

2016年度秋学期 画像情報処理 第12回 画像フィルタとフィルタ定理

浅野 晃
関西大学総合情報学部



フィルタ定理

フィルタとは

フィルタ = 濾過器



何かを投入すると
一定の作用を及ぼして
出力する

画像処理におけるフィルタ

画像の各画素について、その画素および近傍の画素とで
なんらかの演算を行なって、その結果で各画素を置き換える



各画素の輝度を上げる
(あまりフィルタとは
いわない)



ぼかし = 近傍の画素との
平均



輪郭強調 = 近傍の画素と
の差を増強

モルフォロジにおけるフィルタ

移動不変性
(translation-invariance)

フィルタ 図形

$$\Psi(X_b) = [\Psi(X)]_b$$

移動

移動してからフィルタを適用するのと、
フィルタを適用してから移動するのが同じ



移動不変でない
(背景だけぼかし)

モルフォロジにおけるフィルタ

増加性
(increasingness)

$$X \subset Y \Rightarrow \Psi(X) \subset \Psi(Y)$$

フィルタを適用する前後で
包含関係が保たれる

ノイズ除去を例にすると

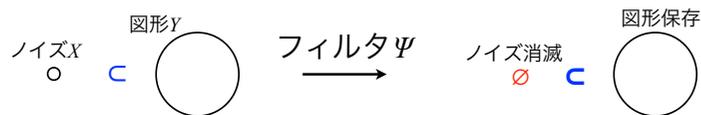
ノイズ画素は、意味のある図形に比べて小さい→
図形を残してノイズを除去→増加
ノイズを残して図形を消去→増加的でない

増加的フィルタとノイズ除去

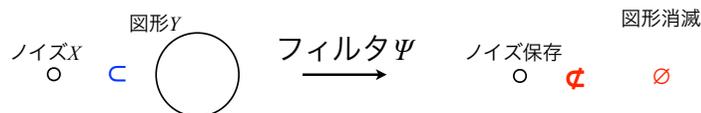
ノイズ除去を例にすると

ノイズ画素は、意味のある図形に比べて小さい→

図形を残してノイズを除去→増加的



ノイズを残して図形を消去→増加的でない



モルフォロジにおけるフィルタ

狭義のモルフォロジカルフィルタは、さらに

べき等性
(idempotence)

$$\Psi[\Psi(X)] = \Psi(X)$$

フィルタを1回適用すれば、
それ以上何度適用しても同じ

オープニング・クロージングは

もっとも基本的な(狭義の)モルフォロジカルフィルタ

フィルタ定理

移動不変で増加的なフィルタは、どんなフィルタでも、
 なんらかの構造要素群による
 エロージョンをORで組み合わせることで表せる

$$\Psi(X) = \bigcup_{B \in \text{Ker}[\Psi]} X \ominus \check{B}$$

$$\text{Ker}[\Psi] = \{X \mid \mathbf{0} \in \Psi(X)\}.$$

フィルタの核(kernel)

原点

事実上、
 入力として可能な図形
 すべて

フィルタ定理の証明

[1] $\Psi(X) \supseteq \bigcup_{B \in \text{Ker}[\Psi]} X \ominus \check{B}$ を証明する

$\text{Ker}[\Psi]$ に含まれる B について

$X \ominus \check{B}$ に含まれる画素 h を考える

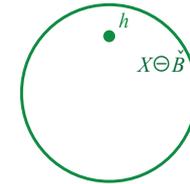
$$X \ominus \check{B} = \{x \mid B_x \subseteq X\}$$

