Hough変換

メディア情報学実験2 画像情報処理 課題6

画像内の対象物の理解・認識

図形の矩形や形状情報の検出が必要

- 直線情報
- 円形情報



Nough変換による特徴抽出

画像中から, 直線や円などの特定の図形要素を

- パラメータ空間への射影
- 投票
- 多数決

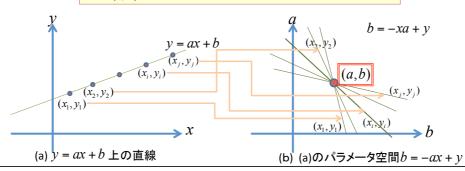
によって, 図形情報を抽出する手法

Hough変換の基本原理(1)

- 直線l上(y=ax+b)の任意点 (x_p,y_i) を、ab空間上へ射影を行うと、 (x_p,y_i) はパラメータ空間の傾きと切片に対応する
- 上記の直交座標 (x_p, y_i) は、パラメータ空間上座標(a, b)を通る直線として、下式で表現でき、直交座標 (x_p, y_i) の点数だけ直線ができる.

$$b = -ax_i + y_i$$

(x, y)平面上で最も多くの点が通過する直線 = (a, b)パラメータ平面上で<mark>最も多くの直線が通過する点</mark>



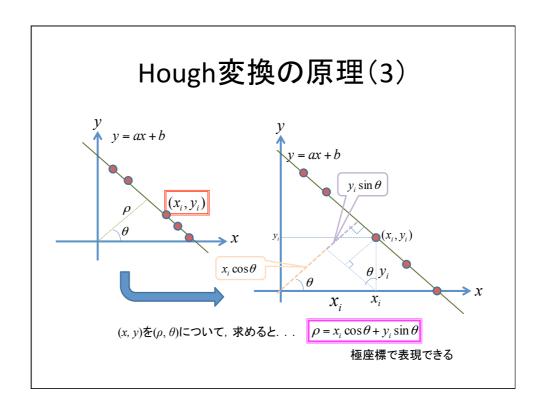
Hough変換の基本原理(2)

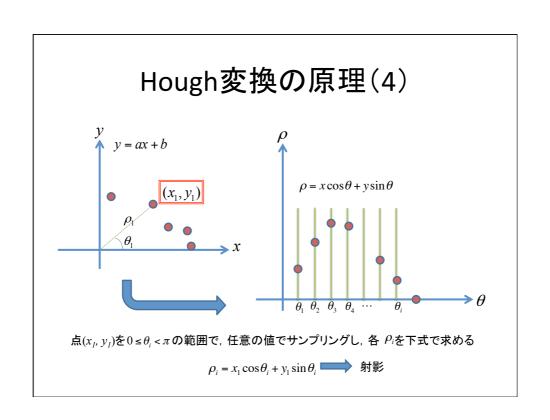
パラメータ変換とHough変換

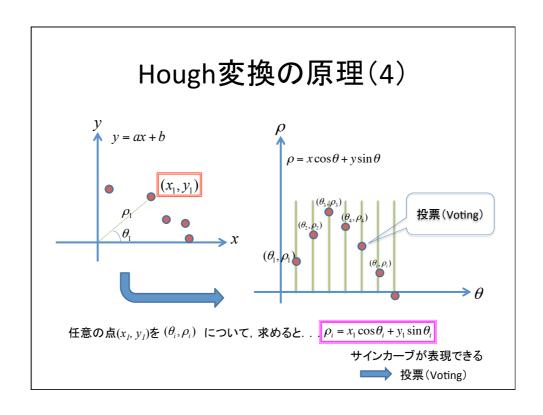
任意の直交座標 (x, y)を通る垂線/について,
原点からの距離をρ, 角度θとすると下式が成立.

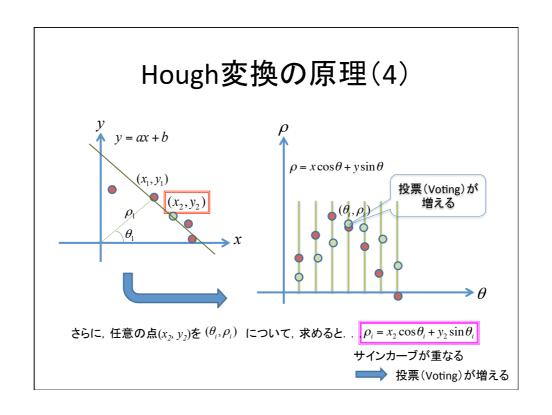
$$\rho = x \cos \theta + y \sin \theta$$

- 上式を基に、直交座標(x, y)を (θ, ρ) 空間上へ射影することをパラメータ変換という
- 別の点が同じ線上であるなら、 (θ, ρ) と同じ組合せになる(先のスライド参照)
- (θ, ρ) の組合せが多数なら、「そのパラメータに直線が存在する可能性が高い」









Hough変換の基本手順

- 直交座標上の画像に対して,
 - 極座標に変換し、パラメータ射影を行う
 - パラメータ座標を通過する場合、投票を行う
 - 投票数が多い場合、そのパラメータを直線とする
 - 2次元空間なら直線検出
 - 3次元空間なら円検出

Hough変換の手順

- 1. 前処理:2値化画像を取得する
- 2. パラメータの設定
 - 1. θの範囲設定->[0:180) (θを1度ずつでサンプリング θ[180]を確保)
 - 2. ρの範囲設定->(画像サイズに合わせて, sqrt(iWidth^2+iHeight^2))
 - 3. 投票用のメモリVotingの確保(Voting[θ][ρ])
- 3. 1.で得られる各特徴点(Pixel!=background)について、
 - 1. θ, ρの関係を算出するため, 下式を用いる.

 $\rho = x_i \cos\theta + y_i \sin\theta$

- 2. 3.1での各 θ , ρ に対し、投票を行う、 Voting[θ][ρ] ++;
- 4. 3.で得られるサインカーブの算出

Hough逆変換

- 1. 先の得られたVotingに対して、閾値以上のVoting点を求める
- 2. Votingから得られる, θ, ρについて, x-y平面へ下式を用いて逆変換

$$y = -(\cos\theta / \sin\theta)x + (\rho / \sin\theta)$$

または,

 $x = -(\sin\theta/\cos\theta)y + (\rho/\cos\theta)$

前者は、水平に近い直線抽出に最適後者は、垂直に近い直線抽出に最適

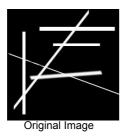


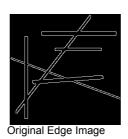
両者を合わせると、全ての場合に適用

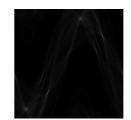


 (θ, ρ) 空間において、任意のVotingが集まったら、 直線としてみなせる

Hough変換処理







Sin-curve Image by hough trans

