

5. Morfologia Matemática numérica

Operações morfológicas elementares (erosão e dilatação). Operações morfológicas de abertura e fecho. Gradiente morfológico. Semi-gradientes. Operações de Chapéu-Alto e Chapéu-Baixo. Reconstrução geodésica numérica. Extremos regionais. Transformação Watershed.



Introdução

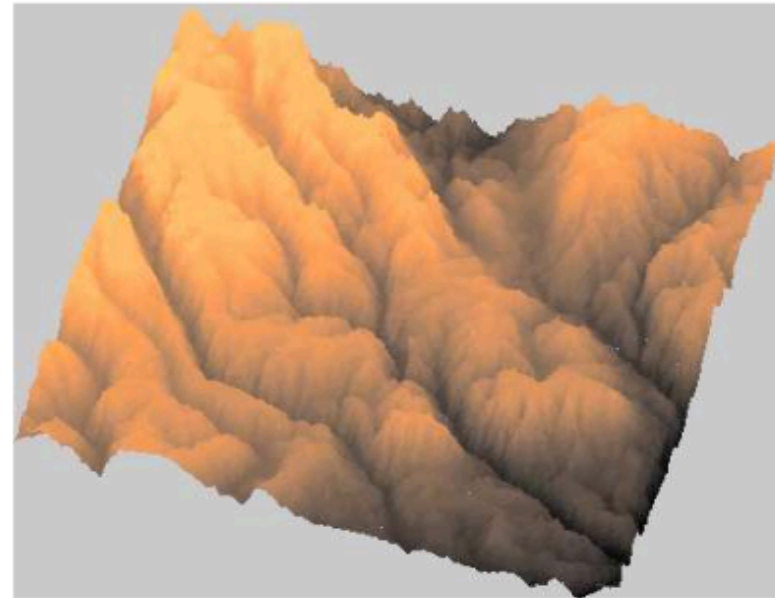
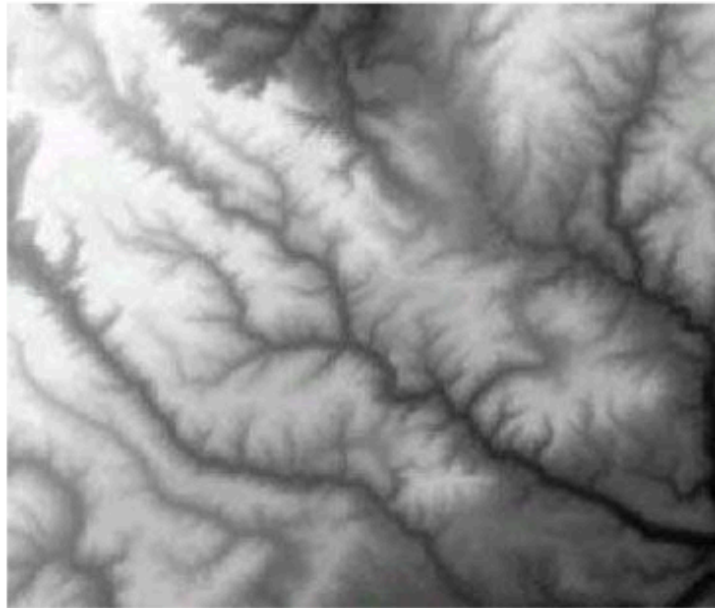
As operações elementares da morfologia matemática binária podem ser estendidas para as imagens de escala de cinzentos através do uso das operações de “**mínimo**” e “**máximo**”, que estabelecem um paralelo com as operações de erosão e dilatação binárias.

Estas operações atribuem a cada pixel da imagem novos valores correspondentes ao mínimo ou ao máximo valor de uma dada vizinhança em torno desse pixel. A vizinhança fica definida de acordo com a forma do elemento estruturante.

A morfologia matemática numérica tem aplicação em processos de contraste de imagem, descrição de texturas, detecção de fronteiras e limiarização, entre outras.

Introdução

Na morfologia matemática as intensidades dos pixels das imagens numéricas são consideradas como elevações topográficas.

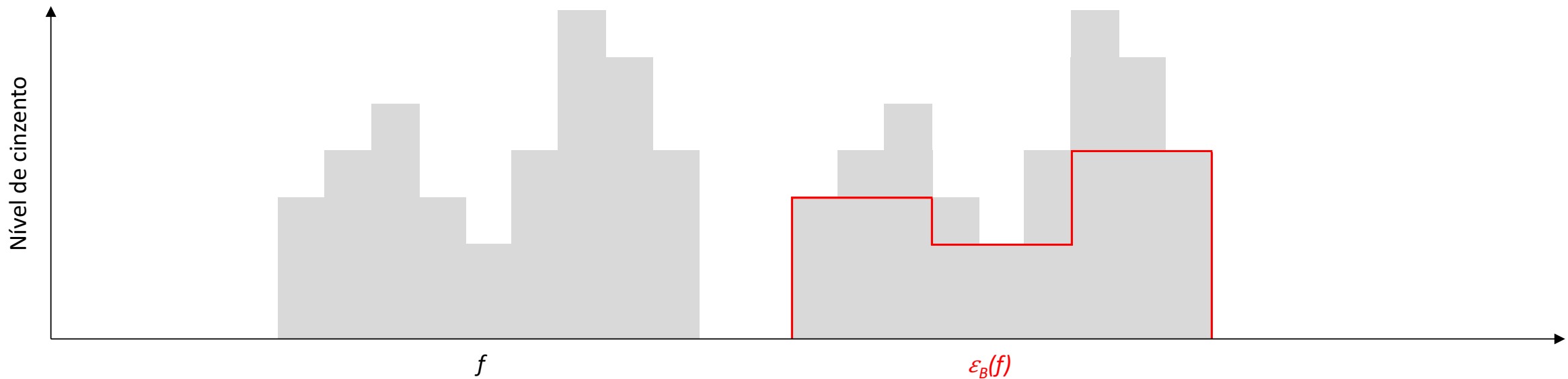


Transformações morfológicas elementares

A operação de **erosão** ε de uma dada função f , por um elemento estruturante B , posicionado com a sua origem em x (B_x), é dada pela expressão:



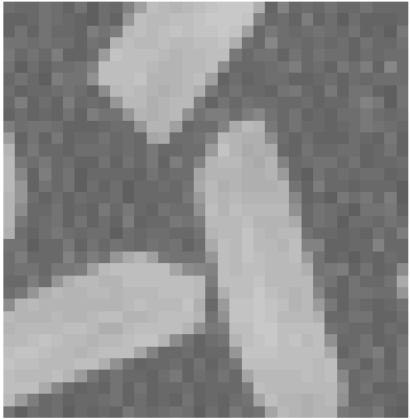
$$\varepsilon_B(f(x)) = \min_{b \in B} f(x + b)$$



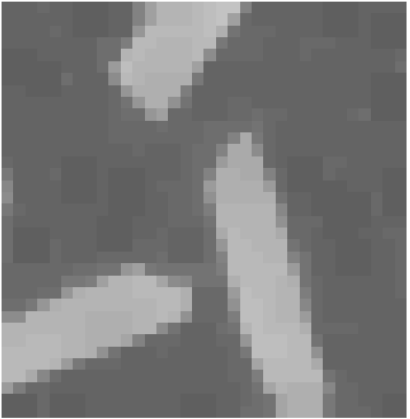
Transformações morfológicas elementares

Exemplo da erosão:

Inicial



Erosão



imagem

:	:	:	:	:		
..	15	8	18	6	11	..
..	16	5	21	2	0	..
..	22	14	3	20	19	..
..	4	10	7	1	24	..
..	13	12	17	23	9	..
:	:	:	:	:		

1	1	1
1	1	1
1	1	1

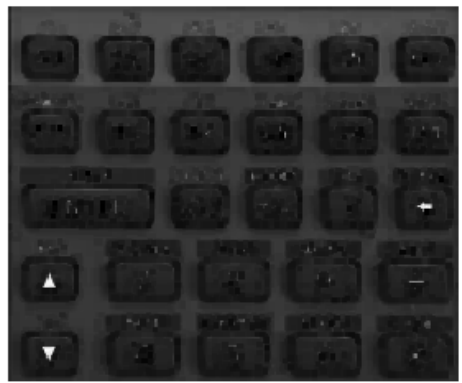
erosão

:	:	:	:	:	
..					..
..		3	2	0	..
..		3	1	0	..
..		3	1	1	..
..					..
:	:	:	:	:	

Inicial



Erosão

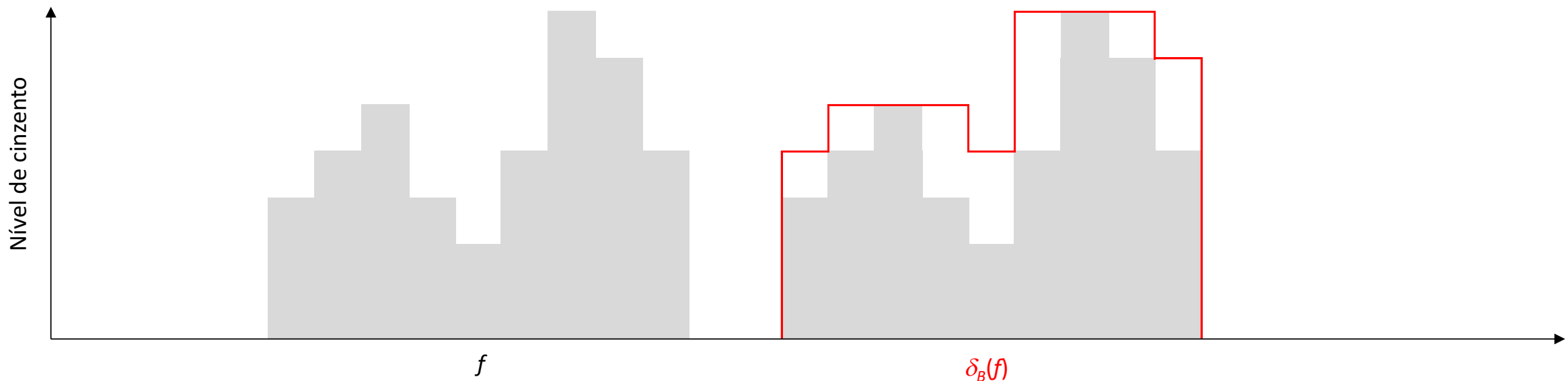


Transformações morfológicas elementares

A operação de **dilatação** δ de uma dada função f , por um elemento estruturante B , posicionado com a sua origem em x (B_x), é dada pela expressão:

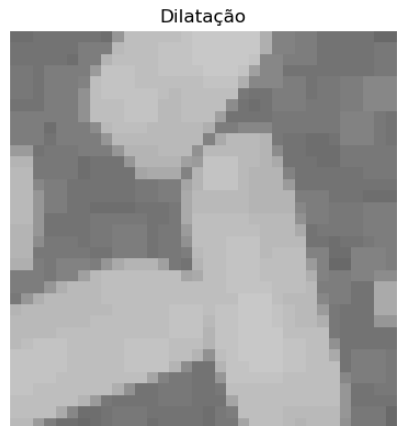
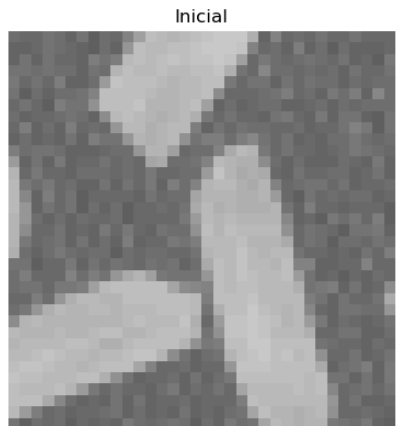


$$\delta_B(f(x)) = \max_{b \in B} f(x + b)$$



Transformações morfológicas elementares

Exemplo da dilatação:



1	1	1
1	1	1
1	1	1

imagem

:	:	:	:	:		
..	15	8	18	6	11	..
..	16	5	21	2	0	..
..	22	14	3	20	19	..
..	4	10	7	1	24	..
..	13	12	17	23	9	..
:	:	:	:	:	:	:

dilatação

:	:	:	:	:		
..						..
..		24	21	21		..
..		22	21	24		..
..		22	23	24		..
..						..
:	:	:	:	:	:	:

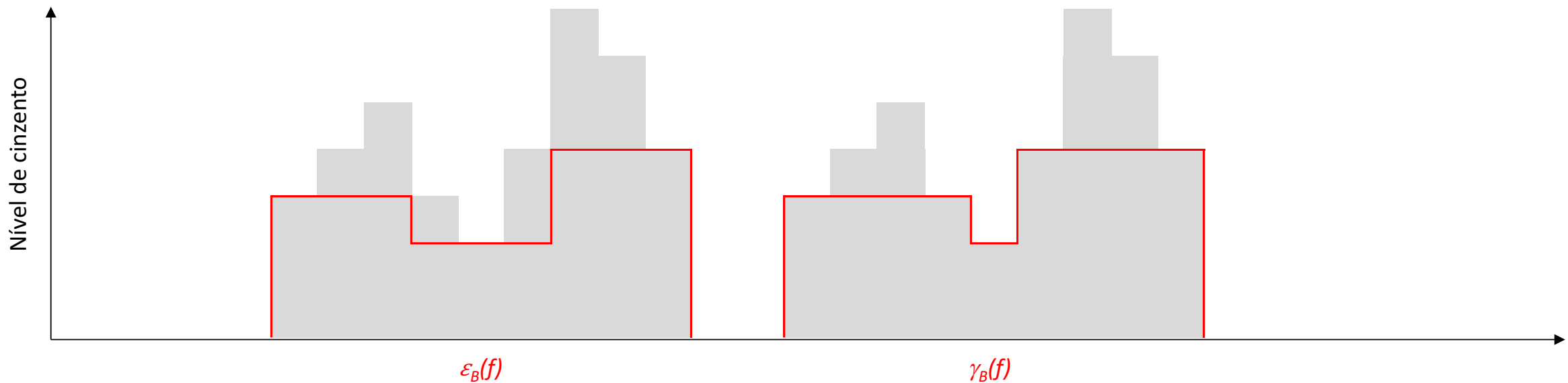


Transformações morfológicas elementares

A operação de **abertura** γ de uma dada função f , por um elemento estruturante B , posicionado com a sua origem em x (B_x), é dada pela expressão:



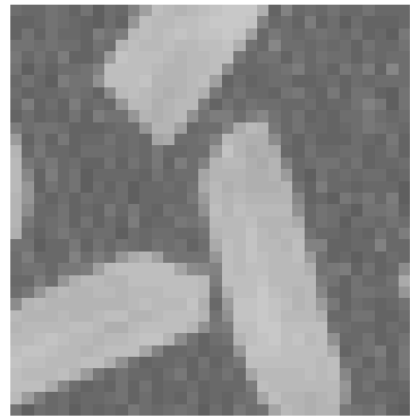
$$\gamma_B(f(x)) = \delta_B(\varepsilon_B(f(x)))$$



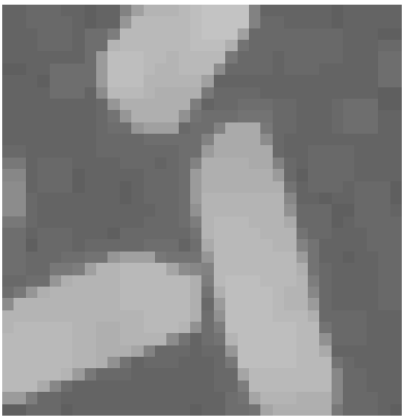
Transformações morfológicas elementares

Exemplo da abertura:

Inicial



Abertura



imagem

..	15	8	18	6	11	..
..	16	5	21	2	0	..
..	22	14	3	20	19	..
..	4	10	7	1	24	..
..	13	12	17	23	9	..

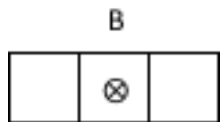
abertura

..						..
..						..
..			3			..
..						..
..						..

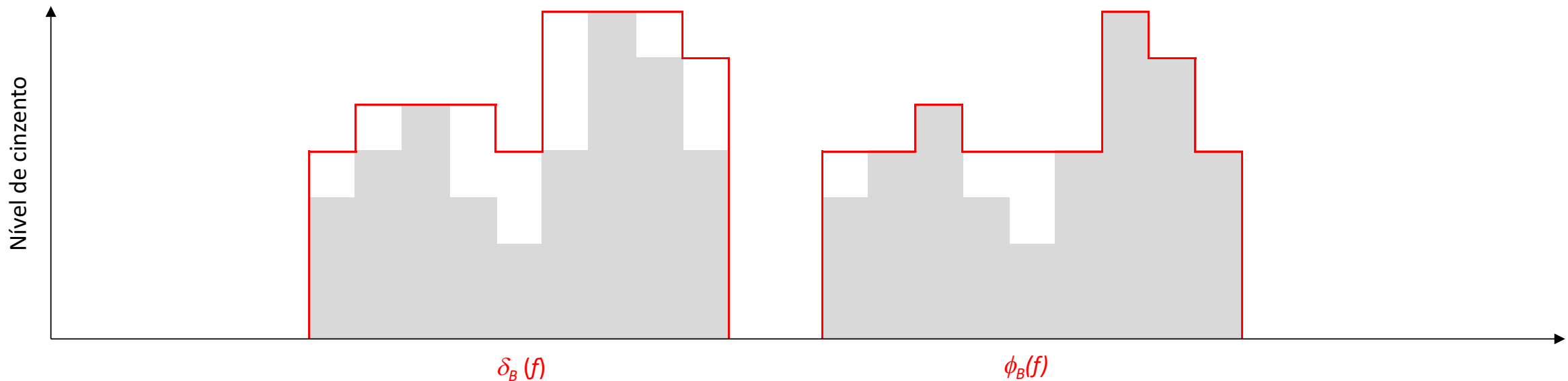
1	1	1
1	1	1
1	1	1

Transformações morfológicas elementares

A operação de **fecho** ϕ de uma dada função f , por um elemento estruturante B , posicionado com a sua origem em x (B_x), é dada pela expressão:



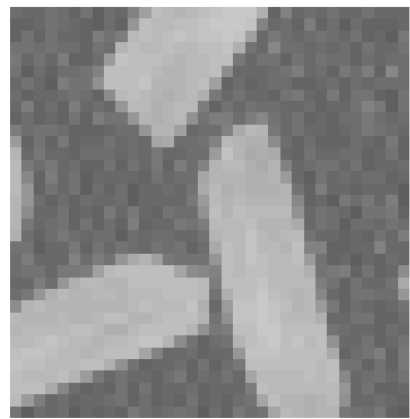
$$\phi_B(f(x)) = \varepsilon_B(\delta_B(f(x)))$$



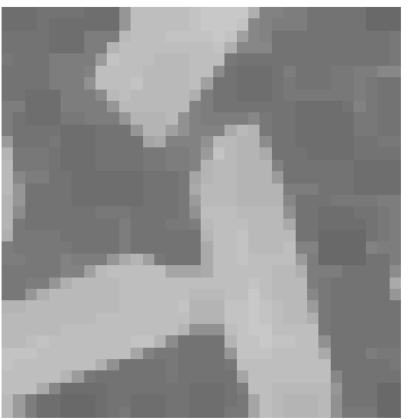
Transformações morfológicas elementares

Exemplo do fecho:

Inicial



Fecho



imagem

:	:	:	:	:		
..	15	8	18	6	11	..
..	16	5	21	2	0	..
..	22	14	3	20	19	..
..	4	10	7	1	24	..
..	13	12	17	23	9	..

1	1	1
1	1	1
1	1	1

fecho

:	:	:	:	:	
..					..
..					..
..		21			..
..					..
..					..
:	:	:	:	:	

Suavização morfológica

A suavização básica de uma imagem por métodos morfológicos pode ser obtida com várias abordagens. Uma delas consiste em executar uma operação de abertura, seguida de um fecho. Desta forma removem-se artefactos claros e escuros com tamanho igual ou abaixo do tamanho do elemento estruturante.

Inicial

 f

Suavização 1

 $\phi_B(\gamma_B(f))$

Suavização morfológica

Uma segunda abordagem de suavização consiste em executar a média entre as operações de erosão e dilatação de uma imagem.

Inicial

 f

Suavização 2

 $0.5 \times [\varepsilon_B(f) + \delta_B(f)]$



Gradiente morfológico

A assunção comum relativa ao gradiente é a de que as fronteiras dos objectos, ou arestas estão localizadas onde se verificam diferenças elevadas entre os valores de pixels vizinhos.

Os operadores de gradiente são usados para evidenciar essas variações.

