

# Aula 11 – Morfologia matemática I

Prof. João Fernando Mari

[joaofmari.github.io](https://joaofmari.github.io)

*joaof.mari@ufv.br*

- Morfologia matemática
- Operações básicas com conjuntos
- Erosão
- Dilatação
- Dualidade
- Morfologia matemática em níveis de cinza

# MORFOLOGIA MATEMÁTICA

- A linguagem da morfologia matemática é a teoria dos conjuntos
  - Os objetos em uma imagem são representados como conjuntos
  - O conjunto de todos os pixels brancos (ou pretos, dependendo da convenção) em uma imagem binária é uma representação completa da imagem
- Em imagens binárias esses conjuntos estão em  $\mathbb{Z}^2$ 
  - Cada elemento do conjunto é um vetor bidimensional
  - Cada dimensão corresponde às coordenadas  $(x, y)$  de um pixel branco da imagem
- As imagens em níveis de cinza podem ser representadas como conjuntos em  $\mathbb{Z}^3$ 
  - Dois componentes de cada elemento referem-se às coordenadas do pixel
  - O terceiro corresponde ao seu valor discreto de intensidade

# Representação de imagem binária como conjuntos

	0	1	2	3	4	5	6	7
0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	1	1	1	0	1	1	1
2	0	0	1	1	0	0	0	1
3	0	0	0	0	0	0	1	1
4	0	0	0	0	0	0	0	0
5	0	1	1	0	0	1	0	0
6	0	1	1	0	0	0	0	0
7	0	0	0	0	0	0	0	0

$$C_0 = \{ (1, 1), (1, 2), (1, 3), (2, 2), (2, 3) \}$$

$$C_1 = \{ (1, 5), (1, 6), (1, 7), (2, 7), (3, 6), (3, 7) \}$$

$$C_2 = \{ (5, 5) \}$$

$$C_3 = \{ (5, 1), (5, 2), (6, 1), (6, 2) \}$$

$$C_I = \bigcup_{i=0}^{N-1} C_i, \quad \text{para } N \text{ objetos}$$

# Imagem de intensidade como conjuntos

	0	1	2	3	4	5	6	7
0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	1	2	1	0	5	7	5
2	0	0	2	3	0	0	0	6
3	0	0	0	0	0	0	4	7
4	0	0	0	0	0	0	0	0
5	0	1	2	0	0	3	0	0
6	0	1	3	0	0	0	0	0
7	0	0	0	0	0	0	0	0

$$C_0 = \{ (1, 1, 1), (1, 2, 2), (1, 3, 1), (2, 2, 2), (2, 3, 3) \}$$

$$C_1 = \{ (1, 5, 5), (1, 6, 7), (1, 7, 5), (2, 7, 6), (3, 6, 4), (3, 7, 7) \}$$

$$C_2 = \{ (5, 5, 3) \}$$

$$C_3 = \{ (5, 1, 1), (5, 2, 2), (6, 1, 1), (6, 2, 3) \}$$

$$C_I = \bigcup_{i=0}^{N-1} C_i, \quad \text{para } N \text{ objetos}$$

# OPERAÇÕES BÁSICAS COM CONJUNTOS

# Operações básicas com conjuntos

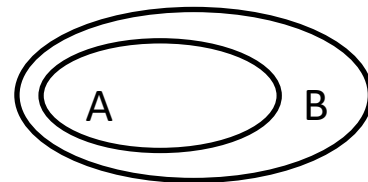
- Seja  $A$  um conjunto de pares ordenados de números reais
  - Se  $a=(a_1, a_2)$  for um elemento de  $A$ , temos:
    - $a \in A$  ( $a$  é elemento de  $A$ )
  - Se  $a$  não for um elemento de  $A$ :
    - $a \notin A$  ( $a$  não é elemento de  $A$ )
  - Se um conjunto não contém elementos:
    - Conjunto vazio –  $\emptyset$
  
- Um conjunto é especificado pelo conteúdo de duas chaves
  - Ex.:  $C = \{w | w = -d, d \in D\}$
  - $C$  é o conjunto dos elementos,  $w$ , tal que  $w$  é formado multiplicando cada um dos elementos do conjunto  $D$  por  $-1$
  
- Uma forma de utilizar conjuntos em processamento de imagens é:
  - Considerar os elementos do conjunto como as coordenadas dos pixels (pares ordenados de números inteiros)
  - Cada conjunto representa regiões (objetos) na imagem



# Operações básicas com conjuntos

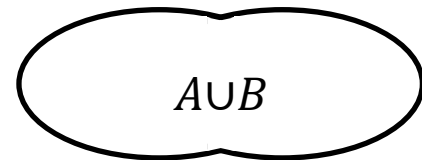
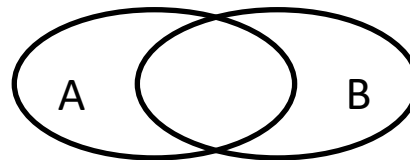
- Se cada elemento de um conjunto A também é elemento de um conjunto B, então...

- A é subconjunto de B
- $A \subseteq B$



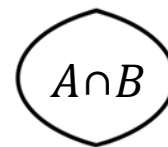
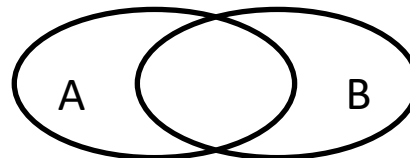
- A união dos conjuntos A e B é:

- O conjunto dos elementos que pertencem ou ao conjunto A, ou ao B ou a ambos
- $C = A \cup B$



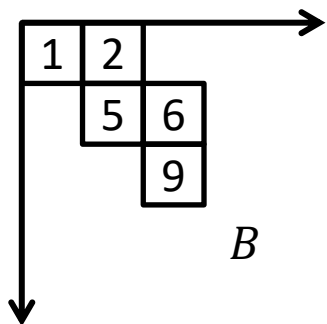
- A intersecção de dois conjuntos A e B é:

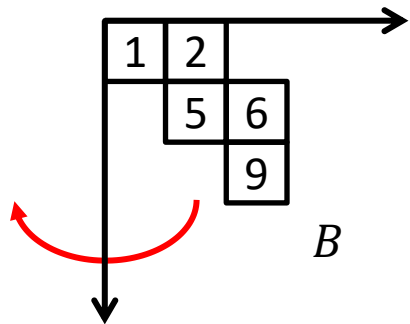
- O conjunto de elementos que pertencem a ambos os conjuntos
- $D = A \cap B$

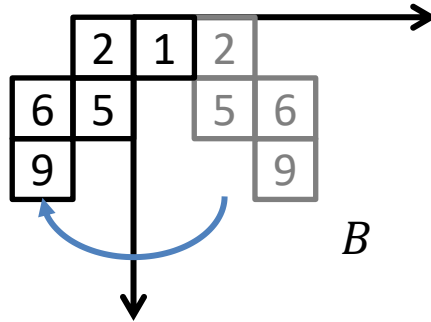
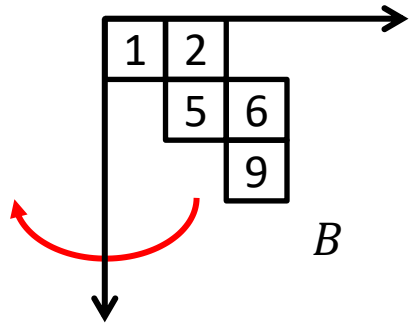


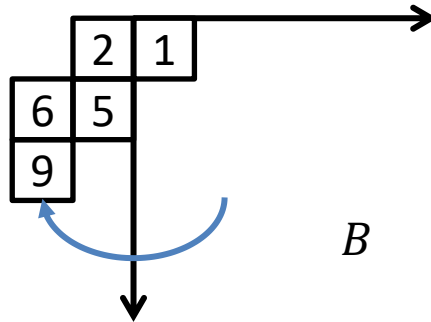
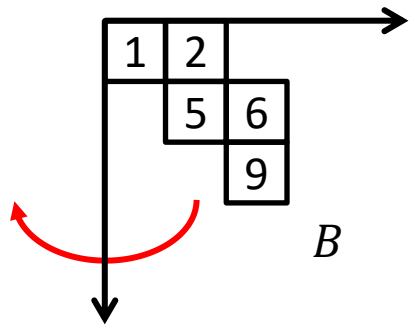
# Operações básicas com conjuntos

