

03-MB-
709.03

Echtzeitbildverarbeitung (5)

Prof. Dr. Udo Frese

Faltungsoperationen
Linien- bzw. Kantendetektion

Was bisher geschah

- ▶ **k-D Baum für m-Nearest Neighbour Farbsegmentierung**
 - ▶ Klassifiziere eine Farbe gemäß der absoluten Mehrheit der m nächsten Trainingsvektoren (oder weise sie zurück)
 - ▶ Bilde Binärbaum der entlang abwechselnder Dimensionen jeweils halbiert (Aufbau mit Sortieren, Median und Rekursion)
 - ▶ Suche rekursiv, steige zuerst in die nähere Hälfte ab, dann in die fernere, falls der m -t nächste bisher gefundene weiter entfernt ist als die Grenze
- ▶ **Tabelliere das Ergebnis der Klassifikation für alle Farben**
- ▶ **Vermeide Tabelle größer als Cache, dann lieber etwas rechnen**
- ▶ **Bildverarbeitung GermanTeam im Sony Four-legged RoboCup**
 - ▶ Tabellenbasierte Farbsegmentierung als Basis
 - ▶ Projektion auf den Boden durch bekannte Kamerapose
 - ▶ Lokalisation mit Partikelfiltern
 - ▶ Viele spezielle Tricks um Effizienz und Robustheit zu verbessern

Faltungsoperationen

Faltungsoperationen

Pixel mit seinen Nachbarn verknüpfen

- ▶ **Bisher: Pixel alleine (Schwellwert / Farbsegmentierung)**
- ▶ **Jetzt: Ein Pixel und seine Nachbarn**
 - ▶ ein Hilfsbild ausrechnen
 - ▶ Pixel im Hilfsbild hängt von Nachbarn im Originalbild ab
 - ▶ im Hilfsbild Pixel einzeln betrachten
- ▶ **Allgemeine Erfahrung:**
Lineare Operationen sind
 - ▶ strukturiert
 - ▶ leicht zu verstehen
 - ▶ oft die Basis nichtlinearer Operationen

Faltungsoperationen

Lineare Abbildung von Bildern

▶ Axiome:

- ▶ $f(i_1+i_2) = f(i_1)+f(i_2)$
- ▶ $f(\lambda i)=\lambda f(i)$

▶ Ergebnispixel $f(i)_{x',y'}$ ist gewichtete Summe der Eingangspixel $i_{x,y}$.

$$f(i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x,y,x',y'} i_{x,y}$$

▶ zu allgemein, weil für 1024×768 Bild $(1024 \cdot 768)^2 =$ $6.2 \cdot 10^{11}$ Koeffizienten α

▶ Axiom: Translationsinvariant

- ▶ $f(\text{Trans}(i)) = \text{Trans}(f(i))$

▶ Wirkt an jedem Pixel gleich.

▶ Koeffizient $\alpha_{x,y,x',y'}$ hängt nur von der Relativposition $x'-x, y'-y$ ab.

$$\alpha_{x,y,x',y'} = \alpha_{x'-x,y'-y}$$

$$f(i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

Faltungsoperationen

Lineare Abbildung von Bildern

- ▶ **Faltung, Konvolution, Operator ***
- ▶ **α Filter, Filterkern oder Faltungsmaske**
- ▶ **Filter α ist wie ein Bild,**
- ▶ *** verknüpft Bilder**
 - ▶ kommutativ
 - ▶ assoziativ
- ▶ **Oft ist α lokal**
 - ▶ 0 für große $x'-x$, $y'-y$
 - ▶ Ergebnispixel wird nur von kleiner Nachbarschaft des Eingangspixels beeinflusst

$$f(i) = \alpha * i$$

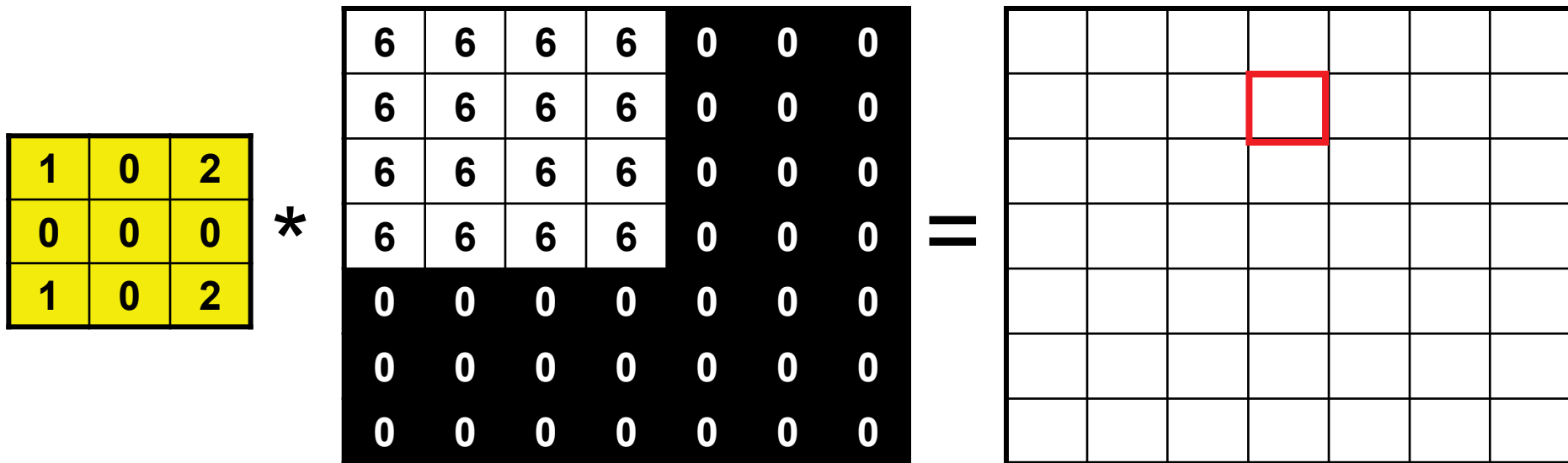
$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

Faltungsoperationen

Intuitive Bedeutung der Faltung

- ▶ in einem einzelnen Pixel
- ▶ Bedeutung der Summe
- ▶ α wird *punkt-gespiegelt* mit (0,0) über $i_{x',y'}$ gelegt, multipliziert und summiert

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$



Faltungsoperationen

 Σ

2.6	0.6	1.0
0.6	0.6	0.0
2.6	0.6	1.0

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

12+...

$(\alpha * i)_{3,1}$

$\alpha_{1,1}$

$i_{2,0}$

1	0	2
0	0	0
1	0	2

*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

Faltungsoperationen

 Σ

2.6	0.6	1.0
0.6	0.6	0.0
2.6	0.6	1.0

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

12+0+...