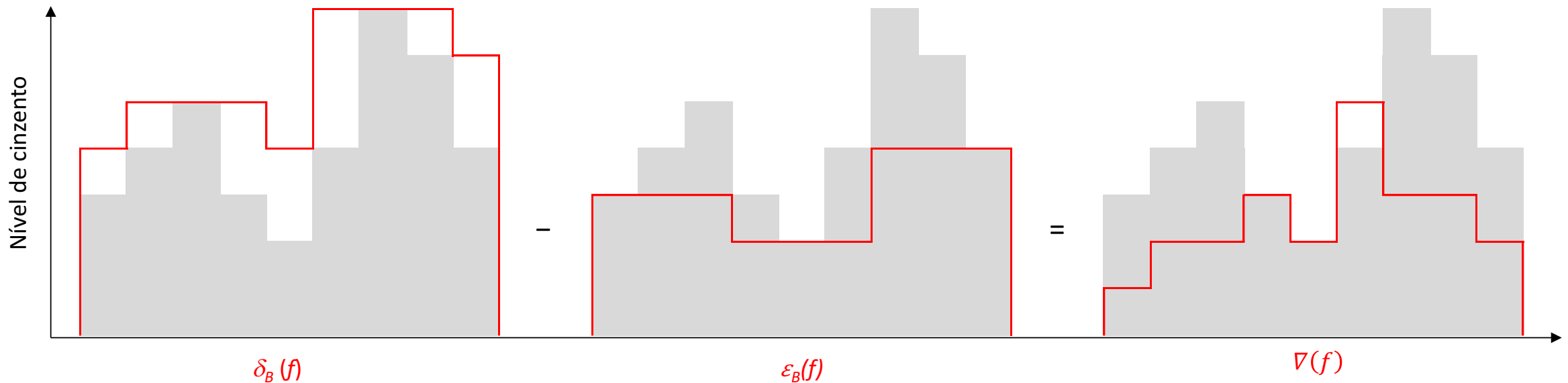
Havendo ruído aleatório, a imagem deve ser filtrada antes de aplicar o operador de gradiente, para evitar realçar também o ruído.

Gradiente morfológico

O **gradiente morfológico** ∇ (também designado por gradiente de Beucher) determina-se, em cada pixel, pela diferença algébrica entre a dilatação $\delta(f)$ e a erosão $\varepsilon(f)$.

$$\nabla(f) = \delta_B(f) - \varepsilon_B(f)$$

B



Gradiente morfológico

Esta operação evidencia as transições mais significativas numa imagem numérica.

O resultado depende directamente das variações de intensidade na vizinhança dos pixels, definida por um elemento estruturante.

Ao contrário dos operadores de gradiente lineares de Sobel, Prewitt, ou Roberts, os gradientes morfológicos obtidos com elementos estruturantes simétricos tendem a depender menos da direccionalidade das arestas dos objectos.

Gradiente morfológico

Exemplo do gradiente morfológico:

1	1	1
1	1	1
1	1	1

imagem

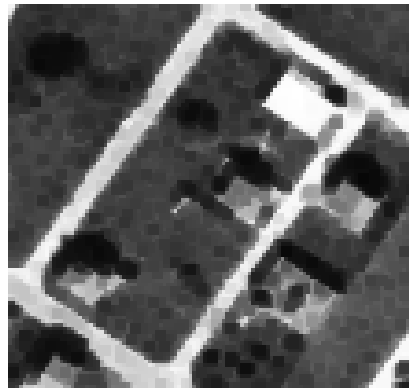
:	:	:	:	:		
..	15	8	18	6	11	..
..	16	5	21	2	0	..
..	22	14	3	20	19	..
..	4	10	7	1	24	..
..	13	12	17	23	9	..
:	:	:	:	:	:	:

gradiente morfológico

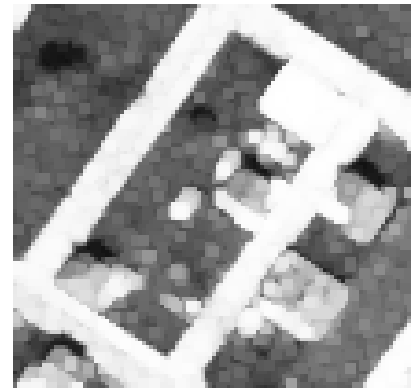
:	:	:	:	:		
..						..
..		21	19	21		..
..		19	20	24		..
..		21	22	23		..
..						..
:	:	:	:	:	:	:



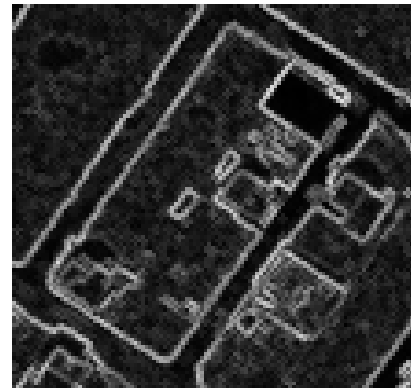
f



$\epsilon(f)$



$\delta(f)$



$\nabla(f) \equiv \delta(f) - \epsilon(f)$

Semi-gradientes

A espessura de uma aresta detectada por um gradiente morfológico é igual a dois pixels: um pixel em cada lado da fronteira.

Os semi-gradientes podem ser usados para detectar os limites interno ou externo de uma fronteira. Tais gradientes têm só um pixel de espessura.

Semi-gradientes

O **semi-gradiente por erosão**, ou **gradiente interno** ∇^- , define-se como sendo a diferença entre a imagem original e a sua erosão numérica.

$$\nabla_B^-(f) = f - \varepsilon_B(f)$$

O gradiente interno evidencia:

- as fronteiras internas dos objectos que são mais claros que o fundo.
- as fronteiras externas dos objectos que são mais escuros que o fundo.

Semi-gradientes

O **semi-gradiente por dilatação**, ou **gradiente externo** ∇^+ , define-se como sendo a diferença entre a dilatação numérica de uma imagem e a sua representação original.

$$\nabla_B^+(f) = \delta_B(f) - f$$

O gradiente externo evidencia.

- as fronteiras internas dos objectos que são mais escuros que o fundo.
- as fronteiras externas dos objectos que são mais claros que o fundo.

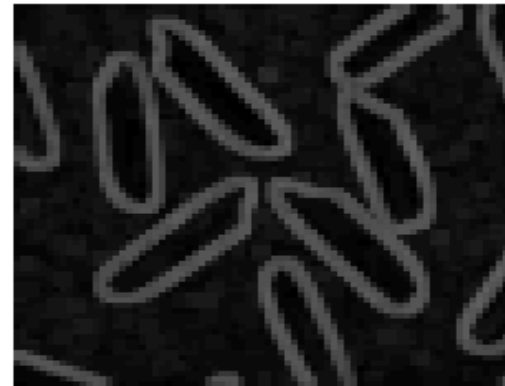
Semi-gradientes

Exemplos dos semi-gradientes interno e externo.

Inicial



Gradiente



Gradiente interno

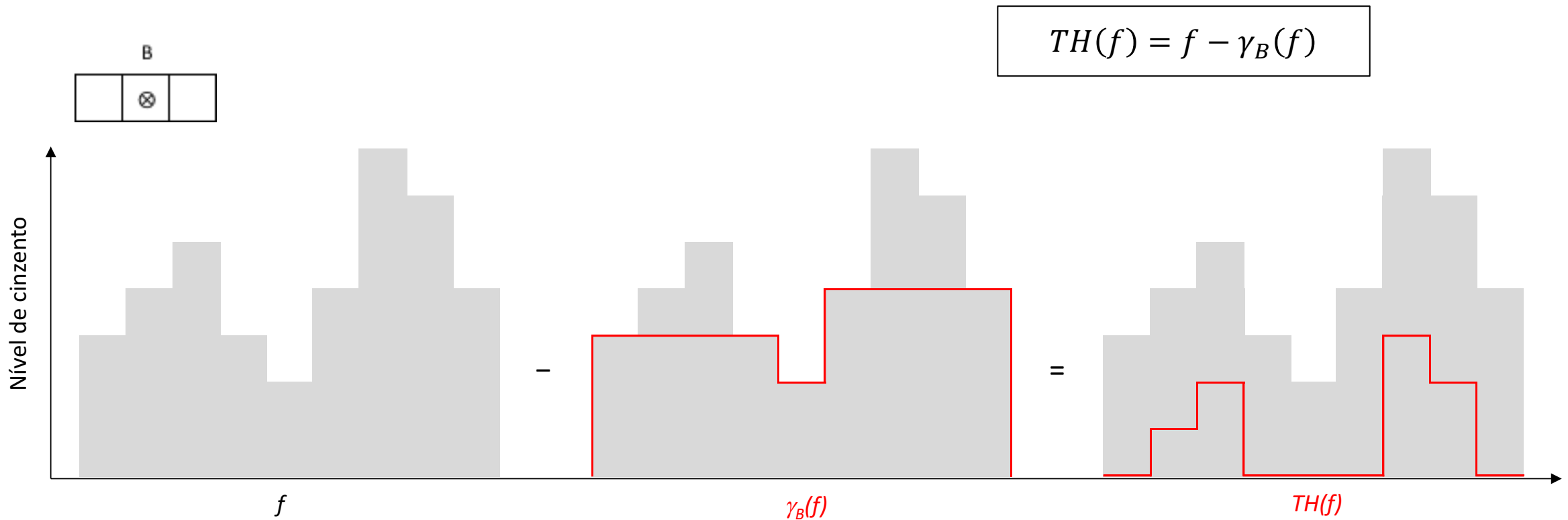


Gradiente externo



Transformação “Chapéu-Alto”

Chapéu-Alto (*Top-Hat*): consiste na diferença algébrica entre a função (imagem) e a sua abertura.



Transformação “Chapéu-Alto”

São extraídos os picos de intensidade da imagem.

Todas as estruturas que não contêm o elemento estruturante são extraídas da imagem.

Realça os detalhes da imagem.

É um exemplo de como é mais simples agir sobre as estruturas relevantes, em vez das suprimir directamente os objectos mais irrelevantes.

