

ЛЕКЦИЯ 2. БИНАРИЗАЦИЯ ИЗОБРАЖЕНИЙ

Обработка аудиовизуальной информации. Бакалавры, 6 семестр. Магистры, 9 семестр

Демидов Д.В.

План лекции

- Бинаризация изображений с постоянным и адаптивным порогом.
- Использование морфологических операций для бинарных и полутоновых изображений.

Цвет \rightarrow Полутон

Обесцвечивание изображений

Преобразование в оттенки серого

- Для преобразования исходного изображения в изображение в градациях серого, необходимо получить его «яркость»-составляющую.
- □ В цветовой модели YUV это компонента Y.
- Достаточно рассчитать одну матрицу Y на основе исходного RGB изображения:
 - □ Усреднение:

$$Y = \frac{1}{3} (R + G + B)$$

Photoshop:

$$Y = 0.3 \times R + 0.59 \times G + 0.11 \times B$$

 При съемке цифровой камерой особенно с длинными выдержками в первую очередь «шумит» синий канал

Полутон ЭЧёрно-белый

Глобальная бинаризация изображений Адаптивная бинаризация изображений

Бинаризация изображений

- Бинаризация изображения (thresholding) процесс преобразования полутонового изображения в бинарное изображение, т.е. изображение, в котором каждый пиксель может иметь только два цвета.
- □ Бинаризация помогает отделить объект от фона.
- Бинарное изображение, полученное в результате такого преобразования, искажается по сравнению с оригиналом:
 - □ Появляются разрывы и размытости на объектах
 - Возникают зашумления изображения в однородных областях
 - □ Теряется целостность структуры объектов.
- Все методы бинаризации разделяют на два вида методы глобальной и локальной пороговой обработки.

Бинаризация с одним порогом

- Суть преобразования растровых изображений заключается в сравнительном анализе яркости текущего пикселя Р(х,у) с неким пороговым значением Р_т(х,у).
 - **п Если** яркость текущего пикселя $P(x,y) > P_T(x,y)$,
 - **то** цвет пикселя на бинарном изображении будет белым,
 - иначе цвет будет черным.
- Пороговой поверхностью Р_т является матрица, размерность которой соответствует размерности исходного изображения.
 - □ Постоянный порог соответствует ситуации, когда все значения элементов Р_т совпадают. Т.е. бинаризация *глобальна*.
 - Непостоянный порог соответствует ситуации локальной (адаптивной) бинаризации.
- Порог может быть рассчитан исходя из гистограммы яркостей пикселей изображения. Например, как среднее значение.
- □ Подробнее: https://www.fundamental-research.ru/ru/article/view?id=28600

Глобальная бинаризация

- В методах глобальной обработки пороговая поверхность является плоскостью с постоянным порогом яркости, т.е. значение порога является одинаковым для всех пикселей исходного изображения.
- Глобальная пороговая обработка имеет существенный недостаток: если исходное изображение имеет неоднородное освещение, области, которые освещены хуже, целиком классифицируются как передний план.

Глобальная бинаризация с двумя порогами

- Иногда яркость объекта распределена в некоторой зоне.
- □ Вводятся нижний Т1 и верхний Т2 пороги;
- □ Решающее правило имеет вид:
 - **Если** яркость текущего пикселя $P(x,y) > P_{T1}(x,y)$ **и** $P(x,y) < P_{T2}(x,y)$,
 - **то** цвет пикселя на бинарном изображении будет белым,
 - **иначе** цвет будет черным.

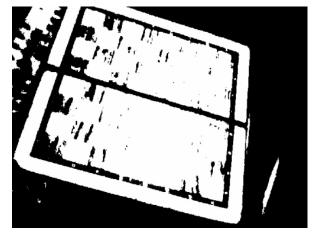
Адаптивная бинаризация (локальная)

- В локальных (адаптивных) методах пороговое значение меняется для каждой точки исходя из некоторых признаков области, принадлежащей некоторой окрестности данной точки.
- Недостатком такого рода преобразований является низкая скорость работы алгоритмов, связанная с пересчетом пороговых значений для каждой точки изображения.

