



ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΔΥΤΙΚΗΣ ΑΤΤΙΚΗΣ

ΣΧΟΛΗ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ

ΤΜΗΜΑ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ ΤΟΠΟΓΡΑΦΙΑΣ ΚΑΙ ΓΕΩΠΛΗΡΟΦΟΡΙΚΗΣ

Μεταπτυχιακό Πρόγραμμα «Γεωχωρικές Τεχνολογίες»

Ψηφιακή Επεξεργασία Εικόνας

Εισηγητής
Αναστάσιος Κεσίδης



Μαθηματική μορφολογία

Μαθηματική μορφολογία

➤ Γενικά

Παρέχει εργαλεία για την **επεξεργασία εικόνας** με σκοπό την αναπαράσταση και περιγραφή περιοχών και σχημάτων σε εικόνες.

Για παράδειγμα:

- Όρια
- Περιγράμματα
- Σκελετός
- Κυρτό περίβλημα

κ.α.

Δυαδικές εικόνες

➤ Πράξεις μεταξύ δυαδικών εικόνων

Έστω δύο δυαδικές εικόνες A και B

Για αυτές ορίζονται οι πράξεις:

Ένωση

$$A \cup B = \{w | w \in A \text{ OR } w \in B\}$$

Τομή

$$A \cap B = \{w | w \in A \text{ AND } w \in B\}$$

Συμπλήρωμα

$$A^c = \{w | w \notin A\}$$

Διαφορά

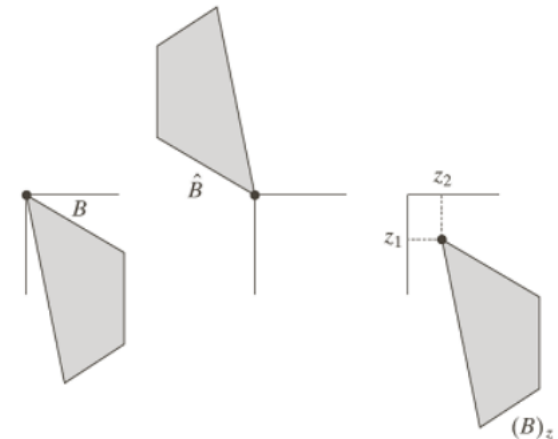
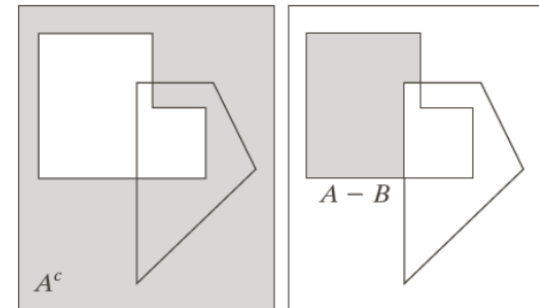
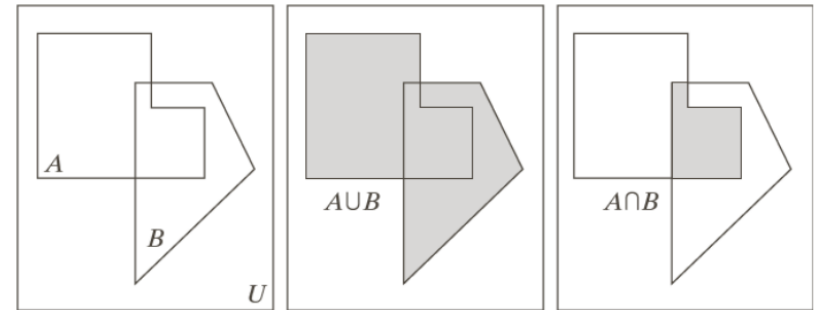
$$A - B = \{w | w \in A \text{ AND } w \notin B\} = A \cap B^c$$

Ανάκλαση

$$\hat{B} = \{w | w = -b, \text{ για } b \in B\}$$

Μετατόπιση

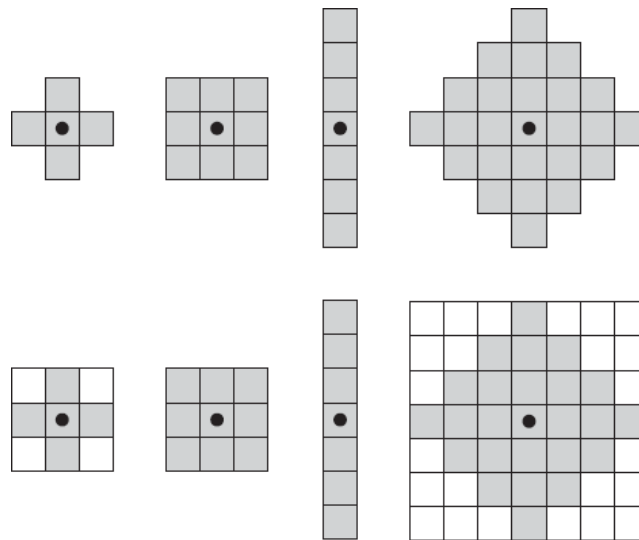
$$(B)_z = \{w | w = b + z, \text{ για } b \in B\}$$



Δομικά στοιχεία

➤ Δομικά στοιχεία – Structuring elements (SE)

Αποτελούν γεωμετρικές συσχετίσεις μεταξύ pixel.



Για κάθε δομικό στοιχείο καθορίζεται ένα **κέντρο**.

Συνήθως γεμίζονται με μηδενικά pixels έτσι ώστε το συνολικό δομικό στοιχείο να είναι **ορθογώνιο**.

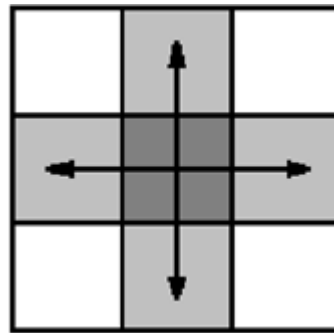
Τα δομικά στοιχεία με **κυκλική** μορφή δίνουν παρόμοια αποτελέσματα και σε περιστρεμμένες εικόνες.

