

# BÁO CÁO BÀI TẬP 02

## I. Thông tin sinh viên:

Trần Vinh Hưng		Nguyễn Văn Thiều
MSSV	1712060	1712786
Email	tvhung@selab.hcmus.edu.vn	thieu216777@gmail.com
Số điện thoại	0966986650	0834070699

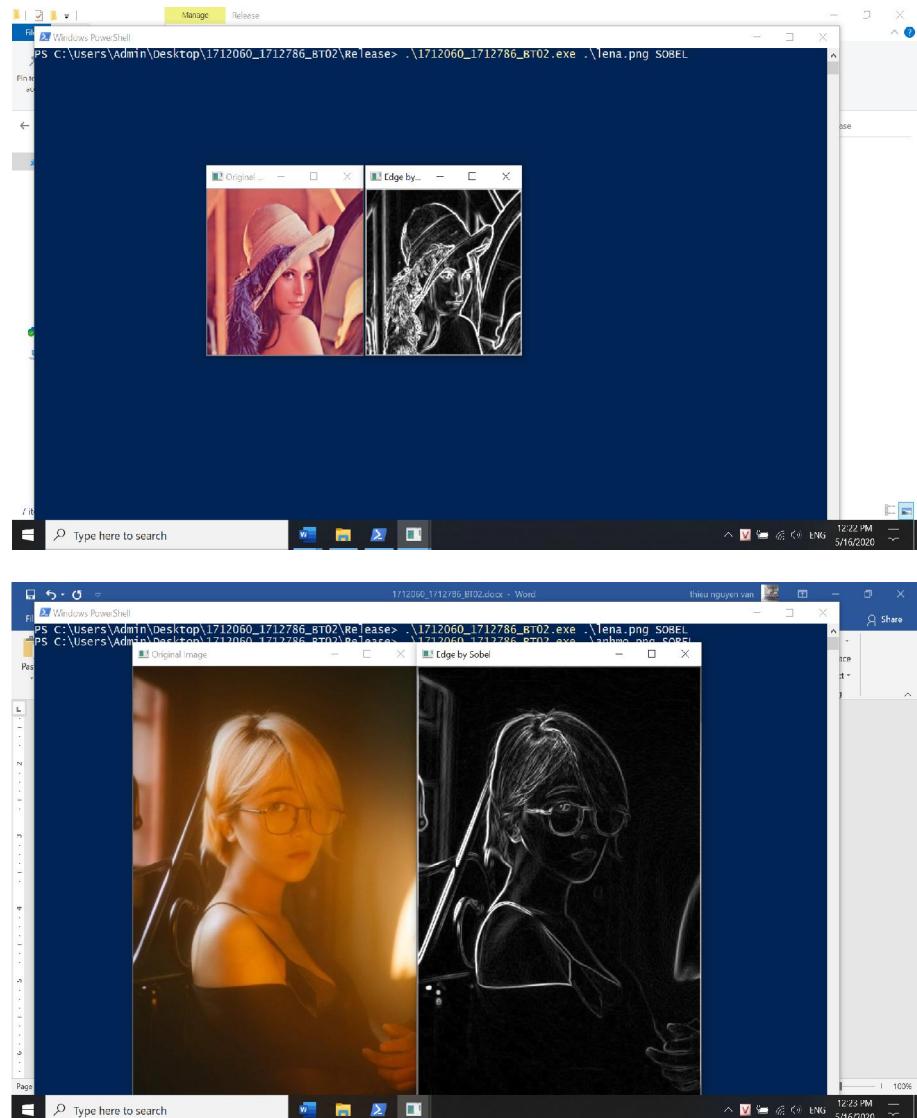
## II. Báo cáo tổng quát:

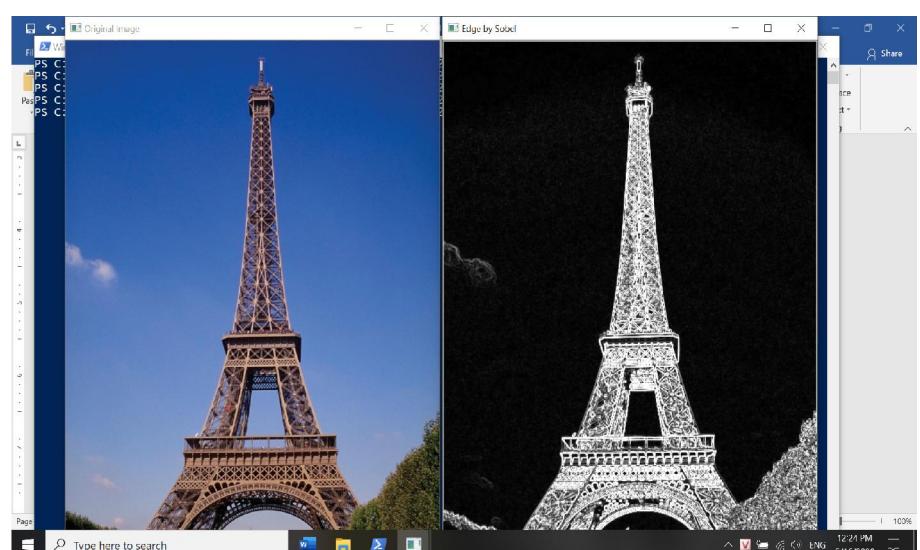
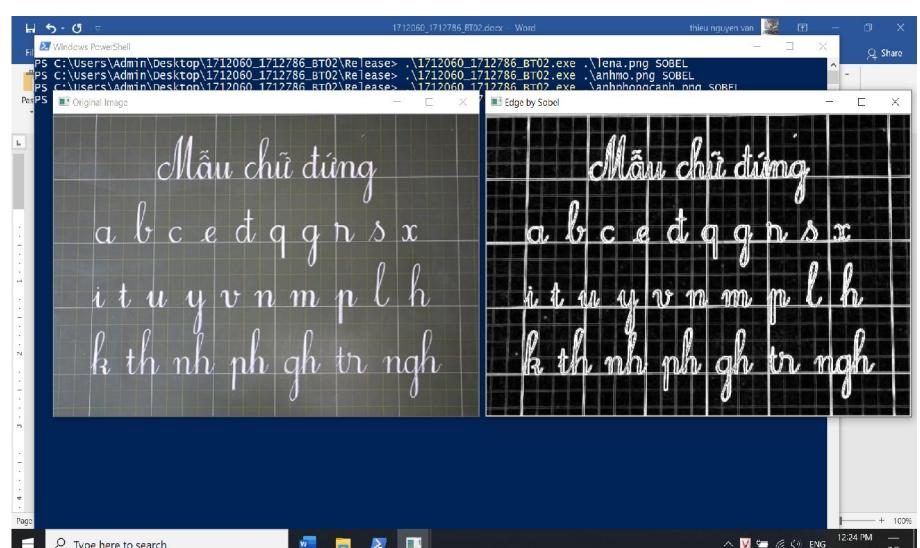
STT	Tên kết quả	Tên hàm đề nghị	Ghi chú	Kết quả
1	Phát hiện biên cạnh sử dụng Sobel	int detectBySobel ( Mat src, Mat dst, ...);	Cho phép hiển thị ảnh gradient theo hướng x và y trong quá trình thực hiện thuật toán	100%
2	Phát hiện biên cạnh sử dụng Prewitt	int detectByPrewitt ( Mat src, Mat dst, ...);	Cho phép hiển thị ảnh gradient theo hướng x và y trong quá trình thực hiện thuật toán	100%
3	Phát hiện biên cạnh sử dụng Laplace	int detectByLaplace ( Mat src, Mat des, int ...);		100%
4	Phát hiện biên cạnh sử dụng Canny	int detectByCanny ( Mat sourceImage, Mat destinationImage);	Chọn 5 ảnh bất kỳ. So sánh với thuật toán được cung cấp bởi OpenCV. Giải thích các kết quả.	100%
5	Chọn 5 ảnh bất kỳ. Thực hiện các thuật toán trên, nhận xét và so sánh các kết quả thực hiện được			100%

