

1.- (3 puntos) Morfología matemática.

- Explique el fundamento de las operaciones de dilatación y erosión.

- Comente posibles usos de la morfología matemática en visión (describa dos operaciones que puedan realizarse utilizando morfología matemática).

2.- (3 puntos) La función de distribución de la figura 1 se ha obtenido a partir del histograma de una imagen.

a) Justifique qué pasos han sido necesarios para obtenerlo si la imagen de entrada estaba en el rango $[0,255]$.

b) A la vista de la función de distribución, describa las características que cree que presenta la imagen original.

c) ¿Qué operación realizaría para mejorar la visualización de la imagen? Justifique la respuesta e indique su formulación matemática.

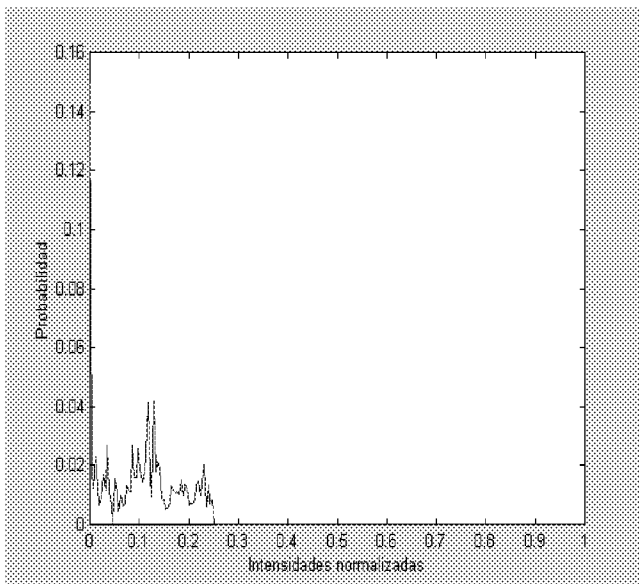


Figura 1

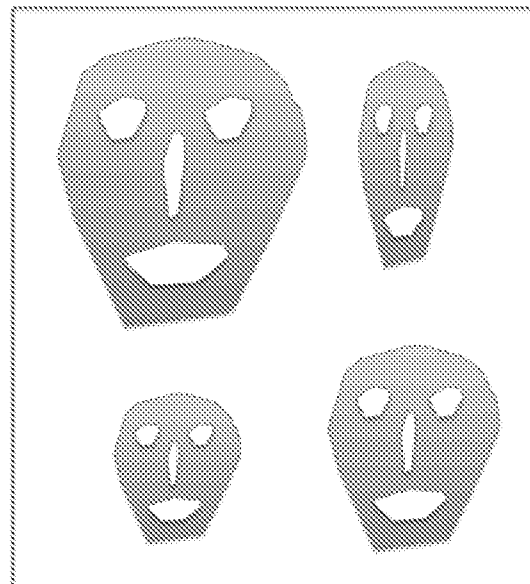


Figura 2

3.- (4 puntos) Dada la imagen de la figura 2, que contiene varias caras de color más oscuro que el fondo (considere intensidad del fondo=255 e intensidad del objeto <160). Desarrolle un programa en pseudocódigo para realizar las siguientes operaciones:

a) Segmentar la imagen para separar las caras del fondo.

b) Identificar las distintas caras.

b) Localizar y distinguir los agujeros de la cara más grande (la de mayor área)

c) De esta cara, cerrar el agujero correspondiente a la boca (el agujero de mayor área) y mostrar el resultado.

Para realizar el programa en pseudocódigo dispone de los siguientes operadores y estructuras de programación

(continúa en la siguiente hoja de enunciado)

- a) Estructuras de control habituales (**for**, **if**, **while**, ...).
- b) **Operaciones aritméticas y lógicas** sobre variables de tipo matriz, tanto en operación matricial como elemento a elemento.
- c) Operadores de procesamiento de imagen:
- Sea **Ib** una imagen binaria
 - Etiquetado: **L = bwlabel(Ib)** devuelve en **L** una imagen de las mismas dimensiones que **Ib** y con etiquetas distintas (1,2,3,...N) en cada uno de los N blobs independientes en conectividad 8 encontrados en **Ib**. Se supondrá que el fondo tiene la etiqueta "0".
 - Rellenado de agujeros de los objetos: **Ib2 = bwfill(Ib)** Devuelve una imagen binaria de las mismas dimensiones que **Ib** y con los objetos de la imagen **Ib** y sus agujeros a "1".
 - Mostrar imagen en pantalla: **imshow(I)**
- d) Otros operadores:
- [p] = find(X)** encuentra los índices de **X** con valor distinto de cero.
 - [u] = unique(X)** devuelve los valores de **X** sin repetición.
 - Paso de índice lineal a subíndice (fila, columna) y viceversa
 - [linearInd] = sub2ind(matrix2DSize, filaInd, colInd)**
 - [filaInd, colInd] = ind2sub(siz, linearInd)**
 - N = length(v)** devuelve en **N** el número de elementos del vector **v**.
 - [f,c] = size(M)** dimensiones en filas y columnas de la matriz **M**.
 - v = M(:)** pasa una matriz **N**-dimensional **M** a vector unidimensional.
 - zeros(f,c)** : genera una matriz de zeros de **f** filas y **c** columnas.

* Es muy probable que con los operadores descritos se pueda resolver el problema. Sin embargo, si considera que necesita más operadores, puede utilizarlos siempre que los justifique.

**** Atención: No basta con escribir el programa en pseudo-código. Debe comentarlo para justificar las decisiones tomadas.**