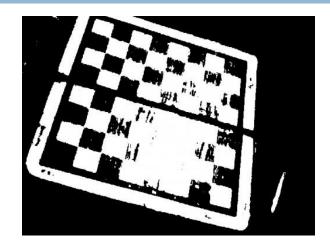
Примеры



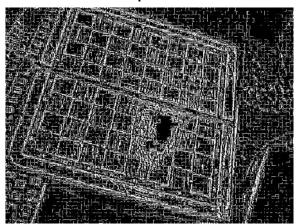
Исходное



С критерием Отсу



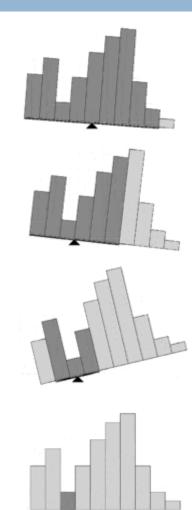
Порог 128



Адаптивное монохромное преобразование

Алгоритм сбалансированного порогового отсечения гистограммы

- Метод основан на итеративном нахождении порогового значения, которое разделяет пиксели на два класса.
- Взвешиваются две равные доли гистограммы яркости. Если одна часть перевешивает, то из более тяжелой части удаляется наиболее крайний столбик.
- Взвешивание повторяется вновь.
 Итеративная процедура заканчивается, когда в гистограмме остается только один столбик.
- Соответствующее ему значение интенсивности выбирается в качестве порогового значения.



Глобальная бинаризация Отсу

- Метод также использует гистограмму распределения значений яркости пикселей растрового изображения.
- □ Пусть
 - N это общее кол-во пикселей на изображении,
 - n_i кол-во пикселей с уровнем яркости і.
- Тогда значения гистограммы определяются как:

$$p_i = \frac{n_i}{N}$$

- □ Порог бинаризации † подбирается итеративно от 0 до L=255 таким образом, чтобы:
 - минимизировать внутриклассовую дисперсию или
 - максимизировать межклассовую дисперсию или
 - максимизировать их отношение (след. слайд).

Глобальная бинаризация Отсу (2)

- Для выбранного порога † рассчитываются:
 - относительные частоты w для зон гистограммы слева и справа от t:
 - средние уровни М яркости в каждой зоне:
 - дисперсию классов D:

- Внутриклассовая дисперсия Dобщ (взвешенная сумма дисперсий):
- Межклассовая дисперсия Dкл:
- Для искомого порога значение оценки будет максимальным:

$$\begin{cases} w_0(t) = \sum_{i=0}^{t} p_i \\ w_1(t) = \sum_{i=t+1}^{L} p_i = 1 - w_0(t) \end{cases}$$

$$\begin{cases} M_0(t) = \sum_{i=0}^t \frac{i \cdot p_i}{w_0(t)} \\ M_1(t) = \sum_{i=t+1}^L \frac{i \cdot p_i}{w_1(t)} \end{cases}$$

$$\begin{cases} D_{0}(t) = \sum_{i=0}^{t} p_{i} (i - M_{0}(t))^{2} \\ D_{1}(t) = \sum_{i=t+1}^{L} p_{i} (i - M_{1}(t))^{2} \end{cases}$$

$$D_{o\delta u}(t) = w_0(t)D_0(t) + w_1(t)D_1(t)$$

$$D_{\kappa_{1}}(t) = W_{0}(t)W_{1}(t)(M_{0}(t) - M_{1}(t))^{2}$$

$$\eta(t) = \max \left\lceil \frac{D_{\kappa \eta}(t)}{D_{o \delta u \mu}(t)} \right\rceil$$

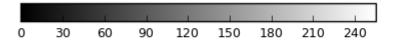
Примеры работы метода Отсу

Original

Region-based segmentation

Let us first determine markers of the coins and the background. These markers are pixels that we can label unambiguously as either object or background. Here, the markers are found at the two extreme parts of the histogram of grey values:

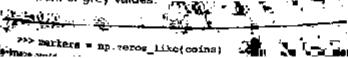
>>> markers = np.zeros like(coins)



Original >= Local Otsu

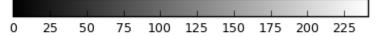
Region-based segmentation

Let us first determine markers of the coins and the background. These markers are pixels that we can abel mambiguously as either object or background. Here, the markers are found at the two extreme parts of the histogram of grey values:



Local Otsu (radius=15)





Global Otsu (threshold = 157)

n-based segmentation

determine markers of the coins and the chiese markers are pixels that we can label us either object or background. Here, found at the two extreme parts of the values:

Примеры работы метода Отсу (2)

управление приссий задачи. Во-первых, это — управление правсивенным развитием и совершенствованием отдельных сотрудников, стимулирование их самовоспитания, использование различных моральных регуляторов для корректировки их поведения. Воных моральных регуляторов для корректировки их поведения. Воных моральных регуляторов для корректировки их поведения. Воных моральных регуляторов для корректировки их поведения всего служебымих устранием всего служебымих устранием правственным развитием всего потемента коллектива, формирование и поддержание его устойчивого потемента коллектива, формирование и поддержание его устойчивого потемента коллектива, формирование и поддержание его устойчивого потемента коллектива.

раздитием и совершенствованием отдельных сотрудниулирование их самовоспитания, использование различулирование их самовоспитания, использование различзаных регуляторов для корректировки их поведения. Воэто управление нравственным развитием всего служебэто управление нравственным развитием всего служеб-

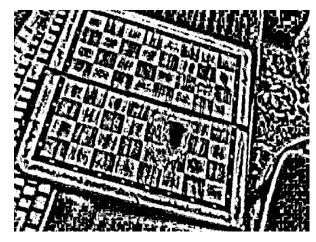
Адаптивная бинаризация

Методы Ниблэка, Кристиана, Бернсена, Саувола, Эйквила, Брэдли и Рота, Яновица и Брукштейна

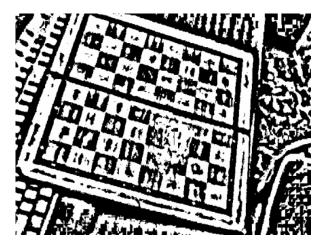
Примеры



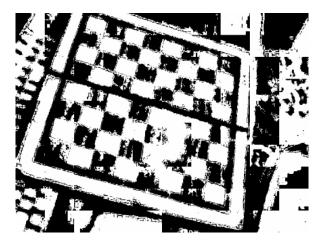
Исходное



АМП с гауссианом



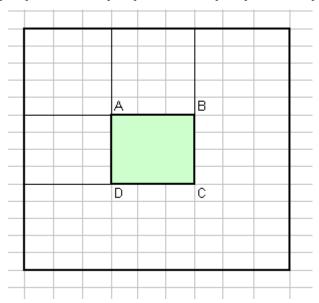
АМП с размером блока 25



Пороговая + АМП

Интегральное изображение

Сумму яркостей внутри прямоугольника ABCD на изображении I можно выразить через суммы и разности смежных прямоугольников по формуле: Sum(ABCD) = II(C) — II(B) — II(D) + II(A)



□ Где II – интегральное изображение для I

Интегральное изображение (2)

- Интегральное представление изображения это матрица, размерность которой совпадает с размерностью исходного изображения.
- Элементы этой матрицы рассчитываются по формуле:
 II(x,y) = Σ I(i,j), где I(i,j) яркость пикселя исходного изображения.
- То есть, каждый элемент интегрального изображения II(x,y) содержит в себе сумму пикселей изображения в прямоугольнике от (0,0) до (x,y).
- □ Расчет интегрального изображения II можно производить по рекуррентной формуле:
 II(x,y) = I(x,y) II(x-1,y-1) + II(x,y-1) + II(x-1,y)
- Интегральное изображение используется для быстрого вычисления яркости заданных участков изображения (в вейвлет-преобразованиях, фильтрах Хаара, расчёте дескрипторов (SURF)).

Адаптивная бинаризация Бернсена

- Для каждого пикселя вычисляется скользящее среднее последних s пикселей.
 - □ **Если** значение текущего пикселя на t процентов ниже среднего,
 - **то** на соответствующем бинарном изображении оно устанавливается как черное,
 - иначе значение устанавливается как белое.
- □ Проблемы:
 - Результат зависит от порядка прохода пикселей.
 - Требуется в просмотров каждого пикселя.
 - Скользящее среднее не слишком хорошо аппроксимирует окружающие пиксели. Лучше использовать окно с квадратной апертурой.