Transformação “Chapéu-Alto”

Exemplo do chapéu-alto:



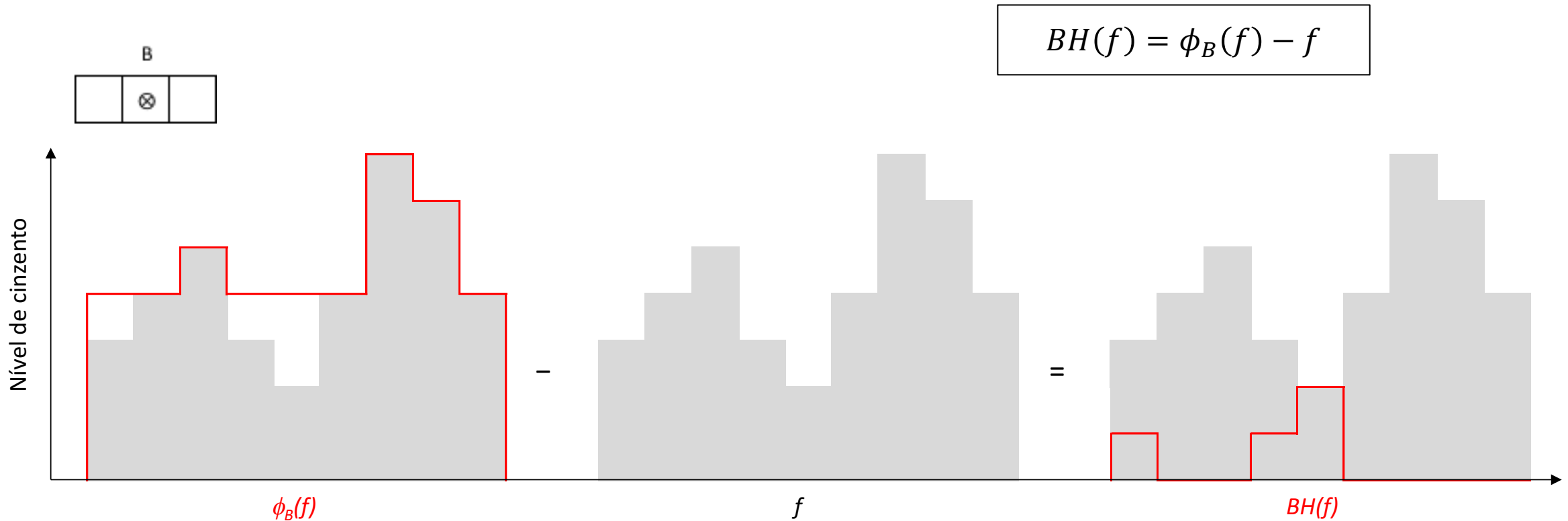
f



$TH(f) = f - \gamma_B(f)$

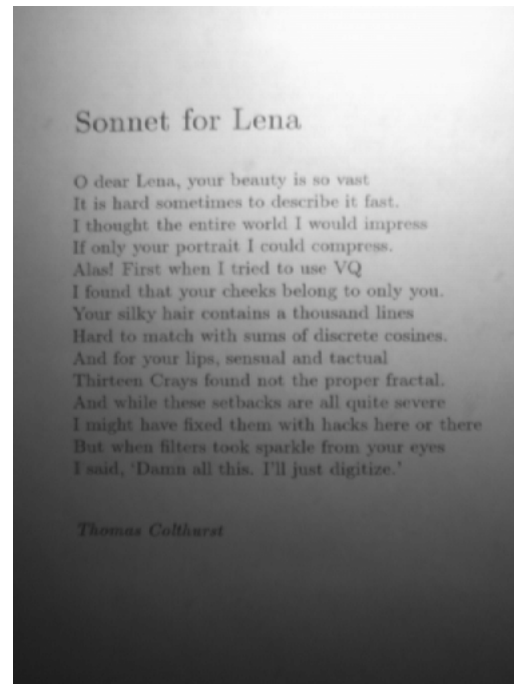
Transformação “Chapéu-Baixo”

Chapéu-Baixo (*Bottom-Hat*): consiste na diferença algébrica entre o fecho da imagem e a imagem inicial.

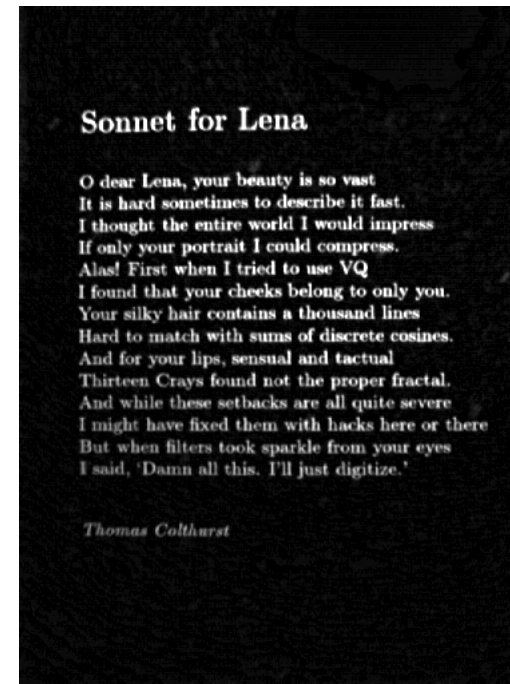


Transformação “Chapéu-Baixo”

Exemplo do chapéu-baixo:



f



$BH(f) = \phi_B(f) - f$

Top-Hat auto-complementar

A soma do Top-Hat com o Bottom-Hat extrai todos o objectos da imagem que não contêm o elemento estruturante dado, quaisquer que sejam os seus contrastes relativos (ou seja, picos e vales).

A partir das respectivas expressões deduz-se facilmente que,

$$TH(f) + BH(f) = f - \gamma_B(f) + \phi_B(f) - f = \phi_B(f) - \gamma_B(f)$$

Ou seja, o Top-Hat auto-complementar é dado pela diferença entre o fecho e a abertura.

Top-Hat e contraste de imagem

Um simples operador morfológico de contraste pode ser obtido com a diferença com a determinação de ambos os operadores de Top-Hat e Bottom-Hat em paralelo. O Top-Hat é então adicionado à imagem original (para realçar os objectos mais claros) e o Bottom-Hat é subtraído da imagem resultante (para realçar os objectos mais escuros).

$$f + TH(f) - BH(f) = f + f - \gamma_B(f) - \phi_B(f) + f$$

Os valores resultantes que fiquem de fora do intervalo dinâmico da imagem inicial $[z_{\min}; z_{\max}]$ terão os valores z_{\min} , ou z_{\max} , consoante fiquem abaixo ou acima dos extremos do intervalo.

Top-Hat e contraste de imagem

Exemplo:

Inicial



Top-Hat realce



Filtragem sequencial alternada

A filtragem de uma imagem que contenha ruídos escuro e claro pode ser obtida através da aplicação de uma sequência de operações de fecho-abertura ou abertura-fecho.

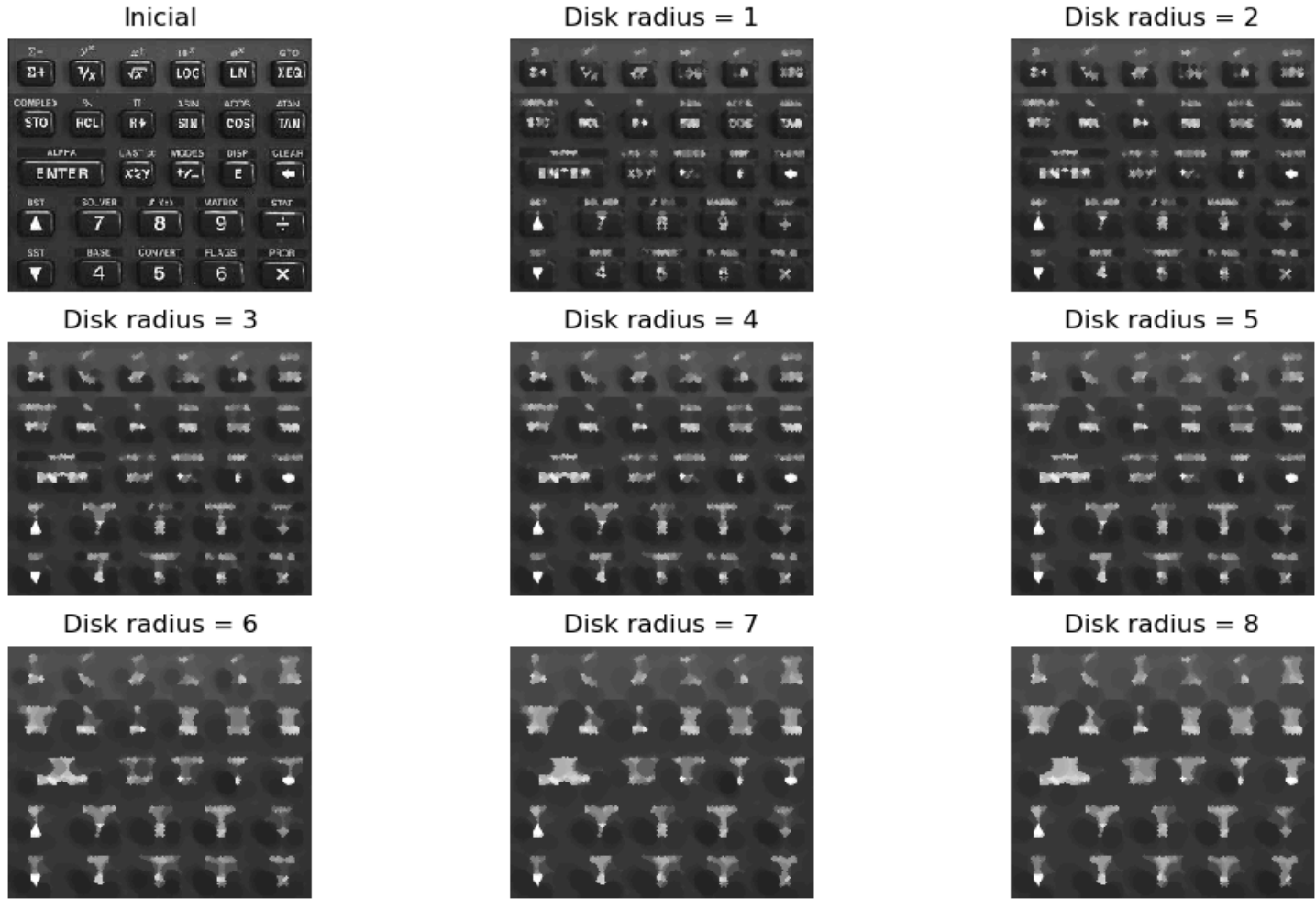
Uma só operação sequencial de fecho-abertura, ou abertura-fecho, com um elemento estruturante grande não produz resultados aceitáveis

Uma solução para este problema consiste em aplicar fechos e aberturas alternados, começando com elementos estruturantes de baixas dimensões e ir aumentando progressivamente o seu tamanho até um dado tamanho final.

