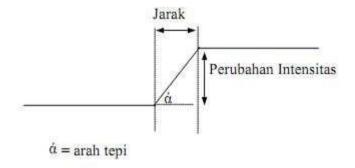


Pendeteksian Tepi (Edge Detection)



DEFINISI TEPI

 Tepi (Edge) adalah perubahan nilai intensitas derajat keabuan yang cepat/tiba-tiba (besar) dalam jarak yang singkat



 Tepi (Edge) dari suatu citra bila titik tersebut mempunyai perbedaan yang tinggi dengan tetangganya



DEFINISI TEPI

Tepi (Edge) berguna:

- Untuk menentukan letak objek didalam suatu citra
- Menetukan bentuk dan ukuran objek didalan suatu citra
- Tekstur objek didalam suatu citra



Tujuan Pendeteksian Tepi

 Tujuan pendeteksian tepi adalah untuk meningkatkan penampakan garis batas suatu daerah atau objek didalam citra.









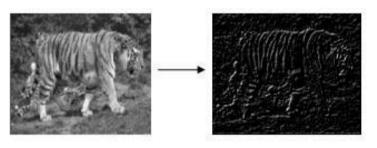
Tujuan Pendeteksian Tepi

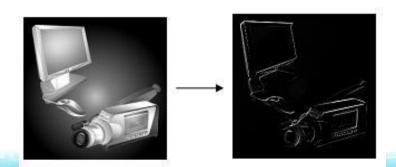
Tujuan pendeteksian tepi adalah :

untuk menandai bagian yang menjadi detail citra

 Untuk memperbaiki detail dari citra yang kabur, yang terjadi karena error atau adanya efek dari proses

akuisisi citra







Pendeteksian Tepi

- Analisis Citra: ekstraksi ciri segmentasi klasifikasi
 - Ekstraksiciri: melakukan proses pendeteksian tepi
 - Segmentasi: mereduksi citramenjadi objek atau region
 - Klasifikasi: memetakan segmen-segmen dalam kelas dan objek yang berbeda



JENIS TEPI

Tepi Curam:

Perubahan intensitas tajam, berkisar 90°

Tepi Landai:

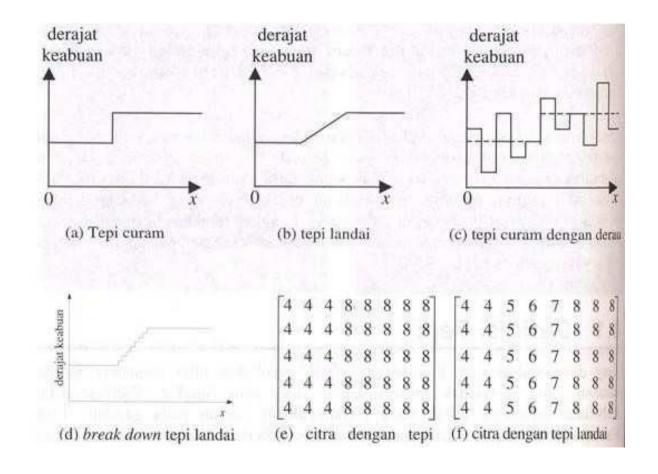
 Tepi lebar, sudut arah kecil. Terdiri dari sejumlah tepitepi lokal yang lokasinya berdekatan

Tepi mengandung noise:

Perlu dilakukan image enhancement



JENIS TEPI





TEKNIK MENDETEKSI TEPI

TANPA KONVOLUSI

- Homogeneity Operator (Operator Homogenitas)
- Pendeteksian Tepi Selisih (difference)
- Threshold Citra



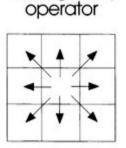
TEKNIK MENDETEKSI TEPI

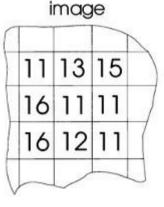
- DENGAN KONVOLUSI
- Operator Gradien Pertama:
 - Differential Gradient
 - Center Difference
 - Sobel
 - Prewit
 - Roberts
- Operator Turunan Kedua :
 - Laplacian
 - Laplacian of Gaussian (LoG)
- OperatorKompas



Homogeneity Operator (Operator homogenitas)