$(\alpha * i)_{3,1}$

$\alpha_{0,1}$

$i_{3,0}$

1	0	2
0	0	0
1	0	2

*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

Faltungsoperationen

$$\Sigma$$

2.6	0.6	1.0
0.6	0.6	0.0
2.6	0.6	1.0

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

12+0+0

$(\alpha * i)_{3,1}$

$\alpha^{-1,1}$

$i_{4,0}$

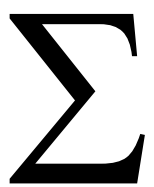
1	0	2
0	0	0
1	0	2

*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

Faltungsoperationen



2.6	0.6	1.0
0.6	0.6	0.0
2.6	0.6	1.0

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

12+0+0+0+0+0+12+0+0

$(\alpha * i)_{3,1}$

1	0	2
0	0	0
1	0	2

*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

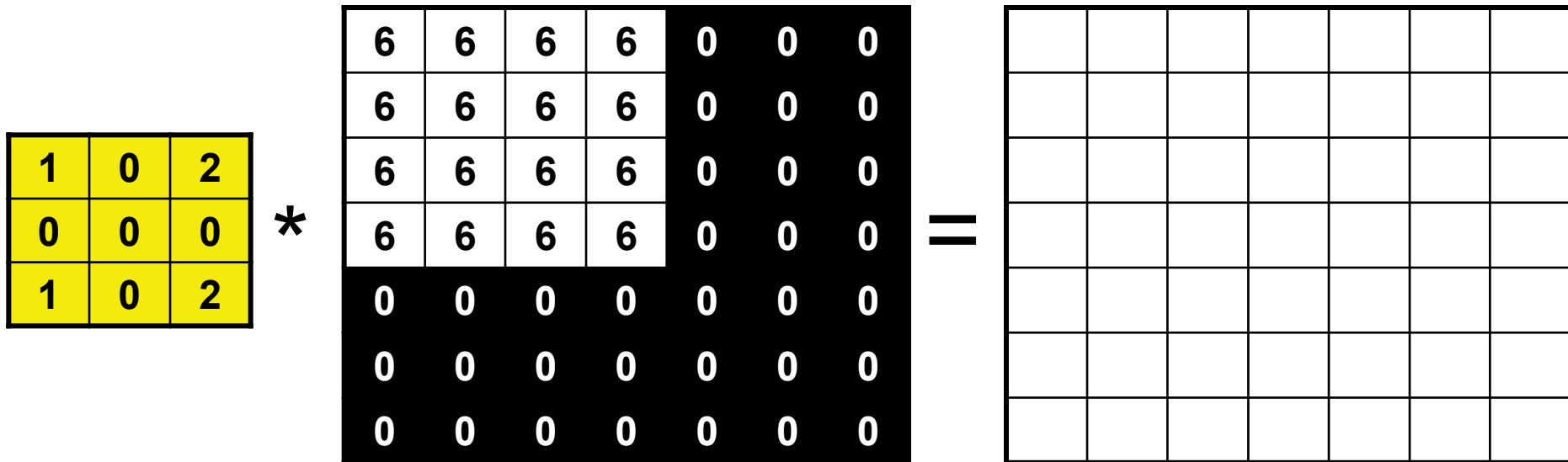
			24			

Faltungsoperationen

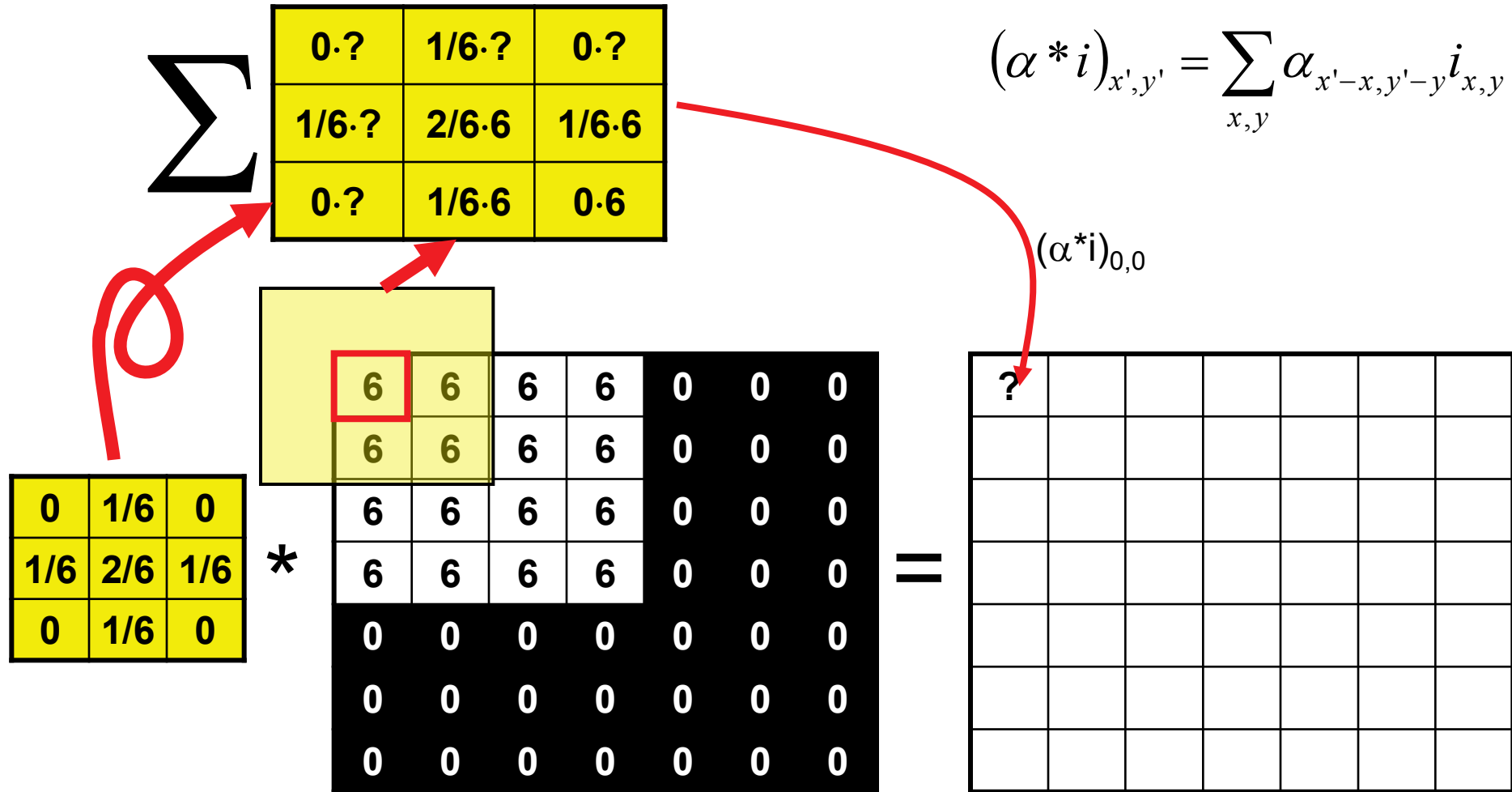
Intuitive Bedeutung der Faltung

- ▶ des ganzen Ergebnisbildes

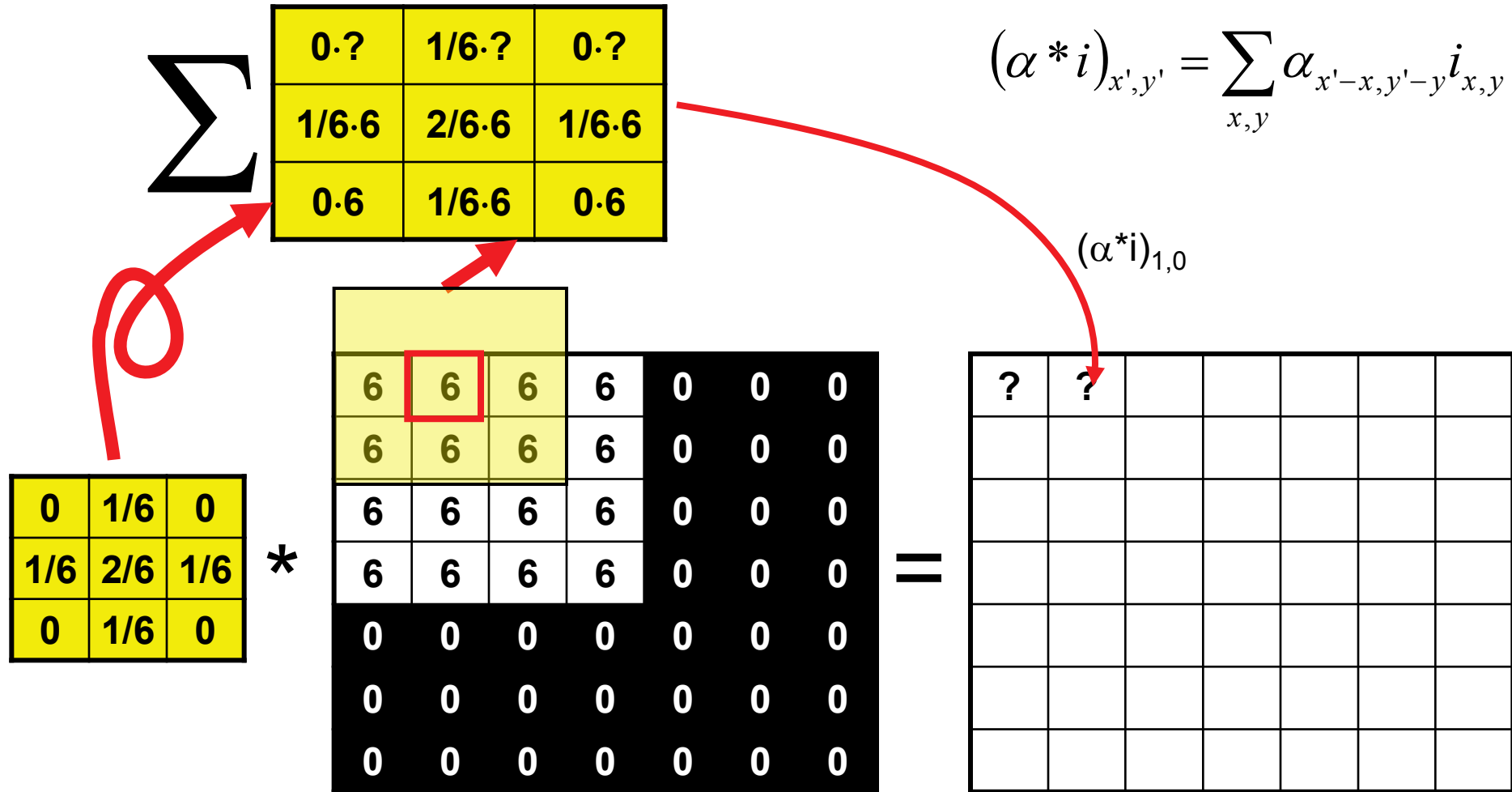
$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$