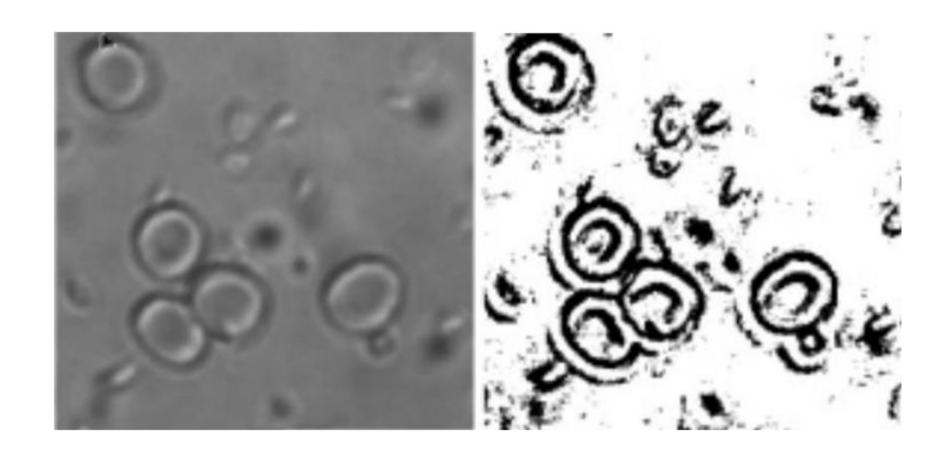
Улучшенный метод Бернсена

- На первом проходе по изображению вычисляется интегральное изображение.
- На втором проходе для каждого пикселя, используя интегральное изображение, вычисляется среднее значение в прямоугольнике размером s×s, а затем осуществляется сравнение:
 - Если значение текущего пикселя на t процентов меньше, чем среднее,
 - **То** на бинарном изображении значение устанавливается в черный,
 - Иначе в белый.

Достоинства:

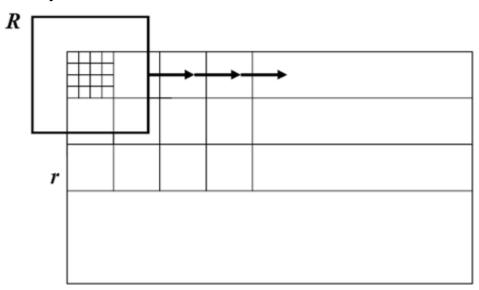
- Требуется всего два прохода по всему изображению: время работы значительно сокращается.
- Метод позволяет избежать резких контрастных линий и игнорирует небольшие градиентные изменения.
- Метод свободен от недостатков метода Бернсена.

Пример работы метода Бернсена



Адаптивная бинаризация Эйквила

- Изображение обрабатывается с помощью двух конгруэнтных окон (обычно квадратных):
 - маленького r (обычно 3х3) и
 - □ большого R (обычно 15х15).
- Оба окна последовательно слева направо сверху вниз накладываются на изображение с шагом равным стороне маленького окна r.



Адаптивная бинаризация Эйквила (2)

- Для окна R по критерию Отсу рассчитывается оптимальный порог T, так чтобы поделить пиксели на два кластера.
- □ Затем:
 - **Если** математические ожидания уровня яркости в двух кластерах различаются сильно:

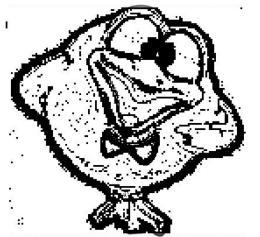
$$|M_0 - M_1| \ge \varepsilon = 15$$

- **то** все пиксели внутри малого окна r бинаризуются в соответствии с вычисленным порогом T,
- иначе яркость пикселей из окна г заменяется на яркость класса с наиболее близким значением М.