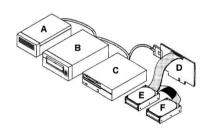
Menghitung selisih titik yang dicari dengan titik disekitarnya. Dari selisih tersebut dicari nilai absolut paling besar dan hasilnya digunakan untuk mengganti nilai titik tengah yang dihitung. homogeneity image



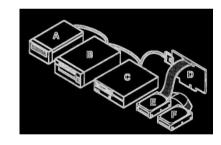




- Operator homogenitas
 - Output dari operator homogenitas :
 - Nilai terbesar dari harga mutlak 8 selisih

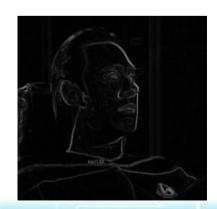














- Pendeteksian tepi selisih (difference operator)
 - Menghitung selisih antara pixel-pixel yang mengelilingi titik tengah dari daerah 3x3 yang dideteksi. Hasil selisih diabsolutkan dan dicari nilai

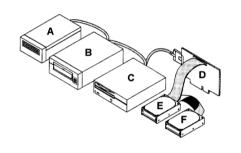
paling besar.

difference operator

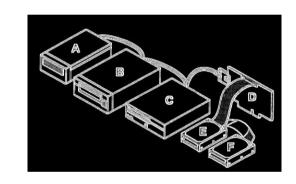
- New Pixel =
 - maximum {|11-11| |13-12| |15-16| |11-16| }=5
- OUTPUT = nilai terbesar dari harga mutlak4 selisih



Pendeteksian tepi selisih (difference operator)















Threshold Citra

- Threshold Citra dapat mempertegas tepi
- Terdapat 2 jenis threshold citra :
 - Threshold dengan 1 batas
 - Threshold dengan 2 batas

Threshold dengan 1batas :

- □ Pixel diatas batas → nilainya diubah menjadi 255
- □ Pixel dibawah batas → nilainya diubah menjadi 0

Threshold dengan 2 batas (batas 1 < batas 2):

- □ Pixel diatas batas 2 → nilainya diubah menjadi 255
- Pixel diantara batas-batas → nilainya tidak diubah
- □ Pixel dibawah batas 1 → nilainya diubah menjadi 0



Operator Turunan Pertama

- Perubahan intensitas yang besar dalam jarak yang singkat dipandang sebagai fungsi yang memiliki kemiringan yang besar.
- Kemiringan dilakukan dengan menghitung turunan pertama (gradient)

$$\nabla f = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} G_x \\ G_y \end{bmatrix}$$

Dengan Gx dan Gy

$$G_x = \frac{\partial f(x, y)}{\partial x} = f(x+1, y) - f(x, y)$$

$$G_{y} = \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} = f(x, y+1) - f(x, y)$$

Mask Konvolusi

$$G_1(x) = [-1 \ 1]$$

$$G_1(y) = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$



Operator Turunan Pertama

 Kekuatan tepi merupakan magnitudo dari gradien, dapat dihitung dengan :

(i)
$$G[f(x,y)] = |G_x|^2 + |G_y|^2$$
, atau
(ii) $G[f(x,y)] = |G_x| + |G_y|$, atau
(iii) $G[f(x,y)] = \max\{|G_x|^2, |G_y|^2\}$, atau
(iv) $G[f(x,y)] = \max\{|G_x|, |G_y|^2\}$.

Hasil pendeteksian tepi adalah citra tepi g(x,y) yang
 nilai setiap pixelnya menyatakan kekuatan tepi =

$$g(x,y) = G[f(x,y)]$$



Operator Turunan Pertama

Keputusan apakah suatu pixel merupakan tepi atau bukan tepi dinyatakan dengan operasi pengambangan sebagai berikut:

$$g(x, y) = \begin{cases} 1, & \text{jika } G[f(x, y)] \ge T \\ 0, & \text{lainnya} \end{cases}$$



Selisih terpusat (center-difference)

$$D_x(x, y) = \frac{\partial f(x, y)}{\partial x} = \frac{f(x+1, y) - f(x-1, y)}{2}$$
$$D_y(x, y) = \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} = \frac{f(x, y+1) - f(x, y-1)}{2}$$

Mask Konvolusi

$$D_2(x) = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
 dan $D_2(y) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$



Sobel (dengan c=2)

$$\begin{bmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ a_7 & (x, y) & a_3 \\ a_6 & a_5 & a_4 \end{bmatrix}$$