### **III. Báo cáo chi tiết:**

#### **a. Yêu cầu 1: Phát hiện biên cạnh sử dụng SOBEL**

##### **i. Kết quả thực nghiệm:**



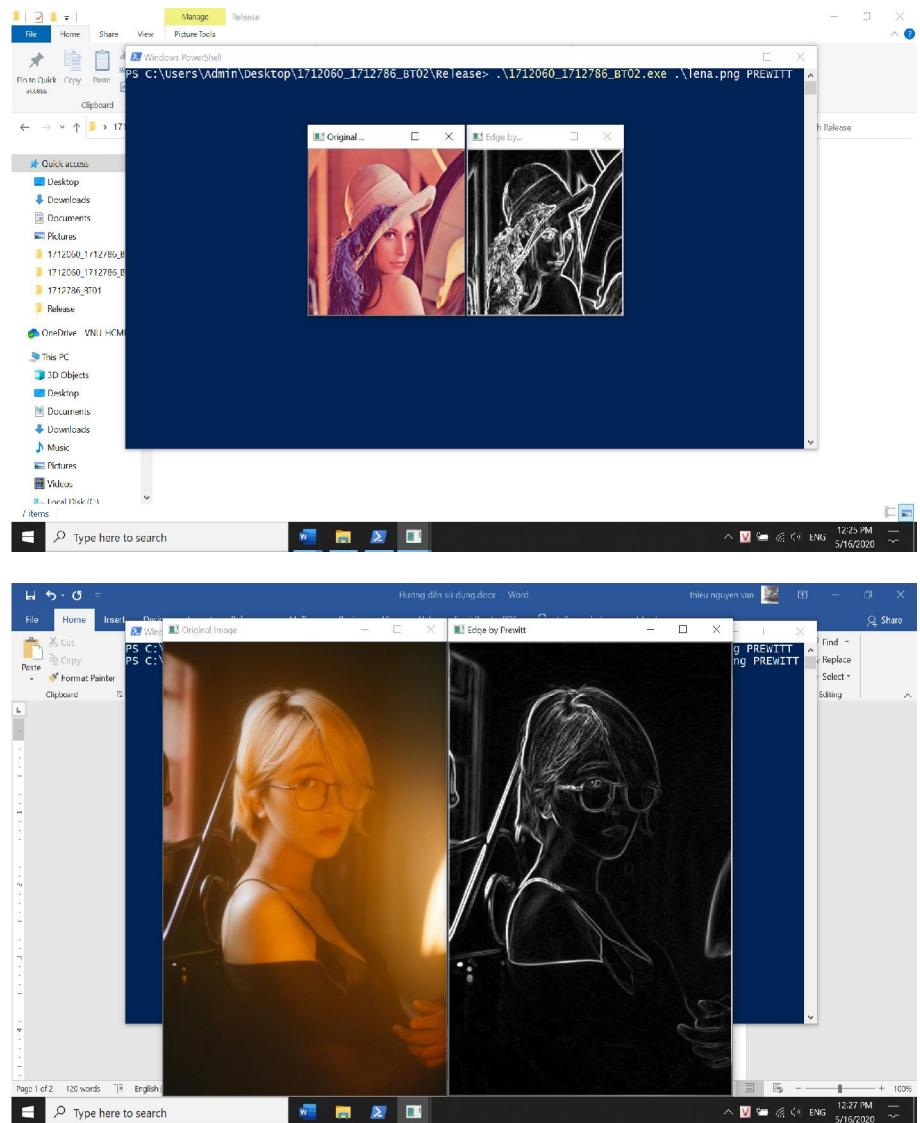


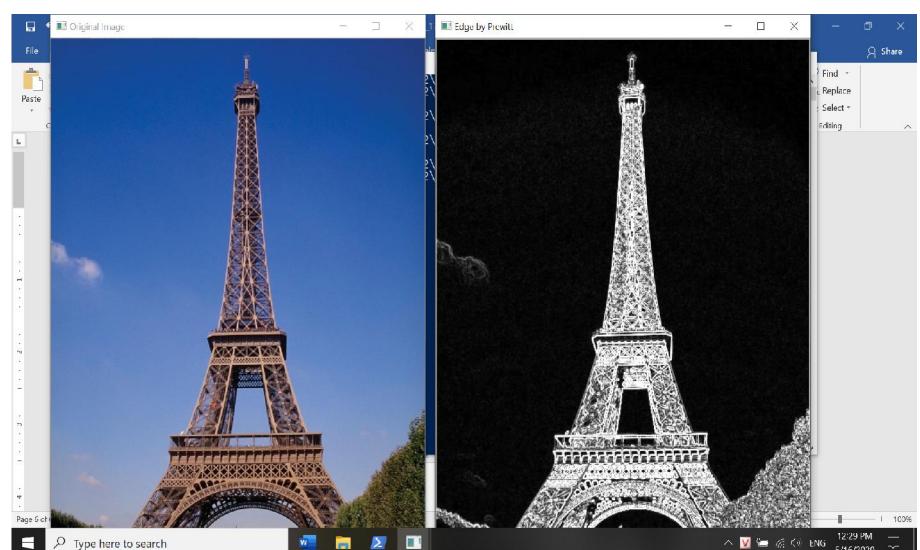
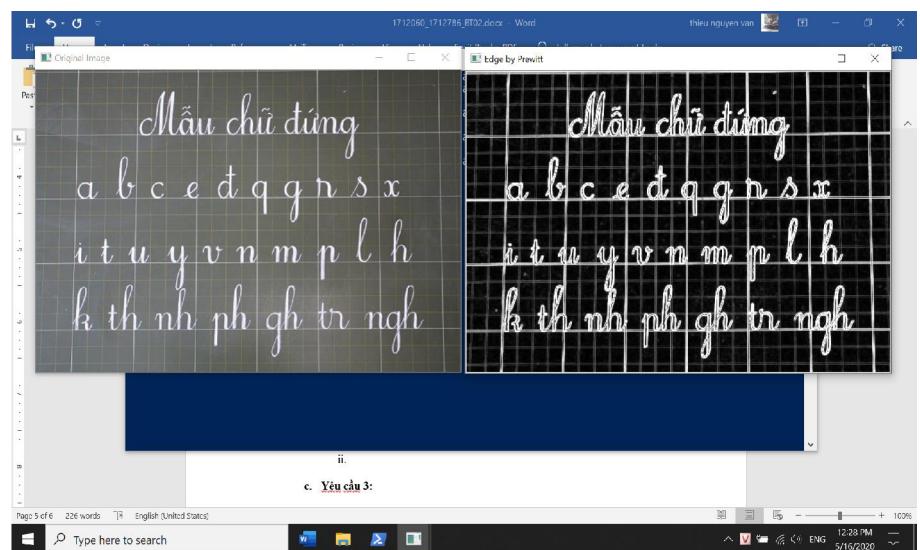
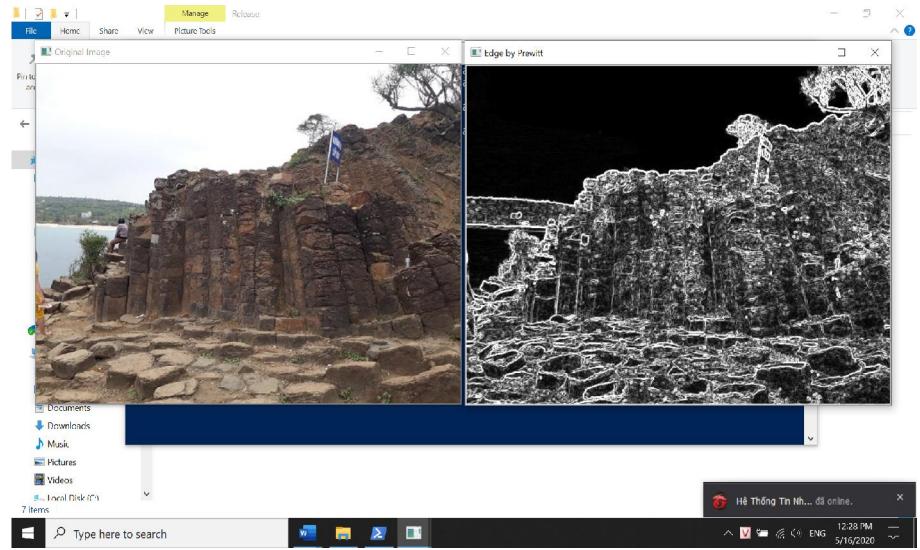
ii. Nhận xét:

- Biên cạnh được phát hiện bằng thuật toán SOBEL rất chi tiết, dày đủ và liền mạch với nhau. Song, kết quả lấy theo khá nhiều phần nhiễu không cần thiết.
- Biên cạnh thu được khá dày và có cả cạnh kép.
- Thuật toán có thời gian chạy khá nhanh cả với các ảnh có kích thước lớn.

b. Yêu cầu 2: Phát hiện biên cạnh sử dụng PREWITT

i. Kết quả thực nghiệm:



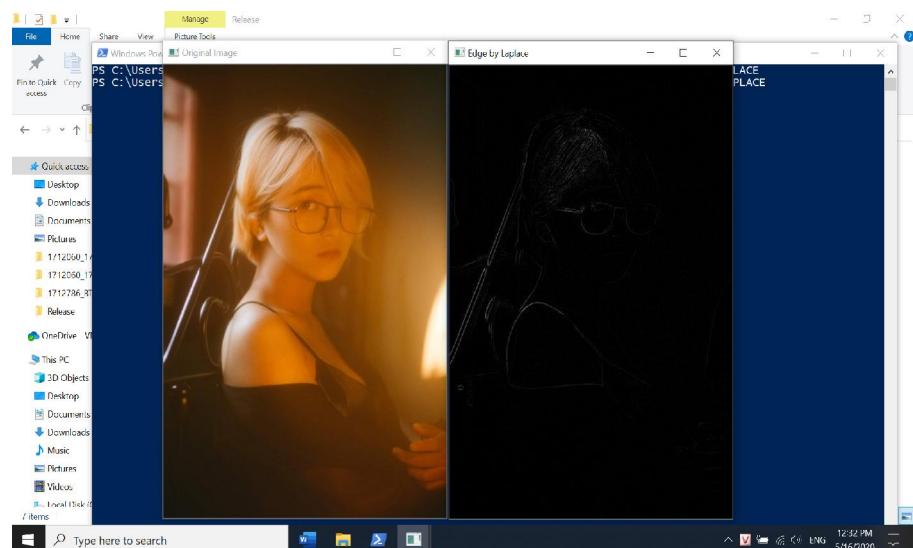
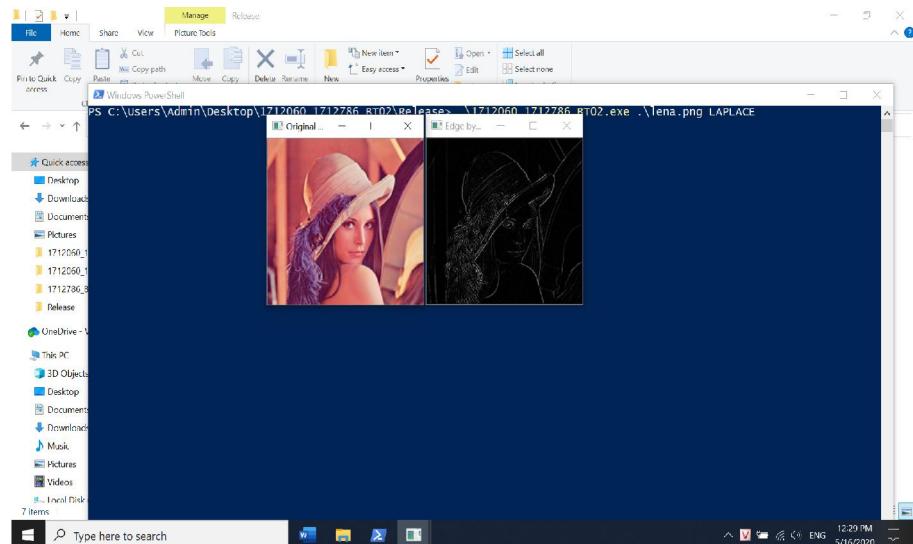


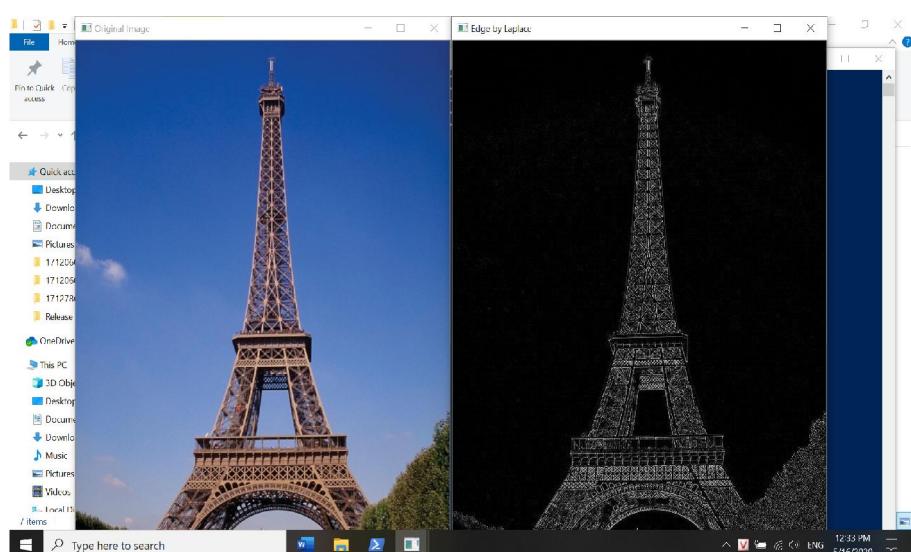
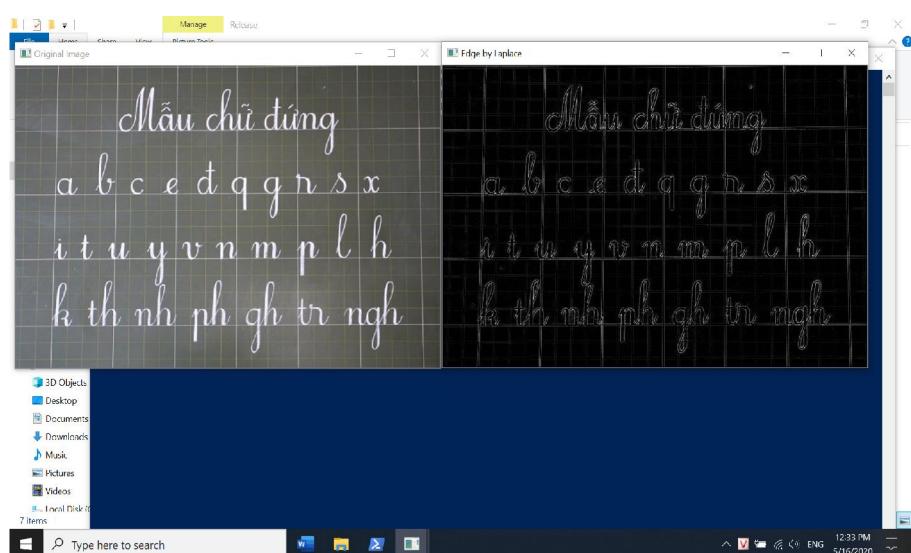
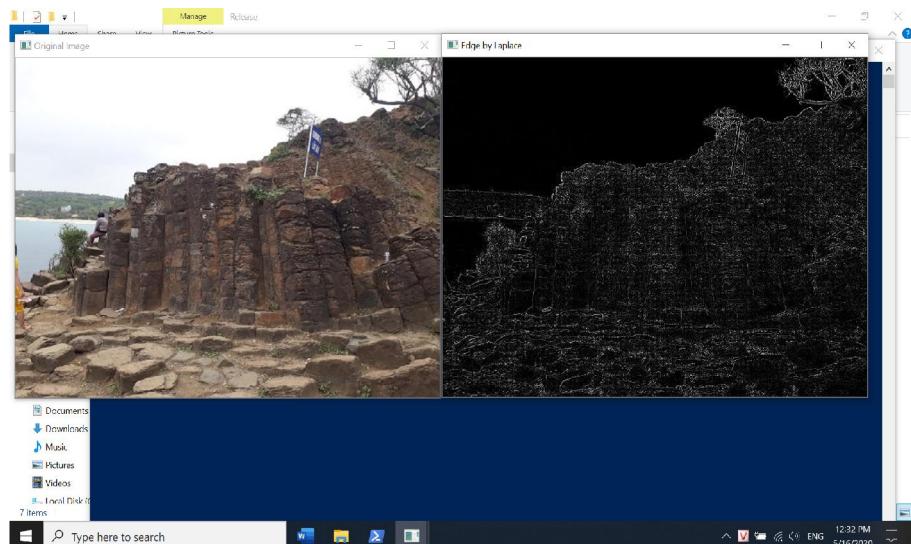
## ii. Nhận xét:

- Kết quả gần như tương tự với thuật toán SOBEL.
- Biên cạnh được phát hiện bằng thuật toán PREWITT rất chi tiết, đầy đủ và liền mạch với nhau. Song, kết quả lấy theo khá nhiều phần nhiễu không cần thiết.
- Biên cạnh thu được khá dày và có cả cạnh kép.
- Thuật toán có thời gian chạy khá nhanh cả với các ảnh có kích thước lớn.

## c. Yêu cầu 3: Phát hiện biên cạnh sử dụng LAPLACE

### i. Kết quả thực nghiệm:



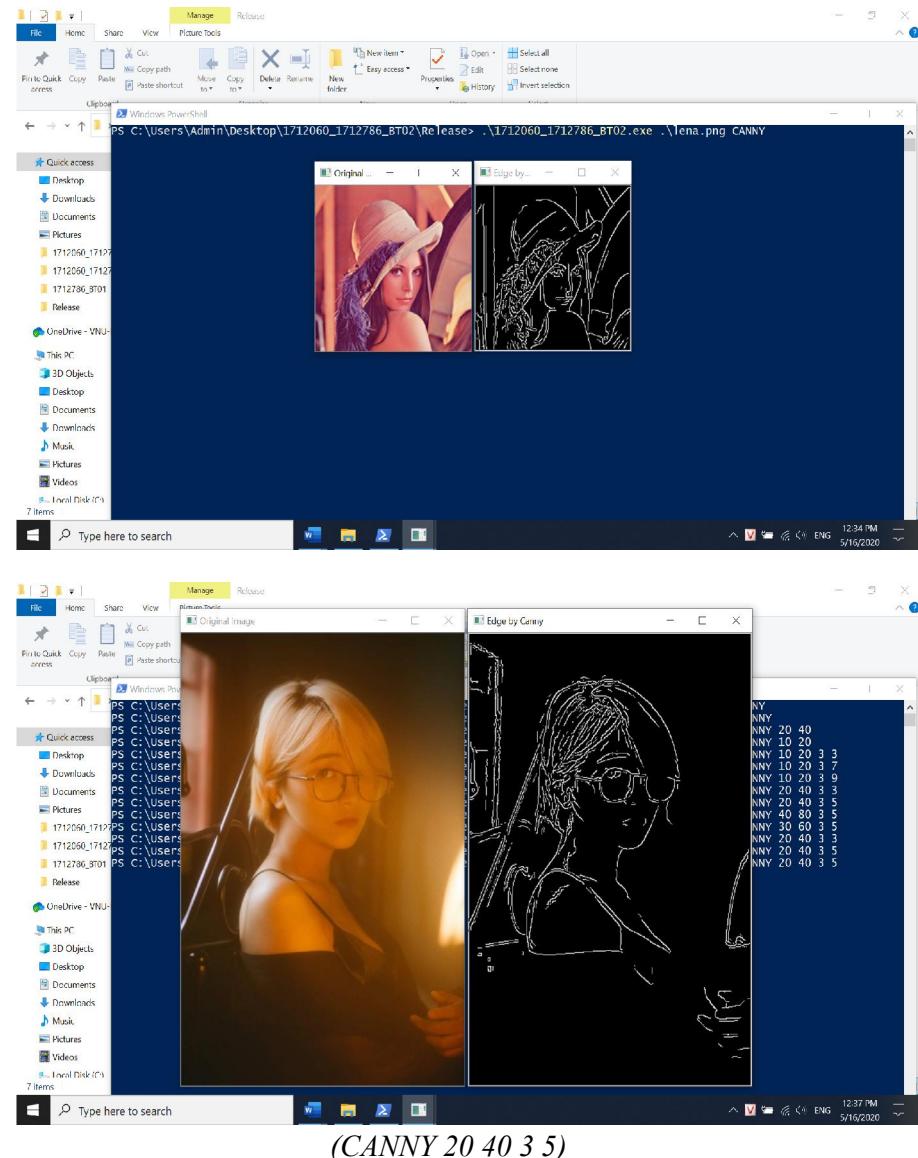


## ii. Nhận xét:

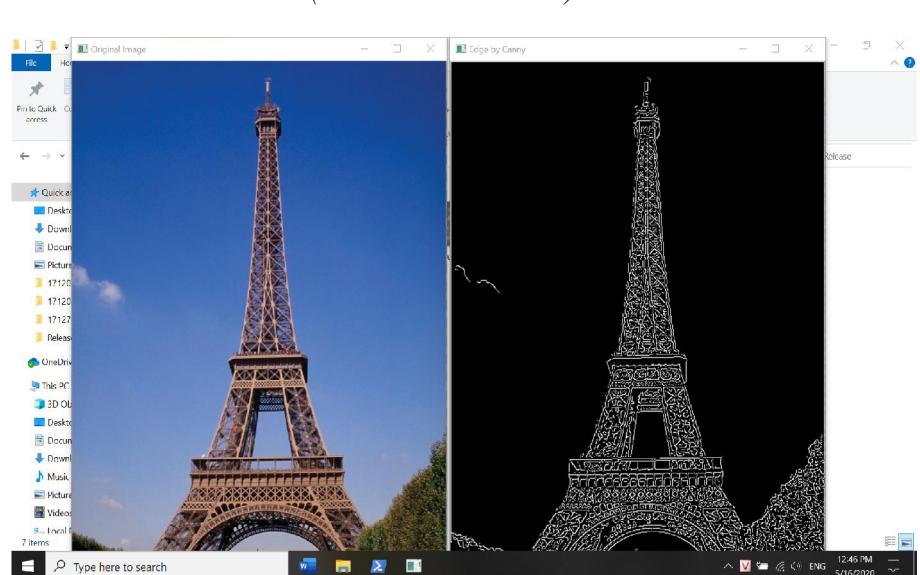