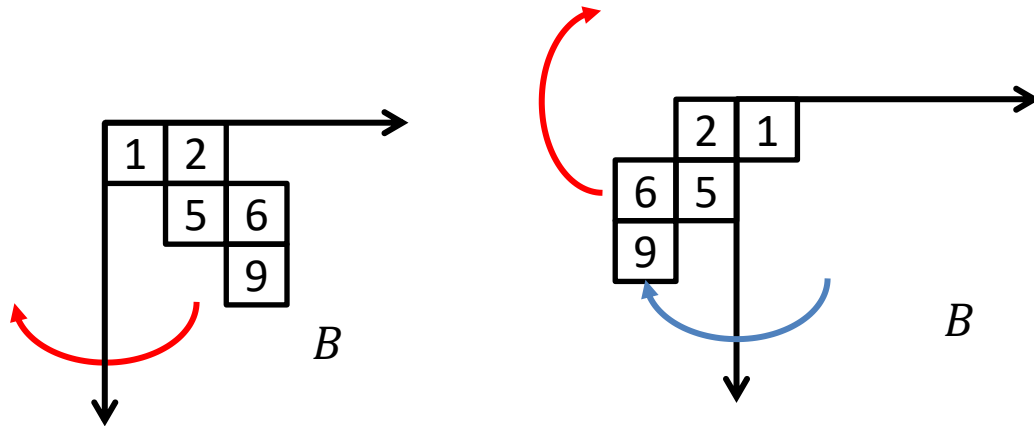
- A reflexão de um conjunto  $B$ ,  $\hat{B}$ , é:
  - $\hat{B} = \{w | w = -b, \text{para } b \in B\}$
  - Se  $B$  é o conjunto de pixels que representa um objeto,
    - $\hat{B}$  é conjunto de pixels em  $B$  cujas coordenadas  $(x, y)$  foram substituídas por  $(-x, -y)$ .
- A translação de um conjunto  $B$  no ponto  $(z_1, z_2)$ ,  $(B)_z$ , é:
  - $(B)_z = \{c | c = b + z, \text{para } b \in B\}$
  - Se  $B$  é o conjunto de pixels que representa um objeto,
    - $(B)_z$  é o conjunto de pixels em  $B$  cujas coordenadas  $(x, y)$  foram substituídas por  $(x+z_1, y+z_2)$

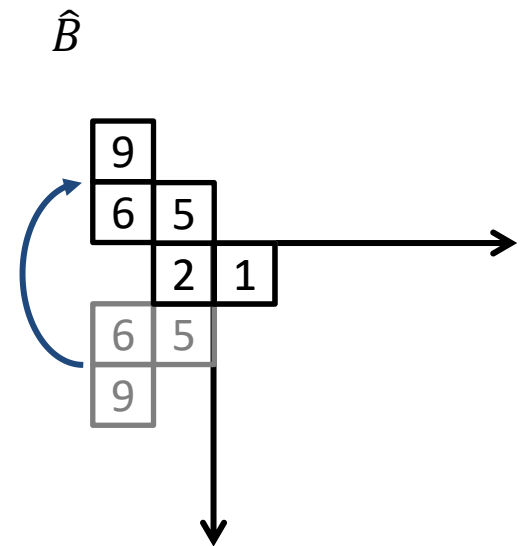
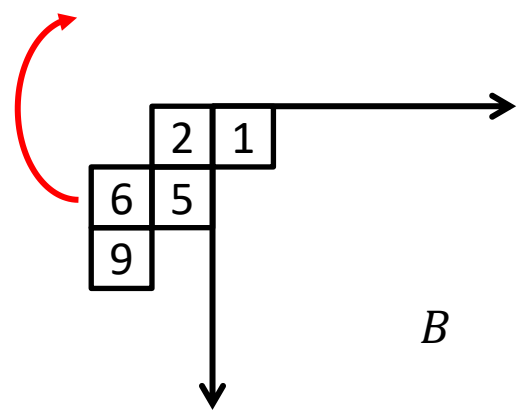
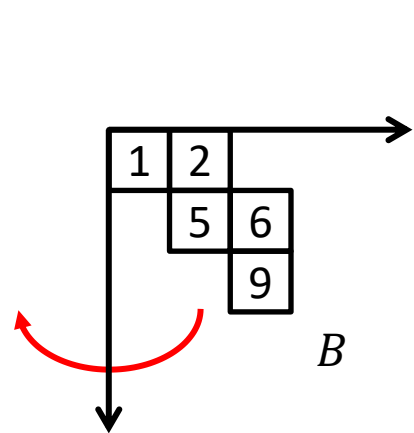




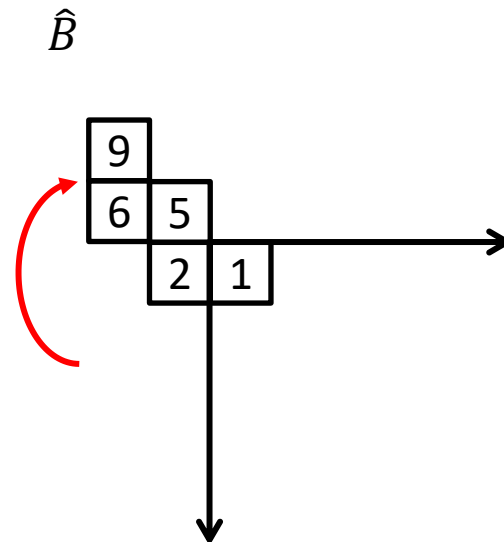
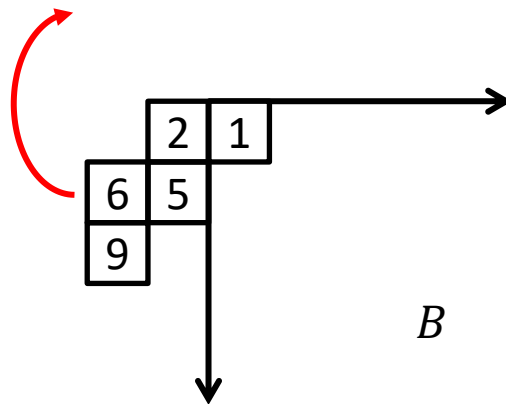
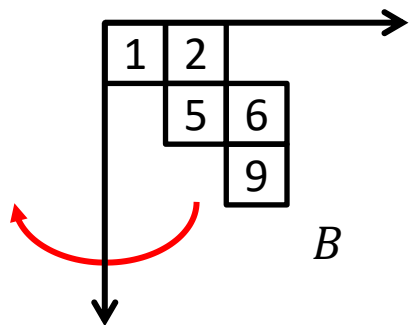


