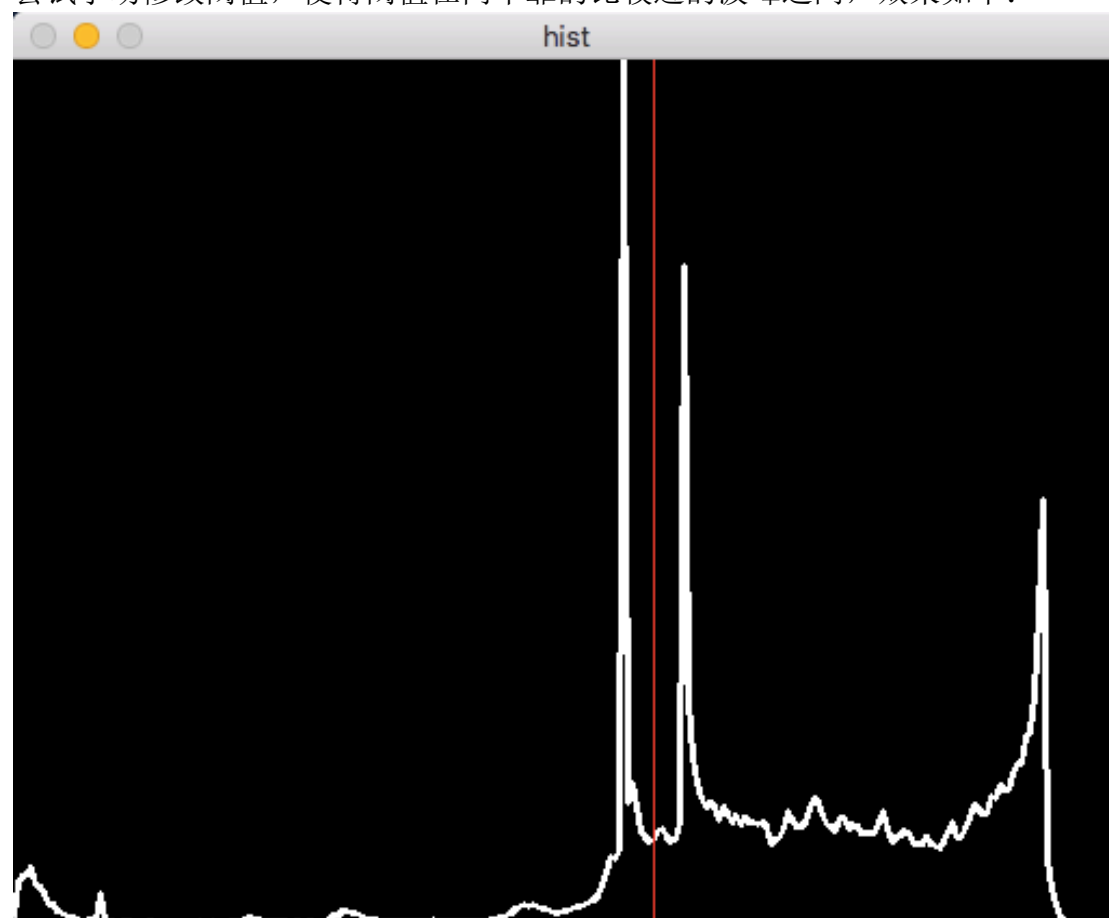
14. jpg



这张图的频率图有三个波峰，所找到的阈值在相对较宽的波谷处。由于图片下方的背景颜色较深，和 Email 处文字的黑色比较接近，因此 Email 也被隐去了：



尝试手动修改阈值，使得阈值在两个靠的比较近的波峰之间，效果如下：

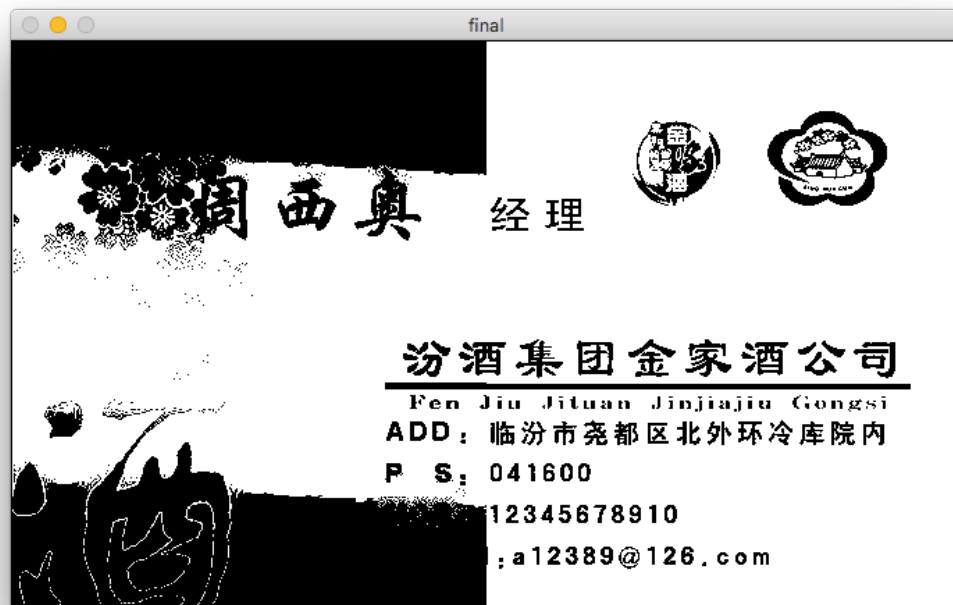


周西奥 经理

汾酒集团金家酒公司
Fen Jiu Jituan Jinjiajiu Gongsi
ADD: 临汾市尧都区北外环冷库院内
P S: 041600
MOB: 12345678910
E-mail: a12389@126.com

虽然这样做可以达到相应的效果，但是如果对每一张图都手动调节参数显然是不可取的。因此改用切割图片的方法。

竖直切割 2 份，尽管 Email 的地址能清楚显示，但左侧 Email 关键词还是被隐去了：



竖直切割 12 份，此时前后景分离的效果的还是比较好的：



水平切割 3 份：



水平切割 6 份：



这两种切割方法都能够很好的保留图片上的文字，而花纹等都被去除。可能的原因是名片中的文字也是横向排列的。

参考资料:

[1] opencv 获得像素点的值

<http://stackoverflow.com/questions/21287082/accessing-certain-pixels-intensity-valuegrayscale-image-in-opencv>

[2] 绘制频率分布图

<http://docs.opencv.org/2.4/modules/imgproc/doc/histograms.html?highlight=calhist#calhist>

[3] 绘制频率分布图

<http://opencvexamples.blogspot.com/2013/10/histogram-calculation.html>