

Quản Trị Dự Án

Đề Tài: Nghiên cứu bài toán phân đoạn ảnh và ứng dụng trong xử lý ảnh vệ tinh

Giảng viên hướng dẫn: Thầy Phạm Văn Hải

Sinh viên thực hiện: Trần Văn Thành - 20133561

Đặng Văn Thuần - 20133828

Trần Văn Hiếu - 20151369

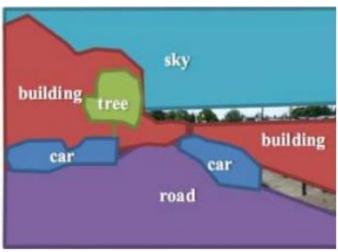
NỘI DUNG

- 1. Phân đoạn ảnh
- 2. Kỹ thuật phân cụm
- 3. Thuật toán K-means
- 4. Phân đoạn ảnh vệ tinh dùng thuật toán K-means

1. Phân đoạn ảnh

- Phân đoạn ảnh là tách ảnh đầu vào thành các vùng đồng nhất để biểu diễn phân tích, nhận dạng ảnh.
- Ví dụ: nhận dạng chữ viết tay, số (hoặc mã vạch)
- Đây là phần phức tạp và khó khăn nhất trong trong xử lý ảnh, và dễ gây lỗi, làm mất độ chính xác của ảnh.
- Kết quả nhận dạng ảnh phụ thuộc rất nhiều vào công đoạn này.



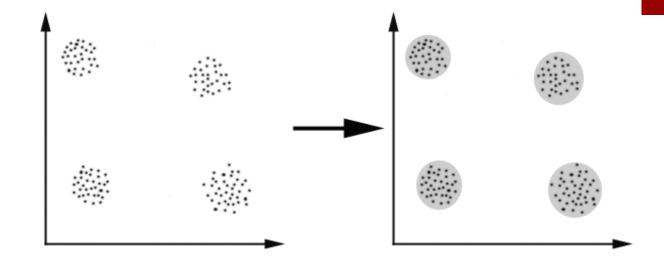


Ảnh ban đầu

Ảnh sau phân vùng

2. Phân cụm

- Quá trình phân chia 1 tập dữ liệu ban đầu có n phần tử cho trước thành K tập con dữ liệu (K ≤ n), mỗi tập con biểu diễn 1 cụm:
 - Các đối tượng trong 1 cụm "tương tự" nhau.
 - Các đối tượng khác cụm thì "không tương tự" nhau.
- Đặc điểm:
 - Mỗi đối tượng chỉ thuộc về 1 cụm.
 - Mỗi cụm có tối thiểu 1 đối tượng.
- Một số thuật toán điển hình : K-means, PAM, CLARA,...



- X tập các điểm dữ liệu, C_i cụm thứ i
- $\blacksquare \ \mathsf{X} = C_1 \cup C_2 \ldots \cup C_k$
- $C_i \cap C_j = \emptyset$

3. Thuật toán K-means

- K-means là thuật toán phân cụm dữ liệu
- Mục đích của K-means là sinh K cụm dữ liệu $\{C_1, C_2, ..., C_k\}$ từ một tập dữ liệu chứa n đối tượng trong không gian d chiều $X_i = \{x_{i1}, x_{i2}, ..., x_{id}\}$, i=1÷n, sao cho hàm tiêu chuẩn:

$$\mathsf{E} = \sum_{i=1}^{k} \sum_{x \in C_i} |x - m_i|^2_{\min}$$

- $|x m_i|$ là khoảng cách Euclide giữa điểm dữ liệu x và tâm m_i trong cụm C_i .
- \blacksquare m_i là tâm cụm C_i , K là số cụm, tâm cụm.
- Tâm cụm là 1 vector, giá trị mỗi phần tử của vector đó là TBC các thành phần tương ứng của các điểm dữ liệu trong cụm đang xét.

Các bước thuật toán K-means

- Bước 1-Khởi tạo
 - o Chọn ngẫu nhiên K tâm (centroid) $\{m_i\}$ cho K cụm (cluster) $\{C_i\}$ (i=1÷K)
- Bước 2-Tính khoảng cách Euclide