Συνδεσιμότητα

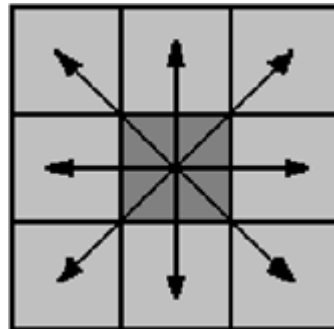
➤ Τύποι συνδεσιμότητας (connectivity) σε pixel δυαδικής εικόνας

Καθορίζουν την γεωμετρική συσχέτιση μεταξύ των pixel της εικόνας.

- **4-συνδεσιμότητα:** Pixel τα οποία οποία γειτονεύουν με το κεντρικό pixel ως προς τις 4 κύριες κατευθύνσεις (άνω, κάτω, δεξιά, αριστερά).



- **8-συνδεσιμότητα:** Όλα τα pixel τα οποία οποία γειτονεύουν με το κεντρικό pixel.



Μορφολογικές Λειτουργίες

➤ Χαρακτηριστικά

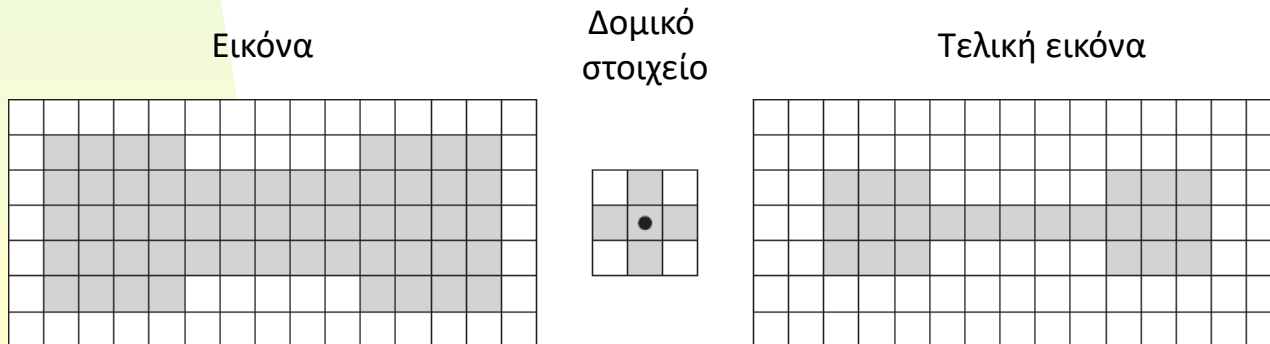
Πραγματοποιούνται **μετακινώντας** το δομικό στοιχείο πάνω από την εικόνα έτσι ώστε το κέντρο του να συμπέσει με όλα τα pixel της εικόνας.

Συνήθως η μετακίνηση αυτή γίνεται είτε **ανά σειρά** pixel της εικόνας είτε **ανά γραμμή**.

Για κάθε θέση του δομικού στοιχείου πάνω στην εικόνα εφαρμόζεται μια **λογική πράξη** ανάμεσα στα pixel της εικόνας και τα pixel του δομικού στοιχείου.

Το αποτέλεσμα της πράξης καθορίζει την νέα τιμή του pixel στην **τελική** εικόνα

Παράδειγμα:



Μορφολογικές πράξεις

➤ Διαστολή (Dilation)

Μαζί με την συστολή (Erosion) αποτελούν τις δύο **βασικές** μορφολογικές πράξεις. Άλλες πιο σύνθετες μορφολογικές πράξεις βασίζονται σε συνδυασμούς αυτών.

$$A \oplus B = \bigcup_{b \in B} A_b$$

Για κάθε pixel του B μετατοπίζεται το A ως προς αυτή την θέση και τελικά λαμβάνεται η **ένωση** αυτών των pixel.

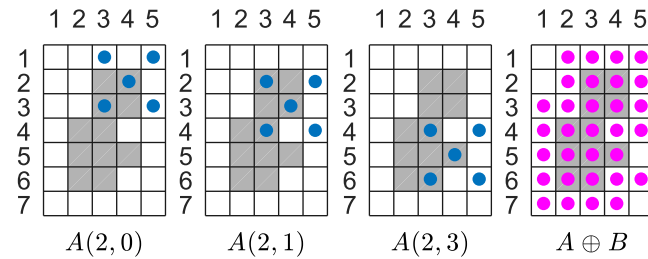
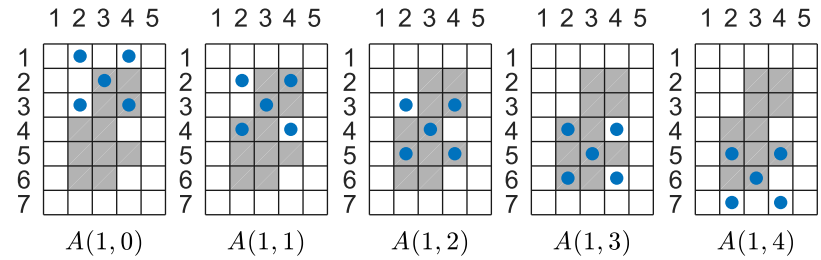
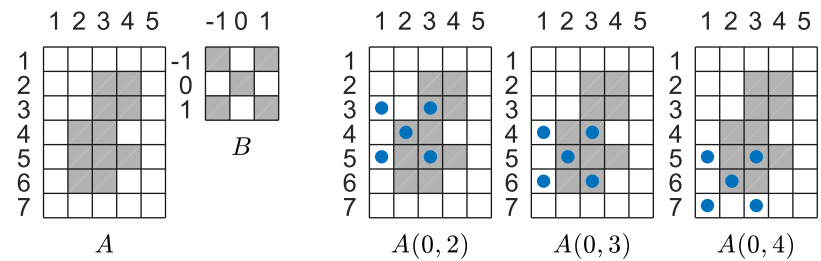
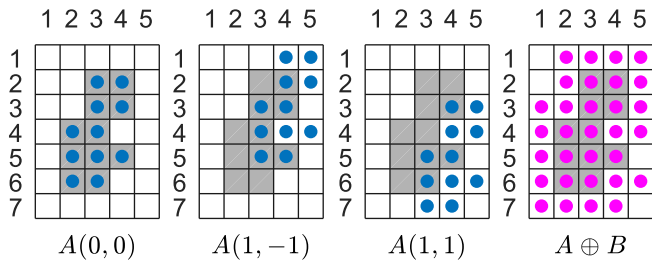
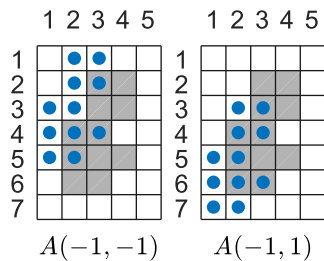
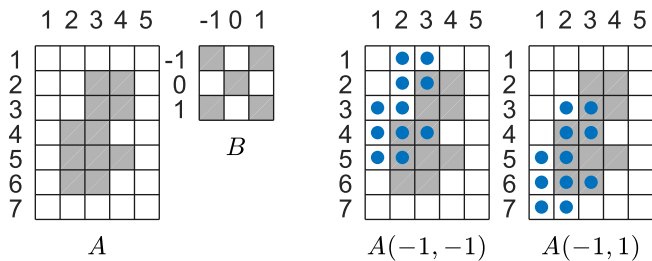
Εναλλακτικά,