Dengan magnitude

$$M = \sqrt{s_x^2 + s_y^2}$$

Mask Konvaluai:
$$S_{x} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{dan} \quad S_{y} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{bmatrix}$$



Sobel

CONTOH

(i) citra semula

(ii) hasil konvolusi

Nilai 18 pada citra hasil konvolusi diperoleh dengan perhitungan berikut

$$S_x = (3)(-1) + (2)(-2) + (3)(-1) + (2)(1) + (6)(2) + (7)(1) = 11$$

 $S_y = (3)(1) + (4)(2) + (2)(1) + (3)(-1) + (5)(-2) + (7)(-1) = -7$

$$M = \sqrt{s_x^2 + s_y^2} = \sqrt{11^2 + (-7)^2} \approx |S_x| + |S_y| = |11| + |-7| = 18$$



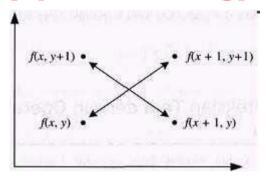
Prewit

- Sama dengan sobel hanya konstanta yang digunakan adalah c=1
- Mask Konvolusi:

$$P_{x} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \qquad \text{dan} \qquad P_{y} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$



Robert (operator silang)



Gradien dihitung $R_{+}(x, y) = f(x+1, y+1) - f(x, y)$ $R_{-}(x, y) = f(x, y+1) - f(x+1, y)$

dimana R₊turunan berarah 45°, dan R₋berarah 135°

Mask Konvolusi :

$$R_{+} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \operatorname{dan} R_{-} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$



Robert (operator silang)

Mask Konvolusi:

-1	0
0	1

0	-1
1	0

p ₁	p ₂	p ₃
p ₄	p ₅	p ₆
p ₇	p ₈	p ₉

$$p_5' = |p_9 - p_5| + |p_8 - p_6|$$



- Robert (operator silang)
 - **CONTOH:**

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







- LAPLACIAN

- Disebut pula Operator Turunan Kedua
- Termasuk dalam High Pass Filter
- Lebih akurat khususnya pada tepi-tepi curam
- Turunan keduanya mempunyai persilangan nol (zero crossing), yang merupakan lokasi tepi yang akurat
- Rumus:

$$\nabla^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}$$



LAPLACIAN

Dengan:

$$G_3(x) = \frac{\partial f(x, y)}{\partial x} = \frac{f(x, y) - f(x - \Delta x, y)}{\Delta x}$$

$$G_3(y) = \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} = \frac{f(x, y) - f(x, y - \Delta y)}{\Delta y}$$

Maka:
$$\nabla^2 f(x,y) = f(x+1,y) - 2f(x,y) + f(x-1,y) + f(x,y+1) - 2f(x,y) + f(x,y-1)$$

= $f(x,y-1) + f(x-1,y) - 4f(x,y) + f(x+1,y) + f(x,y+1)$

Mask Konvolusi:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} dan \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -2 & 4 & -2 \\ 1 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$



LAPLACIAN

Filter/kernel dari rumus Laplacian

0	1	0
1	-4	1
0	1	0

Filter/kernel dari rumus laplacian yang diperluas

5 :14 a /1 . a a . 1 l a : . a	
Filter/kernellain	C

 Filter Laplacian untuk bobot lebih pada pixel tengah diantara pixel tetangga

1	4	1
4	-20	4
1	4	1

1	1	1
1	8	1
1	1	1

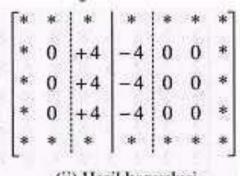
-1



LAPLACIAN

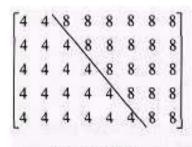
Contoh deteksi tepi vertikal

(i) Citra semula

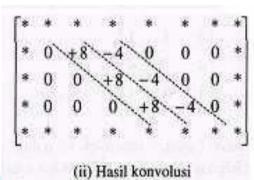


(ii) Hasil konvolusi

Contoh deteksi tepi diagonal



(i) Citra semula





LAPLACIAN

Contoh deteksi tepi landai

```
    2
    2
    2
    5
    8
    8
    8
    8

    2
    2
    2
    5
    8
    8
    8
    8

    2
    2
    2
    5
    8
    8
    8
    8

    2
    2
    2
    5
    8
    8
    8
    8

    2
    2
    2
    5
    8
    8
    8
    8

    2
    2
    2
    5
    8
    8
    8
    8
```

