Morfologia Matemática

Prof. Jefferson T. Oliva jeffersonoliva@utfpr.edu.br

Processamento de Imagens Engenharia de Computação Departamento Acadêmico de Informática (Dainf) Universidade Tecnológica Federal do Paraná (UTFPR) Campus Pato Branco





This work is licensed under a Creative Commons "Attribution-ShareAlike 4.0 International" license.



Sumário

- Operações Morfológicas
- Algoritmos Morfológicos Básicos
- Operações Morfológicas em Tons de Cinza

Introdução

- A palavra morfologia denota um ramo da biologia que lida com a forma e a estrutura de animais e plantas
- A morfologia matemática serve como ferramenta para extrair componentes da imagem (estrutura e forma) que são úteis para a descrição e representação
 - Pode ser aplicada no pré- e pós-processamento de imagens
- Transformadas morfológicas são geralmente aplicadas em imagens binárias e são baseadas nas formas
 - Sua aplicação pode ser estendida para imagens em tonalidades de cinza
- A operação morfológica é focada na estrutura geométrica dos objetos da imagem

Sumário

Operações Morfológicas

Definições Básicas

- Uma imagem binária pode ser completamente descrita pelo conjunto de todos seus pixeis pretos ou brancos
- Os conjuntos desses pixeis são membros do espaço bidimensional de números inteiros Z^2
 - Cada elemento é definido pelas coordenadas (x, y), também denominadas componentes
- Para imagens em escalas de cinza, os conjuntos estão em Z³, sendo dois componentes para coordenadas e um para a tonalidade de cinza

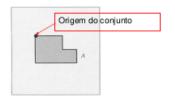
Definições Básicas

- Sejam A e B conjuntos de Z^2 , com componentes:
 - $a = (a_1, a_2)$
 - $b = (b_1, b_2)$
- Considere também:
 - $x = (x_1, x_2)$

Definições Básicas

Translação de A por x

$$(A)_x = \{c | c = a + x, \quad para \ a \in A\}$$





Definições Básicas

Reflexão de B

$$\hat{B} = \{x | x = -b, \quad para \ b \in B\}$$





Definições Básicas

• Complemento do conjunto A

$$A^c = \left\{ x \middle| x \not\in A \right\}$$



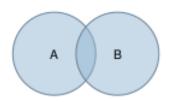
Definições Básicas

• Interseção de A e B: compõe o conjunto de pixeis pertencentes a ambos conjuntos

$$A \cap B = \{x | (x \in A) \land (x \in B)\}$$

 União de A e B: compõe o conjunto de pixeis pertencentes a A ou B

$$A \cup B = \{x | (x \in A) \lor (x \in B)\}$$

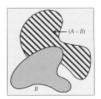


Definições Básicas

• Diferença entre dois conjuntos A e B: conjunto de pixeis que pertence a um, mas ão ao outro

$$A-B=\left\{x\big|x\in A,x\not\in B\right\}=A\cap B^c$$





Definições Básicas

- Comandos numpy (Python) para realizar operações apresentadas até o momento
 - Complemento: np.bitwise_not(A) ou ∼ A
 - Interseção: np.bitwise_and(A, B)
 - União: np.bitwise_or(A, B)
 - Diferença: $np.bitwise_and(A, \sim B)$

Definições Básicas

- Uma operação morfológica binária é determinada a partir da vizinhança examinada ao redor do ponto central
- Essa vizinhança é definida por um conjunto bem definido B, chamado de elemento estruturante
- Exemplos de operações morfológicas
 - Erosão
 - Dilatação
 - Abertura
 - Fechamento

• Denotada por $A\ominus B$, a erosão é uma transformação morfológica que combina dois conjuntos usando vetores de subtração

$$A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$$

- onde
 - $A \in B$ são conjuntos de Z^2 (imagens binárias)
 - A: imagem operada
 - B: elemento estruturante
 - Sua forma define como ocorrerá a erosão
 - $(B)_x$: translação de B por $z=(z_1,z_2)$

$$(B)_x = \{x | x = b + z \text{ para } b \in B\}$$

• Aplicação: remoção de componentes



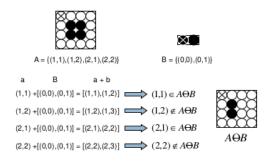
Erosão

• Dada a imagem A e dado o elemento estruturante B, calcular $A \ominus B$



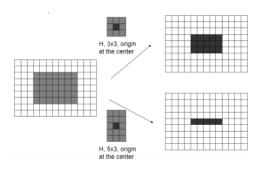
Erosão

- B_x quando posicionado e centrado no pixel x de A deve estar totalmente contido em A
 - Nesse caso, dizemos que o pixel é relevante



