■ Homework #1: 2021학년 1학기

교과목명	디지털영상처리!!	수업주차	4주차
이름	황진주	학번	20193148

■ 주제

자신이 가진 사진을 하나 선택하여, 수업 시간에 배운 다양한 에지 검출기를 활용하여 에지를 검출한다. 자신이 원하는 에지 검출 결과를 얻기 위해 조절한 파라미터나 함수의 적용 내용을 분석하여 작성한다.

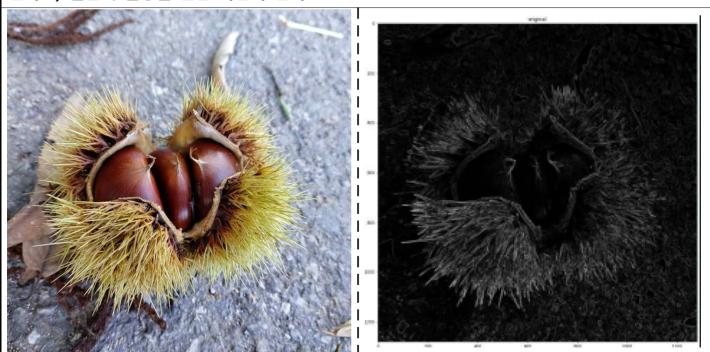
결과 1) 에지 검출 파이썬 코드

```
from skimage import filters, feature, img_as_float, exposure,
                                                                  im = rgb2gray(imread("../images/3.jpg"))
img_as_ubyte
                                                                  im = equalize_func(im)
from skimage io import imread
from skimage, color import rgb2gray
                                                                  # LoG
# 이미지 그리기
                                                                  # 숫자조정해서 가우시안 값을 바꿀 수 있다.
import matplotlib.pylab as pylab
                                                                  im_g = filters.gaussian(im, 2)
# 컨볼루션
                                                                  im_l = filters.laplace(im_g)
from scipy import signal, ndimage
                                                                  # T값도 내 맘대로 조정 가능하다
import numpy as np
import cv2
                                                                  edge = zero_cross(im_l, T=np.max(im_l)*0.001)
# 히스토그램 평활화
                                                                  # DoG
def equalize_func(im):
                                                                  im_dog = filters.difference_of_gaussians(im, 2.0)
                                                                  edge2 = zero_cross(im_dog, T=np.max(im_dog)*0.001)
   return exposure.equalize_hist(im)
# 콘트라스트 스트레칭
                                                                  # fft
def contrast_str_func(im):
   from_, to_ = np.percentile(im, (2, 98))
                                                                  height, width = im.shape
   return exposure.rescale_intensity(im, in_range=(from_, to_))
                                                                                                         cv2.dft(np.float32(edge2),
                                                                  flags=cv2.DFT COMPLEX OUTPUT)
                                                                  dft shift = np.fft.fftshift(dft)
#%% 소벨이미지와 라플라시안 이미지
                                                                  im_fft = 20*np.log(cv2.magnitude(dft_shift[:, :, 0], dft_shift[:, :,
im = rgb2gray(imread("../images/3.jpg"))
im = contrast_str_func(im)
                                                                  from skimage.morphology import disk
# 소벨 커널 생성
                                                                  blur = filters.median(edge, disk(1))
ker_x = [ [-1, 0, 1], [-2, 0, 2], [-1, 0, 1] ]
ker_y = [ [-1, -2, -1], [0, 0, 0], [1, 2, 1] ]
                                                                  pylab.figure(figsize=(30, 30))
                                                                  pylab.subplot(2,2,1), pylab.imshow(im, cmap='gray')
im_x = signal.convolve2d(im, ker_x, mode="same")
                                                                  pylab.subplot(2,2,2), pylab.imshow(im_l, cmap='gray')
im_y = signal.convolve2d(im, ker_y, mode="same")
                                                                  pylab.subplot(2,2,3), pylab.imshow(edge, cmap='gray')
                                                                  pylab.subplot(2,2,4), pylab.imshow(edge2, cmap='gray')
# magnitude
                                                                  # pylab.subplot(2,2,4), pylab.imshow(im_fft, cmap='gray')
im_mag = np.sqrt((im_x)**2 + (im_y)**2)
                                                                  # pylab.subplot(2,2,4), pylab.imshow(blur, cmap='gray')
# direction
im_dir = np.clip(np.arctan(im_y / im_x), 0, 1)
                                                                  #%% Edge Detector
                                                                  im = rgb2gray(imread('../images/3.jpg'))
# 라플라시안 커널 : 등방성
ker_{p} = [[0, -2, 0], [-1, -8, -1], [0, -2, 0]]
                                                                  im = equalize_func(im)
im lp = signal.convolve2d(im, ker lp, mode="same")
                                                                  im = filters.median(im)
                                                                  edges = filters.sobel(im)
pylab.figure(figsize=(30, 30))
pylab.subplot(2,2,1), pylab.imshow(im, cmap='gray')
                                                                  pylab.figure(figsize=(30,20))
```

```
pylab.subplot(2,2,2), pylab.imshow(im_mag, cmap='gray')
pylab.subplot(2,2,3), pylab.imshow(im_dir, cmap='gray')
# pylab.subplot(2,2,4), pylab.imshow(im_fft, cmap='gray')
pylab.subplot(2,2,4), pylab.imshow(im_lp, cmap='gray')
#%% LoG와 DoG로 에지 검출하기
# 가우시안 필터 가져오기
from skimage import filters
def zero_cross(image, T=0):
    zimg = np.zeros(image.shape)
    # 커널이 넘치지 않게 하려고 -1만큼 까지만 돌게됨
   for i in range(0, image.shape[0]-1):
       for j in range(0, image.shape[1]-1):
           # if문 끝에 ₩는 라인 엔터치려고 넣은거임
           # 오른쪽
           if image[i][j]*image[i+1][j] < 0 ₩
           and np.abs( image[i+1][j] - image[i][j]) > T:
                  zimg[i,j] = 1
           # 우상단
           elif image[i][j]*image[i+1][j+1] \langle 0 \rangle
           and np.abs( image[i+1][j+1] - image[i][j]) T:
                  zimg[i,j] = 1
           # 위
           elif image[i][j]*image[i][j+1] < 0 ₩
           and np.abs( image[i][j+1] - image[i][j]) > T:
                  zimg[i,j] = 1
    return zimg
```

```
pylab.subplot(121),
                            pylab.imshow(im,
                                                      cmap='gray'),
pylab.title('original')
pylab.subplot(122),
                          pylab.imshow(edges,
                                                      cmap='gray'),
pylab.title('original')
#%% Canny
im = rgb2gray(imread('../images/3.jpg'))
im = contrast_str_func(im)
im = ndimage.gaussian_filter(im, 2)
edges = feature.canny(im, sigma=2)
pylab.figure(figsize=(30,20))
pylab.subplot(121),
                            pylab.imshow(im,
                                                      cmap='gray'),
pylab.title('original')
pylab.subplot(122),
                          pylab.imshow(edges,
                                                      cmap='gray'),
pylab.title('original')
```

