

# Operacje binarne

czterospójne

b  
d e f  
h

ośmiospójne

a b c  
d e f  
g h i

**Odszumianie** (usuwanie punktów izolowanych)

$$e' = ((b \wedge d \wedge f \wedge h) \vee e) \wedge (b \vee d \vee f \vee h)$$

$$e' = ((a \wedge b \wedge c \wedge d \wedge f \wedge g \wedge h \wedge i) \vee e) \wedge (a \vee b \vee c \vee d \vee f \vee g \vee h \vee i)$$

**Rozszerzanie (dilation)**

$$e' = b \vee d \vee e \vee f \vee h$$

$$e' = a \vee b \vee c \vee d \vee e \vee f \vee g \vee h \vee i$$

**Zwężanie (erosion)**

$$e' = b \wedge d \wedge e \wedge f \wedge h$$

$$e' = a \wedge b \wedge c \wedge d \wedge e \wedge f \wedge g \wedge h \wedge i$$

## Kontur

$$e' = \neg(b \wedge d \wedge f \wedge h) \wedge e$$
$$e' = \neg(a \wedge b \wedge c \wedge d \wedge f \wedge g \wedge h \wedge i) \wedge e$$

## Punkty charakterystyczne:

- punkty izolowane:

$$e' = \neg(b \vee d \vee f \vee h) \wedge e$$
$$e' = \neg(a \vee b \vee c \vee d \vee f \vee g \vee h \vee i) \wedge e$$

- punkty końcowe (*endpixels*):

$$e' = e \wedge (\textit{dokładnie} - \textit{jeden} - \textit{biały} - \textit{sasiad})$$

- punkty pośrednie (*linkpixels*):

$$e' = e \wedge (\textit{dokładnie} - \textit{dwaj} - \textit{biali} - \textit{sasiadzi})$$

- punkty rozwidleń (*vertices*):

$$e' = e \wedge (\textit{ponad} - \textit{dwoch} - \textit{białych} - \textit{sasiadów})$$

# Operacje morfologiczne na obrazach binarnych

$$\Omega \subset X \times Y$$

**Dopełnienie** zbioru  $U \in \Omega$ :

$$U^c = \{u \in \Omega \mid u \notin U\} ; U \cup U^c = \Omega$$

**Przesunięcie** (*translation*) zbioru  $U$  o wektor  $h$ :

$$U_h = \{u \in \Omega \mid (\exists v \in U)(u = v + h)\}$$

**Transformacja** zbiorów:

$$\Psi : 2^\Omega \rightarrow 2^\Omega$$

**Operacja dualna** do  $\Psi$ :

$$\Psi^*(U) = (\Psi(U^c))^c$$

**Przykład:**

$$U \cap V = (U^c \cup V^c)^c$$

**Element strukturalny** (*structuring element*)  $B$  zawiera dwa podzbiory (*phases*):

$$B^1, B^2 \subset B ; B^1 \cap B^2 = \emptyset$$

$B^1$  - punkty, które mają należeć do sylwetki (\*)

$B^2$  - punkty, które mają należeć do tła (0)

**Transformacja dopasowania** (*hit or miss*):

$$U \otimes B = \{u \in \Omega \mid (B_u^1 \subset U) \wedge (B_u^2 \subset U^c)\}$$

0 0 0 0 0 0 0 0	0 * 0	0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0	# *	0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0		0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0		0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 * * * * 0 0		0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0		0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0		0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0		0 0 0 0 0 0 0 0

# Zwężanie (*erosion*) i rozszerzanie (*dilation*) sylwetek

**Zwężanie (*erosion*) sylwetki:**

$$U \ominus B = \{u \in \Omega \mid \tilde{B}_u \subset U\}$$

$\tilde{B}$  - symetryczny obraz  $B$  względem punktu środkowego

$$U \ominus B = U \otimes \tilde{B} ; B = B_1$$

**Rozszerzanie (*dilation*) sylwetki:**

$$U \oplus B = \{u \in \Omega \mid \tilde{B} \cap U \neq \emptyset\}$$

**Dualność erozji i dylatacji:**

$$(U \oplus B)^c = \{u \in \Omega \mid \tilde{B} \cap U = \emptyset\} = \{u \in \Omega \mid \tilde{B}_u \subset U^c\} = U^c \ominus B$$

