

DIP HW-7 190410102 方尧 自动化11班

9.30. 可以用8邻域或设计一个端点检测方法。若检测到端点,则为Bay或line,若未检测到端点,则区分出Lafe;得到两个端点,构成直线,测量每个像素到该直线距离,得到到直线距离各自最大,再用阈值区分是Bay和Line,(Bay离端点连线远,Line离端点连线近)

9.37. 记原图为A,创建一个等大的图像B,值全为0,从A中任取一点值为1的点,取得该连通分量,并将该分量所有值拷贝到B,A中该分量填充为0;调用修改后的A,不断重复,得到由所有连通分量组成的图像B,即可得到所有连通分量。