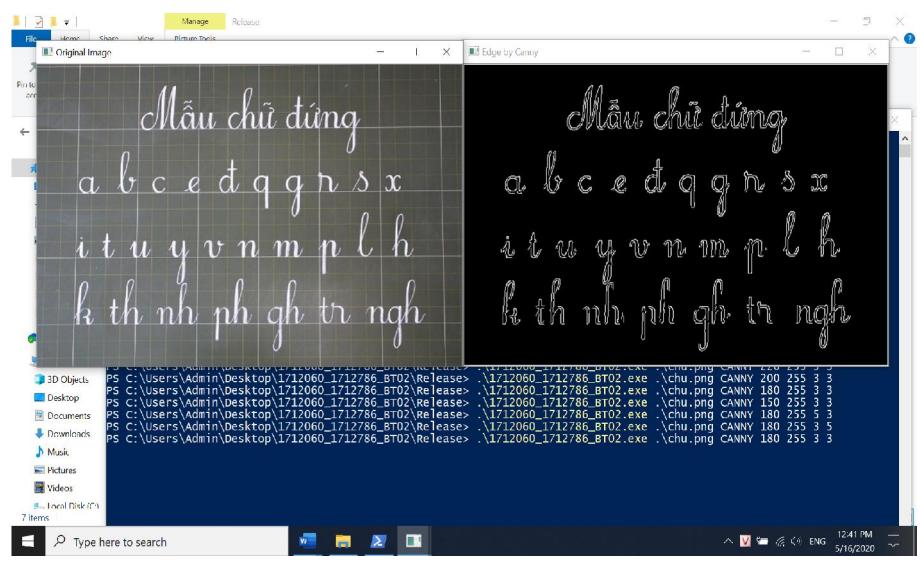
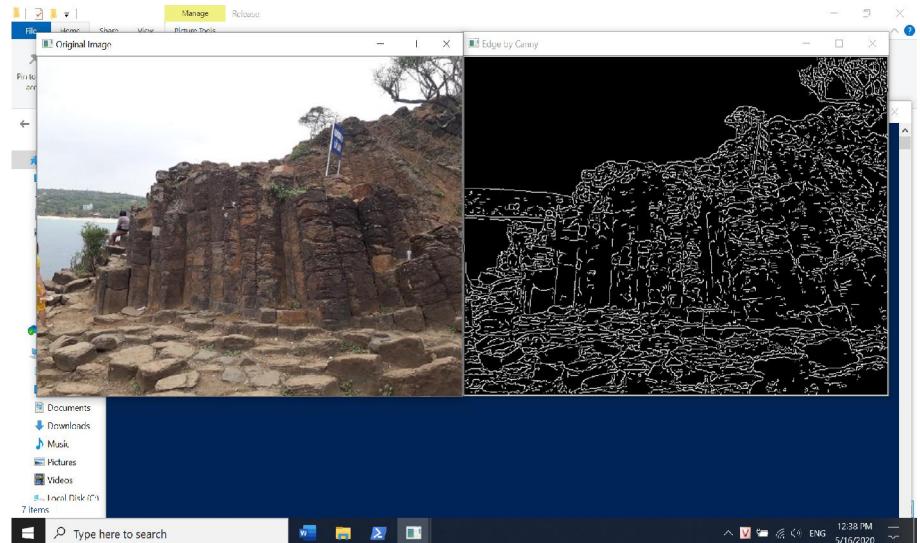
- Biên cạnh được phát hiện bằng thuật toán LAPLACE chi tiết, đầy đủ và liền mạch với nhau. Kết quả lấy theo ít nhiễu không cần thiết. Cường độ biên cạnh không lớn, làm cho cạnh không được rõ nét.
- Biên cạnh thu được khá mỏng. Đôi khi có cả cạnh kép.
- Thuật toán có thời gian chạy khá nhanh cả với các ảnh có kích thước lớn.

## d. Yêu cầu 4: Phát hiện biên cạnh sử dụng CANNY

### i. Kết quả thực nghiệm:



(CANNY 20 40 3 5)



ii. Nhận xét:

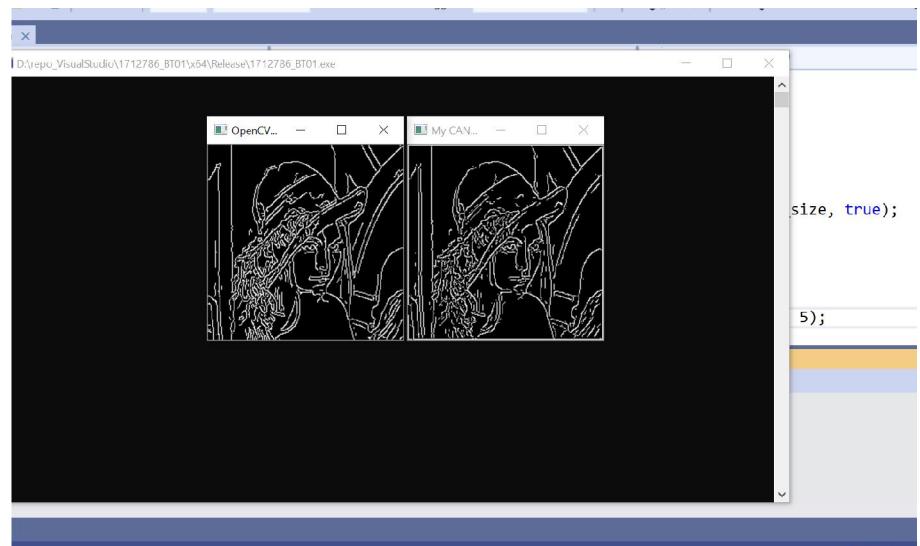
- Biên cạnh được phát hiện bằng thuật toán CANNY chi tiết, không đầy đủ và liền mạch như các thuật toán phía trên. Song, kết quả thu được ít nhiễu hơn hẳn.
- Ưu điểm lớn của thuật toán này là biên cạnh thu được chỉ là cạnh đơn.
- Thuật toán có thời gian chạy lâu với các ảnh có kích thước lớn.
- Thuật toán CANNY có phần mở rộng nhiều tham số tùy chỉnh, vì vậy có thể thích ứng một cách thủ công với nhiều loại ảnh khác nhau. Bên cạnh đó, việc tìm một bộ tham số tối ưu nhất với ảnh đầu vào cũng là một thách thức lớn. Vì thế, hiện có nhiều thuật toán cải tiến cho CANNY để chọn các tham số một cách tự động.

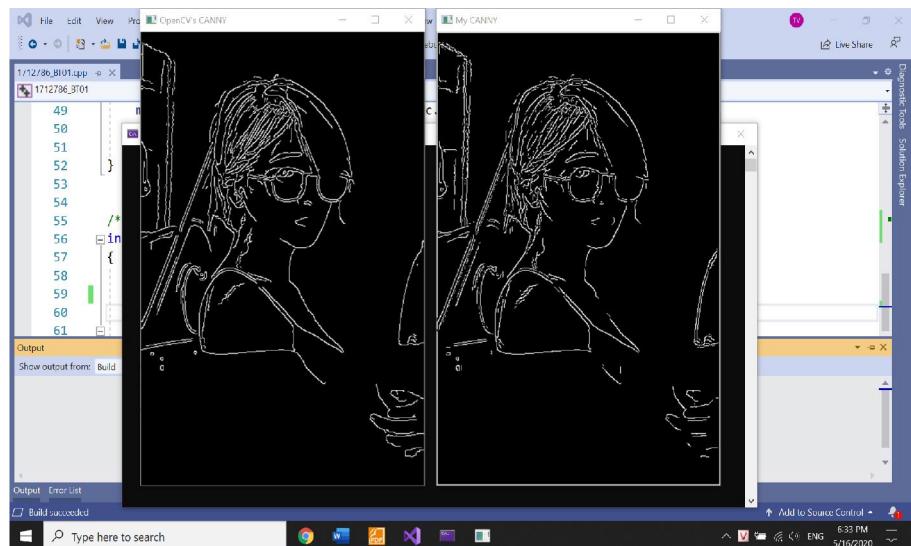
iii. So sánh với thuật toán có sẵn được cung cấp bởi OpenCV:

Thuật toán CANNY của OpenCV được sử dụng ở các ví dụ phía dưới:

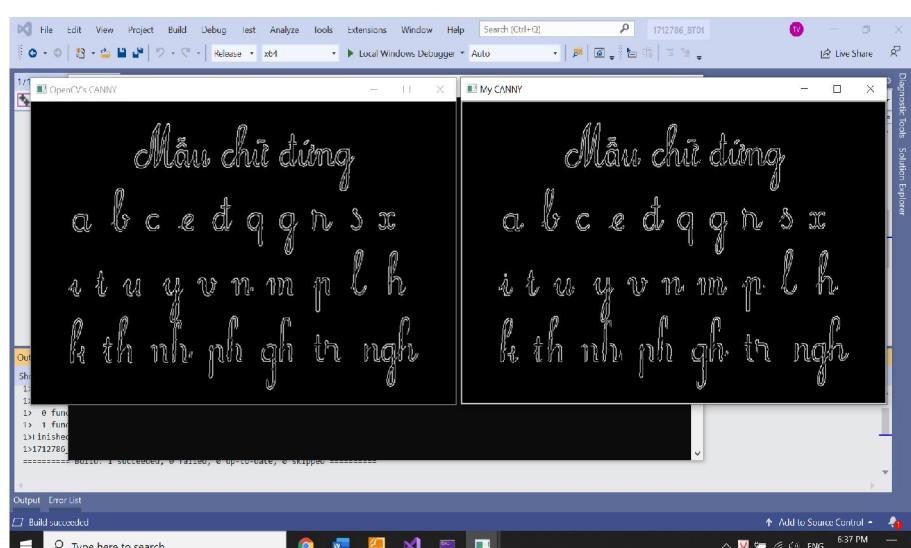
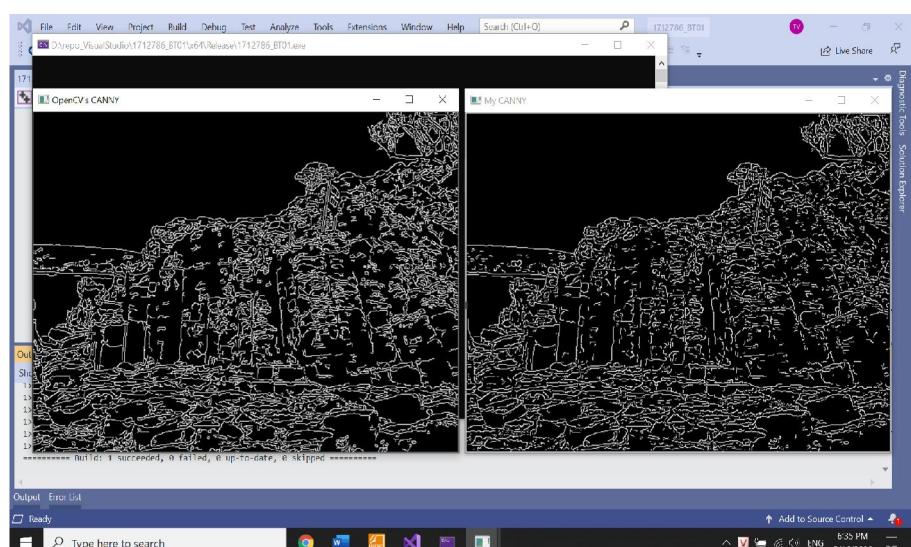
```
// Reduce noise with a kernel 3x3
cv::blur(src_gray, detected_edges, cv::Size(3, 3));
// Canny detector
cv::Canny(src_gray, detected_edges, lowThreshold, highThreshold, 3,
true);
```

