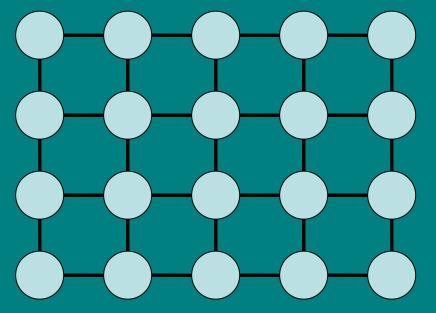


Segmentation (suite)

Caroline Petitjean

On considère l'image comme un graphe

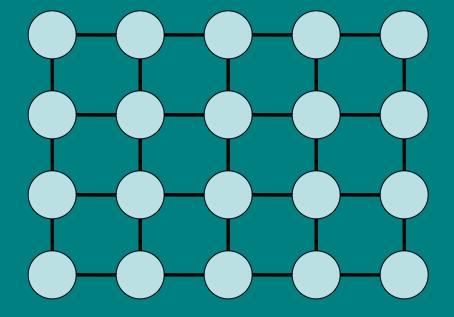


Un graphe: ensemble de points +ensemble de liens

- Intérêt : représentation compacte, structurée, complète, facile à manipuler
- Pixel = noeud

Construction d'une matrice de coût

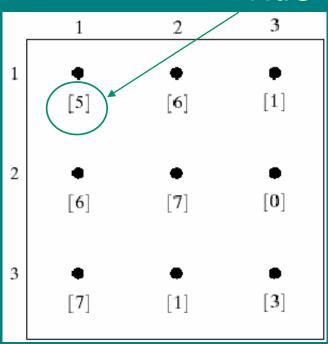
Si zone uniforme : coût élevé Si zone de contour : coût faible



Segmenter l'image consiste à trouver le chemin de coût minimal dans le graphe

Exemple

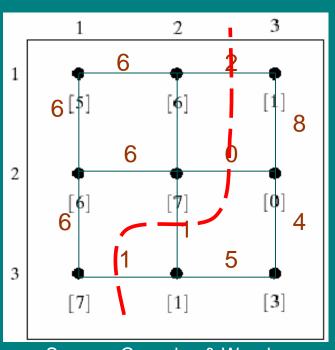




Construction d'une matrice de coût telle que :

$$C(p,q)=Max(I)-|I(p)-I(q)|$$

Exemple



Source: Gonzalez & Wood

C(p,q)=Max-|I(p)-I(q)|

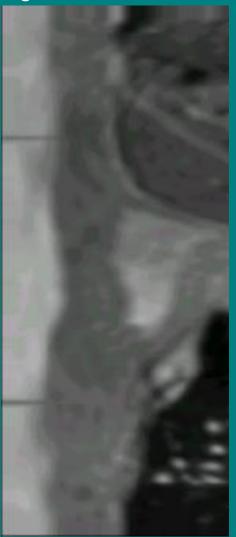
Recherche du chemin de coût minimal

La matrice de coût C(p,q) peut être représentée comme une image :

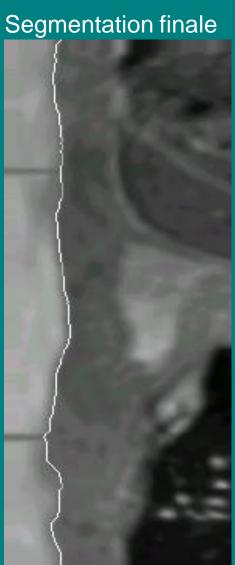


Chemin obtenu par programmation dynamique (technique d'optimisation permettant de trouver la solution la moins coûteuse au sens d'un critère)

Image originale







Source: Lalande et al. 1999

Segmentation

- On a vu le seuillage : méthode globale
- Méthodes locales : elles utilisent les propriétés spatiales des pixels
- Elles se basent sur des notions de partitions et de prédicats
 - Ascendante (bottom-up) : croissance de région
 - Descendante (Top-Down) : division fusion

Définitions

Prédicat \mathcal{P}

Proposition logique : 1 si la propriété est VRAIE, 0 si elle est fausse

```
Prédicat d'homogénéité
```

ou prédicat d'uniformité : mesure l'uniformité d'une région.

Exemple:

1 si variance d'intensité < seuil

0 sinon

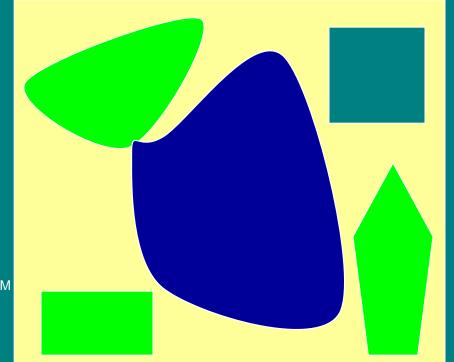
Partition

Ensemble de régions \mathcal{R}_i tel que :

$$\begin{cases} \forall i, j \left(\mathcal{R}_i \cap \mathcal{R}_j \right) = \text{ ensemble vide} \\ \cup \mathcal{R}_i = \text{ image} \\ \forall i : \mathcal{R}_i \neq \text{ ensemble vide} \end{cases}$$