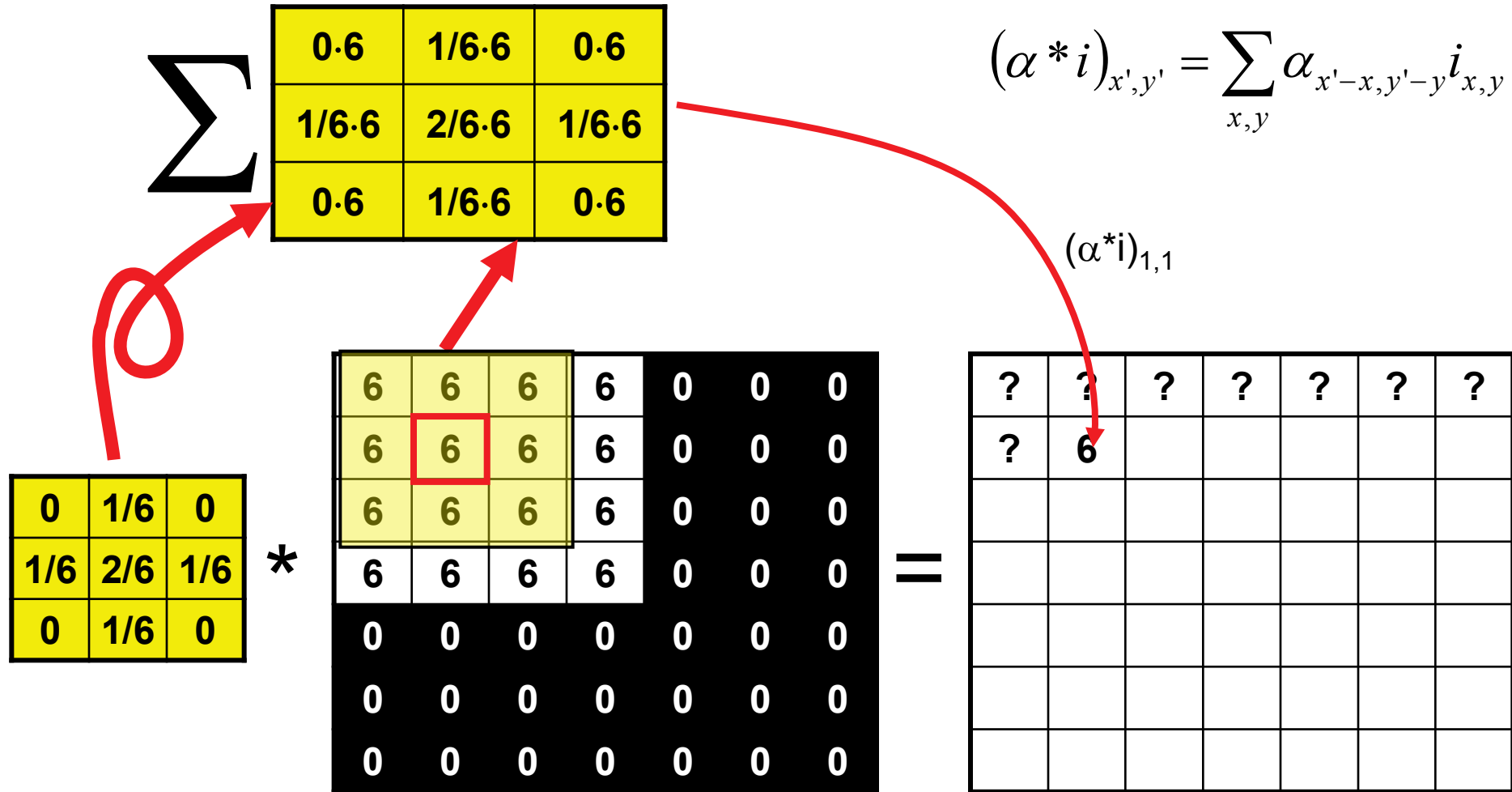
Faltungsoperationen



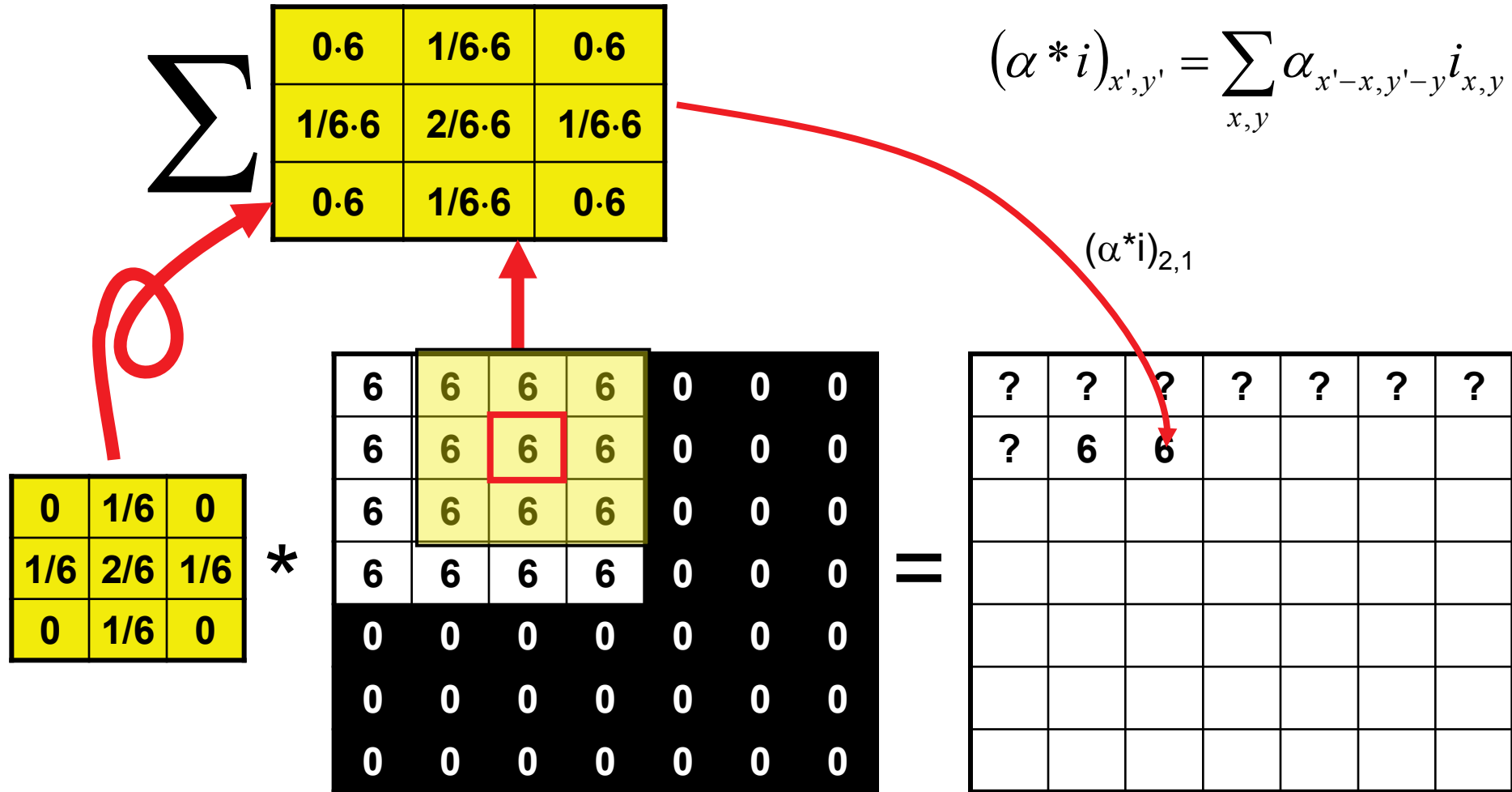
Faltungsoperationen



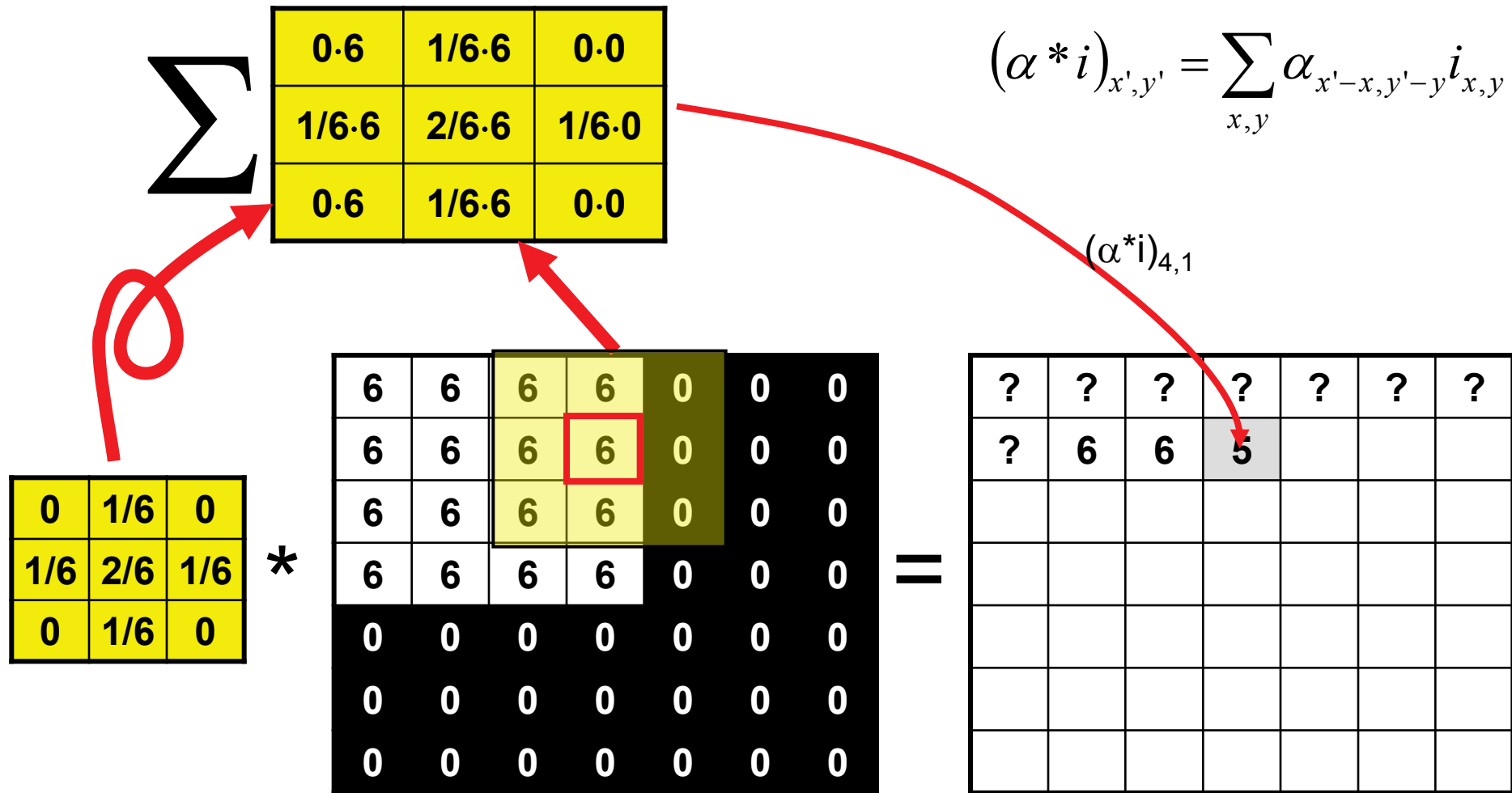
Faltungsoperationen



Faltungsoperationen



Faltungsoperationen



Faltungsoperationen

 Σ

0·6	1/6·0	0·0
1/6·6	2/6·0	1/6·0
0·6	1/6·0	0·0

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

$(\alpha * i)_{4,1}$

0	1/6	0
1/6	2/6	1/6
0	1/6	0

*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

?	?	?	?	?	?	?
?	6	6	5	1		

Faltungsoperationen

 Σ

0·0	1/6·0	0·0
1/6·0	2/6·0	1/6·0
0·0	1/6·0	0·0

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

$(\alpha * i)_{5,1}$

0	1/6	0
1/6	2/6	1/6
0	1/6	0

*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

?	?	?	?	?	?	?
?	6	6	5	1	0	

Faltungsoperationen

- Frage an das Auditorium: Wie würde man sprachlich die Wirkung des Filters beschreiben?

0	1/6	0
1/6	2/6	1/6
0	1/6	0

*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

?	?	?	?	?	?	?
?	6	6	5	1	0	?
?	6	6	5	1	0	?
?	5	5	4	1	0	?
?	1	1	1	0	0	?
?	0	0	0	0	0	?
?	?	?	?	?	?	?

Faltungsoperationen

- ▶ Frage an das Auditorium: Wie würde man sprachlich die Wirkung des Filters beschreiben?
- ▶ Das Bild wird geglättet oder verwischt oder unscharf.