결과 2) 검출에 활용된 원본 사진과 결과



결과 3) 원하는 결과를 얻기 위한 방법 서술

사람이 직접하기 어려운 주제로 에지를 검출해내고 싶었다. 그래서 지난 추석에 딴 밤송이의 에지를 검출 해보고자 여러 기법을 도입하였다. 에지 검출 전 이미지 대비에 대한 조정을 하여 더욱 원활한 검출이 될 수 있도록 하였다.

전처리: 히스토그램 평활화 or 콘트라스트 스트레칭

>> 소벨

- 전처리 : 콘트라스트 스트레칭

- 커널 x : ker_x = [[-1, 0, 1], [-2, 0, 2], [-1, 0, 1]] - 커널 y : ker y = [[-1, -2, -1], [0, 0, 0], [1, 2, 1]]

magnitude	direction	

- 분석 : magnitude
 - > 제곱값 변경 시 색상대비가 낮아지기만 하여 2가 최적이었다.
 - > 밤송이에 대해서만 에지가 나타나 원하는 결과에 부합하였다.
 - > 다만, 방송이 껍데기는 잘 표현이 되었지만 밤 자체는 잘 드러나지 않아 아쉬웠다.
- 분석 : direction
 - > 밤의 껍질 밤송이에 대해서 뚜렷하게 표현되지만 주변 노이즈가 심하였다.
 - > 노이즈 제거를 위해 가우시안 블러를 적용했지만 형태가 오히려 무너지게 되었다.
 - > 혹여나 주파수 변환 영상을 보면 방법을 찾을 수 있을 수 있나 싶어 확인해보았지만 뚜렷한 특징은 보이지 않았다.

>> 라플라시안

- 전처리 : 콘트라스트 스트레칭

- 커널 x : ker x = [[0, -2, 0], [-1, -8, -1], [0, -2, 0]]



분석

- > 커널 값을 변경하면 이미지의 색상 대비가 커지거나, 전체적인 밝기만 변경될 뿐이었다.
- > 밤송이만의 엣지가 따지는 것이 아니라 아쉬웠다.
- > 엣지를 따기보다는 이미지 대비를 주는 듯 하였다.

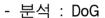
>> LoG, DoG

- 전처리 : 히스토그램 평활화, 가우시안블러(2), 라플라시안

- edge: T=np.max(im_l)*0.001

LoG	DoG
700 C C C C C C C C C C C C C C C C C C	

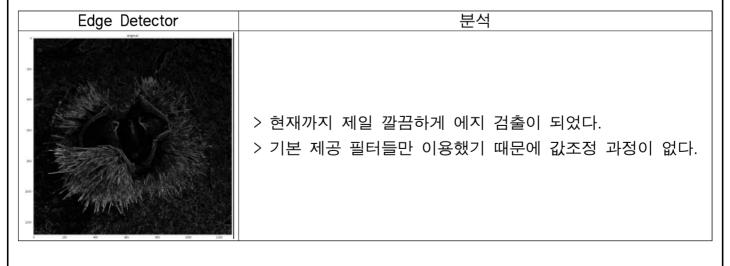
- 분석 : LoG
 - > 블러값을 낮추었을 때 밤 자체의 깊이가 명확히 보였다.
 - > edge값이 0인 경우에 비해 밤송이와 배경의 대비가 더 뚜렷하였다.



- > 값 변경은 LoG와 동일한 속성을 보였다.
- > 노이즈 때문에 fft를 적용하였는데, 전체적으로 밝은 분위기를 띄었다.
- > 평균 필터를 사용하고자 하였지만, 소금후추 노이즈에 효과적인 필터이므로 가우시안 필터에 적합한 필터링에 대한 학습이 필요하다.

>> Edge Detector

- 전처리 : 히스토그램 평활화, 평균 필터, 소벨



>> 캐니

- 전처리 : 콘트라스트 스트레칭, 가우시안 필터(2), 캐니(시그마=2)

캐니				

분석

- > 밤송이 특성상 세밀하게 표현되어야 하므로 높은 시그마 값을 가지게 되면, 밤송이가 표현되지 않았다.
- > 기본 제공 필터들만 이용했기 때문에 값조정 과정이 없다.