Erosão

ullet Dado a imagem A e o elemento estruturante B, calcular $A \ominus B$



Erosão

- Efeitos da erosão:
 - Redução de partículas
 - Eliminação de componentes menores que o elemento estruturante
 - Aumento de buracos
 - Possibilidade de separação de componentes conectados





Dilatação

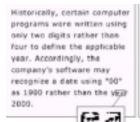
• Dada por $A \oplus B$, a dilatação combina dois conjuntos por meio de adição vetorial

$$A \oplus B = \{z | [(\hat{B})_z \cap A] \subseteq A\}$$

- onde
 - $A \in B$ são conjuntos de Z^2 (imagens binárias)
 - A: imagem operada
 - B: elemento estruturante
 - Sua forma define como ocorrerá a dilatação
 - $(\hat{B})_z$: reflexão de B e translação por $z=(z_1,z_2)$

$$(\hat{B})_z = \{x|x = -b + z \text{ para } b \in B\}$$

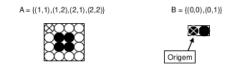
• Aplicação: preenchimento de espaço (gap fillign)



Historically, certain computer programs were written using only two digits rather than four to define the applicable year. Accordingly, the company's software may recognize a date using "00" as 1900 rather than the year 2000.



ullet Dada a imagem A e dado o elemento estruturante B, $A\oplus B$



• Dada a imagem A e dado o elemento estruturante B, $A \oplus B$

$$A \oplus B = \{A + [(0,0)]\} \cup \{A + [(0,1)]\}$$

$$A = \{(1,1),(1,2),(2,1),(2,2)\}$$

 $\{A + [(0,0)]\} = \{(1,1),(1,2),(2,1),(2,2)\}$

$$(1,1) + (0,0) = (1,1)$$

 $(1,2) + (0,0) = (1,2)$
 $(2,1) + (0,0) = (2,1)$
 $(2,2) + (0,0) = (2,2)$



A translação de qualquer pixel por (0,0) não altera sua posição

• Dada a imagem A e dado o elemento estruturante B, $A \oplus B$

$$A \oplus B = \{A + [(0,0)]\} \cup \{A + [(0,1)]\}$$

$$A = \{(1,1),(1,2),(2,1),(2,2)\}$$

$$\{A+[(0,1)]\}=\{(1,2),(2,2),(1,3),(2,3)\}$$

$$(1,1) + (0,1) = (1,2)$$

$$(1,2) + (0,1) = (1,3)$$

$$(2,1) + (0,1) = (2,2)$$

$$(2,2) + (0,1) = (2,3)$$



ullet Dada a imagem A e dado o elemento estruturante B, $A \oplus B$

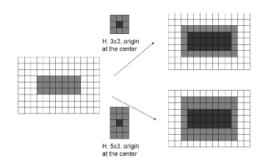
$$A \oplus B = \{A + [(0,0)]\} \cup \{A + [(0,1)]\}$$

 ${A + [(0,0)]} = {(1,1),(1,2),(2,1),(2,2)}$

 $\{A+[(0,1)]\}=\{(1,2),(2,2),(1,3),(2,3)\}$

 $A \oplus B = \{(1,1),(1,2),(1,3),(2,1),(2,2),(2,3)\}$





- Efeitos da dilatação
 - Aumento de partículas
 - Preenchimento de buracos
 - Conexão de componentes próximos





- Abertura: executa a erosão seguida pela dilatação utilizando o mesmo elemento estruturante
 - A erosão é aplicada com a finalidade de eliminação de pixeis indesejados
 - A dilatação é utilizada para a redução dos possíveis efeitos indesejáveis da erosão, como perda de informações relevantes
- Fechamento: executa a operação de dilatação, e seguida, erosão
 - A dilatação pode ser aplicada para o preenchimento de pequenas lacunas em imagens
 - A operação de erosão tem o propósito de amenizar o principal efeito negativo da dilatação: possibilidade de geração de pequenos grupos de pixeis indesejados

- A abertura elimina pequenos componentes e suaviza o contorno
- A abertura de uma imagem A pelo elemento estruturante B, representada por $A \circ B$, é definida como

$$A \circ B = (A \ominus B) \oplus B$$



- Efeitos da abertura
 - Não devolve, de forma geral, o conjunto inicial
 - Separa componentes
 - Elimina pequenos componentes
 - O conjunto aberto é mais regular que o conjunto inicial, mas menos rico em detalhes