## Erozja

```
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 * * * * 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
```

```
*
# *
```

```
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
```

## Dylatacja

```
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 * * * * 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
```

```
*
# *
```

```
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0
0 0 0 * * * 0 0
0 0 * * * * 0 0
0 0 * * * * * 0
0 0 0 0 * * 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
```

# Propagacja (*propagation*)

$$U \oplus_M B = (A \oplus B) \cap M$$

## Przykład 1:

Usuwanie z obrazu  $U$  sylwetek o małych rozmiarach.

$$T = (((\dots(U \ominus B) \ominus B)\dots \ominus B)$$

$$V = (((\dots(T \oplus_U B) \oplus_U B)\dots \oplus_U B)$$

## Przykład 2:

Usuwanie z obrazu sylwetek stykających się z brzegiem obrazu  $S$ .

$$V = U \setminus (((\dots(S \oplus_U B) \oplus_U B)\dots \oplus_U B)$$

# Otwieranie (*opening*) i domykanie (*closing*) sylwetek

**Otwieranie (*opening*):**  $U_B = (U \ominus \tilde{B}) \oplus B$

**Domykanie (*closing*):**  $U^B = (U \oplus \tilde{B}) \ominus B$

**Własności domykania i otwierania:**

Dualność:

$$(U^c)_B = (U^c \ominus \tilde{B}) \oplus B = (U \oplus \tilde{B})^c \oplus B = ((U \oplus \tilde{B}) \ominus B)^c = (U^B)^c$$

$$(U_B)^c = ((U \ominus \tilde{B}) \oplus B)^c = (U \ominus \tilde{B})^c \ominus B = (U^c \oplus \tilde{B}) \ominus B = (U^c)^B$$

Monotoniczność:

$$U_B \subset U \subset U^B$$

$$u \in U \Rightarrow \tilde{B}_u \subset (U \oplus \tilde{B}) \Rightarrow u \in (U \oplus \tilde{B}) \ominus B \Rightarrow u \in U^B$$

$$U_B = ((U^c)^B)^c \subset (U^c)^c = U$$



# Otwieranie

0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 \* \* 0 0 0  
0 0 0 0 \* 0 0 0  
0 0 \* \* \* \* 0 0  
0 0 0 0 \* 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0

\*  
# \*

0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 \* 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 \* 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0

\* #  
\*

0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 \* \* 0 0 0  
0 0 0 0 \* 0 0 0  
0 0 0 \* \* 0 0 0  
0 0 0 0 \* 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0  
0 0 0 0 0 0 0 0

# Domykanie

```
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 * * * * 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
```

```
*
# *
```

```
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0
0 0 0 * * * 0 0
0 0 * * * * 0 0
0 0 * * * * * 0
0 0 0 0 * * 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
```

```
* #
*
```

```
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0
0 0 0 * * 0 0 0
0 0 * * * * 0 0
0 0 0 0 * 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 0 0 0
```

## Znajdowanie brzegu sylwetki (*contouring*)

Usuwanie punktów dopasowanych do  $B$ :

$$U \circ B = U \setminus (U \otimes B)$$

Element strukturalny  $B$  opisujący wnętrze sylwetki:

czterospójny

\*  
\*   \*  
\*

ośmiospójny

\* \* \*  
\*   \*  
\* \* \*

W wyniku operacji:

$$V = U \circ B$$

otrzymujemy kontur cztero- lub ośmiospójny.

## Znajdowanie szkieletu sylwetek (*thinning*)

$$U \circ \{L^i\} = (((...(U \circ L^1) \circ L^2) \circ L^3)... \circ L^i)$$

Warunki na  $\{L^i\}$  :

- zachowanie punktów łączących (*linkpixels*)
- zachowanie punktów końcowych (*endpixels*)

Przykład  $\{L^i\}$  :

L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
*	***	*	* 0	00	000	00	0 *
0**	*	**0	**0	**0	*	0**	0**
00	000	00	* 0	*	***	*	0 *

Algorytm :

$$U_0 = U$$

$$U_{k+1} = (((...(U_k \circ L^1) \circ L^2) \circ L^3)... \circ L^8)$$

Warunek stopu:  $U_{k+1} = U_k$ .