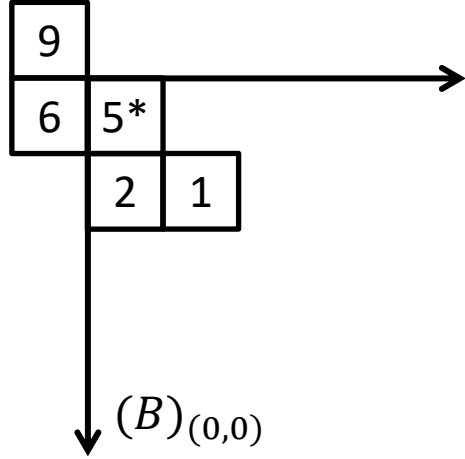


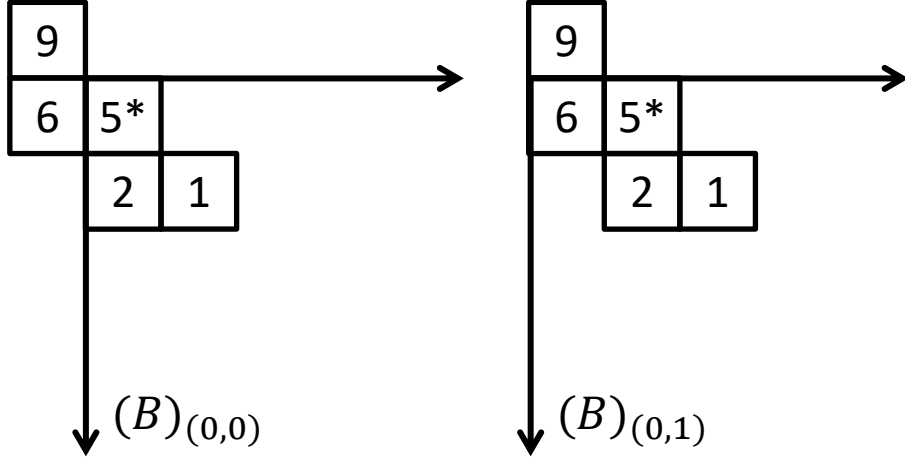


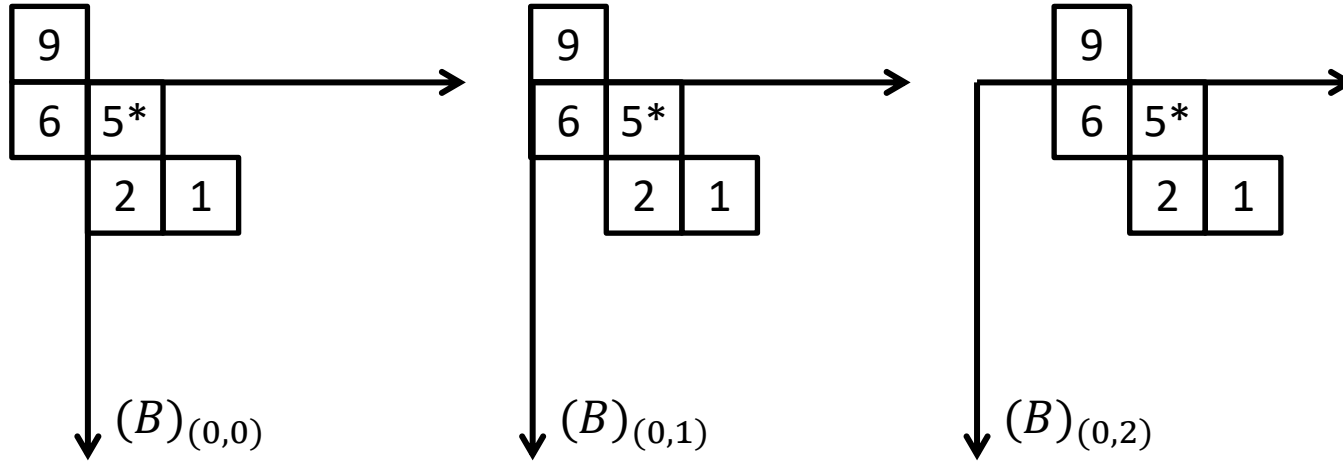


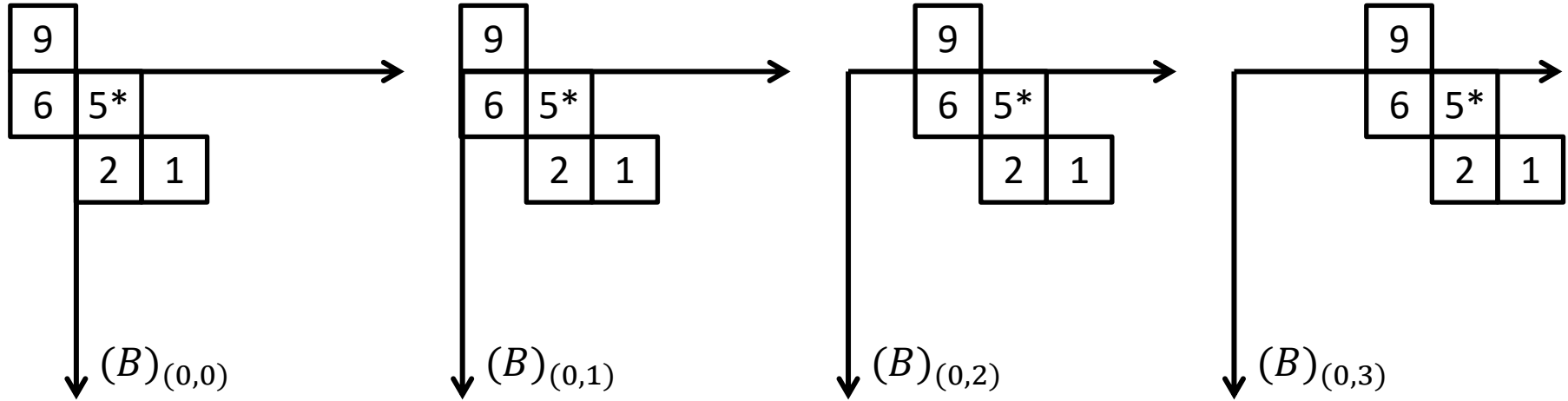


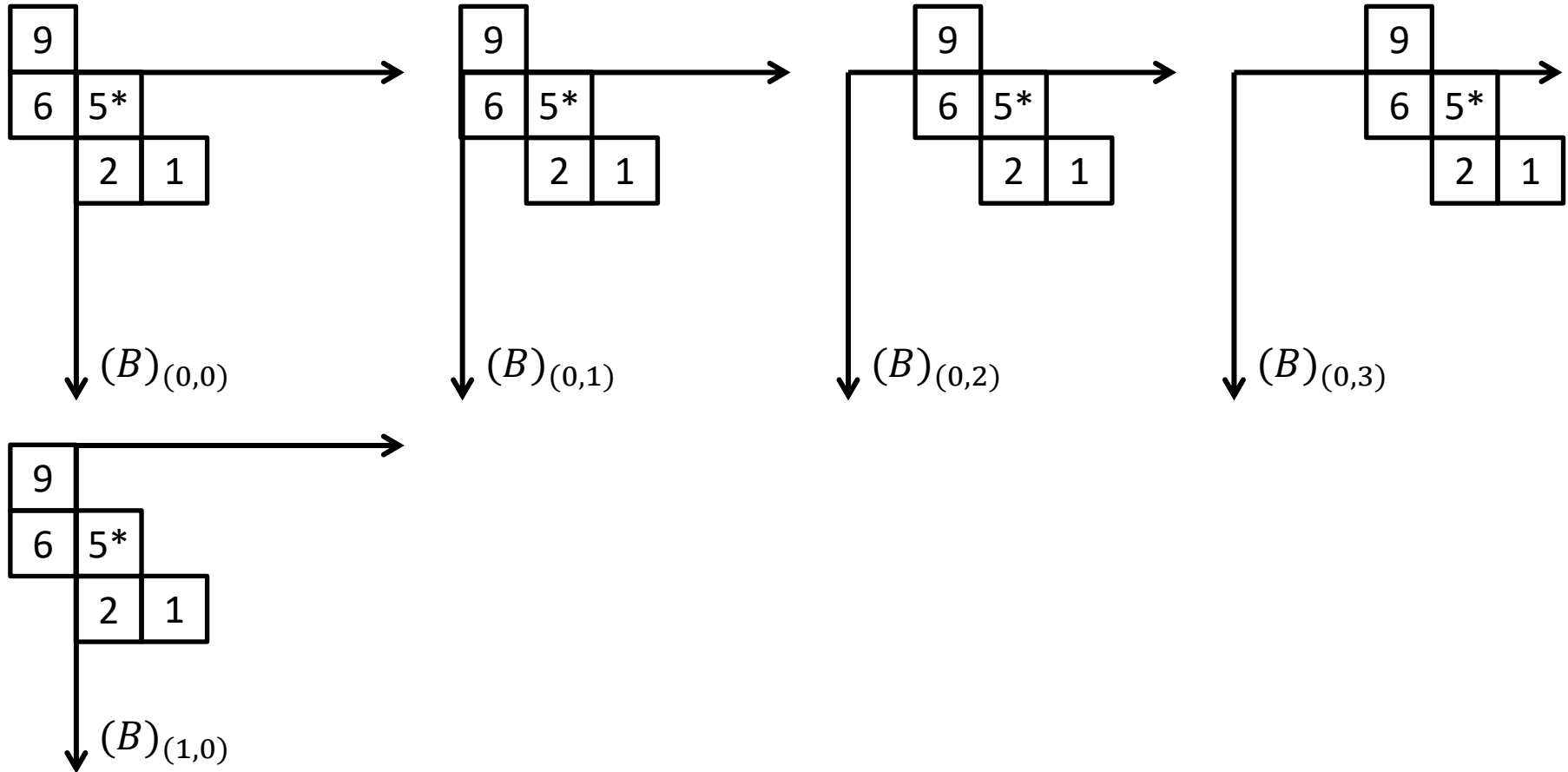


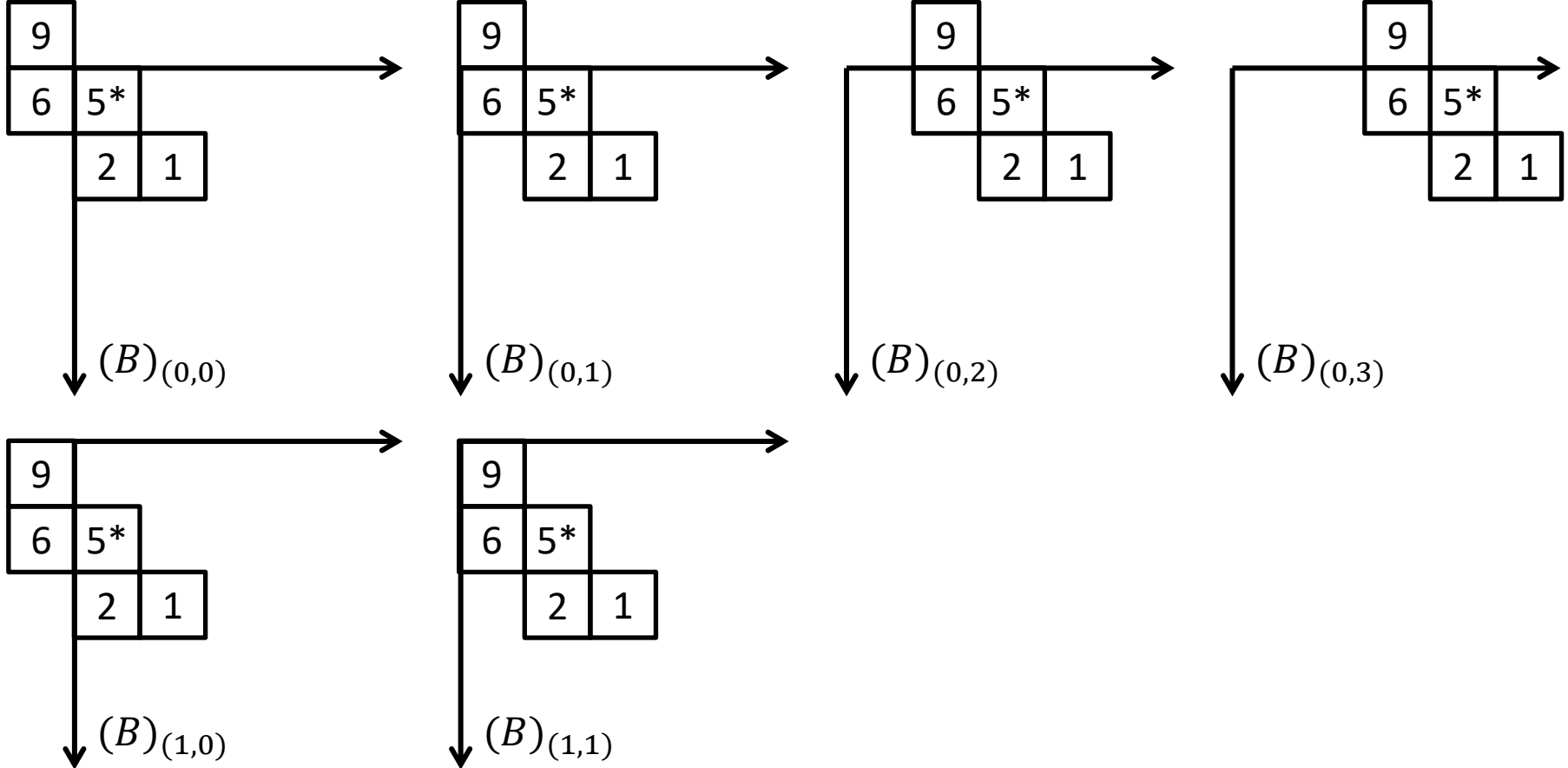


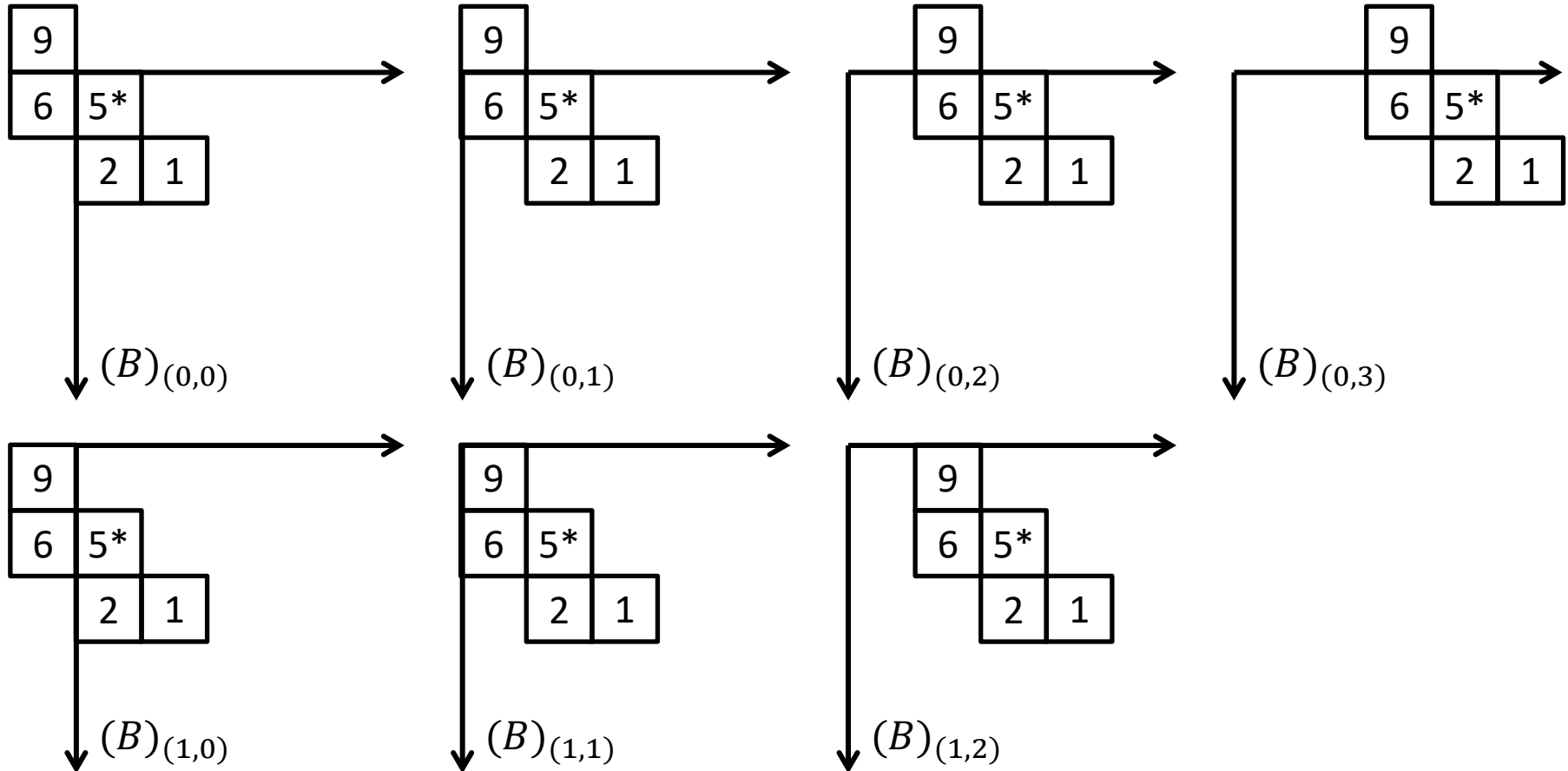




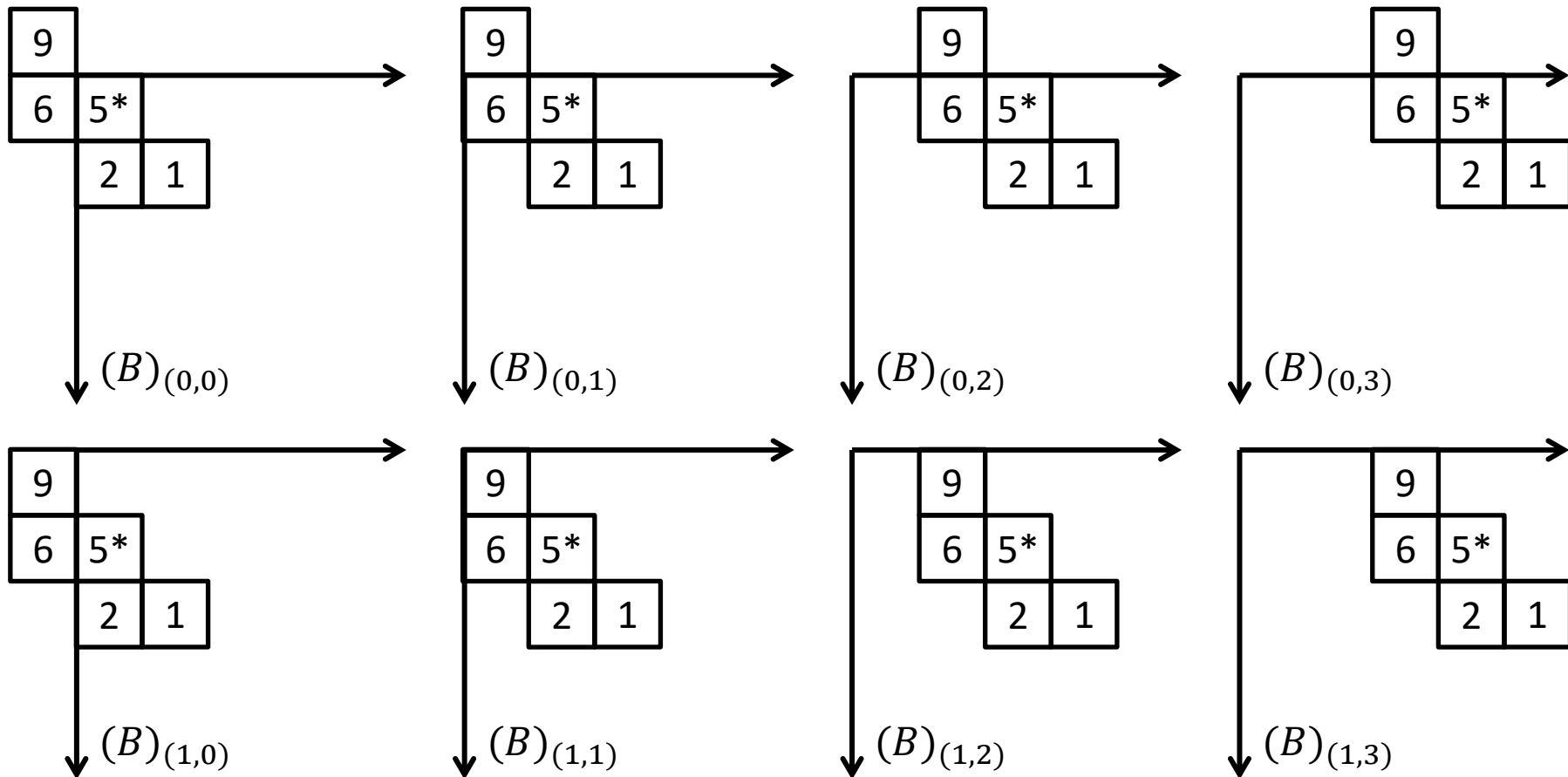












# Elementos estruturantes

- Elemento estruturante (EE)
  - Conjuntos pequenos ou sub-imagens usados para examinar uma imagem buscando propriedades de interesse.

0	1	0
1	1	1
0	1	0

1	1	1
1	1	1
1	1	1

1
1
1
1
1

			1			
		1	1	1		
	1	1	1	1	1	
1	1	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1	
		1	1	1		
			1			

1	1	1
0	0	1
0	1	0

0	1	0
1	1	1