- O fechamento fecha pequenos buracos e conecta componentes
- O fechamento de uma imagem A pelo elemento estruturante B, representado por A • B, é definido como

$$A \bullet B = (A \oplus B) \ominus B$$



- Efeitos do fechamento
 - Preenche buracos no interior dos componentes, inferior em tamanho em relação ao elemento estruturante
 - Conecta componentes próximos
 - O conjunto fechado é mais regular que o conjunto inicial, mas menos rico em detalhes

- Exemplo de abertura em uma imagem com ruído
 - Aplicando uma erosão, o ruído é eliminado mas os traços da digital são afinados
 - Com a abertura, reconstruímos grande parte dos traços, dos quais, alguns foram desconectados



- Exemplo de fechamento
 - Grande parte dos traços são reconectados sem mudanças na estrutura dos mesmo



Sumário

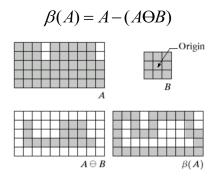
Algoritmos Morfológicos Básicos

Algoritmos Morfológicos Básicos

- Em imagens binárias, a principal aplicação de morfologia é a extração de componentes da imagem que sejam úteis na representação e na descrição de formas, tais como:
 - Extração de fronteiras
 - Preenchimento de regiões
 - Componentes conectados
 - Esqueletização

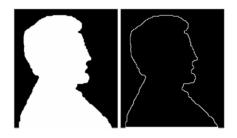
Extração de fronteiras

 A fronteira de uma imagem A é obtida por meio da erosão de A por B, e posterior subtração dessa erosão do próprio A



Extração de fronteiras

Exemplo

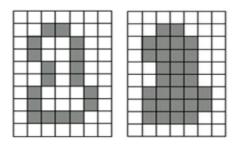


Extração de fronteiras

- Como utilizamos uma operação de erosão, temos as borda internas da forma
- O mesmo pode ser feito com uma operação de dilatação
 - Bordas internas: $\beta(A) = A (A \ominus B)$
 - Bordas externas: $\beta(A) = (A \oplus B) A$

Preenchimento de regiões

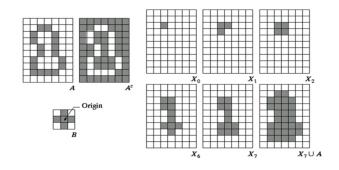
 A partir de um ponto dentro da uma região definida por uma borda/fronteira, esse algoritmo busca preencher completamente a região até a borda



Preenchimento de regiões

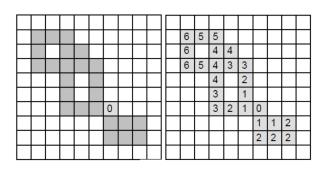
- $X_k = (X_{k-1} \oplus B) \cap A^c$, para k = 1, 2, 3, ...
 - onde:
- -
- X_k: ponto dentro da fronteira
- B: elemento estruturante
- A^c : complemento de A
- Essa equação é aplicada repetidamente até que X_k seja igual a X_{k-1}
- Por fim, o resultado é unido com a fronteira original

Preenchimento de regiões



Extração de componentes conectados

 A partir de um ponto p dentro de um componente conectado Y, esse algoritmo encontra todos os elementos de Y

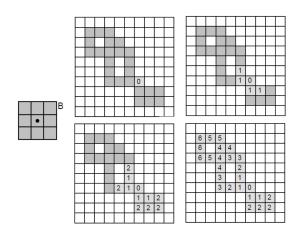


Extração de componentes conectados

- $X_k = (X_{k-1} \oplus B) \cap A$, para k = 1, 2, 3, ...
 - onde:
- .
 - X_k: ponto dentro da fronteira
 - B: elemento estruturante
 - Essa equação é aplicada repetidamente até que X_k seja igual a X_{k-1}

4

Extração de componentes conectados



Esqueletização

- O esqueleto de uma imagem é uma versão afinada da mesma
- Equidistante das bordas
- Algumas características são mais fáceis de ser encontradas no esqueleto, como direção, pontos de curvatura, etc



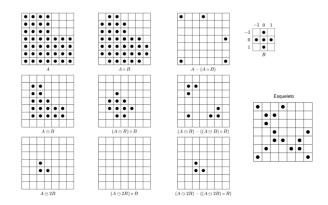
Esqueletização

• Tabela de operações usada na construção do esqueleto

Erosão	Abertura	Diferenças
A	$A \circ B$	$A-(A\circ B)$
$A\ominus B$	$(A\ominus B)\circ B$	$(A\ominus B)-((A\ominus B)\circ B)$
$A\ominus 2B$	$(A\ominus 2B)\circ B$	$(A\ominus 2B)-((A\ominus 2B)\circ B)$
$A\ominus 3B$	$(A\ominus 3B)\circ B$	$(A\ominus 3B)-((A\ominus 3B)\circ B)$
:	:	:
$A\ominus kB$	$(A\ominus kB)\circ B$	$(A\ominus kB)-((A\ominus kB)\circ B)$