0	1/6	0
1/6	2/6	1/6
0	1/6	0

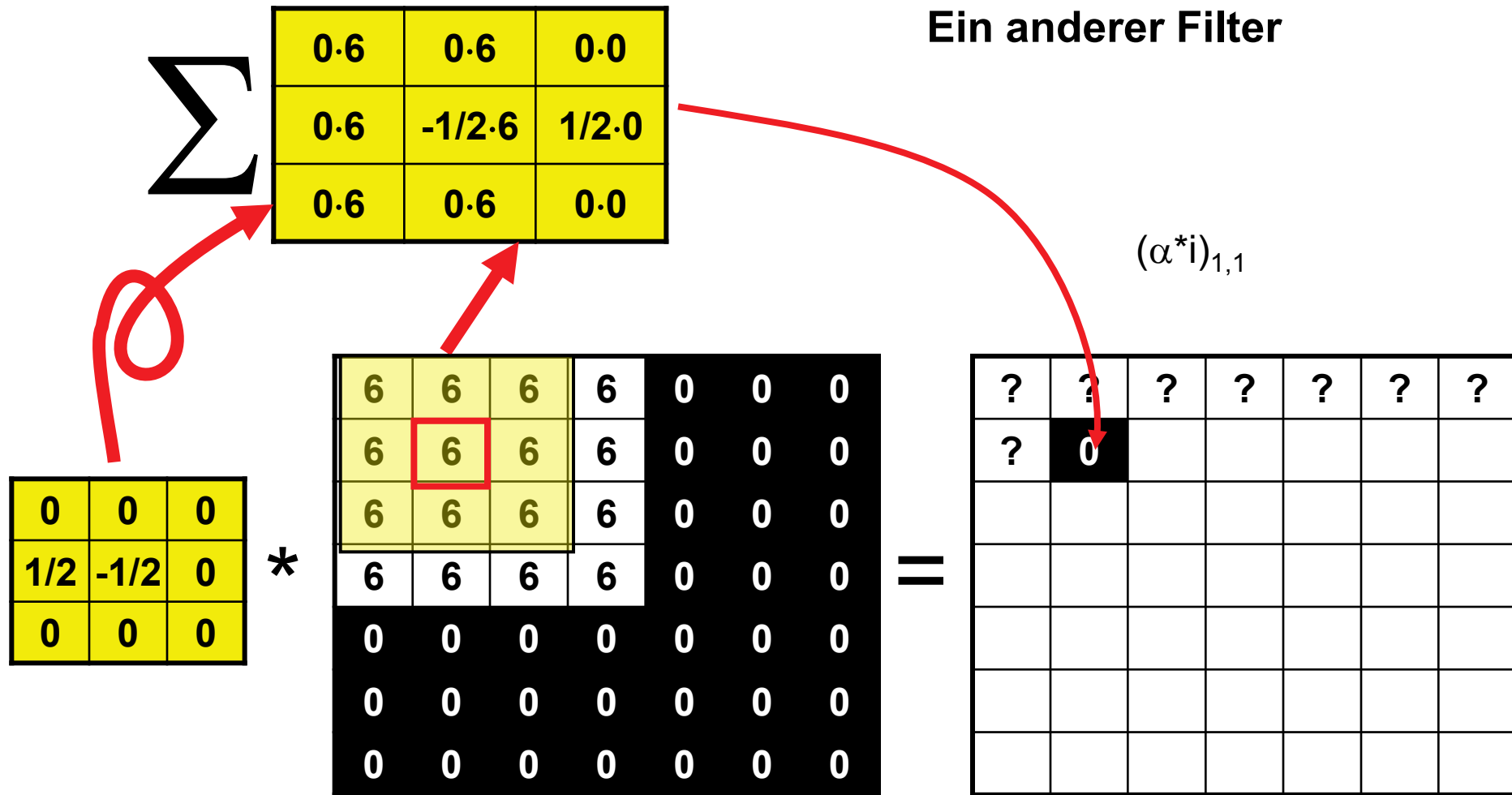
*

6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

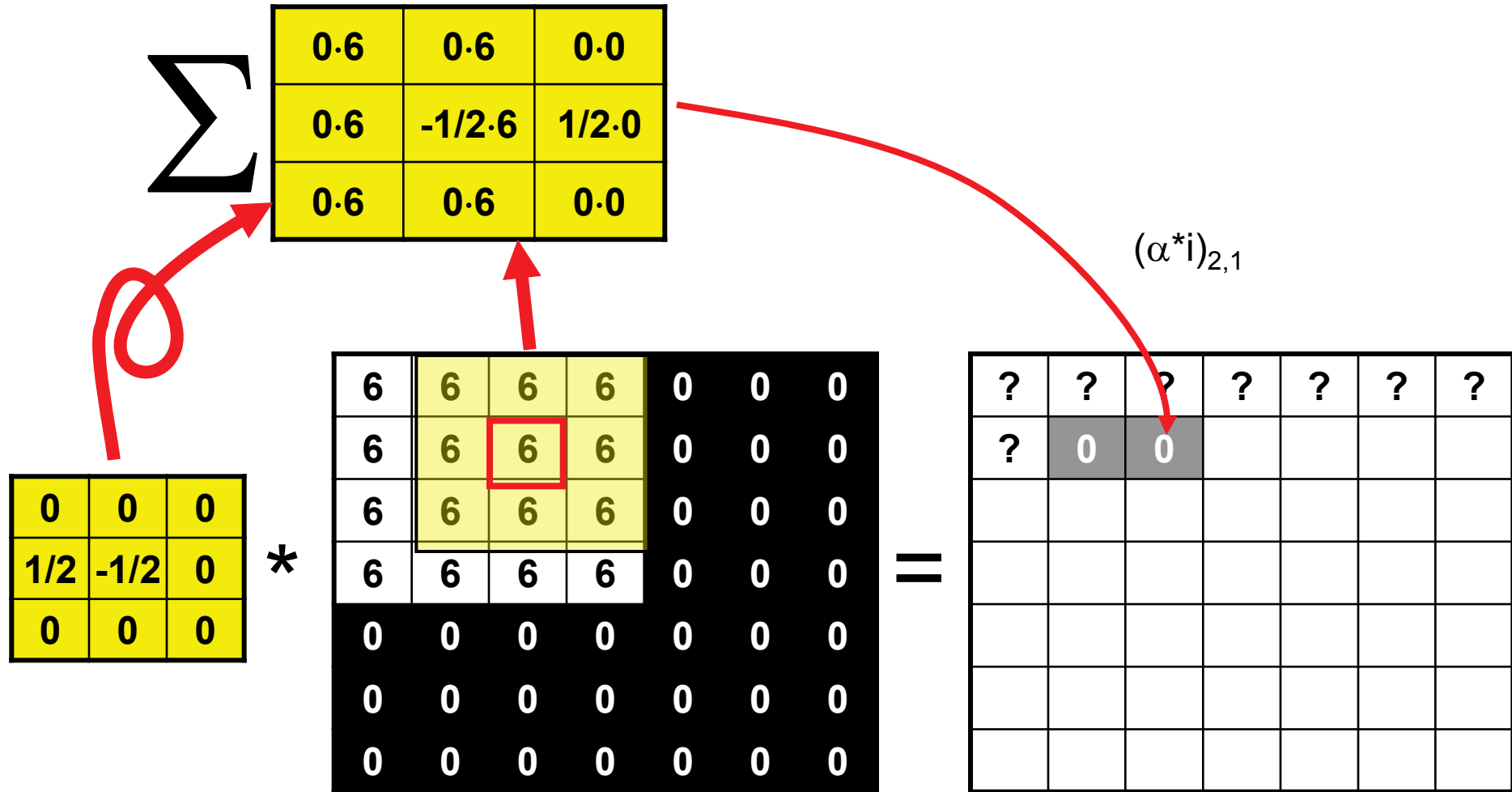
=

?	?	?	?	?	?	?
?	6	6	5	1	0	?
?	6	6	5	1	0	?
?	5	5	4	1	0	?
?	1	1	1	0	0	?
?	0	0	0	0	0	?
?	?	?	?	?	?	?

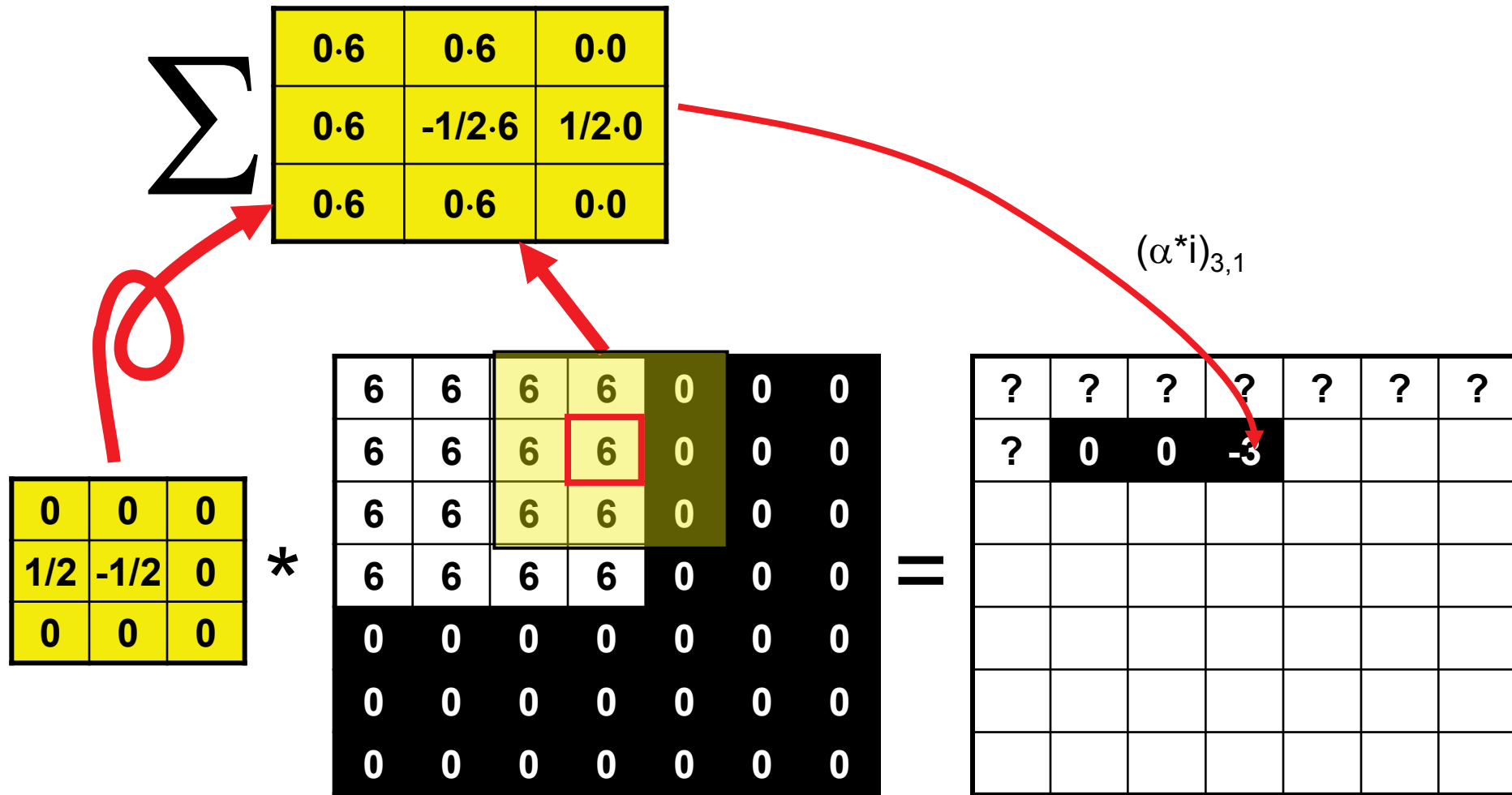
Faltungsoperationen



Faltungsoperationen



Faltungsoperationen



Faltungsoperationen

 Σ

0.6	0.6	0.0
0.6	-1/2.6	1/2.0
0.6	0.6	0.0

Verschiebung des Wertebereiches um negative Ergebnisse zu vermeiden.