0	1	0*

- *O \* indica o centro do elemento estruturante.*
- *Quando omitido, o centro do EE corresponde ao centro da matriz*

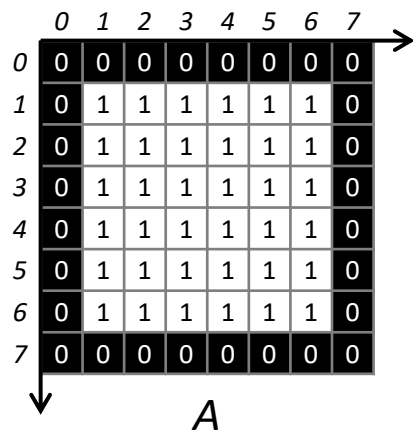
# EROSÃO

# Erosão

- **Erosão e dilatação** são operações fundamentais da morfologia matemática.
  - Muitos dos algoritmos morfológicos são derivados dessas duas operações.
- A erosão de um conjunto  $A$  por um EE  $B$  é:
  - $A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$
  - A erosão de  $A$  por  $B$  é o conjunto de todos  $z$  de forma que  $B$  transladado por  $z$  está contido em  $A$ .
- Uma definição alternativa para o mesmo caso:
  - Dizer que  $B$  esta contido em  $A$  equivale a dizer que  $B$  não tem elementos comuns com o fundo.
