

국부적농담히스토그램에 의한 능동륜곽모형의 개선에 대한 연구

김찬혁, 리광철

경애하는 최고령도자 김정은동지께서는 다음과 같이 말씀하시였다.

《과학기술부문에서 첨단돌파전을 힘있게 벌려야 하겠습니다.》(《조선로동당 제7차대회에서 한 중앙위원회사업총화보고》 단행본 39페이지)

령역에 기초한 능동륜곽모형의 대표적인 모형인 첸-베세모형이나 국부적령역에 기초한 개선된 첸-베세모형은 검출하려는 대상의 농담값이 균일한 경우에는 륜곽을 비교적 정확히 검출하지만 농담값이 불균일한 경우에는 륜곽검출의 정확도가 떨어지는 결함이 있다.[1, 2]

논문에서는 농담값이 불균일하고 일정한 문양을 가지는 대상의 륜곽을 정확히 검출하기 위한 개선된 능동륜곽모형에 대하여 논의한다.

1. 국부적농담히스토그램에 기초한 능동륜곽모형

화상을 Ω , $I(x, y)$ 를 화상 Ω 의 화소 (x, y) 의 농담값이라고 하자.

이때 개선된 능동륜곽모형의 에네르기함수 E 를 다음과 같이 정의한다.

$$E(\mathbf{h}_1, \mathbf{h}_2, \phi) = \mu \int_{\Omega} \delta(\phi(x, y)) |\nabla \phi(x, y)| dx dy + \lambda_1 \int_{\Omega} |\mathbf{h}(x, y) - \mathbf{h}_1|^2 H(\phi(x, y)) dx dy + \lambda_2 \int_{\Omega} |\mathbf{h}(x, y) - \mathbf{h}_2|^2 (1 - H(\phi(x, y))) dx dy \quad (1)$$

식 (1)에서 $\mu, \lambda_1, \lambda_2$ 는 0보다 큰 파라미터들이며 $\phi(x, y)$ 는 륜곽 C 를 특징짓는 준위 설정함수로서 다음과 같이 정의한다.

$$\phi(x, y) = \begin{cases} \rho, & (x, y) \text{가 } C \text{안에 있을 때} \\ 0, & (x, y) \text{가 } C \text{우에 있을 때} \\ -\rho, & (x, y) \text{가 } C \text{밖에 있을 때} \end{cases} \quad (2)$$

여기서 ρ 는 어떤 정의 상수이다.

한편 식 (1)에서 $H(z)$ 는 헤비사이드함수로서 다음과 같은 값을 가진다.

$$H(z) = \begin{cases} 1, & z \geq 0 \\ 0, & z < 0 \end{cases}$$

그리고 $\delta(z)$ 는 $H(z)$ 를 미분한 값이다.

다른 한편 식 (1)에서 \mathbf{h}_1 과 \mathbf{h}_2 는 각각 륜곽 C 안과 C 밖의 령역에 대한 정규화된 농담 히스토그램이며 $\mathbf{h}(x, y)$ 는 (x, y) 를 중심으로 하는 국부령역의 농담히스토그램으로서 다음과 같이 계산된다.

$$\mathbf{h}(x, y) = \{h_0(x, y), h_1(x, y), \dots, h_{255}(x, y)\}$$

여기서 $\mathbf{h}(x, y)$ 의 매 성분값들은 다음과 같이 계산된다.

$$h_i(x, y) = \begin{cases} \frac{\int_{\Omega} g_k(x-x', y-y')\delta(I(x', y'), i)H(\phi(x', y'))dx'dy'}{\int_{\Omega} g_k(x-x', y-y')H(\phi(x', y'))dx'dy'}, & (x, y) \in C \\ \frac{\int_{\Omega} g_k(x-x', y-y')\delta(I(x', y'), i)(1-H(\phi(x', y'))))dx'dy'}{\int_{\Omega} g_k(x-x', y-y')(1-H(\phi(x', y'))))dx'dy'}, & (x, y) \notin C \end{cases} \quad (3)$$

식 (3)에서 g_k 는 2차원가우스핵함수이며 $\sigma(x, y)$ 는 다음과 같다.

$$\sigma(x, y) = \begin{cases} 1, & x = y \\ 0, & x \neq y \end{cases}$$

끝으로 식 (1)에서 $|\mathbf{h}(x, y) - \mathbf{h}_1|$ 과 $|\mathbf{h}(x, y) - \mathbf{h}_2|$ 는 히스토그램사이의 거리이다.