Principe général

- Approche ascendante
- Départ d'un pixel (ou d'un groupe de pixels) d'amorce (pixel germe)
- ullet Analyse de ses pixels voisins et analyse du **critère d'homogénéité** ${\mathcal P}$
- Croissance de la région jusqu'au critère d'arrêt (plus aucun pixel ne satisfait le critère)



On peut utiliser plusieurs graines en parallèle pour avoir plusieurs régions segmentées simultanément

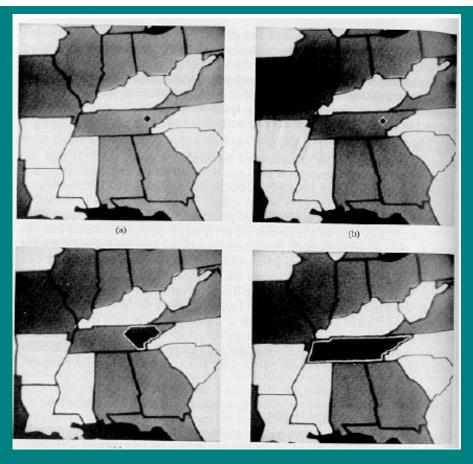
Source : LIRMM

Region Growing

- Comment choisir le critère de similarité (le prédicat)?
 - Le prédicat d'homogénéité peut être basé sur des caractéristiques de l'image, telles
 - Intensité moyenne
 - variance
 - couleur
 - texture

Exemple:

8 neighbors, predicate: $|z - z_{seed}| < 0.1(\max_z - \min_z)$



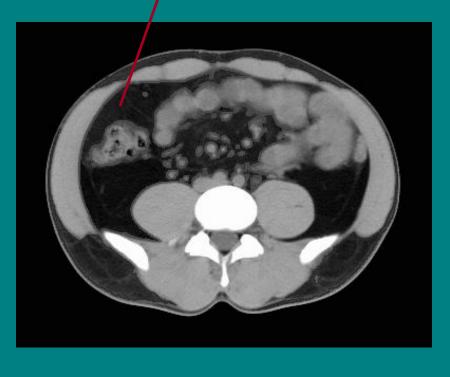
Avantages

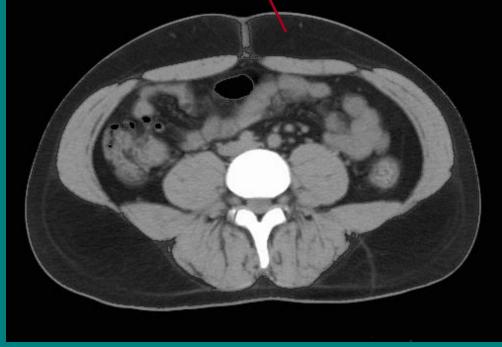
- Rapide
- Facile à mettre en œuvre

Inconvénients

- Algorithme très sensible au bruit
- Obtention de frontières non-régulières
- Peu efficace dans le cas de dégradés
- L'ordre du traitement des pixels germes peut avoir une influence sur le résultat
- Choix critique de la valeur des seuils
 - Risque de sur-segmentation, sous-segmentation
 - Dépend du type d'images à traiter

Segmentation de la graisse sous-cutanée et viscérale sur des images scanner





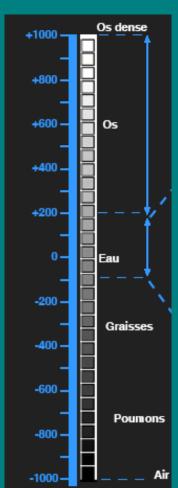
Source : Synarc

Image scanner codées entre -1000 et +1000

Prédicat d'homogénéité:

Graisse: -120 à -60 HU

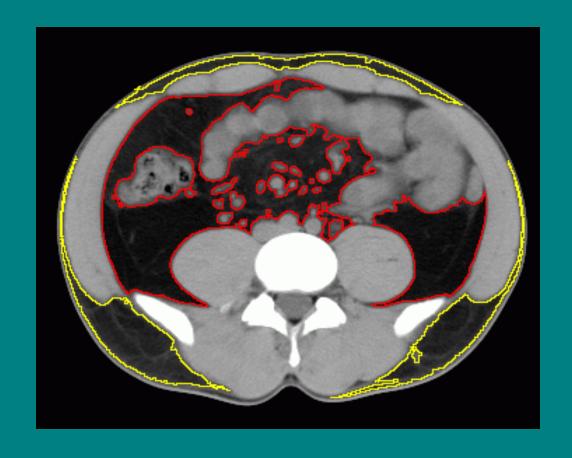




Segmentation par croissance de région

A partir du germe :

pixel ∈ région si son intensité ∈ [-120,-60]



Références

Sources des images

- Introduction to Digital Image Processing, Image Segmentation, Zhou Wang, Dept. of Electrical Engineering, the Univ. of Texas at Arlington, 2006
- Segmentation d'images, Michèle Gouiffès
- Cours de Vision artificielle, Christine Fernandez-Maloigne, Université de Poitiers
- CS474/674 Prof. Bebis