$$A \oplus B = \{(x, y) + (u, v) | (x, y) \in A \text{ AND } (u, v) \in B\}$$

Μορφολογικές πράξεις

➤ Διαστολή (Dilation)

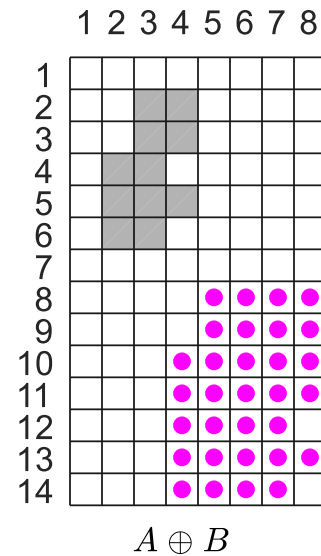
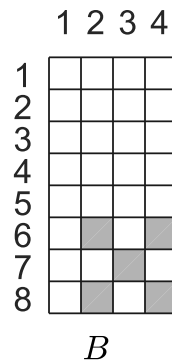
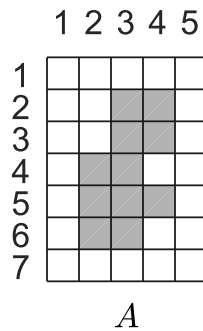
Παράδειγμα: Κάθε pixel (x, y) του A αντικαθίσταται με το B ή κάθε pixel (u, v) του B αντικαθίσταται με το A



Μορφολογικές πράξεις

➤ Διαστολή (Dilation)

Παρατήρηση: Δεν είναι υποχρεωτικό η διαστολή $A \oplus B$ να εμπεριέχει το A

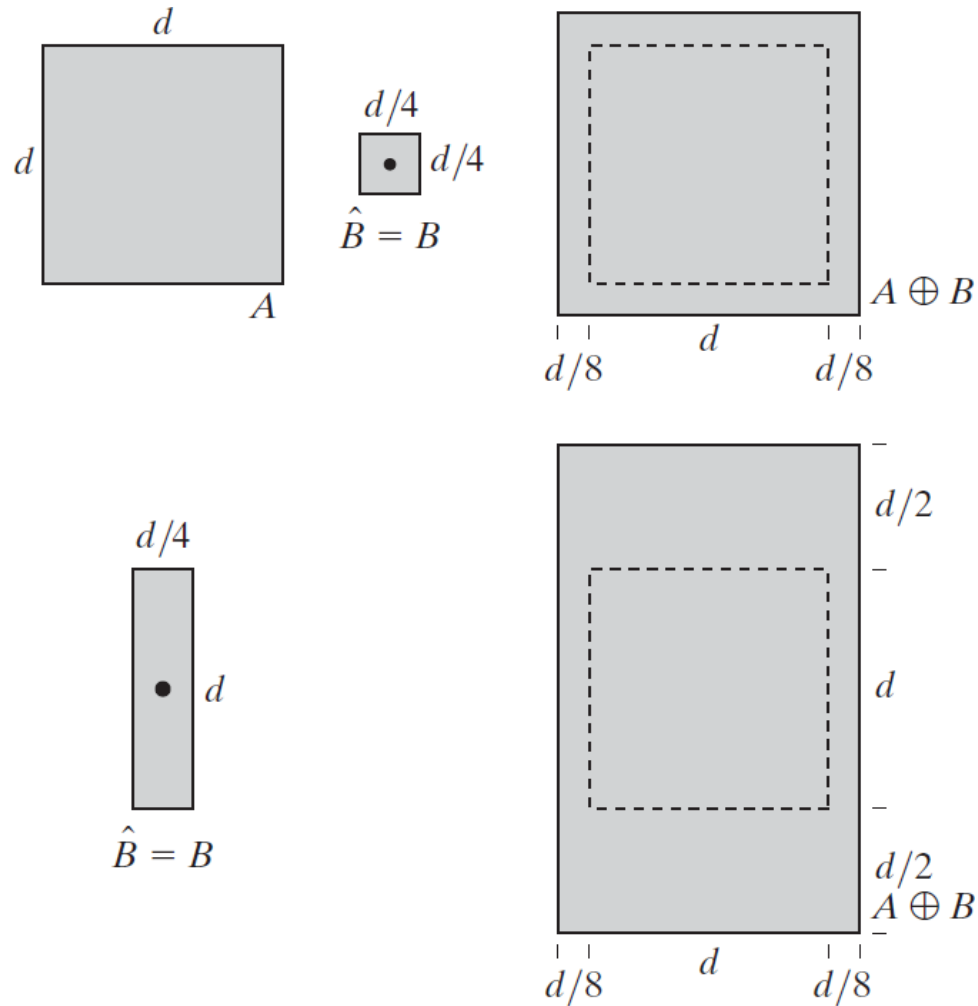


Είναι $A \not\subseteq A \oplus B$

Μορφολογικές πράξεις

➤ Διαστολή (Dilation)

Οδηγεί σε **αύξηση** των διαστάσεων του A .