$$D_{j=1}^k \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - m_j)^2}$$

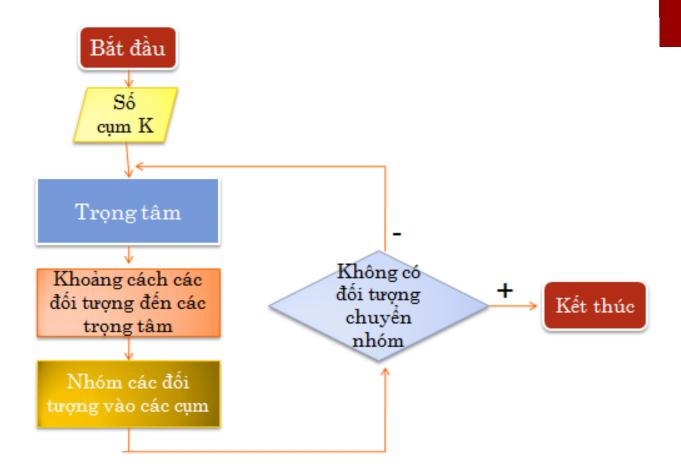
- o Với mỗi điểm x_i (i=1÷n)
 - Tính khoảng cách từ nó tới mỗi trọng tâm m_i (j=1÷k).
 - Tìm trọng tâm gần nhất và nhóm chúng vào nhóm gần nhất.
- Bước 3-Cập nhật lại trọng tâm
 - \circ Update tâm cụm m_i , tính TBC các vector tọa độ điểm dữ liệu:

$$v_j = (1/c_j) \sum_{i=1}^{c_j} x_i$$

 c_j đại diện cho số điểm dữ liệu trong cụm thứ j^{th}

- Bước 4-Gán lại các điểm gần trung tâm nhóm mới
- Điều kiện dừng:Thực hiện lại bước 2, 3 đến khi không có sự thay đổi trọng tâm cụm

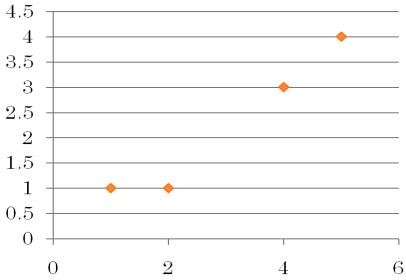
Các bước thuật toán K-means



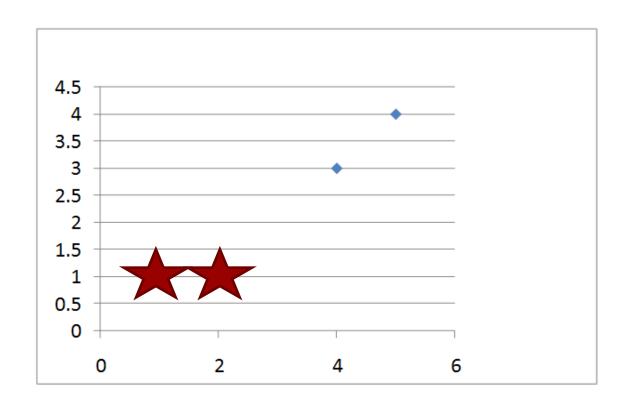
■ Bộ dữ liệu

Đối tượng	Thuộc tính 1 (X)	Thuộc tính 2 (Y)
A	1	1
В	2	1
C	4	3
D	5	4

■ Không gian tọa độ Oxy (d=2)



- Bước 1: Khởi tạo
 - Chọn 2 trọng tâm ban đầu:
 - \circ c₁(1,1) \equiv A và c₂(2,1) \equiv B, thuộc 2 cụm 1 và 2



Bước 2: Tính toán khoảng cách

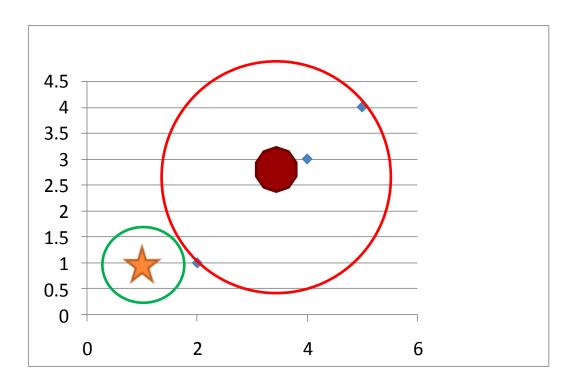
$$d(C, c_1) = (4-1)^2 + (3-1)^2 = 13$$

$$d(C, c_2) = (4-2)^2 + (3-1)^2 = 8$$

$$d(C, c_1) > d(C, c_2) \implies C \text{ thuộc cụm 2}$$

 $d(D, c_1) = (5-1)^2 + (4-1)^2 = 25$ $d(D, c_2) = (5-2)^2 + (4-1)^2 = 18$ $d(D, c_1) > d(D, c_2) \implies D \text{ thuộc cụm } 2$

