

Przekształcenia morfologiczne

1 Element strukturalny

Przekształcenia morfologiczne są to operacje związane z zastosowaniem tzw. Elementu strukturalnego (SE). Jest to pewien wycinek obrazu z wyróżnionym jednym punktem (elementem centralnym). Element strukturalny jest przemieszczany po całym obrazie i dla każdego punktu wykonywana jest analiza koincydencji punktów obrazu i elementu strukturalnego.

Do tworzenia elementu strukturalnego służy polecenie `strel( 'kształt', parametry );`. Możliwe są następujące kształty:

- ('arbitrary', NHOOD); - dowolny element definiowany poprzez macierz NHOOD;
- ('pair', Offset) - zawiera dwa elementy oddalone o offset
- ('diamond', R) - kwadrat obrócony o 45°. R - połowa przekątnej
- ('periodicline', P, V) - (2*P+1) punktów wzdłuż linii oddalonych o wektor V między sobą.
- ('disk', R) - koło o promieniu R
- ('rectangle', [M N]) - prostokąt wypełniony jedynkami
- ('line', Len, Deg) - linia o długości Len i nachyleniu Deg
- ('square', w) - kwadrat o boku w
- ('octagon', R) - ośmiokąt o promieniu R

2 Erozja

Aby zdefiniować erozję należy założyć, że istnieje nieregularny obszar X i koło B o promieniu r. Zerodowana figura X elementem B jest to zbiór wszystkich środków kół o promieniu r, które w całości zawarte są wewnątrz obszaru X. W implementacji komputerowej polega to na usunięciu wszystkich elementów o wartości 1, które posiadają choć jednego sąsiada o wartości 0. Można to interpretować jako filtr minimalny. Do erozji służy polecenie `imerode(obraz, SE)`. Jako elementów strukturalnych używa najczęściej następujących masek:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 1 & X & X \\ X & 1 & X \\ X & X & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

gdzie X - dowolna wartość obrazu {0,1}

W MATLABie poszczególne elementy koduje się następująco:

1 to 1; 0 to -1; X to 0.

2.1 Cechy erozji

Do najważniejszych cech erozji należą:

- w większości przypadków jest addytywna, tzn. erozję o założonej wielkości można interpretować jako złożenie odpowiedniej ilości erozji o mniejszej wielkości. Twierdzenie to jest nieprawdziwe przy bardzo małych elementach strukturalnych, których kształt istotnie odbiega od teoretycznego elementu strukturalnego;

- erozja złożonym SE jest równoważna złożeniu erozji poszczególnymi elementami tego SE;
- położenie punktu centralnego SE nie ma większego znaczenia. Zmiana położenia punktu centralnego o dany wektor powoduje przesunięcie obrazu wynikowego o ten sam wektor;
- erozja ma zdolność do eliminacji drobnych szczegółów i wygładzania brzegu figury;
- erozja elementem o podłużnym kształcie pozwala uwypuklić linijne fragmenty zorientowane w tym samym kierunku, co SE;
- erozja dokonuje generalizacji obrazu.

3 Dylatacja

Jest to przekształcenie odwrotne do erozji. Zachowując założenia z erozji, figura po dylatacji jest zbiorem środków wszystkich kół B, dla których choć jeden ich punkt pokrywa się z jakimkolwiek punktem figury X. Analogicznie do erozji, można to przekształcenie traktować jako filtr maksymalizujący. Dylatację można dodatkowo zdefiniować jako negatyw erozji negatywu obrazu. Do dylatacji służy polecenie `imdilate(obraz, SE)`; Typowy element strukturalny dylatacji wygląda następująco:

$$\begin{bmatrix} X & X & X \\ X & 0 & X \\ X & X & X \end{bmatrix}$$

Przy czym przynajmniej jeden element X musi mieć wartość 1.

3.1 Cechy Dylatacji

Do najważniejszych cech dylatacji należą:

- zamykanie małych otworów i wąskich zatok
- zdolność do łączenia obiektów blisko połączonych
- podobnie jak w przypadku erozji addytywność i możliwość zamiany dylatacji złożonym SE na dylatację elementami składowymi.