A este processo de filtragem por aplicação sequencial de fecho-abertura, ou abertura-fecho, dá-se o nome de **filtragem sequencial alternada**.

Filtragem sequencial alternada

Exemplo:





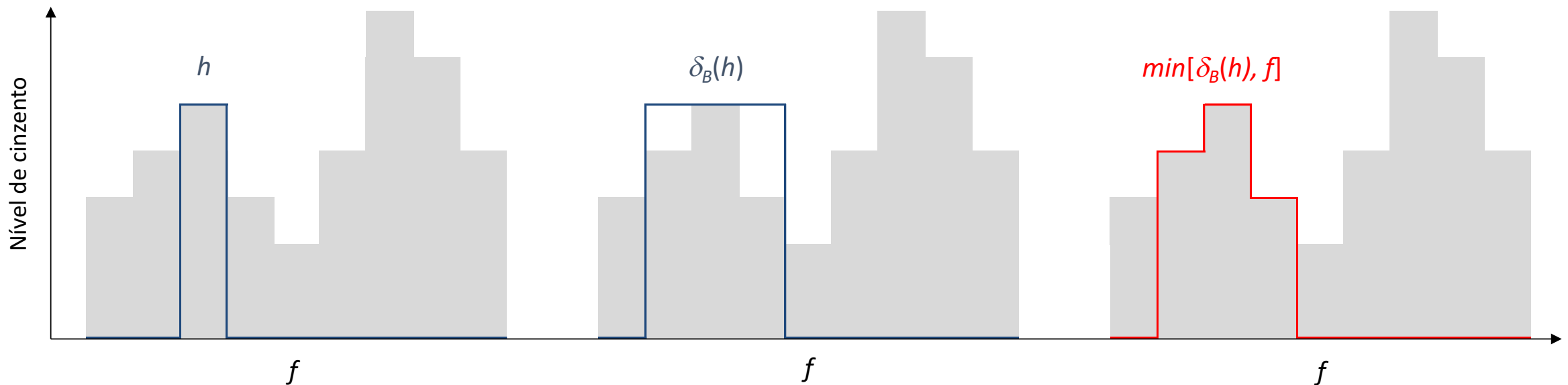
Transformações geodésicas numéricas

Transformações geodésicas numéricas são transformações morfológicas aplicadas a uma imagem numérica h , mas condicionadas pela morfologia de uma outra imagem numérica f .

Transformações geodésicas numéricas

Dilatação geodésica: consiste em determinar o valor mínimo entre a dilatação da imagem marcadora h ($\leq f$) e a função f .

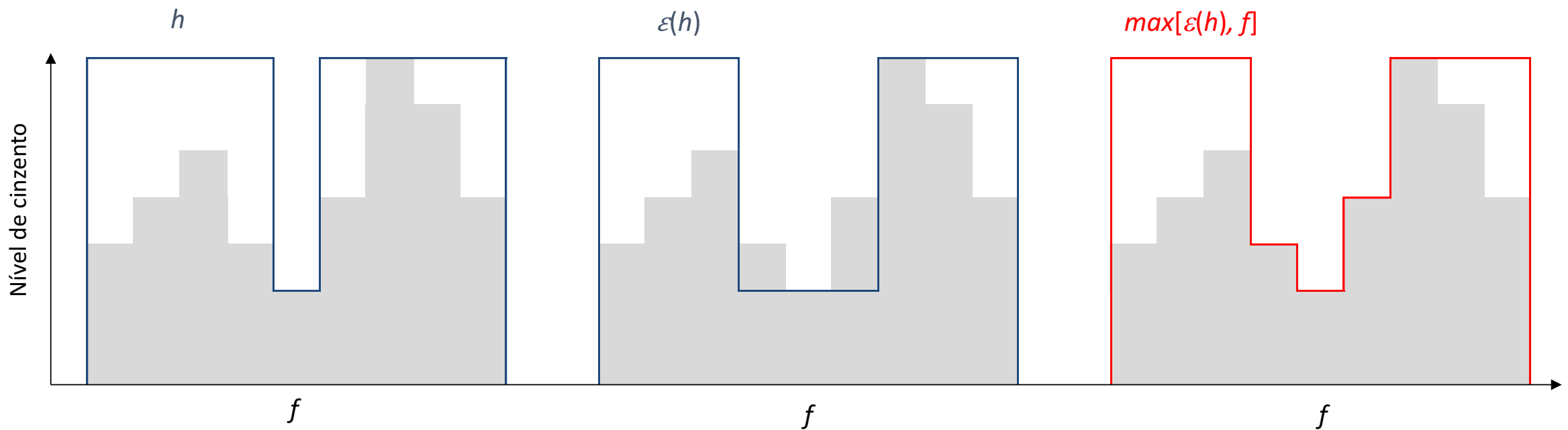
$$\delta_f(h) = \min[\delta_B(h(x, y)); f(x, y)]$$



Transformações geodésicas numéricas

Erosão geodésica: consiste em determinar o máximo entre a erosão da imagem marcadora h ($\geq f$) e a função f .

$$\varepsilon_f(h) = \max[\varepsilon_B(h(x, y)); f(x, y)]$$

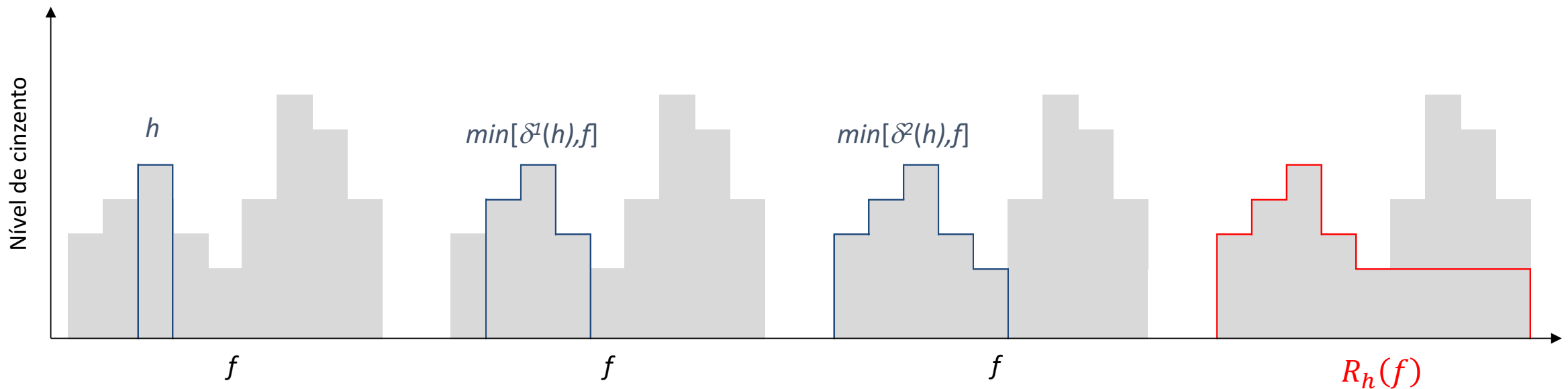


Transformações geodésicas numéricas

Reconstrução geodésica **por dilatações geodésicas sucessivas.**

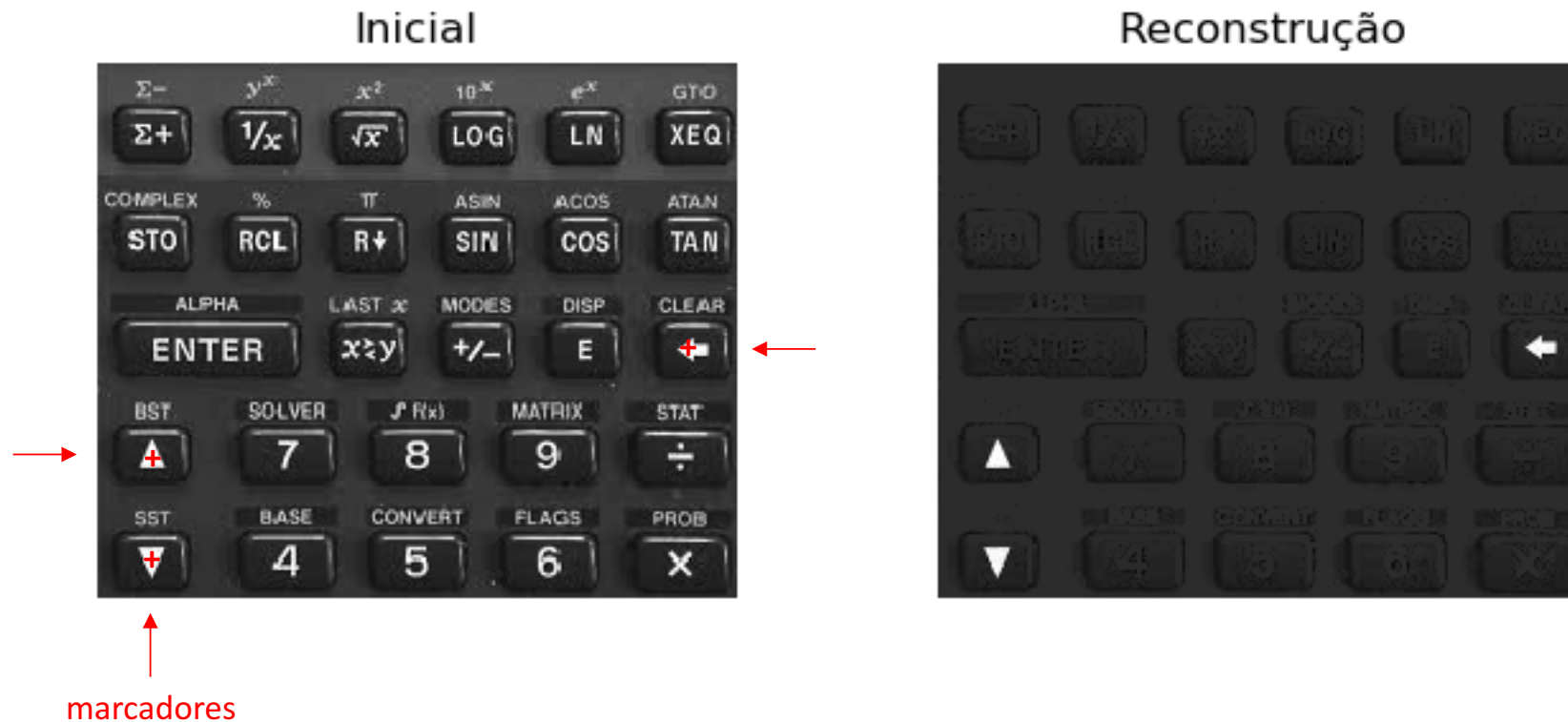
$$R_h(f) = \delta_f^{(i)}(h)$$

, até se verificar a condição $\delta_f^{(i+1)}(h) = \delta_f^{(i)}(h)$



Transformações geodésicas numéricas

Exemplo da reconstrução geodésica **por dilatações geodésicas sucessivas**.

