# Grundlagen der Bildverarbeitung Übung 6 – Preprocessing III

Gurbandurdy Dovletov, M.Sc.

Raum: BC 414

Tel.: 0203-379-3583

Email: gurbandurdy.dovletov@uni-due.de

2. Juni 2022





# Besprechung der Lösungen

- Übung 5
  - Aufgabe 5a
  - Aufgabe 5b
  - (Aufgabe 5\_gui)





# Prewitt und Sobel (in der VL Folien)

$$o^{Prewitt_x} := \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad o^{Prewitt_y} := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$o^{Sobel_x} := \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$o^{Sobel_x} := \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad o^{Sobel_y} := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{pmatrix}$$



# Prewitt und Sobel (auch möglich)

$$o^{Prewitt_x} := \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad o^{Prewitt_y} := \begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$o^{Sobel_x} := \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad o^{Sobel_y} := \begin{pmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$



# Orientierung des Gradienten

$$o^{G_r} \odot f^{im}(x,y) := G_r^{im}(x,y) :=$$

$$\begin{pmatrix} G_{rx}^{im} \\ G_{ry}^{im} \end{pmatrix} (x,y) := \begin{pmatrix} \frac{\partial f^{im}(x,y)}{\partial x} \\ \frac{\partial f^{im}(x,y)}{\partial y} \end{pmatrix}$$

$$|G_r^{im}(x,y)| = \sqrt{\left(G_{rx}^{im}(x,y)\right)^2 + \left(G_{ry}^{im}(x,y)\right)^2}$$

$$\theta = \arctan\left(\frac{G_{ry}^{im}(x,y)}{G_{rx}^{im}(x,y)}\right)$$



• Was ist mit Canny-Optimalität gemeint?





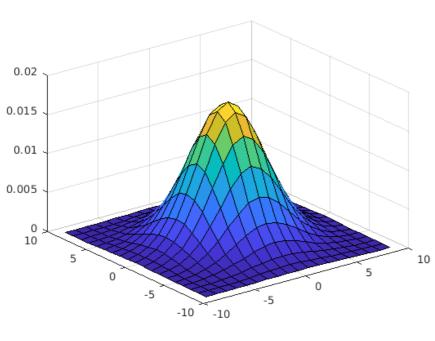
Was ist ein Gauß-Ableitungs-Operator?

• Wofür ist er gut?

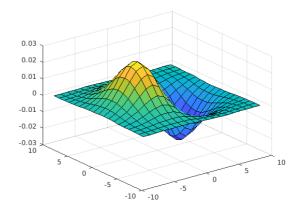


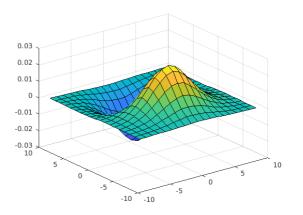


# Gauß-Ableitungs-Operator



$$kSize = 19$$
  
 $\sigma = 3$ 







• Wie ist der Laplace Operator definiert?



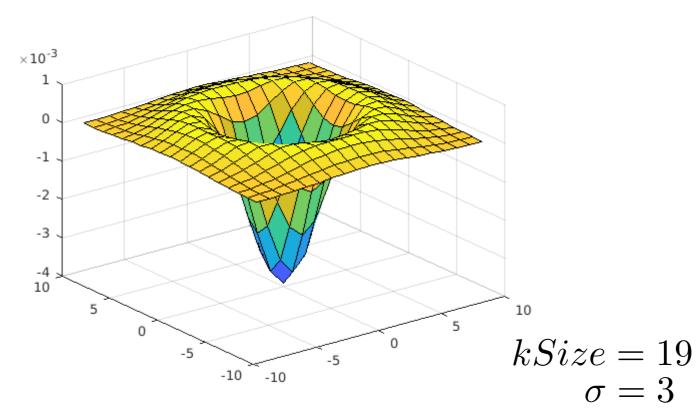


Was ist der Laplace-of-Gaussian (LoG)?





Was ist der Laplace-of-Gaussian (LoG)?





• Wie sieht das LoG 3x3 Muster aus der VL aus?

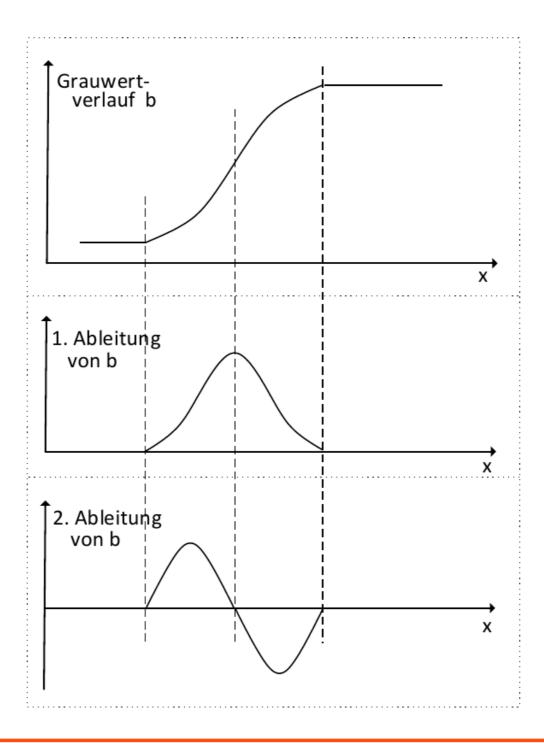




• Wie können Grauwertkanten detektiert werden?







UNIVERSITÄT DUISBURG ESSEN



• Erläutern Sie die Motivation der Vorgehensweisen aus der VL!

#### Detektion von Grauwertkanten mit LoG

- 1. Variante: Falls an einem Pixel der Betrag von LoG Filterergebnis größer ist als ein Schwellenwert (d.h. Detektion von lokalen Maxima in Nachbarschaft von Nulldurchgängen).
- 2. Variante: Falls das Produkt von LoG Filterergebnis an einem Pixel mit dem LoG Filterergebnis im benachbarten Pixel kleiner ist als Null, z.B.

$$abla^2 f^{im}(x,y) \cdot 
abla^2 f^{im}(x+1,y+1) < 0$$



 Welche vier Schritte zur Lokalisierung von Grauwertkanten wurden in der Vorlesung vorgestellt?



• Welchen Zweck hat das Ausdünnen von Grauwertkanten?









 Welche Vorgehensweise wurde zum Ausdünnen in der VL vorgestellt?









• Warum sind Grauwertecken interessant?





• Wofür steht die Abkürzung SUSAN?



• Wie funktioniert SUSAN?





• Welche Nachteile hat SUSAN?





# Aufgabe 6a

- Erstellen Sie Schachbrettmuster
- Implementieren Sie SUSAN Algorithmus
- Finden Sie passenden Schwellenwert





# Aufgabe 6b

• Detektieren Sie GWK anhand des Schwellenwerts (1. Ableitung)





# Aufgabe 6c

• Detektieren Sie GWK anhand des Schwellenwerts (2. Ableitung)





# Aufgabe 6\_gui

- Schreiben Sie ein Programm, in dem man ein beliebiges Bild aussuchen kann, das dann als Graustufenbild angezeigt wird.
- Zusätzlich sollen im gleichen Fenster daneben die gefaltete Bilder (von der Übung 4) angezeigt werden.
- Mit zwei Eingabefelder es muss möglich sein die Parameter von Gauß (Sigma und Standardabweichung) zu ändern.
- Unter jeweiligen gefalteten Bild muss es gezeigt sein, wie viele Sekunden hat die entsprechende Faltungen gebraucht.





# Aufgabe 6a\_gui