4 Otwarcie i Zamknięcie

Są to operacje będące złożeniem erozji i dylatacji. Otwarcie polega na następujących po sobie erozji i dylatacji tym samym elementem, a zamknięcie następującej po sobie dylatacji i erozji:

$$\begin{aligned} \text{otwarcie} &= \text{dylatacja}(\text{erozja}, \text{SE}), \text{SE}) \\ \text{zamknięcie} &= \text{erozja}(\text{dylatacja}, \text{SE}), \text{SE}) \end{aligned}$$

Do wykonania tych operacji służą następujące polecenia:
`imopen(obraz, SE);` i `imclose(obraz, SE);`.

Otwarcie powoduje usunięcie drobnych obiektów takich jak np. półwyspy, wypustki, nie zmieniając zasadniczo wielkości figury. Może rozłączyć niektóre obiekty połączone pierwotnie przewężeniami. Zamknięcie wypełnia wąskie zatoki oraz drobne otwory wewnątrz figury. Może też połączyć leżące blisko siebie obiekty.

4.1 Cechy Otwarcia i Zamknięcia

Najważniejszymi cechami Otwarcia $O(F)$ i Zamknięcia $C(F)$ są:

- Przekształcenia te są niezmiennie wobec siebie: $O(O(F))=O(F)$ i $C(C(F))=C(F)$
- Otwarcie usuwa drobne obiekty i szczegóły, może też rozłączyć niektóre obiekty z przewężeniami
- Zamknięcie wypełnia wąskie zatoki i wcięcia oraz drobne otwory wewnątrz obiektu. Może też połączyć leżące blisko siebie elementy.
- Zależność pomiędzy polem powierzchni figury F , a wynikiem Eroзии, Otwarcia, Zamknięcia i Dylatacji tej figury jest następująca:

$$E(F) \leq O(F) \leq C(F) \leq D(F) \quad (1)$$

5 Gradient morfologiczny

Gradient morfologiczny jest definiowany na trzy sposoby:

- jako różnica między obrazem wejściowym, a wynikiem jego eroзии;
- jako różnica między wynikiem dylatacji, a obrazem wejściowym;
- jako różnica między wynikiem dylatacji obrazu wejściowego, a jego erozią. W tym wariancie wynik często bywa dzielony przez 2.

6 Rekonstrukcja

Rekonstrukcja obrazu przy użyciu markera. Obraz i marker mogą być obrazami logicznymi lub monochromatycznymi i muszą mieć ten sam rozmiar. Rekonstrukcja polega na cyklicznym dokonywaniu dylatacji obrazu i wyznaczaniu części wspólnej obrazu uzyskanego po dylatacji i obrazu wejściowego dla całego przekształcenia. Cykl ten powtarza się aż do uzyskania zbieżności, to znaczy braku zmian pomiędzy sąsiednimi iteracjami.

W MatLABie używane jest do tego polecenie:

`imreconstruct(marker, obraz, sąsiedztwo).`

7 Operacja Hit or Miss

Operacja Hit or miss (trafi, nie trafi) jest definiowane jako:

"Do każdego punktu analizowanego obrazu przykładany jest punkt centralny danego elementu strukturalnego. Jeżeli lokalne otoczenie analizowanego punktu zgodne jest z elementem strukturalnym - odpowiedni punkt obrazu wynikowego uzyskuje wartość 1. W przeciwnym przypadku wartość 0." (Tadeusiewicz & Kohoroda). Stosuje się różne elementy strukturalne, mające różne zastosowanie. I tak:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ X & X & X \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} X & 1 & X \\ X & 1 & X \\ 1 & X & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 1 & X & X \\ X & 1 & X \\ 1 & X & 1 \end{bmatrix}$$

Pierwszy element służy do detekcji pojedynczych izolowanych punktów, drugi do detekcji punktów końcowych, a pozostałe dwa do detekcji punktów węzłowych.

Do użycia tego przekształcenia służy polecenie `bwhitmiss(obraz, SE1, SE2)` lub `W=bwhitmiss(A, SE);`

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad SE = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix} \quad W = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

8 Wypukłe otoczenie

Wypukłe otoczenie jest to najmniejsza figura wypukła zawierająca daną figurę. Realizuje się to przez pogrubienie maską, obracaną co 45° :

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & X \\ 1 & 0 & X \\ 1 & X & 0 \end{bmatrix}$$