  - $A \ominus B = \{z | (B)_z \cap A^c = \emptyset\}$

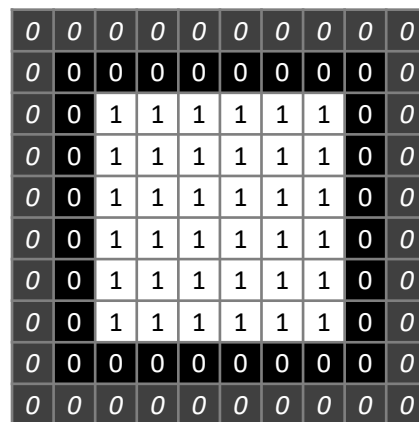
# Erosão

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

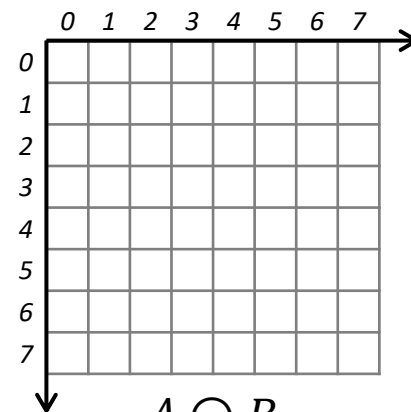


1	1	1
1	1	1
1	1	1

$B$

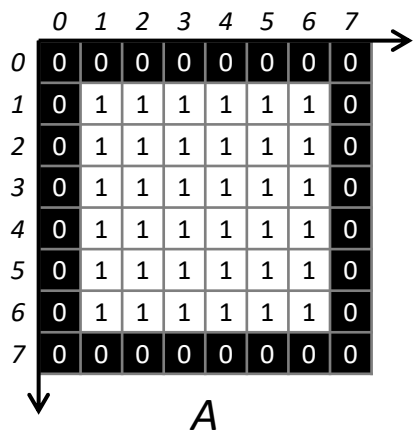


$A \ominus B$



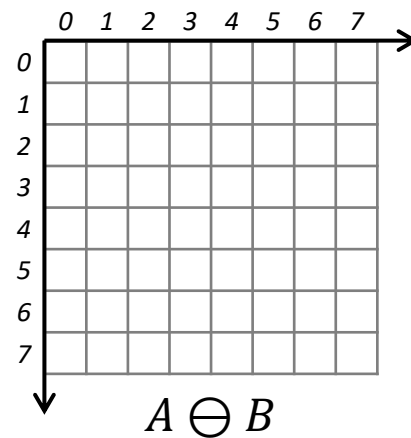
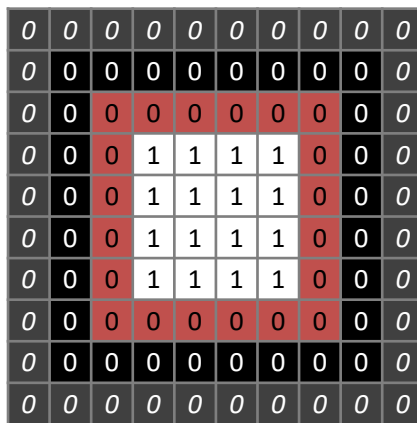
# Erosão

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



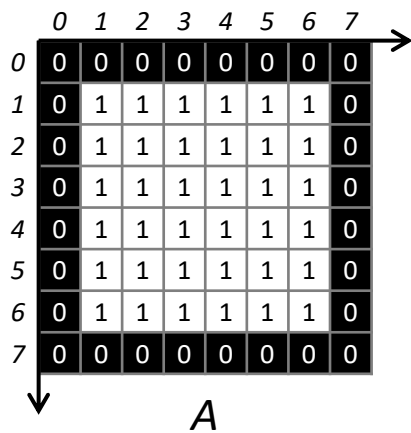
1	1	1
1	1	1
1	1	1

$B$



# Erosão

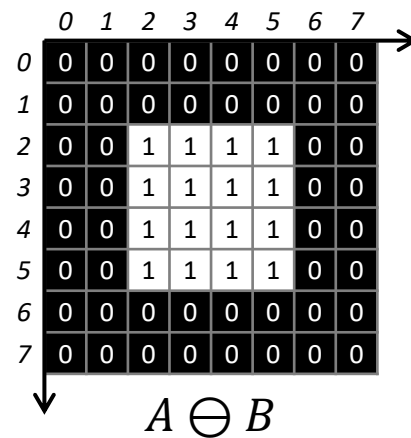
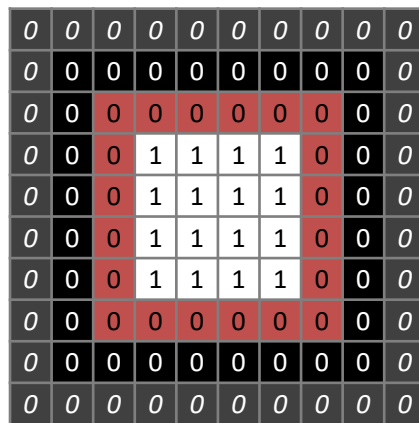
- $A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$



Matrix B (3x3):