- Sequência de k erosões com o mesmo elemento estruturante A ⊖ kB
- O processo acaba quando $(A \ominus B) \circ B = \emptyset$
- O esqueleto é a união de todas as diferenças

Esqueletização



Sumário

Dilatação em nível de cinza

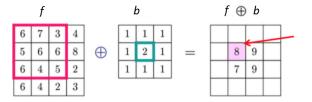
$$(f \oplus b)(s,t) = \max\{(s-x,t-y) + b(x,y) | (s-x), (t-y) \in D_f; (x,y) \in D_b\}$$

- onde:
 - s x e t y: parâmetros de deslocamento
 - D_f: domínio de f (imagem em escala de cinza)
 - D_b: domínio de b (componente estruturante)
- Efeito geral na imagem (depende dos valores em b)
 - Imagem resultante tende a ser mais clara que a de entrada
 - Detalhes escuros são reduzidos ou eliminados

- Algoritmo de dilatação
 - Posiciona-se a origem do elemento estruturante sobre o primeiro pixel da imagem a ser dilatada
 - Calcula-se a soma de cada par correspondente de valores de pixeis do elemento estruturante e a imagem
 - Acha-se o valor máximo de todas essas somas, e armazena-se o pixel correspondente na imagem de saída para este valor, na posição da origem
 - Repete-se este processo para cada pixel da imagem a ser dilatada

• Dilatação em nível de cinza

$$(f \oplus b)(s,t) = \max\{(s-x,t-y) + b(x,y) | (s-x), \ (t-y) \in D_f; (x,y) \in D_b\}$$



• Dilatação em nível de cinza (exemplo)





- Operações morfológicas em imagens representadas em escalas de cinza
 - Similar à convolução 2D
 - A operação max substitui as somas da convolução e a adição os produtos da convolução
 - O elemento estruturante podem ser negativos
 - Os valores da imagem resultante devem ser normalizados
 - Valores negativos podem ser alterados para zero (underflow)
 - A imagem inteira poderia ter seus valores aumentados para que o menor valor de pixel fosse zero mantendo os valores relativos entre os pixeis

Erosão em nível de cinza

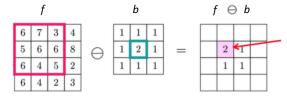
$$(f\ominus b)(s,t)=\max\{(s+x,t+y)-b(x,y)|(s+x),\ (t+y)\in D_f;(x,y)\in D_b\}$$

- Efeito geral na imagem (depende dos valores em b)
 - Imagem resultante tende a ser mais escura que a de entrada
 - Detalhes claros são reduzidos ou eliminados

- Algoritmo de erosão
 - Posiciona-se a origem do elemento estruturante sobre o primeiro pixel da imagem que sofre erosão
 - 2 Calcula-se a diferença de cada par correspondente de valores de pixeis do elemento estruturante e da imagem
 - Acha-se o valor mínimo de todas essas diferenças, e armazena-se o pixel correspondente na imagem de saída para este valor
 - Repete-se este processo para cada pixel da imagem que sofre erosão

Erosão em nível de cinza

$$(f \ominus b)(s,t) = \max\{(s+x,t+y) - b(x,y) | (s+x), \ (t+y) \in D_f; (x,y) \in D_b\}$$



• Erosão em nível de cinza





- Outros operadores
 - Abertura
 - Fechamento
 - Suavização morfológica
 - Abertura morfológica seguida de fechamento
 - Remoção ou atenuação tanto de artefatos claros como escuros ou ruídos
 - Transformada top-hat
 - Enfatiza o detalhe na presença de sombreamento
 - Etc

Referências I



Gonzalez, R. C.; Woods R. E.

Processamento de imagens digitais.

Editora Blucher, 2000.



Oliveira, L. E. S.

Notas de aula – Morfologia Matemática.

UFU. Uberlândia, MG, 2014.



Prateek, J., Millan, E. D., e Vinivius, G.

OpenCV by Example.

Packt Publishing, 2016.



Ren, T. I.

Notas de aula – Processamento de Imagem Morfológica: morfologia matemática.

UFPE. Recife, SP, 2024.

Referências II



Vieira, M. A. C.; Costa, A. C.

Notas de aula – Introdução à Visão Computacional: processamento morfológico.

USP. São Paulo. SP. 2024.



🚺 Villán, A. F.

Mastering OpenCV 4 with Python.

Packt Publishing, 2019.



Wiggers, K. L.

Notas de aula – Processamento de Imagens: morfologia matemática.

UTFPR. Pato Branco. PR. 2024.