(i) Citra semula

(ii) Hasil konvolusi



- LAPLACIAN of Gaussian Filtering (LoG)
 - Untuk mengurangi deteksi tepi yang palsu difilter dulu dengan Fungsi Gaussian
 - Laplacian Gaussian filtering bertujuan untuk menghilanglkan noise dan meningkatkan kualitas detail.
 - Laplacian bertujuan untuk meningkatkan kualitas detail (detail enhancement)
 - Laplacian Operator (HPF) =

$$\nabla^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}$$



LAPLACIAN of Gaussian Filtering (LoG)

- Untuk mendeteksi tepi citra yang mengalami gangguan (noise/derau) dapat dilakukan salah satu dari operasi berikut:
 - Konvolusi citra dengan fungsi gauss G(x,y) kemudian dilakukan operasi laplacian terhadap hasilnya atau
 - Konvolusi Citra dengan LoG

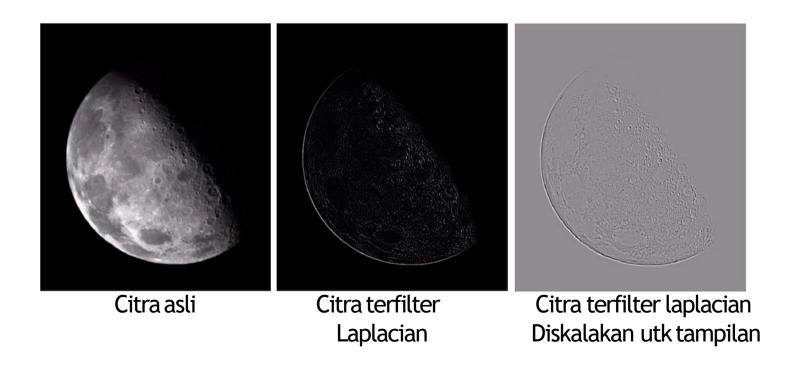
Mask Konvolusi :

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & -1 & 0 \\ -1 & -2 & 16 & -2 & -1 \\ 0 & -1 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



LAPLACIAN

 Applying the Laplacian to an image we get a new image that highlights edges and other discontinuities





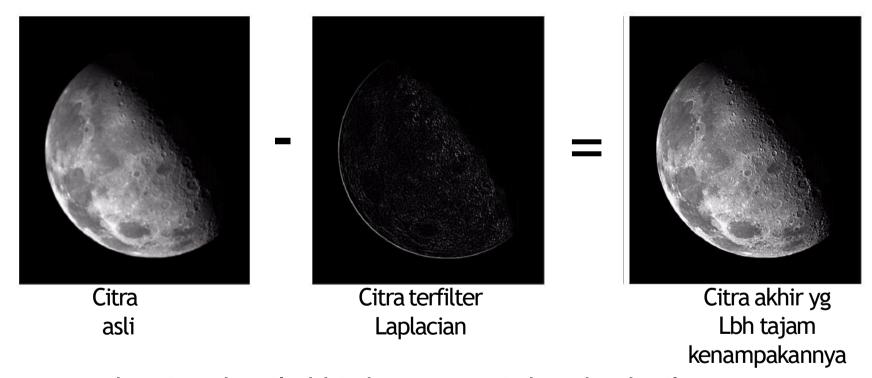
LAPLACIAN

- Hasil dari filter Laplacian bukan citra dengan kenampakan yang baik
- Untuk itu diperlukan proses lanjutan, yaitu :
 - Mengurangkan citra hasil filter laplacian dari citra aslinya untuk mebentuk hasil citra yang baru

$$g(x, y) = f(x, y) - \nabla^2 f$$



LAPLACIAN



 Pada citra hasil akhir, batas tepi dan kedetilan unsur tampak lebih jelas



OperatorKOMPAS

- Digunakan untuk mendeteksi semua tepi dari berbagai arah dalam citra
- Menampilkan dari 8 macam arah mata angin $G[f(x,y)] = \max_{i} \{G_{i}[f(x,y)] | i=1,2,...,p\}$
 - Dilakukan dengan mengkonvolusi citra dengan berbagai mask kompas lalu dicari nilai magnitude (kekuatan tepi) yang terbesar dan arahnya



Operator KOMPAS

Operator