Результаты бинаризации Эйквила













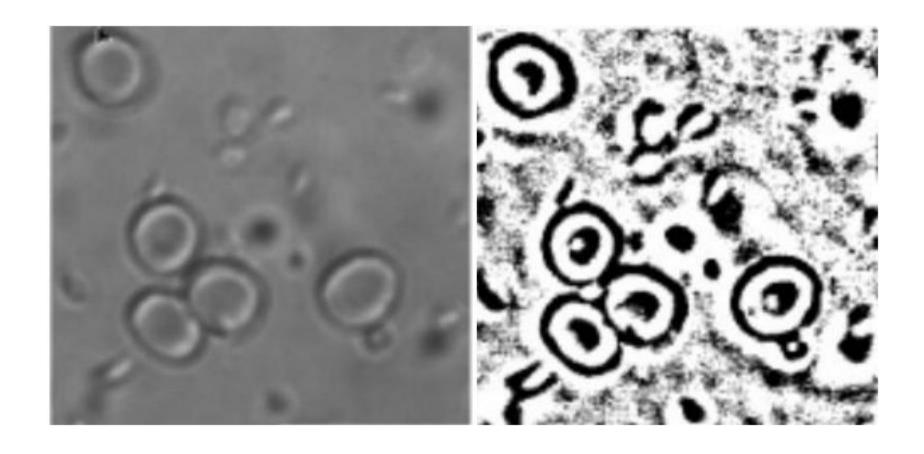
Адаптивная бинаризация Ниблэка

- Определение величины порога для каждого пикселя происходит на основе вычисления локального среднего и локального среднеквадратического отклонения в некотором окне r.
- Размер окрестности должен выбираться таким образом, чтобы, с одной стороны, при обработке сохранялись локальные детали, а с другой – чтобы можно было устранить шумы. Хорошие результаты даёт окно 15*15.
- Значение порога яркости в точке (x,y) вычисляется так:
 - T(x,y)=M(x,y) + K*stdev(x,y), εδe
 - М среднее значение выборки для некоторой окрестности точки (x,y);
 - stdev среднеквадратичное отклонение для той же окрестности.
- Значение К определяет, какую часть границы объекта взять в качестве самого объекта.
 - K = -0.2 задает достаточно хорошее разделение объектов, если они представлены черным цветом;
 - □ K= 0.2, если объекты представлены белым цветом.

Адаптивная бинаризация Ниблэка (2)

- На практике составляются две вспомогательных матрицы:
 - М(х, у) матрица средних значений: квадратная апертура пробегает по всем пикселям, суммирует апертуру, делит на площадь и вставляет в результат.
 - StDev(x, y) матрица отклонений: квадратная апертура пробегает по всем пикселям, суммирует квадраты в апертуре, делит на площадь и вычитает квадрат соответствующего пикселя из M(x,y) и вставляет в результат.
- Затем в основном цикле по всем пикселям применяются правила:
 - **Если** цвет меньше глобального минимума, **то** ставится чёрный,
 - Если цвет больше глобального максимума, то ставится белый.
 - Если цвет между глобальными порогами, то производится адаптивная бинаризация:
 - при помощи соответствующих пикселей обоих вспомогательных изображений и чувствительности К вычисляется порог для текущего пикселя. Текущий пиксель бинаризуется по этому порогу и вставляется в результат.

Пример работы методы Ниблэка



Адаптивная бинаризация Саувола

- □ В цикле по всем пикселям исходного изображения проходится квадратная апертура заданного размера w*w.
- □ Порог вычисляется с использованием значений М и СКО:

$$t(x, y) = M(x, y) \left[1 + k \left(\frac{\sigma(x, y)}{R} - 1 \right) \right]$$

- □ где R = 128 для полутоновых изображений, k в диапазоне [0.2, 0.5]
- Для удобства вычислений составляются два вспомогательных интегральных изображения:
 - \square Кумулятивные суммы яркостей исходных пикселей II(x,y);
 - □ Кумулятивные суммы квадратов яркостей исходных пикселей.
- 🗆 Тогда:

$$M(x,y) = \frac{1}{w^2} \left(II(x + \frac{w}{2}, y + \frac{w}{2}) - II(x + \frac{w}{2}, y - \frac{w}{2}) - II(x - \frac{w}{2}, y + \frac{w}{2}) + II(x - \frac{w}{2}, y - \frac{w}{2}) \right)$$

$$\sigma^{2}(x,y) = D(x,y) = \frac{1}{w^{2}} \sum_{i=x-\frac{w}{2}}^{x+\frac{w}{2}} \sum_{j=y-\frac{w}{2}}^{y+\frac{w}{2}} I^{2}(x,y) - M^{2}(x,y)$$

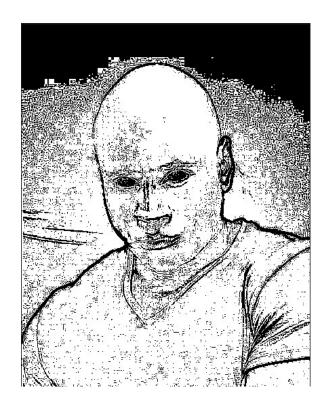
Пример работы метода Саувола

шение триединой задачи. Во-первых, это — управление правеление триединой задачи. Во-первых, это — управление правельным развитием и совершенствованием отдельных сотрудников, стимулирование их самовоспитания, использование различных моральных регуляторов для корректировки их поведения. Во-пых моральных регуляторов для корректировки их поведения. Во-пых моральных регуляторов для корректировки их поведения. Во-перых, это управление нравственным развитием всего служебымих управление и поддержание его устойчивого потентиров управлением формирование и поддержание его устойчивого потентиров.