- Bước 3: Cập nhật lại vị trí trọng tâm
 - o Trọng tâm cụm 1: c_1 ≡ A (1, 1)
 - o Trọng tâm cụm 2: $c_2(x,y) = (\frac{2+4+5}{3} + \frac{1+3+4}{3})$



Bước 4-1: Lặp lại bước 2 – Tính toán khoảng cách

$$\circ d(A, c_1) = 0 < d(A, c_2) = 9.89$$

A thuộc cụm 1

$$\circ d(B, c_1) = 1 < d(B, c_2) = 5.56$$

B thuộc cụm 1

$$\circ d(C, c_1) = 13 > d(C, c_2) = 0.22$$

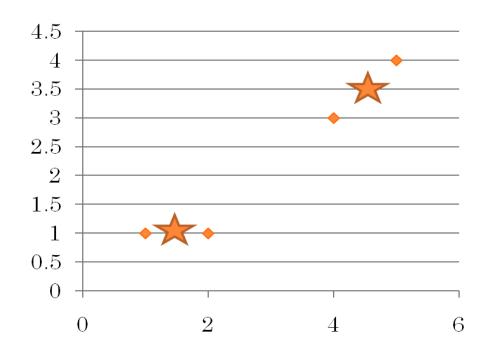
C thuộc cụm 2

$$\circ d(D, c_1) = 25 > d(D, c_2) = 3.56$$

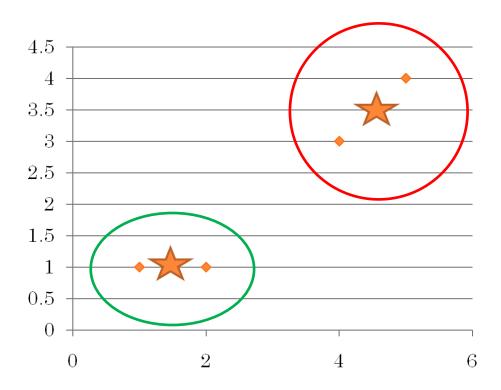
D thuộc cụm 2

■ Bước 4-2: Lặp lại bước 3-Cập nhật trọng tâm

$$c_1 = (3/2, 1) \text{ và } c_2 = (9/2, 7/2)$$



- Bước 4-3: Lặp lại bước 2
- o $d(A, c_1) = 0.25 < d(A, c_2) = 18.5$ A thuộc cụm 1
- \circ d(B, c₁) = 0.25 < d(B, c₂) = 12.5 B thuộc cụm 1
- o $d(C, c_1) = 10.25 < d(C, c_2) = 0.5$ C thuộc cụm 2
- o $d(D, c_1) = 21.25 > d(D, c_2) = 0.5$ D thuộc cụm 2



4. Phân đoạn ảnh vệ tinh dùng thuật toán K-means

Input:

- Ảnh màu RGB có kích thước mxn
- Số cụm K

Output:

- Ảnh được phân thành K vùng với K màu
- Tỷ lệ % diện tích các màu (vùng ảnh)

4. Phân đoạn ảnh vệ tinh dùng thuật toán K-means

- Màu sắc bề mặt của các đối tượng (điểm ảnh) trong ảnh là một thuộc tính không đổi và được ánh xạ vào không gian tọa độ 2 chiều và màu.
- Áp dụng giải thuật K-means để xác định các cụm màu có tập các điểm ảnh tương tự nhau.
- Mỗi điểm ảnh chỉ thuộc về một vùng duy nhất.

Đánh giá thuật toán K-means

■ Ưu điểm:

- Độ phức tạp O(tkn): t số lần lặp, k số cụm, n số điểm DL
- Bảo đảm hội tụ sau 1 số bước lặp hữu hạn
- Có thể mở rộng áp dụng với tập dữ liệu lớn
- Các cụm không phân cấp, không bị chồng chéo dữ liệu, mỗi cụm luôn có ít nhất 1 điểm DL

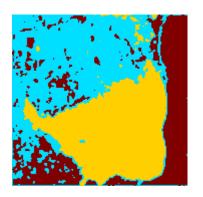
Nhược điểm :

- Không khắc phục được nhiễu, số cụm phải được cho bởi người dùng chọn ngẫu nhiên
- Phải qua nhiều lần thử thì số lượng cụm mới tối ưu
- Không có khả năng tìm ra các cụm không lồi, có hình dạng phức tạp
- Chỉ thích hợp áp dụng dữ liệu có thuộc tính số

Chương trình



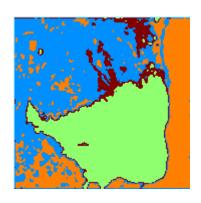
Ảnh gốc



K=3



K=2



K=4

Kết quả phân đoạn ảnh