Μορφολογικές πράξεις

➤ Διαστολή (Dilation)

Ιδιότητες

- Αντιμεταθετική

Μπορεί να εφαρμοστεί το δομικό στοιχείο επί της εικόνας ή αντιστρόφως

$$A \oplus B = B \oplus A = \bigcup_{a \in A} B_a$$

- Προσεταιριστική

Η διαστολή με ένα μεγάλο δομικό στοιχείο μπορεί να αντικατασταθεί από μια ακολουθία διαστολών με μικρότερα δομικά στοιχεία

$$(A \oplus B_1) \oplus B_2 = A \oplus (B_1 \oplus B_2)$$

ή

$$A \oplus B = A \oplus (B_1 \oplus B_2 \oplus \dots \oplus B_n) = (\dots ((A \oplus B_1) \oplus B_2) \oplus \dots \oplus B_n)$$

Μορφολογικές πράξεις

➤ Συστολή (Erosion)

$$A \ominus B = \{w | B_w \subseteq A\}$$

Περιέχει τα pixel $w = (x, y)$ για τα οποία το B_w εμπεριέχεται στο A , όπου B_w είναι η μετατόπιση του B ως προς (x, y) .

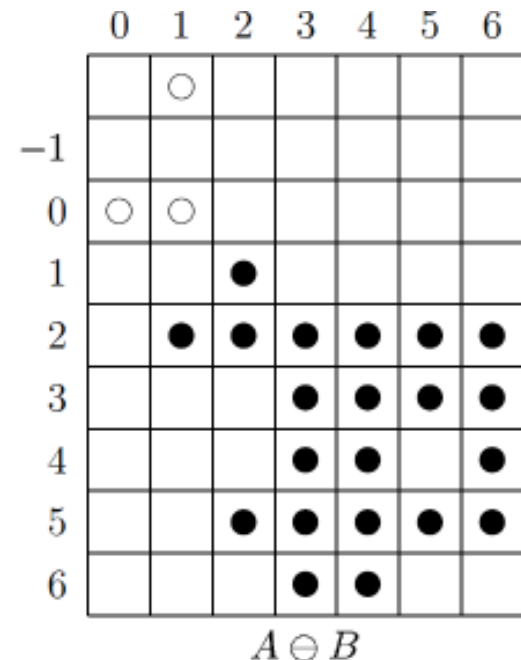
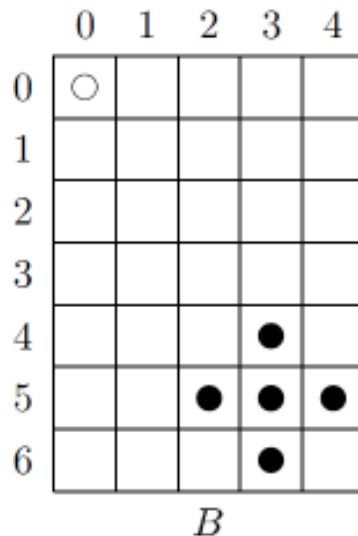
Εναλλακτικά,

$$A \ominus B = \bigcap_{b \in B} A_{-b}$$

Μορφολογικές πράξεις

➤ Συστολή (erosion)

Παρατήρηση: Δεν είναι υποχρεωτικό η συστολή $A \ominus B$ να εμπεριέχεται στο A

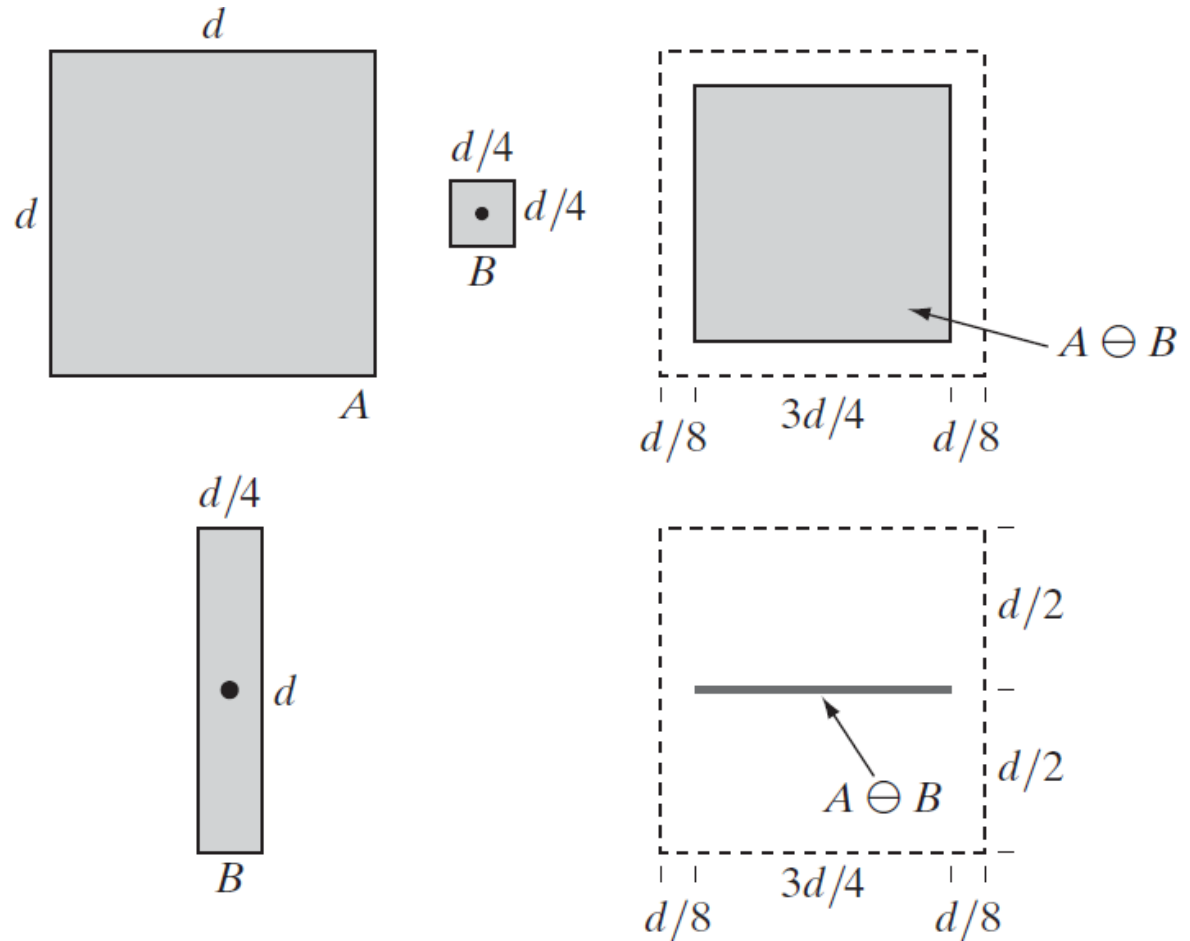


Είναι $A \ominus B \not\subseteq A$

Μορφολογικές πράξεις

➤ Συστολή (erosion)