Kết quả thực nghiệm: (Tham số lowThreshold, highThreshold được đặt giống nhau ở cả hai thuật toán ở từng ảnh kết quả thực nghiệm)

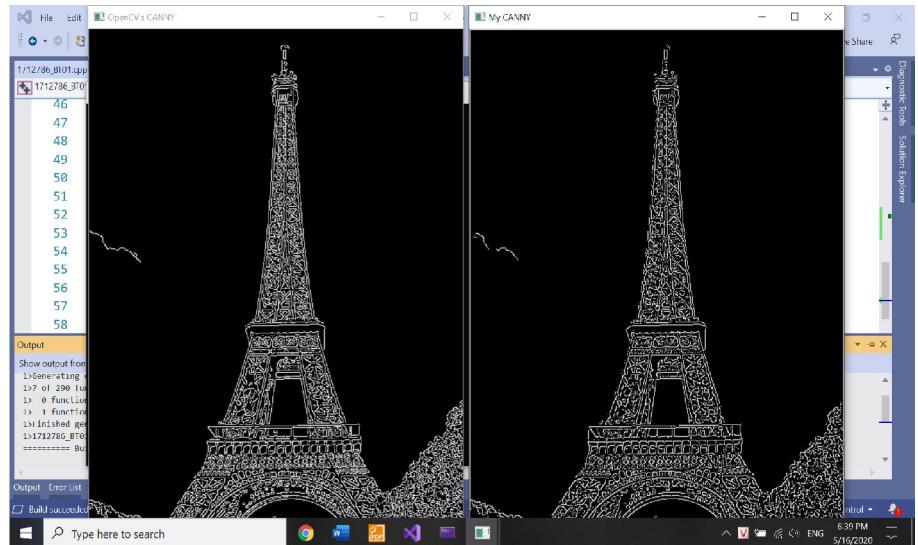




(CANNY 20 40 3 5)



(CANNY 180 255 3 3)



Nhận xét:

- Nhận xét chung: Biên cạnh được phát hiện bằng thuật toán CANNY của cả hai thuật toán đều chi tiết, không đầy đủ và ít liền mạch. Đồng thời kết quả thu được cũng ít nhiễu. Ngoài ra, thuật toán tự cài đặt của nhóm cũng sinh một biên khung phía bên ngoài cùng của ảnh.
- So sánh:

Tiêu chí	OpenCV's CANNY	My CANNY
<b>Thời gian thực thi</b>	Nhanh	Lâu hơn hẳn đối với các ảnh có kích thước lớn
<b>Nhiễu</b>	Giữ lại một phần nhiều	Ít nhiễu hơn Canny của OpenCV
<b>Dạng nhiễu</b>	Nhiều cạnh	Nhiều điểm, hạt
<b>Cạnh rời rạc</b>	Ít cạnh rời rạc, phần lớn được nối liền với nhau	Cạnh rời rạc nhiều hơn
<b>Cạnh kép</b>	Thỉnh thoảng có vài cạnh kép	Ít hơn thuật toán của OpenCV

Giải thích: có nhiều điểm trong quá trình cài đặt tạo ra sự khác nhau

- Làm tròn giá trị điểm ở quá trình làm mờ ảnh bằng bộ lọc Gauss.
- Việc thêm zero-padding của nhóm em tạo ra một cạnh khung ngoài cùng của ảnh kết quả.
- Từ kết quả khác biệt của việc tính gradient x, y dẫn đến sự khác biệt khi tính cường độ và hướng vector gradient.

- Việc sử dụng kích thước mặt nạ mặc định của non-maximum suppression là 5 của nhóm em khiến kết quả của nhóm ít cạnh kép hơn, ít nhiễu hơn, đồng thời biến nhiễu cạnh thành nhiễu điểm, hạt.
- Kích thước mặt nạ của hysteresis của OpenCV's Canny có lẽ được mặc định lớn hơn (nhóm em sử dụng kích thước mặt nạ hysteresis là 3).

#### e. Yêu cầu 5: So sánh các kết quả thực hiện từ các thuật toán trên

Tiêu chí	SOBEL	PREWITT	LAPLACE	CANNY
Thời gian thực thi	Nhanh	Nhanh	Nhanh	Chậm
Nhiều	Nhiều nhiễu	Nhiều nhiễu	Nhiều nhiễu	Ít nhiễu
Dạng nhiễu	Nhiều cạnh	Nhiều cạnh	Nhiều cạnh	Nhiều cạnh, điểm
Hình dạng cạnh	Cạnh dày	Cạnh dày	Cạnh mỏng	Cạnh đơn
Độ liền cạnh	Có	Có	Có	Phần nhỏ không liền cạnh
Khả năng phát hiện cạnh	Cao	Cao	Cao	Thấp hoặc cao phụ thuộc tham số ngưỡng thấp và ngưỡng cao
Khả năng mở rộng thuật toán	Không thể mở rộng	Không thể mở rộng	Không thể mở rộng	Có khả năng cải thiện