$(\alpha^*i)_{3,1}$

+3

0	0	0
1/2	-1/2	0
0	0	0

*

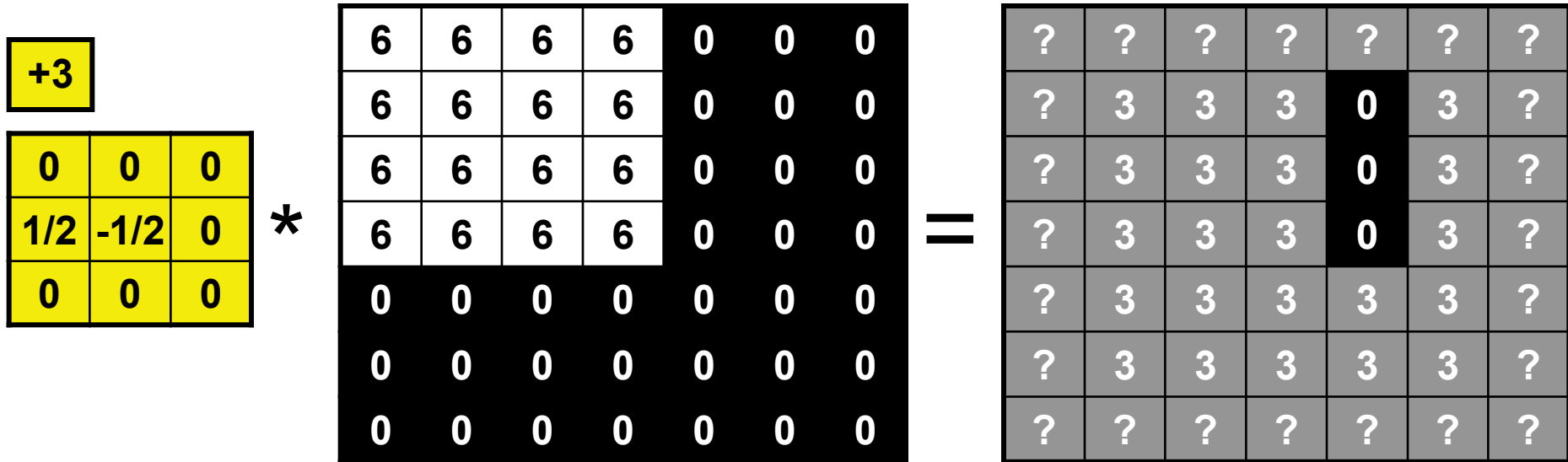
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
6	6	6	6	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

=

?	?	?	?	?	?	?
?	3	3	0			

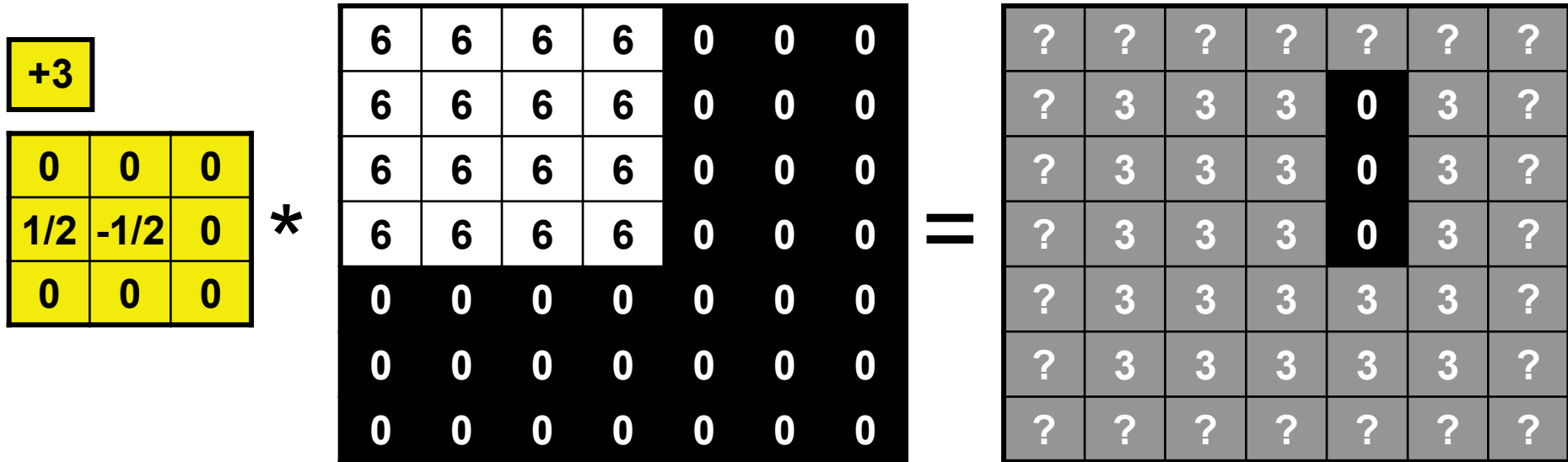
Faltungsoperationen

- Frage an das Auditorium: Wie würde man sprachlich die Wirkung des Filters beschreiben?



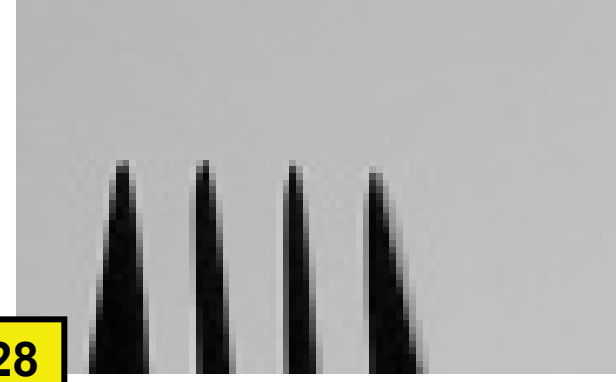
Faltungsoperationen

- ▶ Frage an das Auditorium: Wie würde man sprachlich die Wirkung des Filters beschreiben?
- ▶ Vertikale Kanten werden erkannt.



► Frage an das Auditorium:
 Welches Bild gehört zu welchem Filter?

0	0	1/28	0	0
0	2/28	3/28	2/28	0
1/28	3/28	4/28	3/28	1/28
0	2/28	3/28	2/28	0
0	0	1/28	0	0



+128

+128

+128

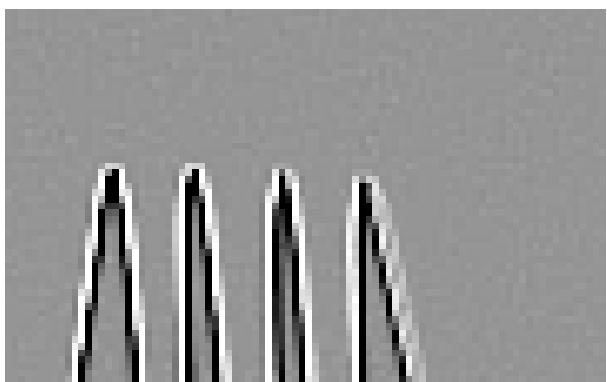
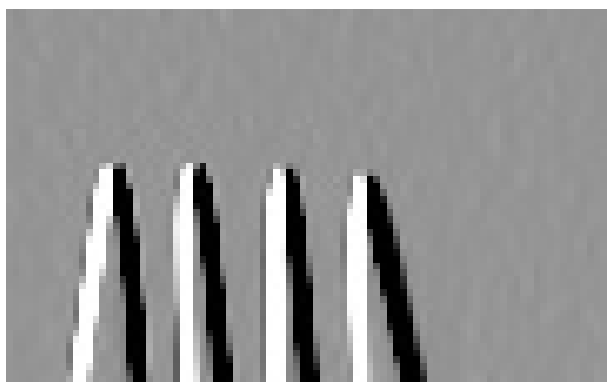
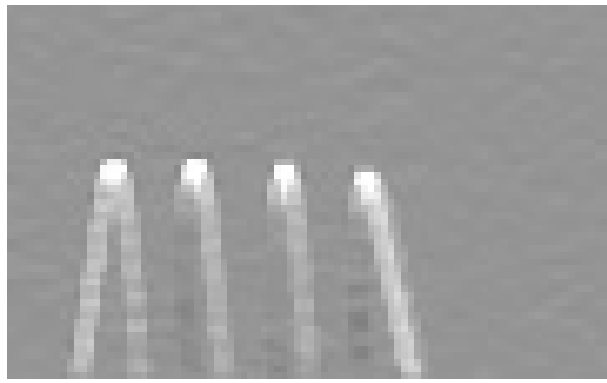
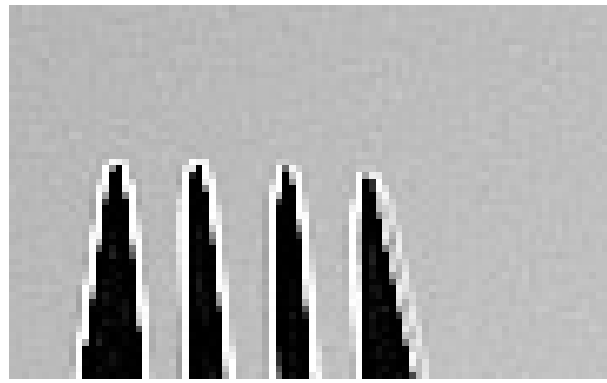
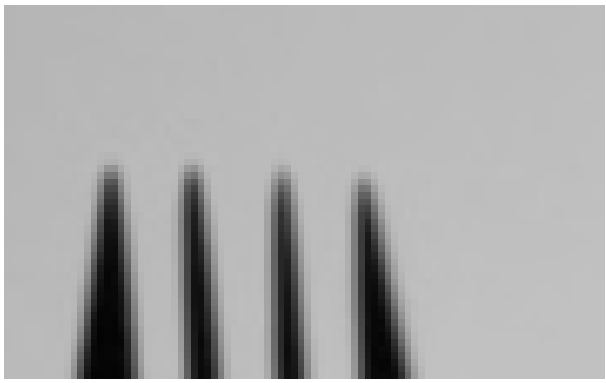
-1	-1	-1
0	0	0
1	1	1