이때 에네르기함수 $E(\mathbf{h}_1, \mathbf{h}_2, \phi)$ 를 최소화하면 정확한 룬곽을 검출할수 있다.

에네르기함수의 최소화는 다음의 두 단계를 반복적으로 실행하는것에 의하여 진행된다.

우선 첫 단계에서 ϕ 를 고정시키고 정규화된 농담히스토그램 \mathbf{h}_1 과 \mathbf{h}_2 를 각각 구한다.

다음 두번째 단계에서 \mathbf{h}_1 과 \mathbf{h}_2 를 고정시키고 최속하강법을 리용하여 ϕ 에 관한 최소화를 진행한다.

이때 시간 t 에 따르는 ϕ 의 갱신은 다음과 같이 한다.

$$\phi^{n+1}(x, y) = \phi^n(x, y) + \Delta t \left(\frac{-\delta\phi(x, y)}{\delta t} \right) \quad (4)$$

식 (4)에서 Δt 는 시간간격이며 갱신량 $d\phi(x, y)/dt$ 는 다음과 같이 얻어진다.

$$\frac{d\phi(x, y)}{dt} = \delta(\phi(x, y)) \left[\mu \cdot \text{div} \left(\frac{\nabla \phi(x, y)}{|\nabla \phi(x, y)|} \right) - \lambda_1 |\mathbf{h}(x, y) - \mathbf{h}_1|^2 + \lambda_2 |\mathbf{h}(x, y) - \mathbf{h}_2|^2 \right] \quad (5)$$

여기서 $\text{div}()$ 와 ∇ 는 각각 발산 및 그라디언트연산자이다.

반복실행의 매 단계에서 얻어지는 룬곽선이 원활하고 균형이 유지되도록 하기 위하여 준위설정함수 ϕ 에 표준분산이 ρ 인 가우스러파기를 적용한다.

$$\phi = \phi * G_{\rho} \quad (6)$$

여기서 ρ 는 보통 시간간격 Δt 의 2차뿌리 $\sqrt{\Delta t}$ 보다 더 크게 설정한다.

2. 모의실험 및 결과분석

실험화상으로서는 검출하려는 대상의 농담값은 불균일하지만 일정한 문양특징을 가지는 화상들로 선택하였다.(그림)

실험에서는 파라메터 $\mu, \lambda_1, \lambda_2$ 를 각각 1로, 시간간격 Δt 를 0.04로 설정하였다.

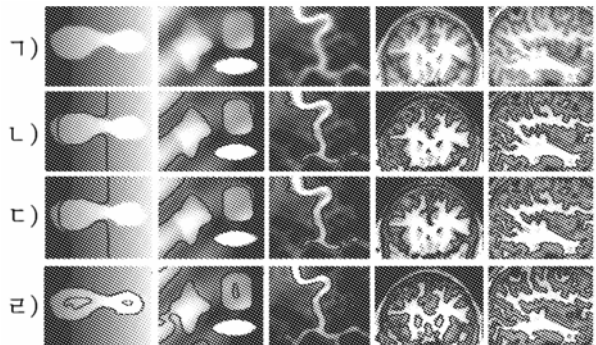


그림. 룬곽검출결과

ㄱ) 실험화상, ㄴ) 쉐-베세모형에 의하여 얻어진 룬곽, ㄷ) 개선된 쉐-베세모형에 의하여 얻어진 룬곽, ㄹ) 제안한 모형에 의하여 얻어진 룬곽

그리고 가우스러파기 G_ρ 의 표준분산 ρ 는 1로 설정하였다.

그림에서 보는바와 같이 제안한 국부적농담히스토그램에 기초한 개선된 능동륜곽모형이 종전의 첸-베쎈모형이나 국부영역에 기초한 첸-베쎈모형보다 륜곽검출성능이 더 높다는것을 알수 있다.

참 고 문 헌

- [1] T. Chan et al.; IEEE Transaction on Image Processing, 10, 2, 266, 2001.
- [2] Yali Peng et al.; Pattern Recognition, 45, 2769, 2012.

주제106(2017)년 4월 5일 원고접수

Research on the Improvement of Active Contour Model by Local Grey Histogram

Kim Chan Hyok, Ri Kwang Chol

We have presented a method to detect the contour of an object which has some patterns by using the improved active contour model based on the local gradation histogram and verified the performance.

Key words: Active Contour Model, Contour Detection, Image Segmentation