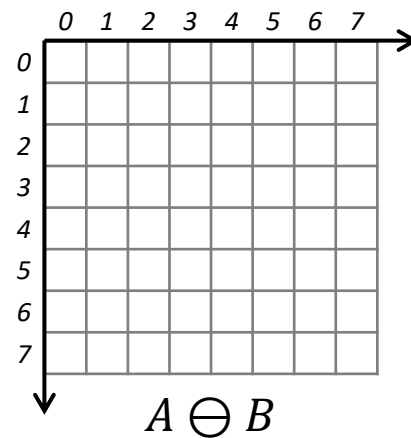
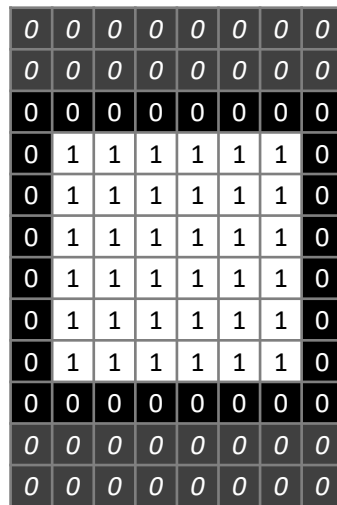
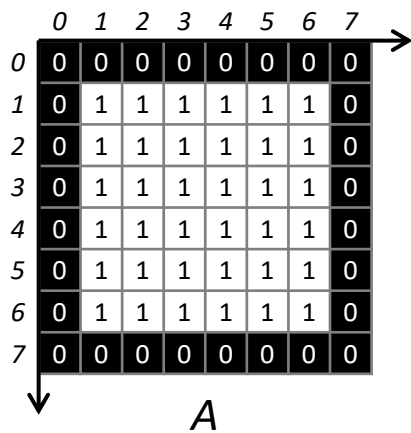
1	1	1
1	1	1
1	1	1

$B$



# Erosão

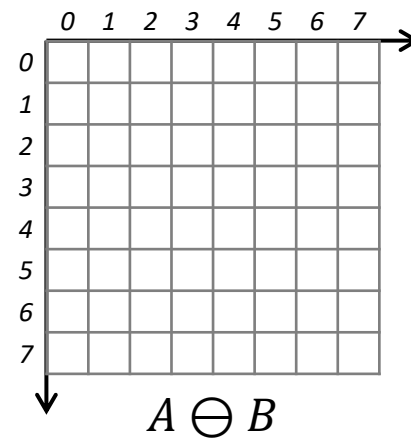
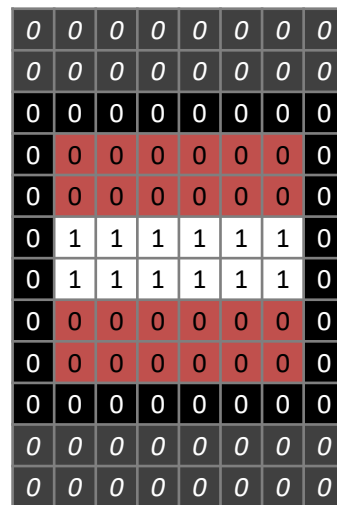
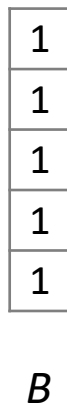
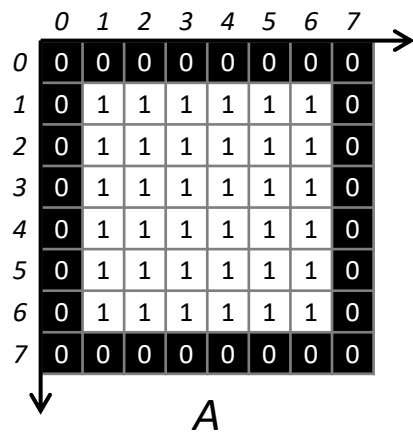
- $A \ominus B = \{z | (B)_z \subseteq A\}$





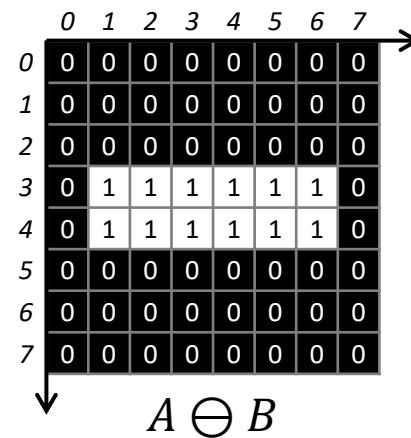
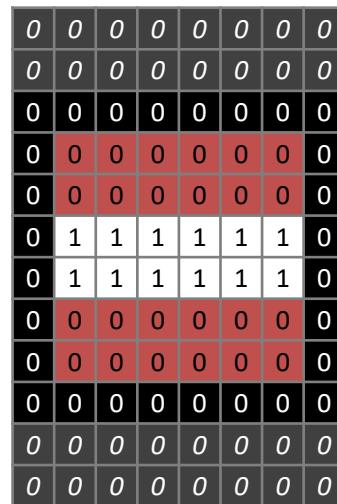
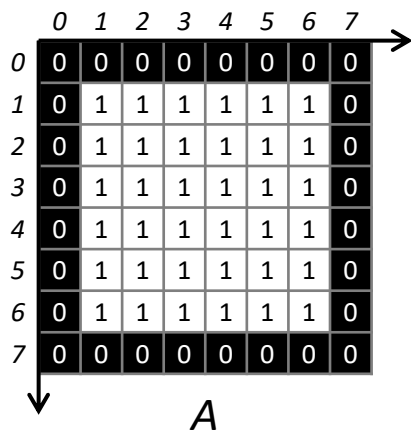
# Erosão

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



# Erosão

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



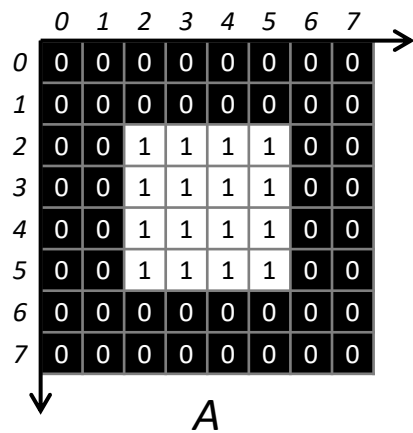
# DILATAÇÃO

# Dilatação

- A **dilatação** de um conjunto  $A$  por um EE  $B$  é:
  - $A \oplus B = \{z | (\hat{B})_z \cap A \neq \emptyset\}$
- Primeiramente, realiza-se a reflexão de  $B$  em torno de sua origem.
  - A dilatação de  $A$  por  $B$  é o conjunto de todos os deslocamentos  $z$ , de forma que  $\hat{B}$  (reflexão de  $B$ ) e  $A$  se sobreponham em pelo menos um elemento.
- Uma definição alternativa para o mesmo caso:
  - $A \oplus B = \{z | [(\hat{B})_z \cap A] \subseteq A\}$

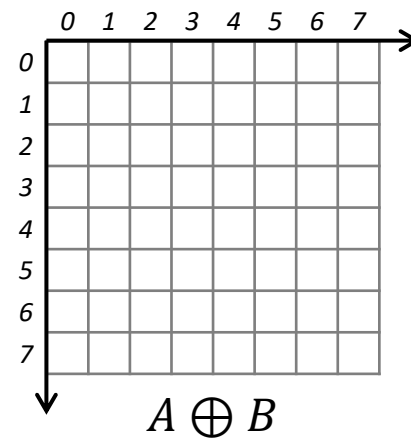
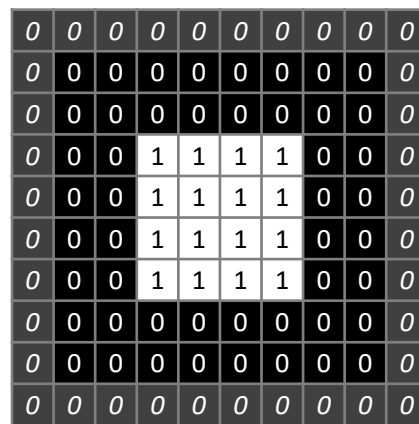
# Dilatação