шение триединой задачи. Во-первых, это — управление правеление триединой задачи. Во-первых, это — управление правеленным развитием и совершенствованием отдельных сотрудников, стимулирование их самовоспитания, использование различных моральных регуляторов для корректировки их поведения. Воных моральных регуляторов для корректировки их поведения всего служебых услугием всего устойчивого вторых, это управление и поддержание его устойчивого потентиров услугием формирование и поддержание его устойчивого потентиров.

Результаты бинаризации Саувола





Адаптивная бинаризация Кристиана

- Является модификацией метода Ниблэка
- Местное пороговое значение определяется, нормализуя контраст и шум изображения следующим образом:

$$T(x,y) = (1-k)m(x,y) + k \cdot M + k \cdot \frac{\sigma(x,y)}{R} \cdot (m(x,y) - M)$$

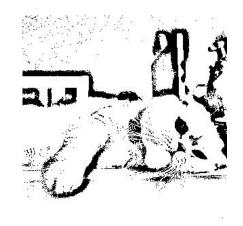
- □ В данной формуле
 - = k = 0.5,
 - М минимум яркости по всему изображению,
 - \blacksquare R максимальное среднеквадратичное отклонение яркости $\sigma(x, y)$ во всех локальных окнах
 - М и R оба вычисляются из гистограммы изображения.

Результаты бинаризации Кристиана









survants: les systèmes de pho. gissent en bloc aux facteurs qui changement phonologique qui donné tend à se diffuser dans stèmes qui n'offraient pas au ires à sa naissance, can

un domaine qui changement phonologique qui ires à sa naissance, mais entents: p. changement phonologique qui fonné tend à se diffuser dans mais mais mais ires à sa naissance, can-

rissent en bloc aux facteurs qui ires à sa naissanca con aux aux " un domaine qui ling changement phonologique qui ires à sa naissance, can

Адаптивная бинаризация Яновица и Брукштейна

- В качестве пороговой поверхности бинаризации используется поверхность потенциалов, строящаяся на основе локальной максимизации градиента яркости.
- Значение градиента яркости часто рассчитывается с помощью контурного оператора Собеля или Кэнни.
- Изображение фильтруется с целью получения контурных линий толщины в 1 пиксель, а затем усредняющим фильтром 3×3.
- Потенциальная поверхность строится по итерационной интерполирующей схеме:
 - □ Расчет поверхности идет в порядке, начиная от контурных пикселей.
 - Для каждого не контурного пикселя рассчитывается интерполяционный остаток R(x,y) и новое значение пикселя P(x, y) на n+1-ом шаге должно рассчитываться в соответствии с формулами:

$$P_{n+1}(x, y) = P_n(x, y) + \beta \cdot \frac{R_n(x, y)}{4}$$

$$R_n(x, y) = P_n(x-1, y) + P_n(x+1, y) + P_n(x, y-1) + P_n(x, y+1) - 4 \cdot P_n(x, y)$$

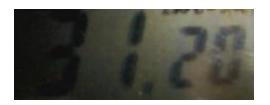
Где β в пределах 1≤β≤2 для быстрой сходимости.