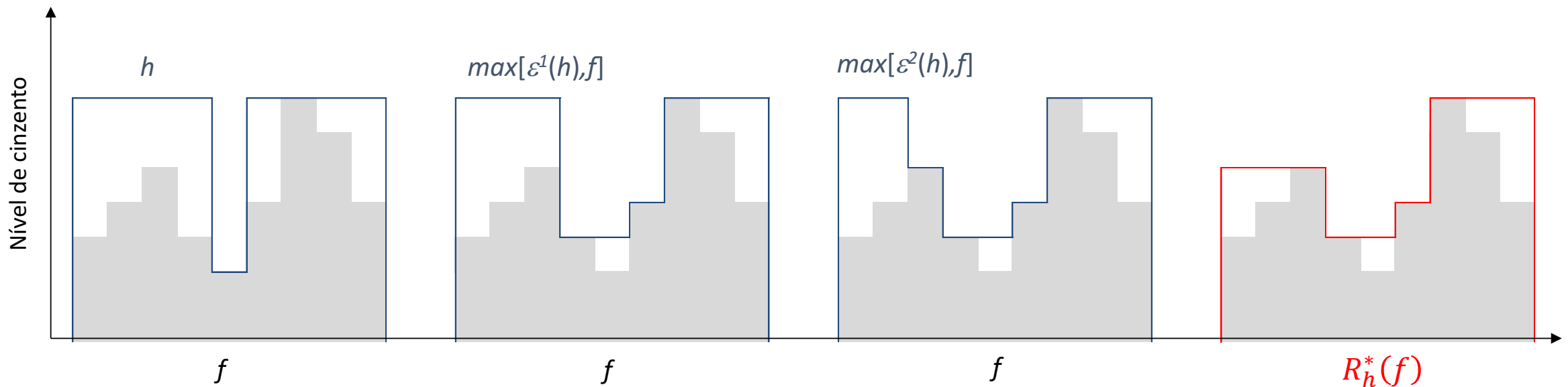


Transformações geodésicas numéricas

Reconstrução geodésica numérica por erosões geodésicas sucessivas
(Reconstrução Dual).

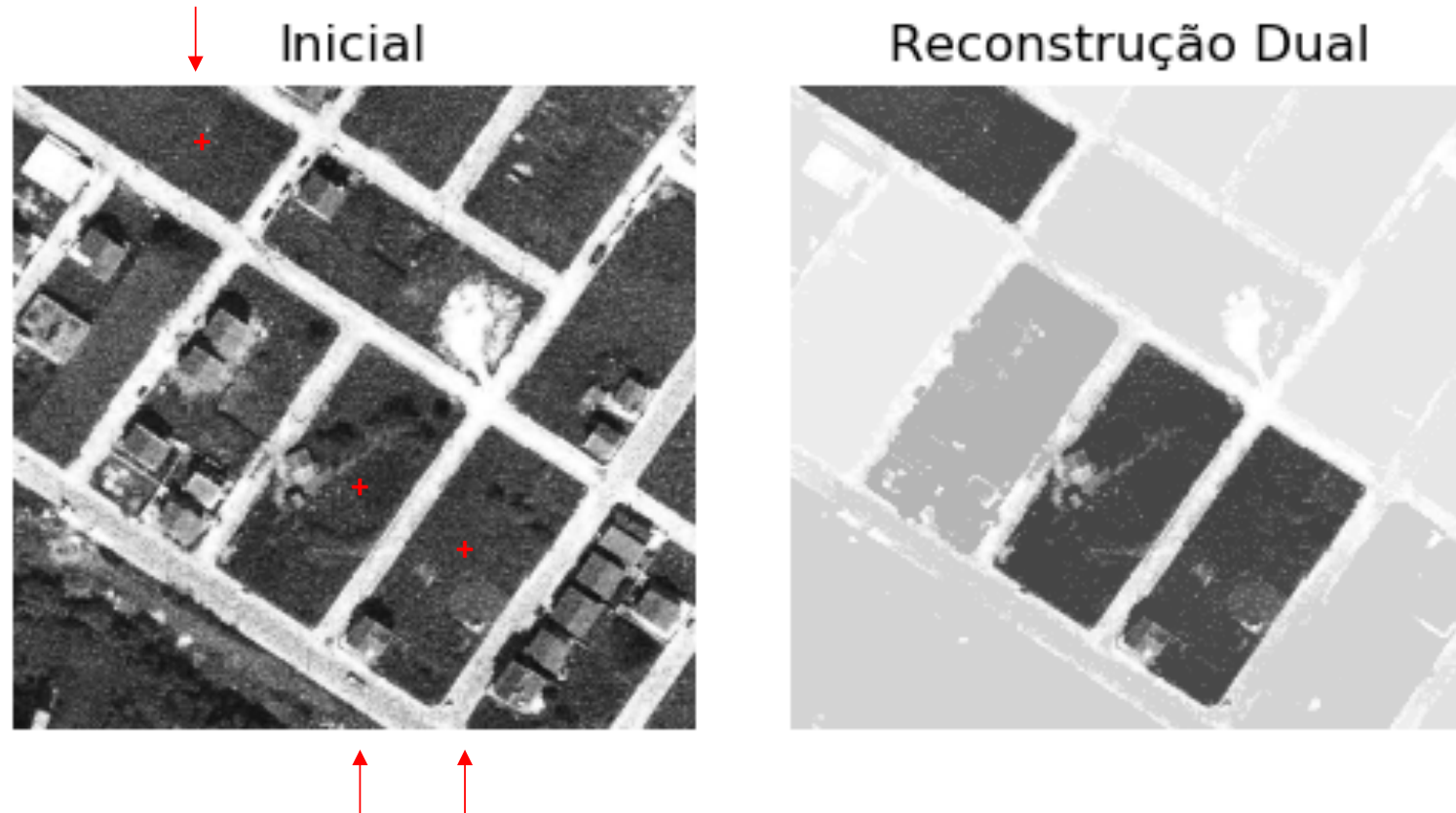
$$R_h^*(f) = \varepsilon_f^{(i)}(h)$$

, até se verificar a condição $\varepsilon_f^{(i+1)}(h) = \varepsilon_f^{(i)}(h)$



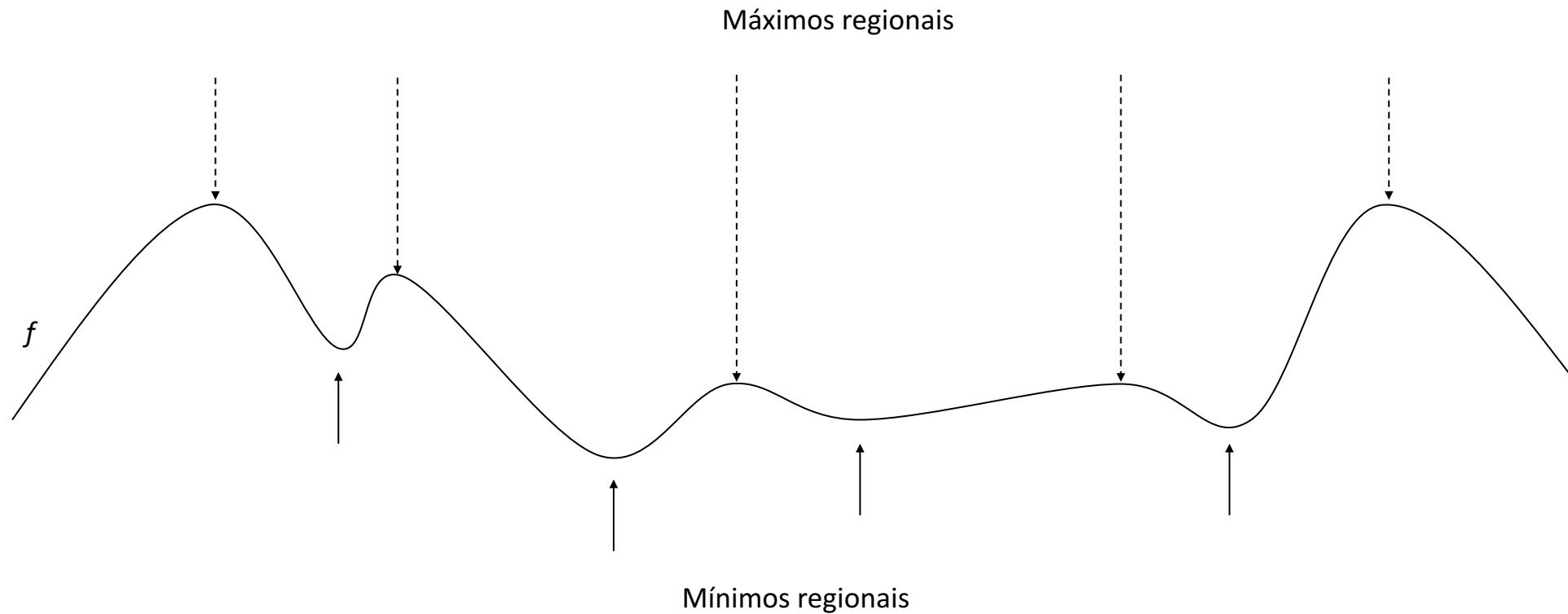
Transformações geodésicas numéricas

Exemplo da reconstrução geodésica numérica por erosões geodésicas sucessivas (Reconstrução Dual).