- $A \oplus B = \{z \mid (\hat{B})_z \cap A \neq \emptyset\}$



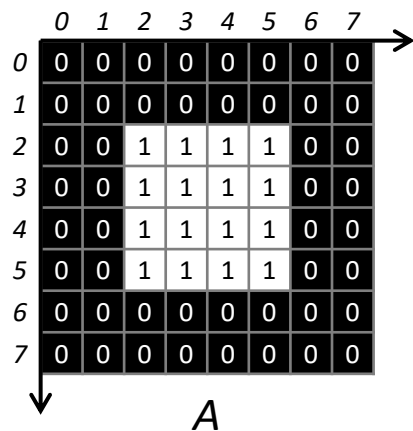
1	1	1
1	1	1
1	1	1

B



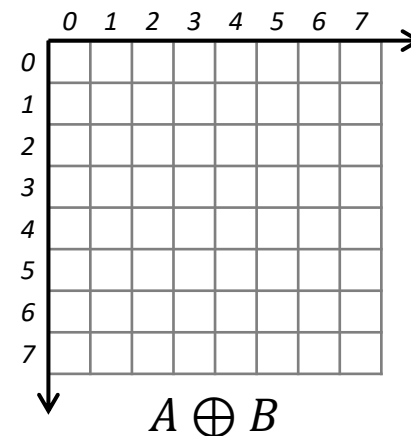
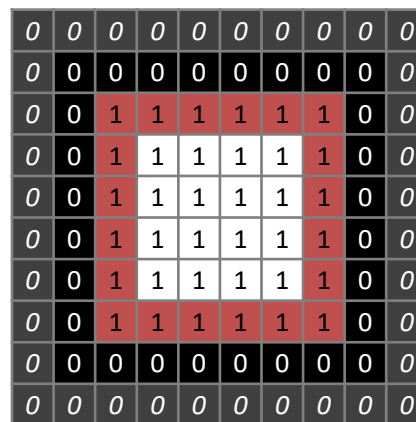
# Dilatação

- $A \oplus B = \{z \mid (\hat{B})_z \cap A \neq \emptyset\}$



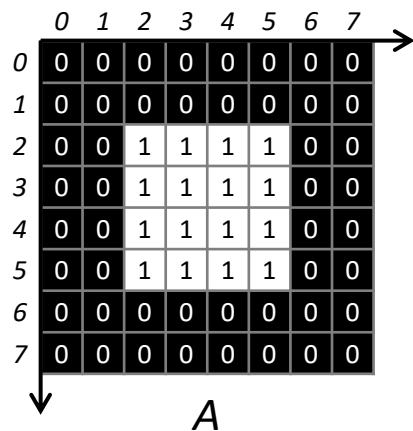
1	1	1
1	1	1
1	1	1

B



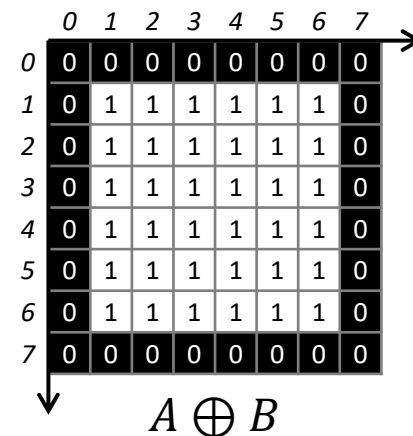
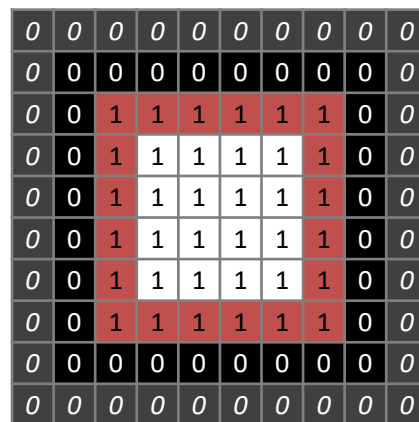
# Dilatação

- $A \oplus B = \{z \mid (\hat{B})_z \cap A \neq \emptyset\}$



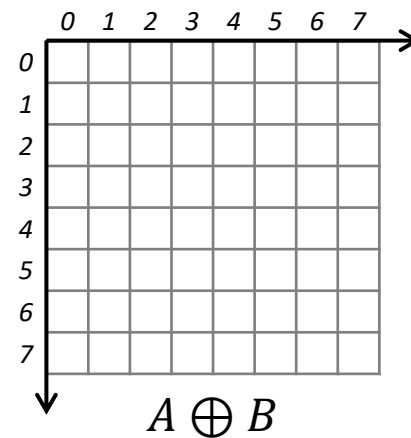
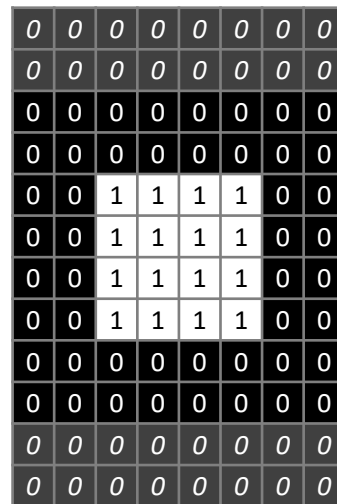
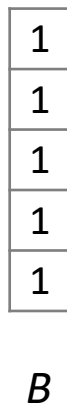
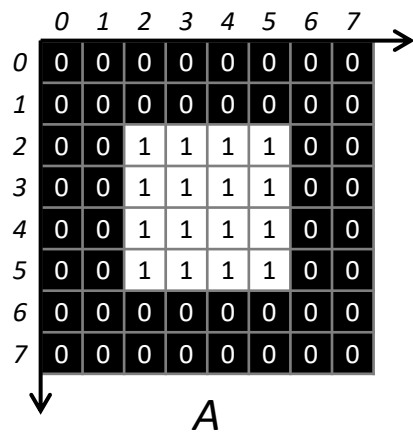
1	1	1
1	1	1
1	1	1

B



# Dilatação

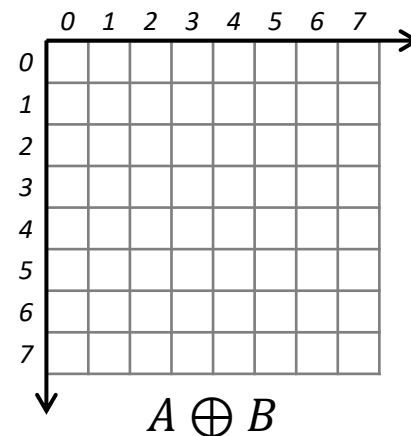
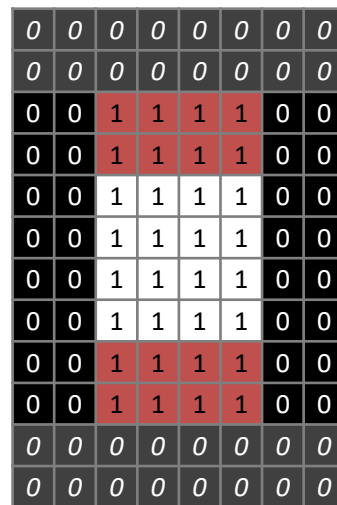
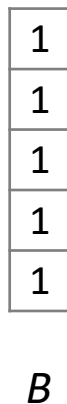
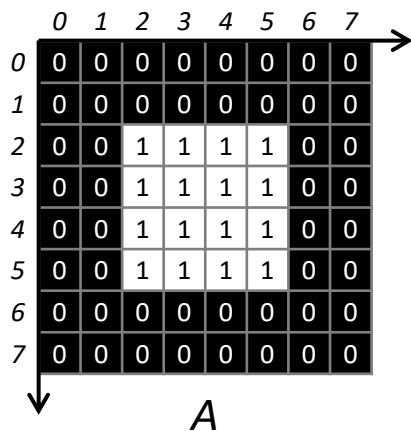
- $A \oplus B = \{z | (\hat{B})_z \cap A \neq \emptyset\}$





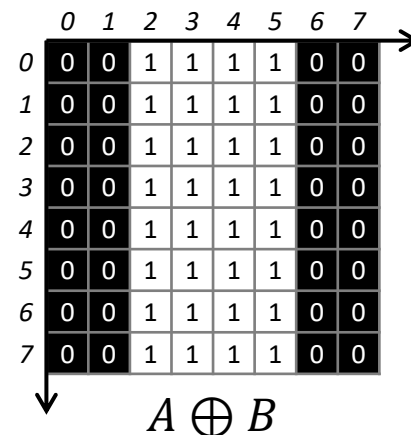
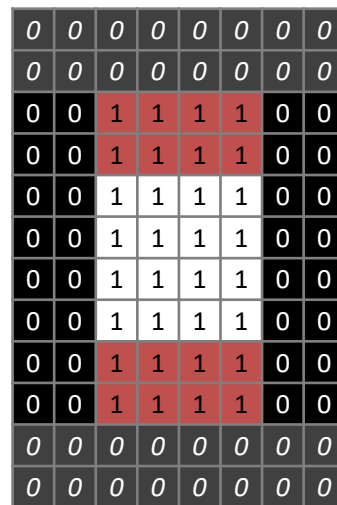
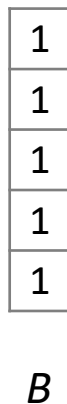
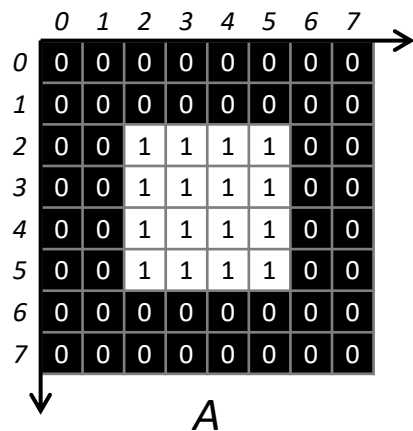
# Dilatação