-1	0	1
-1	0	1
-1	0	1

0	1/8	0
1/8	4/8	1/8
0	1/8	0

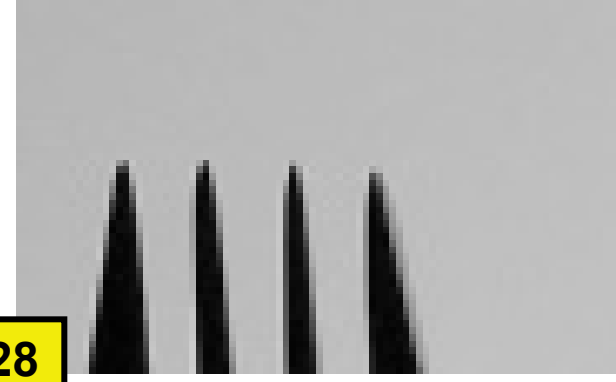
-1/2	-1/2	-1/2
-1/2	8/2	-1/2
-1/2	-1/2	-1/2

-1/2	-1/2	-1/2
-1/2	10/2	-1/2
-1/2	-1/2	-1/2

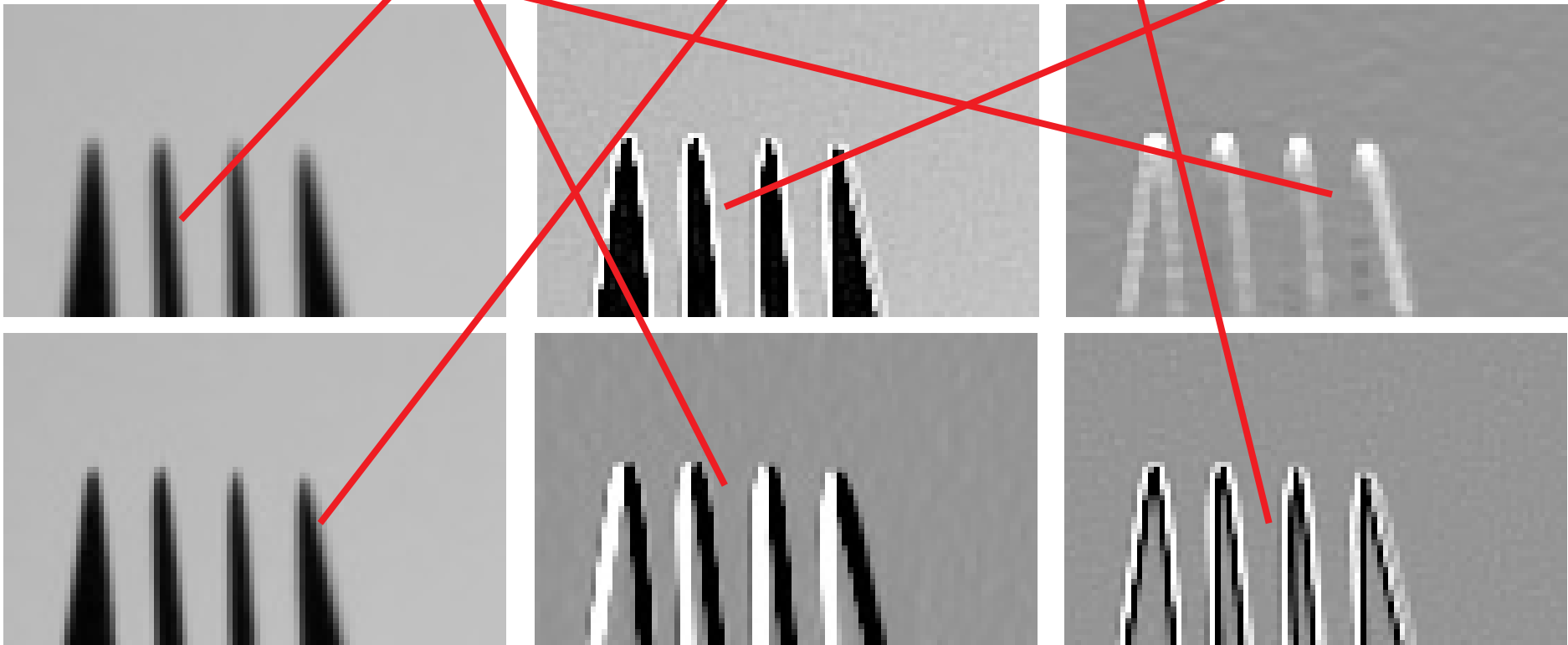


► Frage an das Auditorium:
Welches Bild gehört zu welchem Filter?

0	0	1/28	0	0
0	2/28	3/28	2/28	0
1/28	3/28	4/28	3/28	1/28
0	2/28	3/28	2/28	0
0	0	1/28	0	0



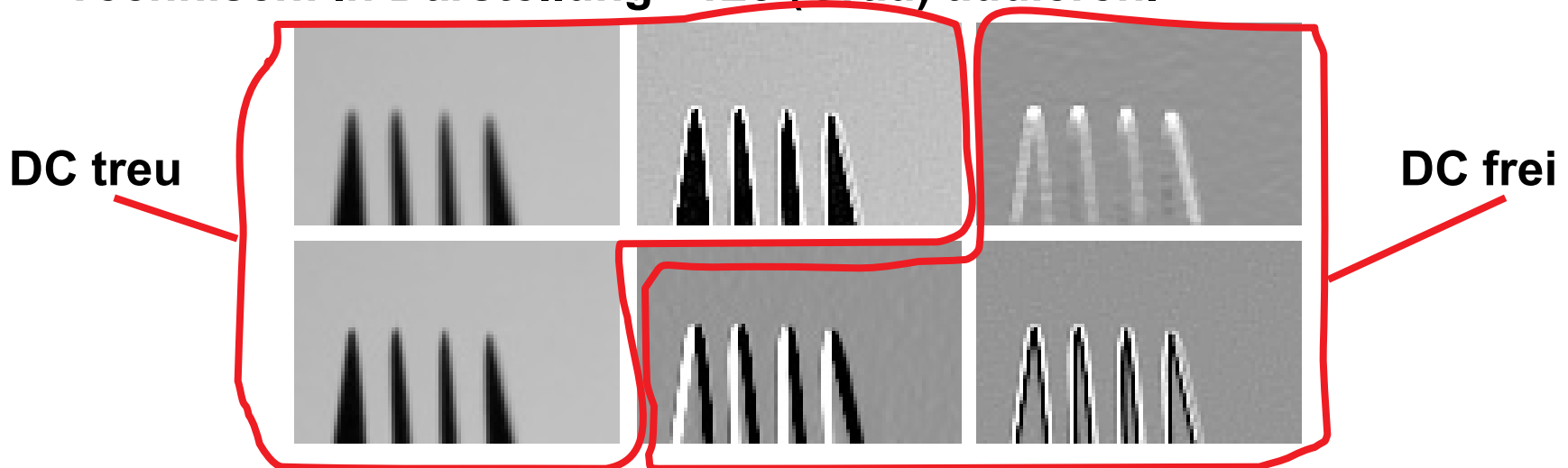
+128	+128		+128																																														
<table border="1"> <tr><td>-1</td><td>-1</td><td>-1</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table>	-1	-1	-1	0	0	0	1	1	1	<table border="1"> <tr><td>-1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>-1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>-1</td><td>0</td><td>1</td></tr> </table>	-1	0	1	-1	0	1	-1	0	1	<table border="1"> <tr><td>0</td><td>1/8</td><td>0</td></tr> <tr><td>1/8</td><td>4/8</td><td>1/8</td></tr> <tr><td>0</td><td>1/8</td><td>0</td></tr> </table>	0	1/8	0	1/8	4/8	1/8	0	1/8	0	<table border="1"> <tr><td>-1/2</td><td>-1/2</td><td>-1/2</td></tr> <tr><td>-1/2</td><td>8/2</td><td>-1/2</td></tr> <tr><td>-1/2</td><td>-1/2</td><td>-1/2</td></tr> </table>	-1/2	-1/2	-1/2	-1/2	8/2	-1/2	-1/2	-1/2	-1/2	<table border="1"> <tr><td>-1/2</td><td>-1/2</td><td>-1/2</td></tr> <tr><td>-1/2</td><td>10/2</td><td>-1/2</td></tr> <tr><td>-1/2</td><td>-1/2</td><td>-1/2</td></tr> </table>	-1/2	-1/2	-1/2	-1/2	10/2	-1/2	-1/2	-1/2	-1/2
-1	-1	-1																																															
0	0	0																																															
1	1	1																																															
-1	0	1																																															
-1	0	1																																															
-1	0	1																																															
0	1/8	0																																															
1/8	4/8	1/8																																															
0	1/8	0																																															
-1/2	-1/2	-1/2																																															
-1/2	8/2	-1/2																																															
-1/2	-1/2	-1/2																																															
-1/2	-1/2	-1/2																																															
-1/2	10/2	-1/2																																															
-1/2	-1/2	-1/2																																															