Extremos regionais

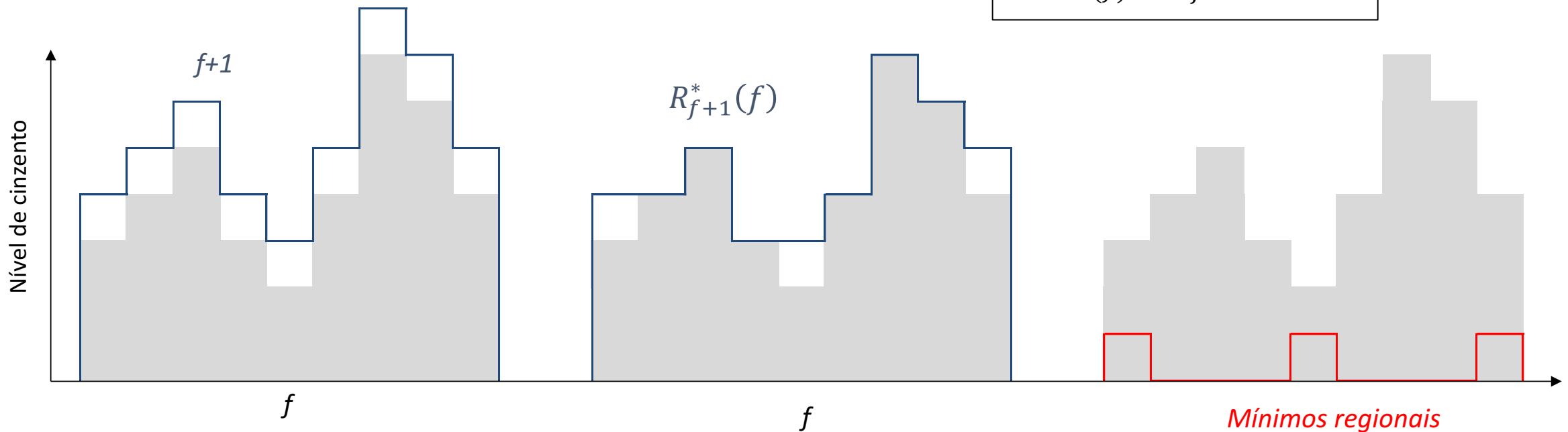
A imagem dos mínimos ou dos máximos regionais é uma imagem binária.



Extremos regionais

Um conjunto binário M_h de uma imagem numérica f é um **mínimo regional** de elevação h se e só se M_h for uma superfície conexa de igual altitude h , a partir da qual seja impossível alcançar um ponto de elevação inferior sem ter que antes ascender na função.

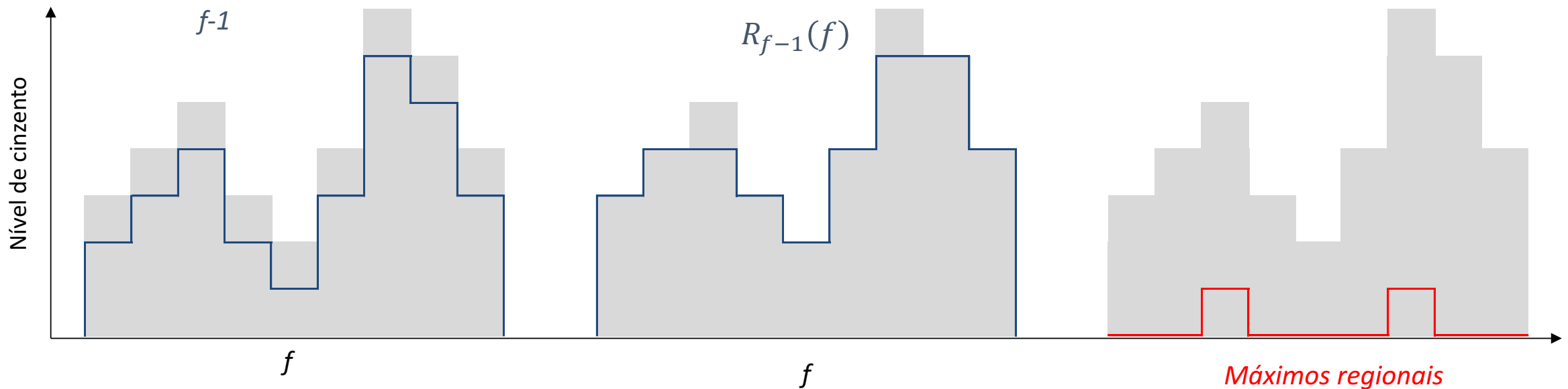
$$k_{\min(f)} = R_{f+1}^*(f) - f$$



Extremos regionais

O mesmo se aplica ao conceito de **máximo regional** de elevação h , sendo que se tem que descer na função antes de alcançar outro máximo regional.

$$k_{\max(f)} = f - R_{f-1}(f)$$



Extremos regionais

Exemplo:

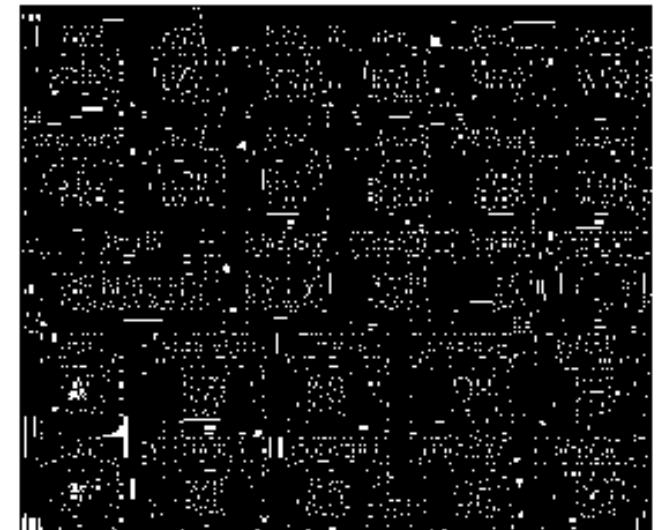
Inicial



Minimos



Máximos



Transformação Watershed

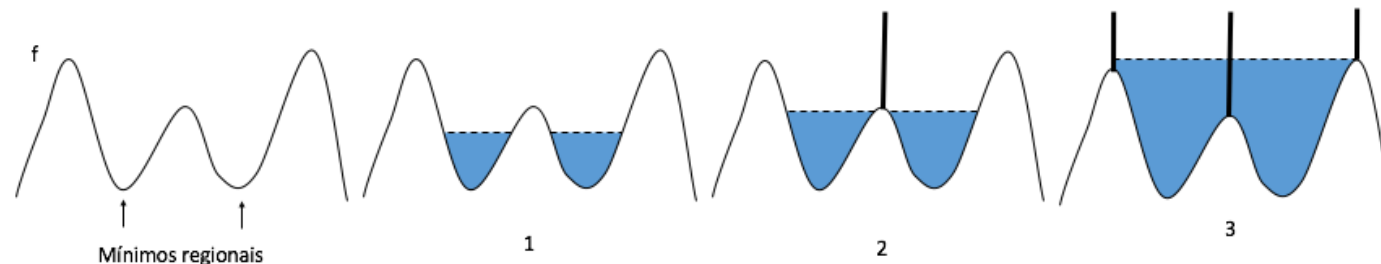
Transformação que visa **segmentar uma função de cinzentos** em regiões distintas, **a partir de uma imagem binária de marcadores**:

- Imagem de cinzentos f : superfície topográfica definida pelos valores de cinzento dos pixels.
- Imagem binária de marcadores: são pixels isolados ou conjuntos de pixels.
- Linhas de *watershed* e as bacias de escoamento: definem-se por intermédio de um processo análogo ao processo físico de imersão vertical da superfície em água, com velocidade constante, a partir de uma imagem binária de marcadores.

Transformação Watershed

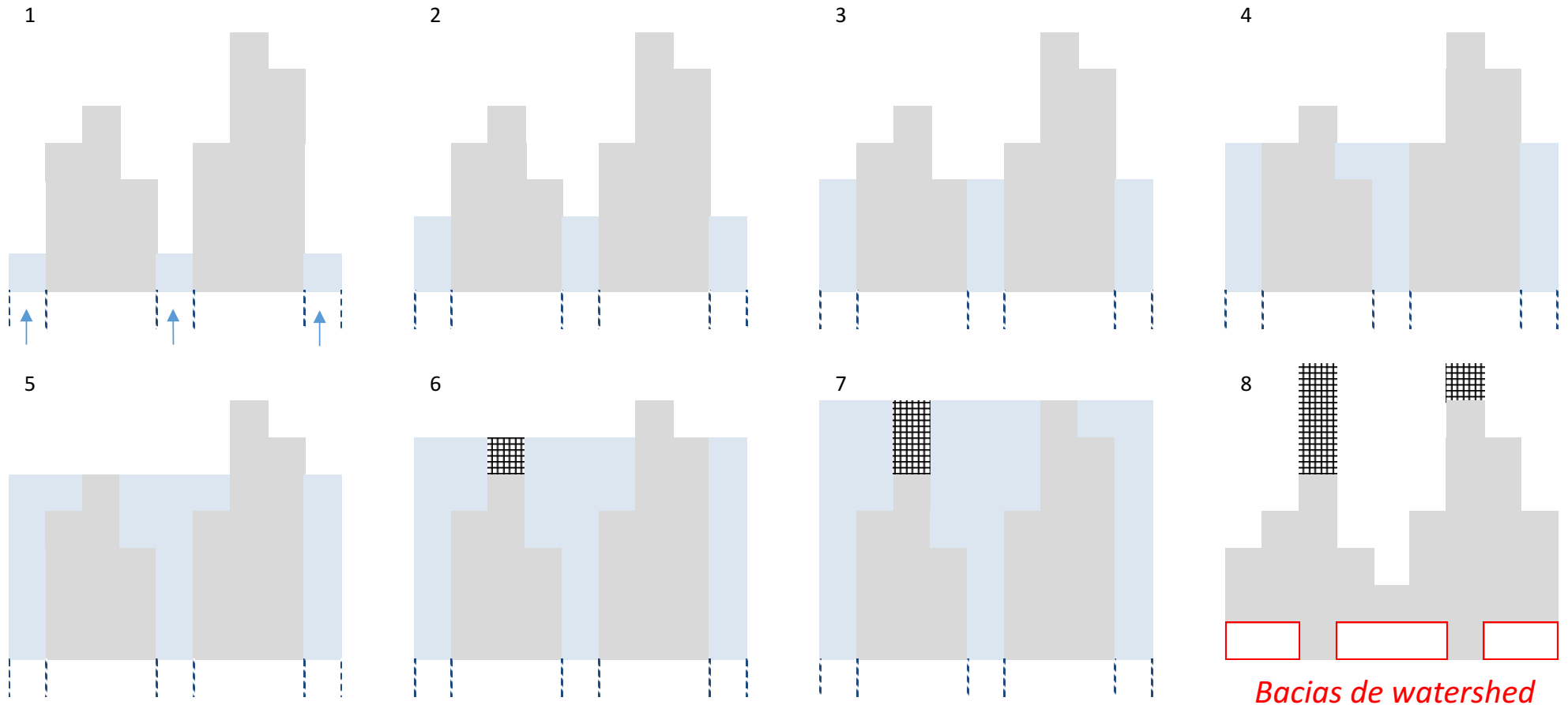
Por analogia com um processo de imersão, em água, de uma superfície com furos nos seus mínimos regionais, em certa altura dois ou mais vales inundados acabarão por se fundir. Para evitar que tal suceda, erguem-se barreiras em todos os pontos da superfície onde a fusão acontece.