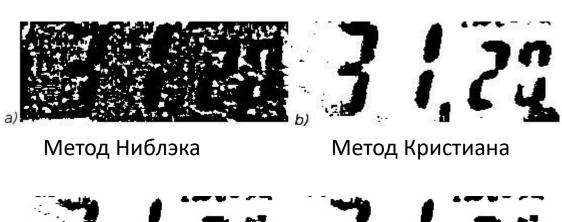
Адаптивная бинаризация Брэдли-Рота

- Разбиваем изображение на несколько областей со стороной d, берем среднее от суммы значений пикселей lm в этой области, добавляем некоторую величину t, сравниваем значение каждого пикселя с получившимся результатом. lm+t и есть наша искомая пороговая величина.
- Брэдли и Рот берут значения d и t соответственно 1/8 от ширины изображения и 15% от среднего значения яркости пикселей по области.
- Вообще говоря, оба этих параметра могут и должны изменяться в соответствии с конкретной ситуацией.
- Так, если размеры объекта будут больше площади квадрата со стороной, равной d, то центр этого объекта может быть принят алгоритмом как фон, и проблема решается уменьшением значения d, однако при этом могут быть потеряны мелкие детали изображения.
- https://uk.mathworks.com/matlabcentral/fileexchange/40854-bradley-local-imagethresholding

Примеры работы адаптивных алгоритмов бинаризации

Исходное изображение



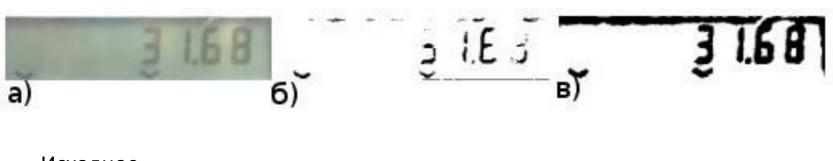


Метод Брэдли

3 1.20

Брэдли + медианный фильтр

Примеры работы адаптивных алгоритмов бинаризации (2)



Исходное изображение

Метод Брэдли

Метод Кристиана

Что почитать

- A Fast Algorithm for Multilevel Thresholding (Метод бинаризации Отсу) http://www.iis.sinica.edu.tw/page/jise/2001/200109 01.pdf
- □ Local Otsu Threshold http://scikit-image.org/docs/0.12.x/auto-examples/segmentation/plot-local-otsu.html
- Бинаризация изображений

http://recog.ru/blog/applied/15.html

Adaptive thresholding using the integral image (2007) by Derek Bradley, Gerhard Roth

http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/summary?doi=10.1.1.420.7883

J.J. Sauvola, T. Seppänen Adaptive Document Binarization

https://www.researchgate.net/publication/3710586 Adaptive Document Binarization

Computer Vision – The Integral Image

https://computersciencesource.wordpress.com/2010/09/03/computer-vision-the-integral-image/

Contrast adaptive binarization of low quality document images

http://web.mit.edu/mfeng/www/papers/mengling ieice.pdf

C++ code for document image binarization

http://liris.cnrs.fr/christian.wolf/software/binarize/

🗖 Фёдоров А. Бинаризация черно-белых изображений: состояние и перспективы развития

http://it-claim.ru/Library/Books/ITS/wwwbook/ist4b/its4/fyodorov.htm

Исрафилов Х.С. Исследование методов бинаризации изображений

http://scientificjournal.ru/images/PDF/2017/VNO-30/issledovanie-metodov-binarizatsii.pdf

J.R.Parker - Algorithms for Image Processing and Computer Vision_2011
 http://www.manalhelal.com/Books/crol/Algorithms%20for%20Image%20Processing%20and%20Computer%20Vision_2011_pdf

Что почитать

- Otsu N. A threshold selection method from gray-level histograms // IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics. 1979. Vol. 9, № 1. P. 62–66.
- □ Eikvil L. A fast adaptive method for binarization of document images / L. Eikvil, T. Taxt, K. Moen // International Conference on Document Analysis and Recognition, September, 1991. P. 435–443.
- □ Bradley D. Adaptive thresholding using the integral image / D. Bradley, G. Roth // Journal of graphics tools. – 2007. – Vol. 12, № 2. – P. 13–21.
- Bernsen J. Dynamic thresholding of gray level images // Proceedings of International Conference on Pattern Recognition (ICPR). Paris. 1986. P. 1251–1255.
- Niblack W. An introduction to digital image processing // Prentice-Hall, Englewood Cliffs. 1986. P. 115–116.
- Sauvola J. Adaptive document image binarization / J. Sauvola, M. Pietikäinen //
 Document Analysis and Recognition. 1997. Vol. 1. P. 147–152.
- C.K. Chow and T. Kaneko Automatic Boundary Detection of the Left Ventricle from Cineangiograms, Comp. Biomed. Res.(5), 1972, pp. 388-410.