Houghova transformacija

- Parametrični prostor
- Glasovanje akumulator
- Časovna zahtevnost?

```
image = rgb2gray(imread("lines.jpg")); % preberemo sliko
edges = edge(image, "Canny"); % detekcija robov (Canny)
figure;
imshow(edges);
H = hough line(edges); % detekcija črt
figure;
imagesc(H); % vizualizacija akumulatorja
T = 100; % določimo min. število točk, ki morajo glasovati za črto
[R, A] = ind2sub(size(H), find(H > T));
% popravimo interval vrednosti
% A: -pi/2 .. pi/2
% R: -r .. r
A = (double(A) ./ size(H,2) - 0.5) * pi;
R = R - (size(H, 1) / 2);
% izračunamo parametre za vizualizacijo
% (to lahko naredimo tudi na druge načine)
K = cos(A) ./ sin(A);
N = R . / sin(A);
figure;
imshow(image); % prikaz originalne slike
hold on; % risali bomo na to sliko (ne briši)
x = [0, size(image, 2)-1]; % x koordinate
for i = 1: length(K)
    y = [N(i), N(i) - K(i) * x(2)]; % y koordinate
    plot(y, x, 'g'); % riši zeleno črto
end;
```

1. naloga

Na binarni sliki robov iščemo s pomočjo Houghovega transforma vse krivulje, ki ustrezajo enačbi $y = kx^2 + n$. Ugotovite, katere tri izmed točk A(-1, 5), B(0, 3), C(1, 6) in D(2, 11) ležijo na eni izmed teh krivulj? Katera je ta krivulja? Za vse štiri točke narišite pripadajoče krivulje v parametičnem prostoru.

Rešitev

```
A,B,D
n = 3, k = 2
```

Robotika in računalniško zaznavanje 2010 (v1)

2. naloga

Krožnico s središčem (a, b) in radijem R parametrično zapišemo kot

```
x = a + R \cos(\phi)

y = b + R \sin(\phi)
```

kjer ϕ opiše celoten kot; $0 < \phi \le 360$. Na binarni sliki robov I(x, y) želimo s pomočjo Houghove transformacije poiskati krožnice z znanim radijem R.

- Narišite diagram poteka algoritma, ki iz vhodne slike I(x, y); I(x, y) ∈ {0, 1}, izračuna ustrezno Houghovo transformacijo.
- 2. Denimo, da imamo poleg slike robov za vsako točko podano tudi orientacijo robu v tej točki. Kako lahko s poznavanjem teh podatkov pospešimo računanje Houghove transformacije? Popravite algoritem (na prvotnem diagramu poteka očrtajte del, ki se spremeni in ločeno narišite popravljen del).

3. naloga

- 1. V 3D prostoru točk želimo s Houghovo transformacijo iskati krogle. Koliko dimenzij ima prostor parametrov?
- 2. Kako bi z uporabo Hough-ove transformacije poiskali krogle, ki imajo obe tangentni ravnini Z = z1 in Z = z2 ? Na koliko dimenzij lahko zmanjšamo prostor parametrov? Izpeljite parametrično enačbo!
- 3. Za z1 = 0 in z2 = 6 in točke A = (4, 2, 3), B = (1, 5, 3) in C = (1, 2, 6) narišite pripadajoče krivulje v parametričnem prostoru!
- 4. Kaj lahko povemo o vsaki od treh točk?
- 5. Kaj lahko povemo o vseh treh točkah?

Rešitev

Osnovni prostor parametrov ima štiri dimenzije, zmanjšani pa dve. Vse tri točke skupaj ležijo na isti krogli s središčem (1,2,3) ter radijem 3.

4. naloga

S Houghovo transformacijo bi želeli na binarni sliki robov poiskati vse krožnice, ki imajo za tangento premici y = 10 - x in y = 18 - x.

- Ugotovite, za koliko največ lahko zmanjšate razsežnost problema pri iskanju s Houghovim transformom ter zapišite ustrezno enačbo za reševanje poenostavljenega problema.
- 2. Denimo, da so obravnavane točke (x, y): A = (7, 3), B = (7, 7), C = (2, 2) in D = (11,3). Za vsako točko narišite njeno preslikavo v parametrični prostor.
- 3. Kaj lahko povemo o vsaki od točk A, B, C in D?

5. naloga

Robotika in računalniško zaznavanje 2010 (v1)

Kako bi na sliki s Houghovo transformacijo poiskali kolesne obroče na parkiranem kolesu?

- 1. Opišite postopek in napišite ustrezno parametrično enačbo!
- 2. Kakšna je parametrična enačba za isti problem, če vemo, da je radij koles r = R slikovnih elementov? Za koliko se zmanjša dimenzija prostora parametrov?
- 3. Za primer R = 40 obravnavajte točki A = (60, 80) in B = (100, 120). Za vsako točko napišite enačbo v parametričnem prostoru in narišite pripadajočo krivuljo.
- 4. Kaj lahko z analizo Houghove preslikave povemo o točkah A in B?

Posplošena Houghova transformacija

- Štirje parametri (referenčna točka, skala, orientacija)
- Katerakoli krivulja
- r-tabela
 - Φ kot med normalo in x osjo
 - o r radii
 - β kot med vektorjem radija in x osjo
- Za vsako točko, kjer najdemo rob
 - \circ Za vse elemente v r-tabeli za ustrezen Φ za vse vrednosti S in θ
 - $x_c = x + r S \cos (\beta + \theta), y_c = y + r S \sin (\beta + \theta)$
 - $H(x_c, y_c, S, θ) = H(x_c, y_c, S, θ) + 1$