- $A \oplus B = \{z | (\hat{B})_z \cap A \neq \emptyset\}$



# Dilatação

- $A \oplus B = \{z | (\hat{B})_z \cap A \neq \emptyset\}$



# DUALIDADE

# Dualidade

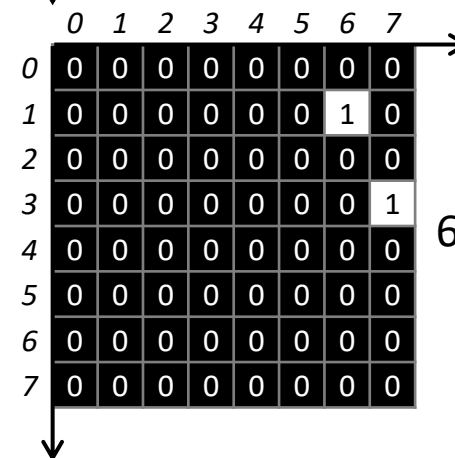
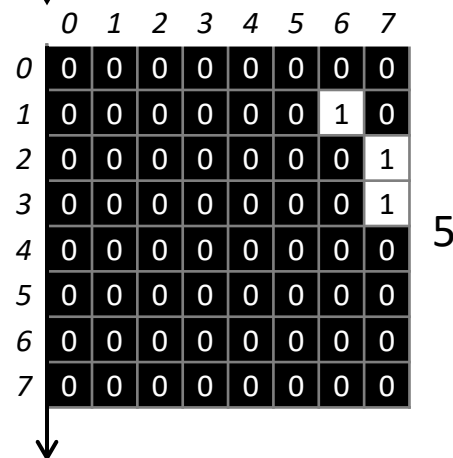
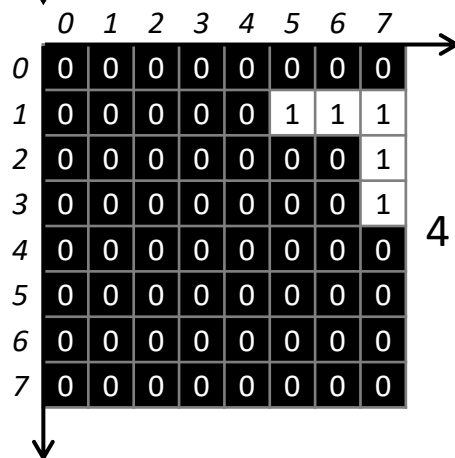
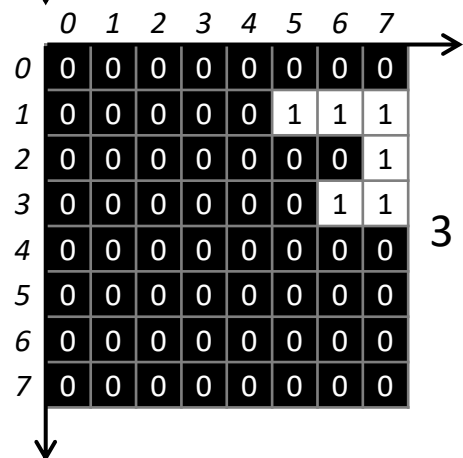
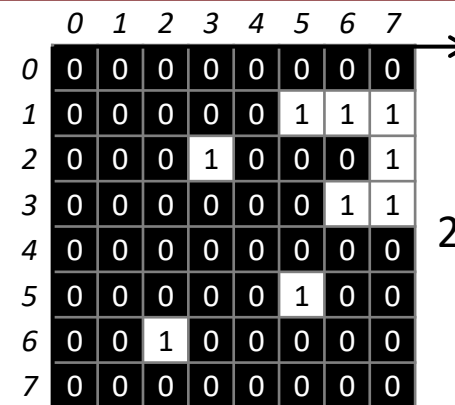
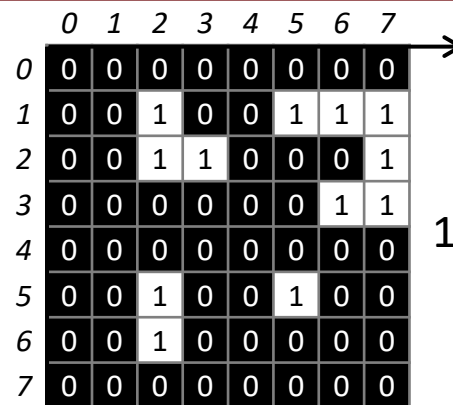
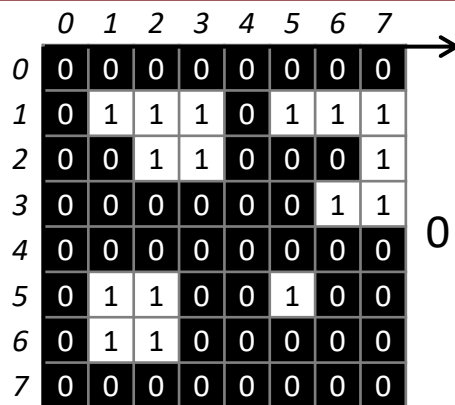
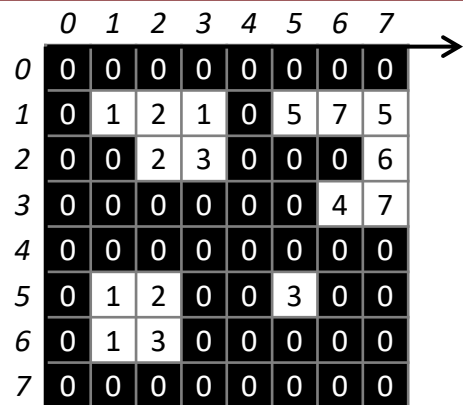
- A dilatação e a erosão são operações duais:
  - $(A \ominus B) = A^c \oplus \hat{B}$
  - $(A \oplus B) = A^c \ominus \hat{B}$
  - A **erosão** de  $A$  por  $B$  é o complemento da dilatação de  $A^c$  por  $\hat{B}$
  - A **dilatação** de  $A$  por  $B$  é o complemento da erosão de  $A^c$  por  $\hat{B}$
  - Quando o EE é simétrico pode-se obter a dilatação por meio da erosão do fundo da imagem.
    - Assim como, obter a erosão por meio da dilatação do fundo da imagem

# MORFOLOGIA MATEMÁTICA EM NÍVEIS DE CINZA

# Morfologia matemática em níveis de cinza

- Morfologia matemática em níveis de cinza usando decomposição por limiarização:
  1. Decompor a imagem de intensidade  $f(x, y)$  por limiarização em todos os possíveis níveis de cinza.
    - Cada limiarização irá gerar uma imagem binária
  2. Aplicar a operação morfológica sobre cada imagem binária
  3. Reconstruir a imagem de saída  $g(x, y)$  “empilhando” as imagens binárias processadas.

# Morfologia matemática em níveis de cinza



- MARQUES FILHO, O.; VIEIRA NETO, H. **Processamento digital de imagens**. Brasport, 1999.
  - Disponível para download no site do autor (Exclusivo para uso pessoal)
  - <http://dainf.ct.utfpr.edu.br/~hvieir/pub.html>
- GONZALEZ, R.C.; WOODS, R.E.; **Processamento Digital de Imagens**. 3ª edição. Editora Pearson, 2009.
- J. E. R. Queiroz, H. M. Gomes. **Introdução ao Processamento Digital de Imagens**. RITA. v. 13, 2006.
  - <http://www.dsc.ufcg.edu.br/~hmg/disciplinas/graduacao/vc-2016.2/Rita-Tutorial-PDI.pdf>



- Aldo von Wangenheim. **Morfologia Matemática**
  - <http://www.inf.ufsc.br/~visao/morfologia.pdf>
- James Facon. **A Morfologia Matemática e suas Aplicações em Processamento de Imagens.** Minicurso – WVC 2011
  - <http://www.ppgia.pucpr.br/~facon/Books/2011WVCMinicurso2Morfo.pdf>

```
@misc{mari_im_proc_2023,
  author = {João Fernando Mari},
  title = {Morfologia matemática I},
  year = {2023},
  publisher = {GitHub},
  journal = {Introdução ao Processamento Digital de Imagens - UFV},
  howpublished = {\url{https://github.com/joaofmari/SIN392_Introduction-to-digital-image-processing_2023}}
}
```

# FIM