Οδηγεί σε **μείωση** των διαστάσεων του A



Μορφολογικές πράξεις

➤ Συστολή (erosion)

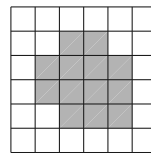
Ιδιότητες

- Δεν ισχύει η αντιμεταθετική

$$A \ominus B \neq B \ominus A$$

- Ισχύει ότι

$$(A \ominus B) \ominus C = A \ominus (B \oplus C)$$



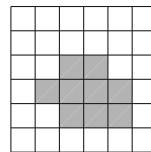
A



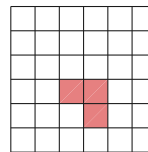
B



C



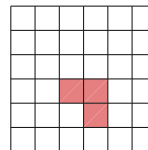
$A \ominus B$



$(A \ominus B) \ominus C$



$B \oplus C$



$A \ominus (B \oplus C)$

Μορφολογικές πράξεις

➤ Δυική σχέση διαστολής και συστολής

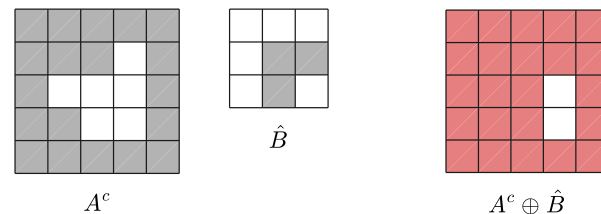
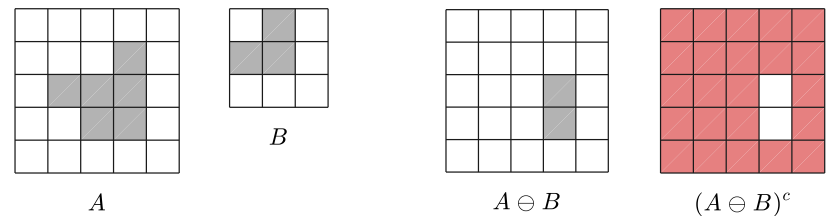
- Οι πράξεις της διαστολής και συστολής είναι δυικές σε σχέση με το συμπλήρωμα και την ανάκλαση.

$$(A \ominus B)^c = A^c \oplus \hat{B}$$

και

$$(A \oplus B)^c = A^c \ominus \hat{B}$$

- Πρακτικά χρειάζεται να υλοποιηθεί μόνο η διαστολή ή η συστολή.



Μορφολογικές πράξεις

➤ Άνοιγμα (opening)

Μαζί με το κλείσιμο (closing) θεωρούνται μορφολογικές πράξεις **δευτέρου επιπέδου** καθώς βασίζονται στις βασικές πράξεις της διαστολής και της συστολής.

Για μια εικόνα A και μια ένα δομικό στοιχείο B το **άνοιγμα** συμβολίζεται ως $A \circ B$ και ορίζεται ως μια συστολή ακολουθούμενη από διαστολή

$$A \circ B = (A \ominus B) \oplus B$$

Εναλλακτικά,

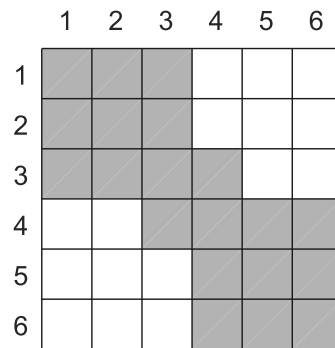
$$A \circ B = \bigcup \{B_w \mid B_w \subseteq A\}$$

δηλαδή, το άνοιγμα ισούται με την ένωση όλων των μετατοπίσεων του B που εμπεριέχονται μέσα στο A .

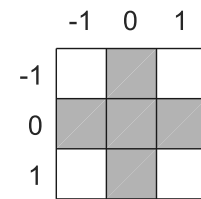
Μορφολογικές πράξεις

➤ Άνοιγμα (opening)

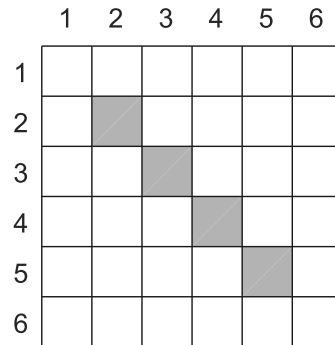
Παράδειγμα



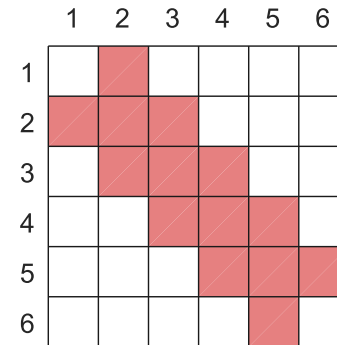
A



B



$A \ominus B$



$A \circ B$

Μορφολογικές πράξεις

➤ Άνοιγμα (opening)

Ιδιότητες

- Το άνοιγμα $A \circ B$ είναι υποσύνολο του A

$$A \circ B \subseteq A$$

- Μπορεί να εφαρμοσθεί μόνο μια φορά

$$(A \circ B) \circ B = A \circ B$$

- Εάν $A \subseteq C$ τότε

$$(A \circ B) \subseteq (C \circ B)$$

Χρήση

Εξομάλυνση της εικόνας, σπάσιμο συνδέσμων, διαγραφή λεπτών προεξοχών

Μορφολογικές πράξεις

➤ Κλείσιμο (closing)

Για μια εικόνα A και ένα δομικό στοιχείο B το **κλείσιμο** συμβολίζεται ως $A \bullet B$ και ορίζεται ως μια διαστολή ακολουθούμενη από συστολή

$$A \bullet B = (A \oplus B) \ominus B$$

Ιδιότητες

- Το κλείσιμο $A \bullet B$ είναι υπερσύνολο του A

$$A \subseteq A \bullet B$$

- Μπορεί να εφαρμοσθεί μόνο μια φορά

$$(A \bullet B) \bullet B = A \bullet B$$

- Εάν $A \subseteq C$ τότε

$$(A \bullet B) \subseteq (C \bullet B)$$

- Δυϊκότητα με άνοιγμα

$$(A \circ B)^c = A^c \bullet \hat{B} \quad \text{και} \quad (A \bullet B)^c = A^c \circ \hat{B}$$