No final do processo, apenas as barreiras são representadas. A estas barreiras dá-se o nome de linhas de *watershed* da superfície, que separam as bacias de escoamento umas das outras.



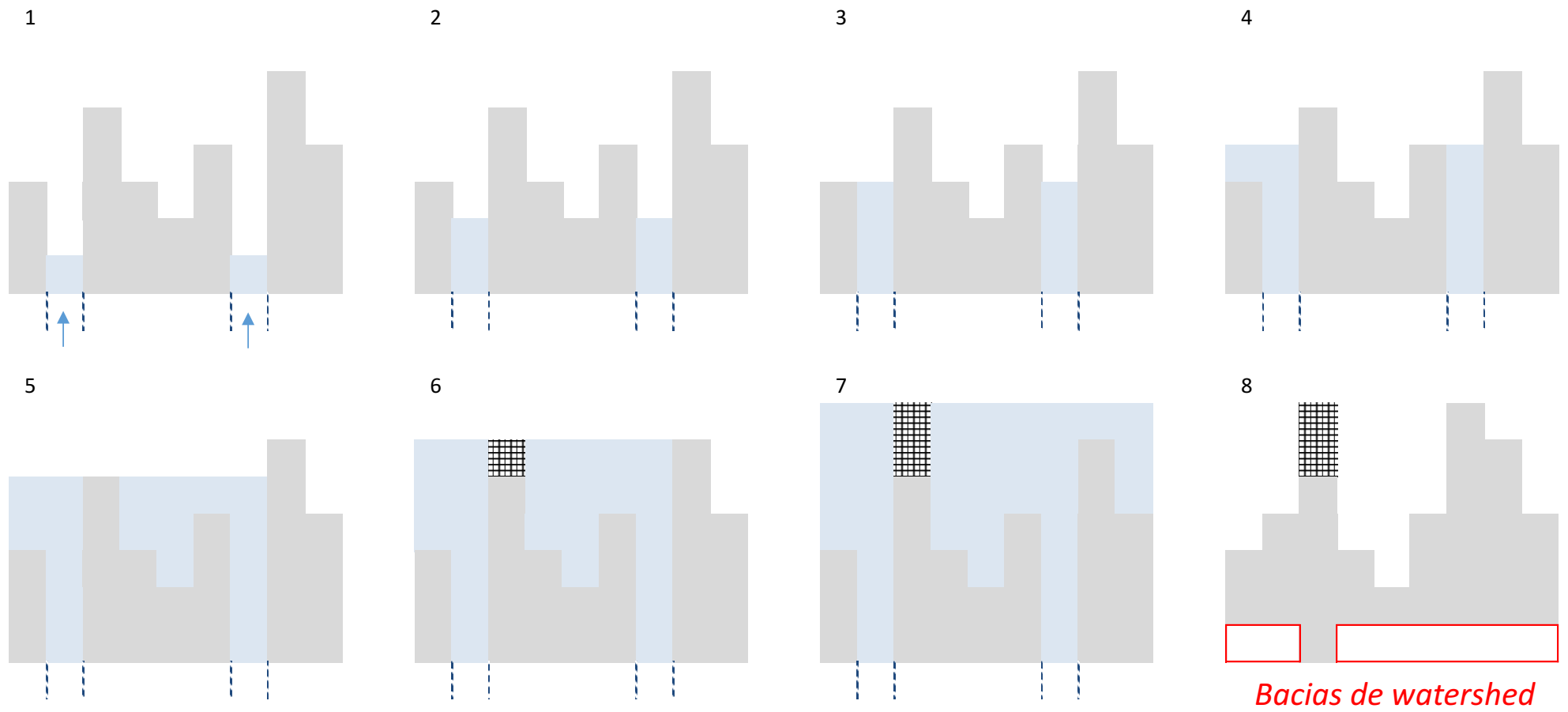
Transformação Watershed

Ilustração do processo de inundação a partir dos mínimos regionais.



Transformação Watershed

Ilustração do processo genérico de inundação a partir de um qualquer conjunto de marcadores.



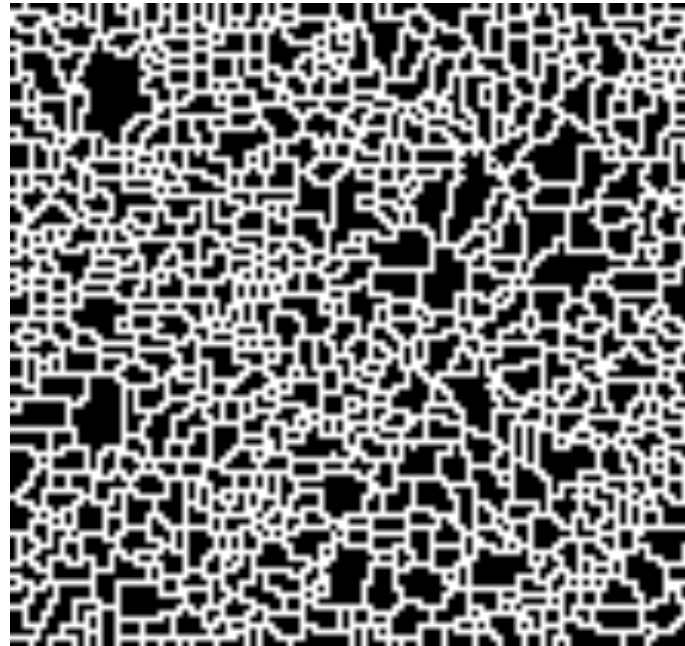
Bacias de watershed

Transformação Watershed

Exemplo da transformação watershed, a partir dos mínimos regionais.



Imagem inicial



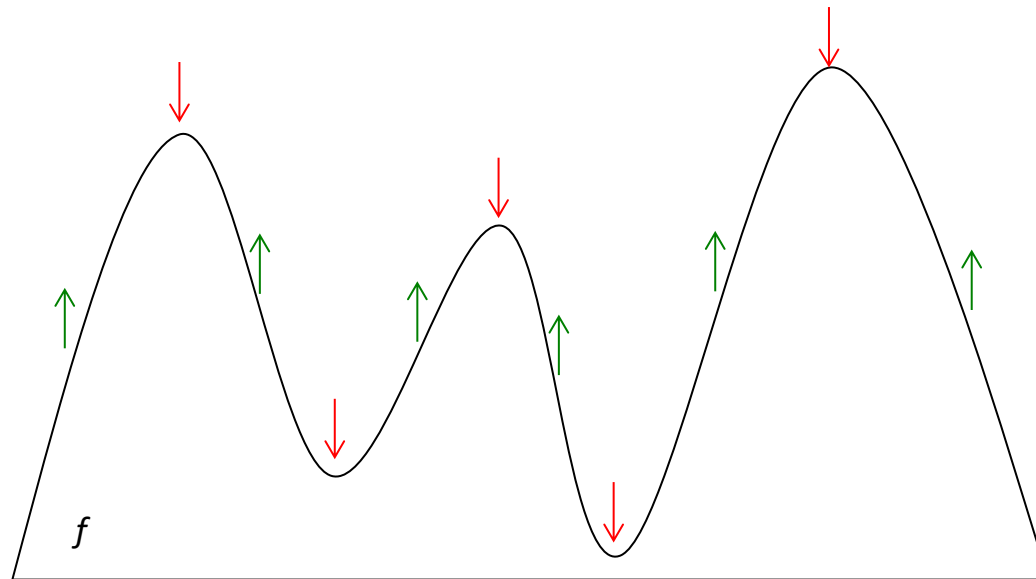
Linhas de *watershed*



Bacias de escoamento

Transformação Watershed

Watershed da imagem do gradiente: em vez da imagem original f , aplica-se sobre a imagem de cinzentos do gradiente morfológico ∇ (ou outro), a partir dos respectivos mínimos regionais.

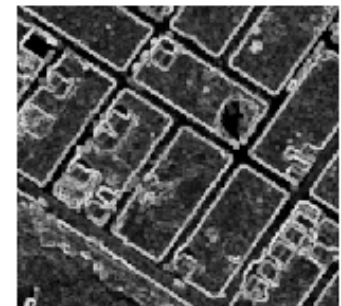


↑ Máximo da função gradiente ↓ Mínimo da função gradiente

Original



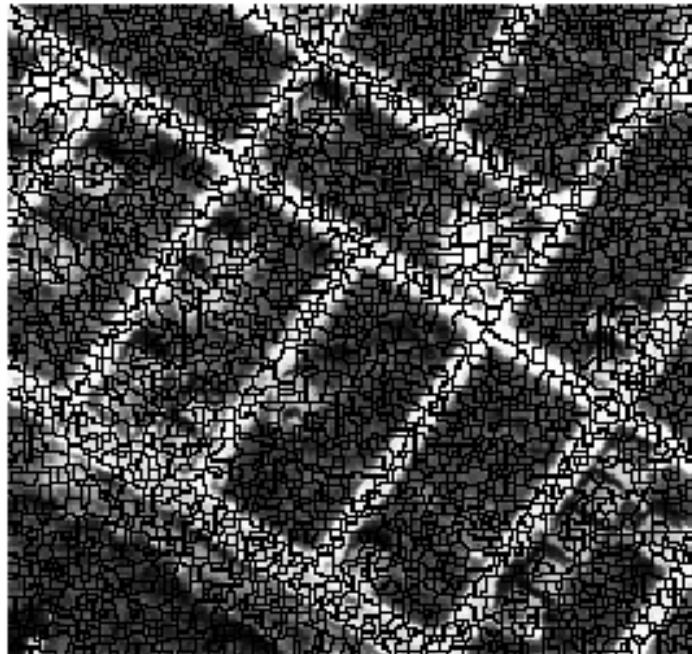
Gradiente morfológico



Transformação Watershed

Watershed da imagem do gradiente.

Watershed de F



Watershed de G