$$\downarrow$$

$$B_h \subseteq X$$

$$\downarrow$$

$$B \subseteq X_{-h}$$



フィルタ定理の証明

一方 B は $\text{Ker}[\Psi]$ に含まれるので

$$0 \in \Psi(B)$$

前ページ

増加的

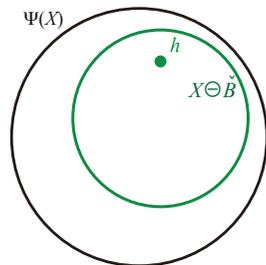
$$0 \in \Psi(X_{-h})$$

$$B \subseteq X_{-h}$$

移動不変

$$h \in \Psi(X)$$

$X \ominus \check{B}$ に含まれるどの h に
 ついてもなりたつ→



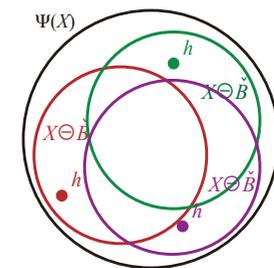
こうなる

フィルタ定理の証明

$\text{Ker}[\Psi]$ に含まれる任意の構造要素 B について

$$h \in X \ominus \check{B} \Rightarrow h \in \Psi(X)$$

こうなっている



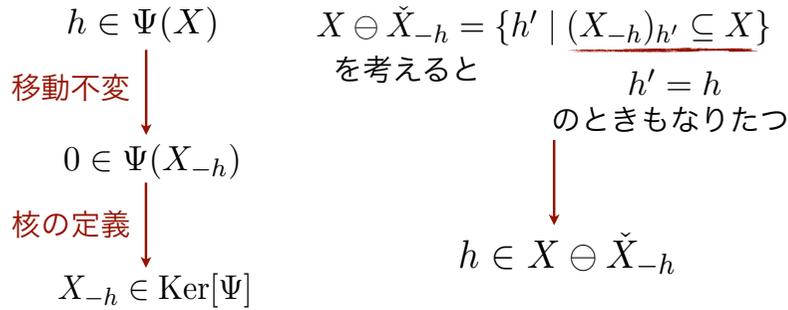
つまり

$$\Psi(X) \supseteq \bigcup_{B \in \text{Ker}[\Psi]} X \ominus \check{B}$$

フィルタ定理の証明

[2] $\Psi(X) \subseteq \bigcup_{B \in \text{Ker}[\Psi]} X \ominus \check{B}$ を証明する

$\Psi(X)$ に含まれる任意の h について



フィルタ定理の証明

$\Psi(X)$ に含まれる任意の h について

$$X_{-h} \in \text{Ker}[\Psi] \quad h \in X \ominus \check{X}_{-h}$$

そこで X_{-h} を B と名付けると

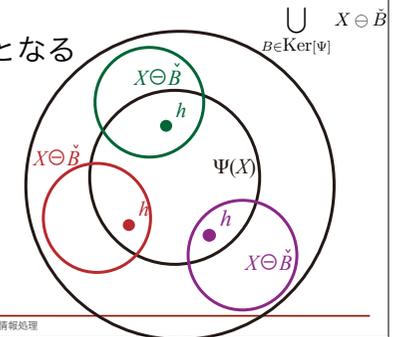
$$B \in \text{Ker}[\Psi] \quad h \in X \ominus \check{B}$$

つまり

$h \in \Psi(X) \Rightarrow h \in X \ominus \check{B}$ となる
 $B \in \text{Ker}[\Psi]$ が存在する

よって

$$\Psi(X) \subseteq \bigcup_{B \in \text{Ker}[\Psi]} X \ominus \check{B}$$



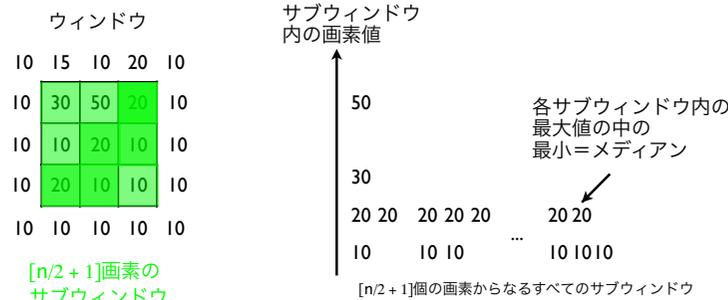
フィルタ定理の例

erosion → 近傍内での最小値(min)

OR → 最大値演算(max)

メディアンフィルタ

画像上をウィンドウが1画素ずつ移動し、各画素でウィンドウ内のメディアンを出力

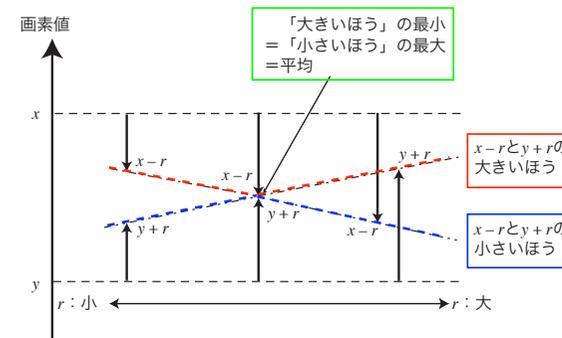


フィルタ定理の例

平均値フィルタ

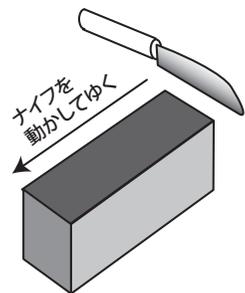
画像上をウィンドウが1画素ずつ移動し、各画素でウィンドウ内の平均値を出力

2つの値の平均を、最大と最小で表す



フィルタ定理の例

2つの値の平均を, 最大と最小で



AとBの2人がケーキを分ける。
2人とも大きい方がほしい。

Aがナイフを端から動かして行き,
Bが「ストップ」をかけて, ケーキ
を切ってAが好きな方をとる

Bの立場では,
切ったあとAは大きい方を取るだろ
うから, **大きい方を最小にする**

一般的なモルフォロジの表現 ～順序集合と束

もっとも一般的なモルフォロジの表現

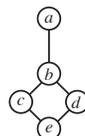
モルフォロジが定義できる集合は,
要素間の一部に順序が定義されていて (半順序集合),
任意の要素間に「上限」と「下限」が
定義されていればよい。 **束(lattice)という**

近傍内の上限→dilation, 下限→erosion

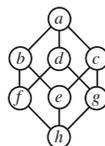
束の例
(Hasse diagram)



全順序集合



c-dに順序はないが,
c-dの上限はb, 下限はe



カラー画像のモルフォロジも, この考えにもとづく
(ベクトルの順位付け)