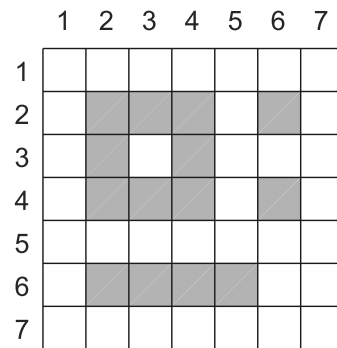
Χρήση

Εξομάλυνση της εικόνας, συγχώνευση συνδέσμων, διαγραφή μικρών οπών

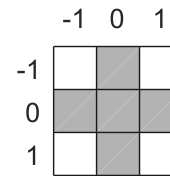
Μορφολογικές πράξεις

➤ Κλείσιμο (closing)

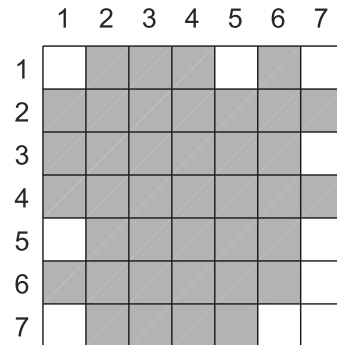
Παράδειγμα



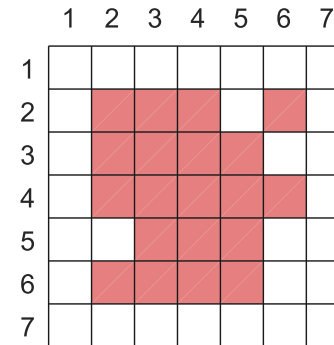
A



B



$A \oplus B$



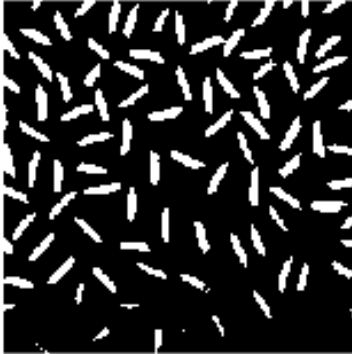


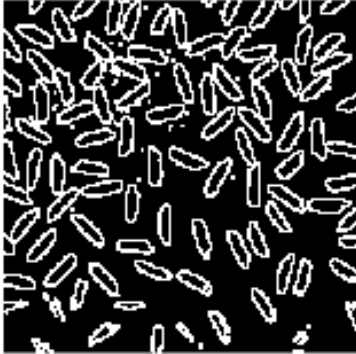


$A \bullet B$

Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Εξαγωγή περιγράμματος

SE
111
111
111

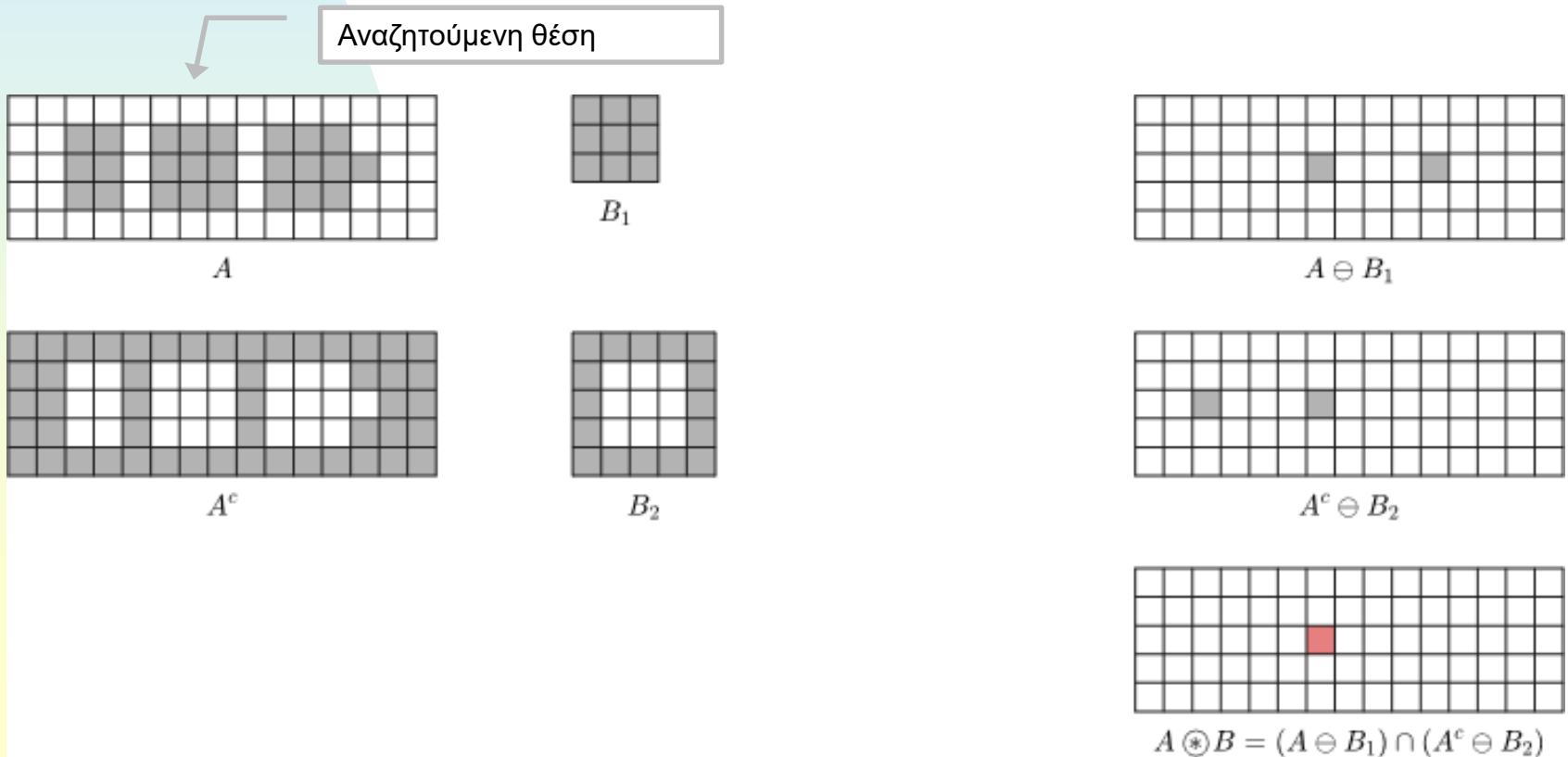
Αρχική εικόνα	Διαστολή	Συστολή
		
$A - (A \ominus B)$	$(A \oplus B) - A$	$(A \oplus B) - (A \ominus B)$
Εσωτερικό περίγραμμα	Εξωτερικό περίγραμμα	Μορφολογική κλίση
		

Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Ο μετασχηματισμός hit-or-miss $A \circledast B$

Μέθοδος εντοπισμού σχημάτων σε εικόνες με χρήση συστολής. Για το αναζητούμενο σχήμα B δημιουργούνται δύο δομικά στοιχεία:

- B_1 το ίδιο το αντικείμεμο
- B_2 το background του B_1



Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Γέμισμα οπών

Ως οπή θεωρείται μια περιοχή του υποβάθρου που περιβάλλεται από ένα συνδεδεμένο περίγραμμα από ρixel.

Αρχικά δίνεται ένα σημείο εκκίνησης p εντός της οπής

Επαναληπτικός υπολογισμός

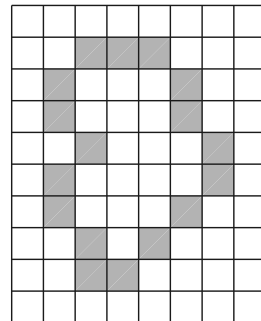
$$I_K = (I_{K-1} \oplus B) \cap A^c$$

όπου

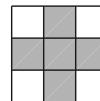
B το δομικό στοιχείο

$I_0 = \{I_p\}$ η εικόνα που περιέχει μόνο το σημείο εκκίνησης

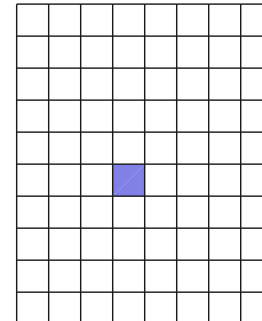
Παράδειγμα



A



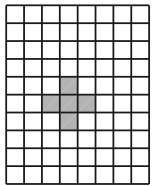
B



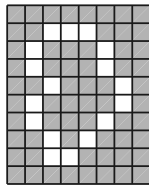
I_0

Βασικοί αλγόριθμοι

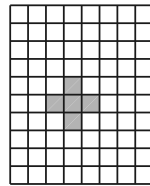
➤ Γέμισμα οπών - Παράδειγμα



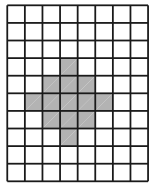
$I_0 \oplus B$



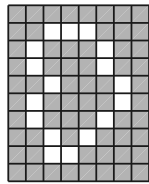
A^c



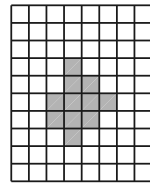
$$I_1 = (I_0 \oplus B) \cap A^c$$



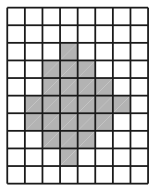
$I_1 \oplus B$



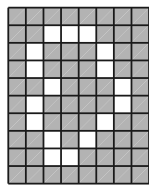
A^c



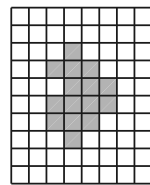
$$I_2 = (I_1 \oplus B) \cap A^c$$



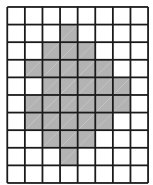
$I_2 \oplus B$



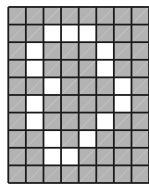
A^c



$$I_3 = (I_2 \oplus B) \cap A^c$$

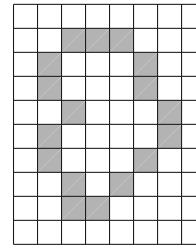


$I_3 \oplus B$

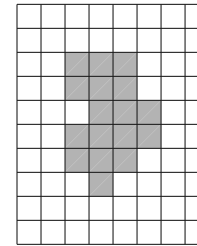


A^c

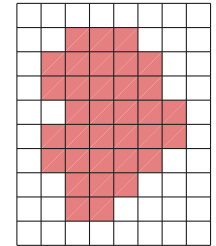
$$I_4 = (I_3 \oplus B) \cap A^c$$



A



I_4



$A \cup I_4$



Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Εντοπισμός συνδεδεμένων συστατικών (connected components)

Συνδεδεμένα συστατικά είναι ομάδες από pixel τα οποία συνδέονται μεταξύ τους είτε με **4-συνδεσιμότητα** είτε με **8-συνδεσιμότητα**.

Αρχικά δίνεται ένα σημείο εκκίνησης p πάνω στο συνδεδεμένο συστατικό το οποίο πρόκειται να προσδιοριστεί.

Επαναληπτικός υπολογισμός

$$I_K = (I_{K-1} \oplus B) \cap A$$

όπου

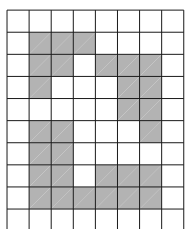
B το δομικό στοιχείο

$I_0 = \{I_p\}$ η εικόνα που περιέχει μόνο το σημείο εκκίνησης

Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Εντοπισμός συνδεδεμένων συστατικών - Παράδειγμα

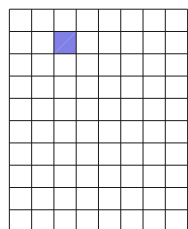
4-συνδεσιμότητα



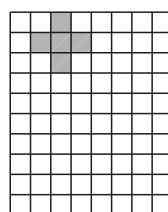
A



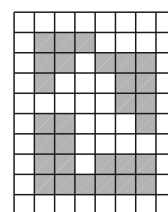
B



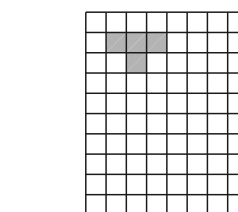
I_0



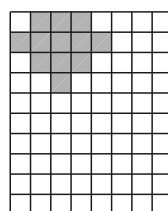
$I_0 \oplus B$



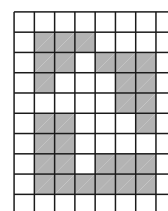
A



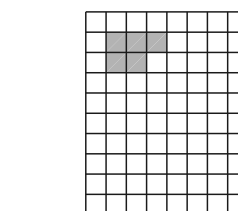
$I_1 = (I_0 \oplus B) \cap A$



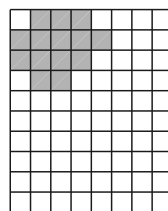
$I_1 \oplus B$



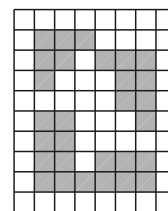
A



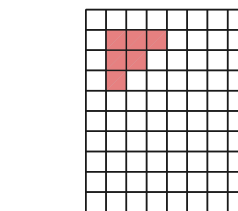
$I_2 = (I_1 \oplus B) \cap A$



$I_2 \oplus B$



A

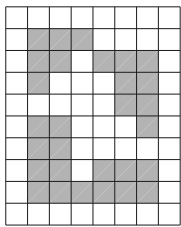


$I_3 = (I_2 \oplus B) \cap A$

Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Εντοπισμός συνδεδεμένων συστατικών - Παράδειγμα

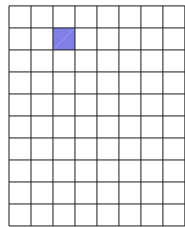
8-συνδεσιμότητα



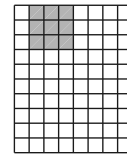
A



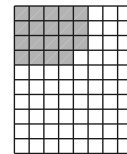
B



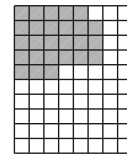
I₀



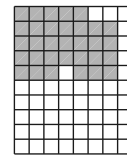
$I_0 \oplus B$



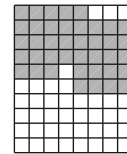
$I_1 \oplus B$



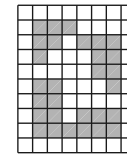
$I_2 \oplus B$



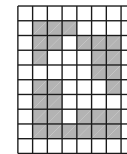
$I_3 \oplus B$



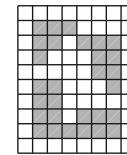
$I_4 \oplus B$



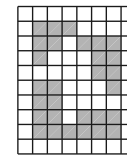
A



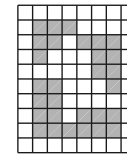
A



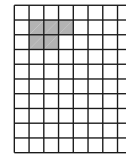
A



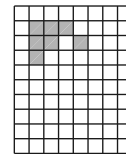
A



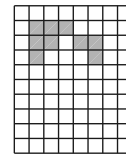
A



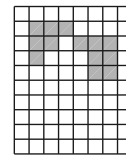
$I_1 = (I_0 \oplus B) \cap A$



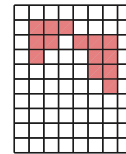
$I_2 = (I_1 \oplus B) \cap A$



$I_3 = (I_2 \oplus B) \cap A$



$I_4 = (I_3 \oplus B) \cap A$



$I_5 = (I_4 \oplus B) \cap A$

Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Προσδιορισμός σκελετού – Skeletonization

Συστολή	Άνοιγμα	Διαφορά
A	$A \circ B$	$A - (A \circ B)$
$A \ominus B$	$(A \ominus B) \circ B$	$(A \ominus B) - ((A \ominus B) \circ B)$
$A \ominus 2B$	$(A \ominus 2B) \circ B$	$(A \ominus 2B) - ((A \ominus 2B) \circ B)$
$A \ominus 3B$	$(A \ominus 3B) \circ B$	$(A \ominus 3B) - ((A \ominus 3B) \circ B)$
\vdots	\vdots	\vdots
$A \ominus kB$	$(A \ominus kB) \circ B$	$(A \ominus kB) - ((A \ominus kB) \circ B)$

Βασικοί αλγόριθμοι

➤ Προσδιορισμός σκελετού – παράδειγμα

Αρχική εικόνα

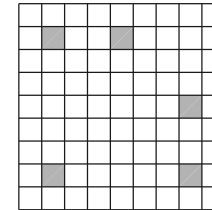
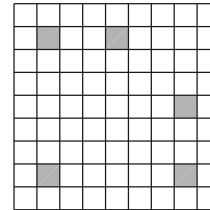
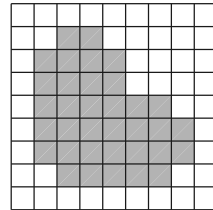
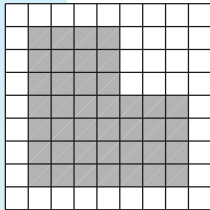
Συστολή

Άνοιγμα

Διαφορά

Αποτέλεσμα

1η επανάληψη

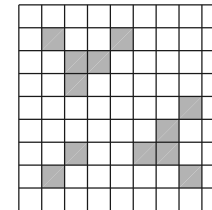
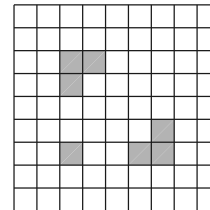
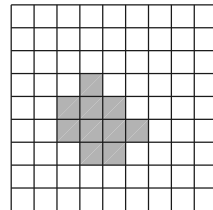
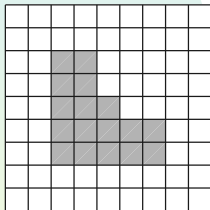


A

$A \circ B$

$A - (A \circ B)$

2η επανάληψη

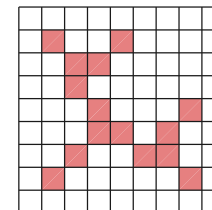
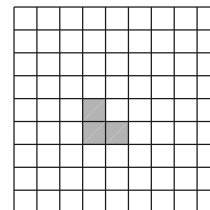
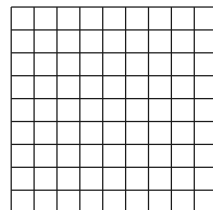
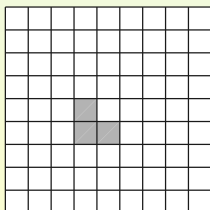


$A \ominus B$

$(A \ominus B) \circ B$

$(A \ominus B) - ((A \ominus B) \circ B)$

3η επανάληψη



$A \ominus 2B$

$(A \ominus 2B) \circ B$

$(A \ominus 2B) - ((A \ominus 2B) \circ B)$

Κριτήριο τερματισμού