Faltungsoperationen

Directed Current (DC) Anteil

- ▶ **Summe der Filterkoeffizienten ist Antwort auf konstantes Bild**
- ▶ **Directed Current = Gleichstrom**
- ▶ **DC Anteil 0: Helligkeit „im Großen“ spielt keine Rolle (DC frei).**
- ▶ **DC Anteil 1: Helligkeit „im Großen“ bleibt gleich (DC treu).**
- ▶ **DC Anteil $\neq 0$: Filter skalierbar auf DC Anteil = 1**
- ▶ **Technisch: In Darstellung +128 (Grau) addieren.**



Faltungsoperationen

Direkte Implementierung einer Faltung

- ▶ Optimierbar (nächste Vorlesung)

$$(\alpha * i)_{x',y'} = \sum_{x,y} \alpha_{x'-x,y'-y} i_{x,y}$$

```
void convolve (Image& dstImg, Image& srcImg, DoubleImage& filter)
{
    for (y2=0; y2<dstImg.height; y2++)
        for (x2=0; x2<dstImg.width; x2++) {
            double sum = 0;
            for (yF=0; yF<filter.height; yF++)
                for (xF=0; xF<filter.width; xF++) {
                    x = x2 - (xF - filter.width/2);
                    y = y2 - (yF - filter.height/2);
                    if (0<=xSrc && xSrc<srcImg.width &&
                        0<=ySrc && ySrc<srcImg.height)
                        sum += filter(x2, y2) * srcImg(x, y);
                    dstImg(x2, y2) = sum + filter.offset;
                }
        }
}
```



- ▶ **Frage an das Auditorium:
Was sind Merkmale, die man in Büroumgebungen,
hier z.B. das MZH wohl mit Bildverarbeitung
erkennen könnte?**

Linien- und Kantendetektion

- ▶ **Helligkeitsschwellwert:**
 - ▶ unmöglich
- ▶ **Farbsegmentierung:**
 - ▶ rote Türen, blaue Türen, gelbe Schilder?
 - ▶ Schwierig wegen wechselnder Beleuchtung.
 - ▶ Vielleicht Farbe relativ zur Bodenfarbe bestimmen.
- ▶ **Kanten:**
 - ▶ Viele gerade Konturen in Büroumgebungen.
 - ▶ Oft senkrecht.
 - ▶ Ziemlich Beleuchtungsunabhängig.
 - ▶ Gutes Merkmal.
 - ▶ Aber Verwechslungsgefahr durch viele Kanten

Linien- und Kantendetektion

Linien- und Kantendetektion

▶ Bisher:

- ▶ Grauwert Schwellwert oder Farbsegmentierung
- ▶ Objekt muss eine durchgängige Region im Bild sein

▶ Probleme, wenn

- ▶ Verdeckung / Überlappung
- ▶ Innere Struktur (Muster, Aufdruck, ...)
- ▶ Reflexionen

▶ Lösung

- ▶ Merkmal des Randes nicht der Region
- ▶ geometrische Struktur toleriert Verdeckungen
- ▶ z.B. „Kanten sind gerade“



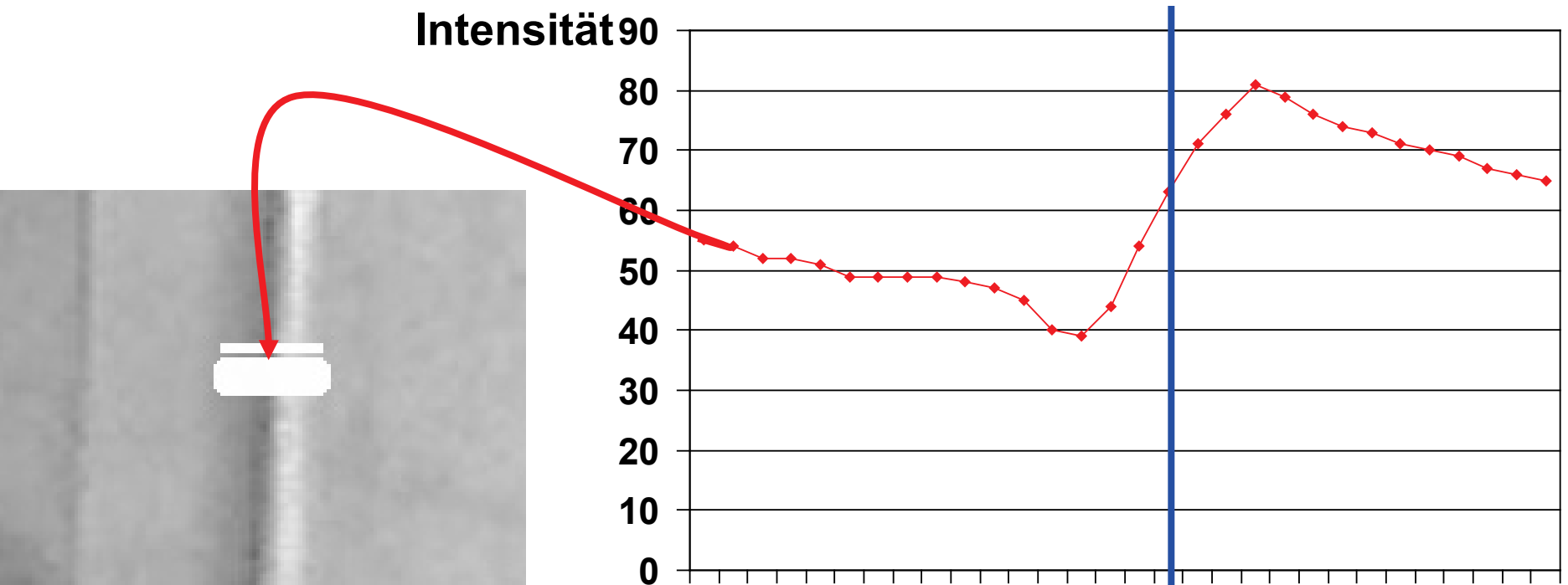


Linien- und Kantendetektion

- ▶ **Erster Schritt: Gehört ein Pixel zu einer Kante?**
 - ▶ Analog zu „gehört ein Pixel zum Objekt“ bei Schwellwert / Farbsegmentierung
 - ▶ Betrachte nicht nur Pixel alleine
 - ▶ Betrachte 3×3 Umgebung um Pixel
 - ▶ Harte Entscheidung Kante / Nicht-Kante vermeiden
 - ▶ Graduelles Ergebnis
- ▶ **Zweiter Schritt: Fasse die Kantenpunkte zu Kurven zusammen**
 - ▶ Hier: zu Geraden
 - ▶ Festes Modell dadurch Toleranz gegenüber Verdeckung
 - ▶ Geraden statt Strecken, dadurch nicht Bestimmung der Endpunkte

Linien- und Kantendetektion

Horizontaler Schnitt durch eine vertikale Kante



Idee: Eine Kante ist dort, wo sich die Intensität schnell ändert.

Linien- und Kantendetektion

Sobel-Filter

Kombination aus Differenz (quer) und Mittelwert (längs)

- ▶ Auch mit Faktor 1/8 üblich.
- ▶ Es gibt noch weitere ähnliche Filter.

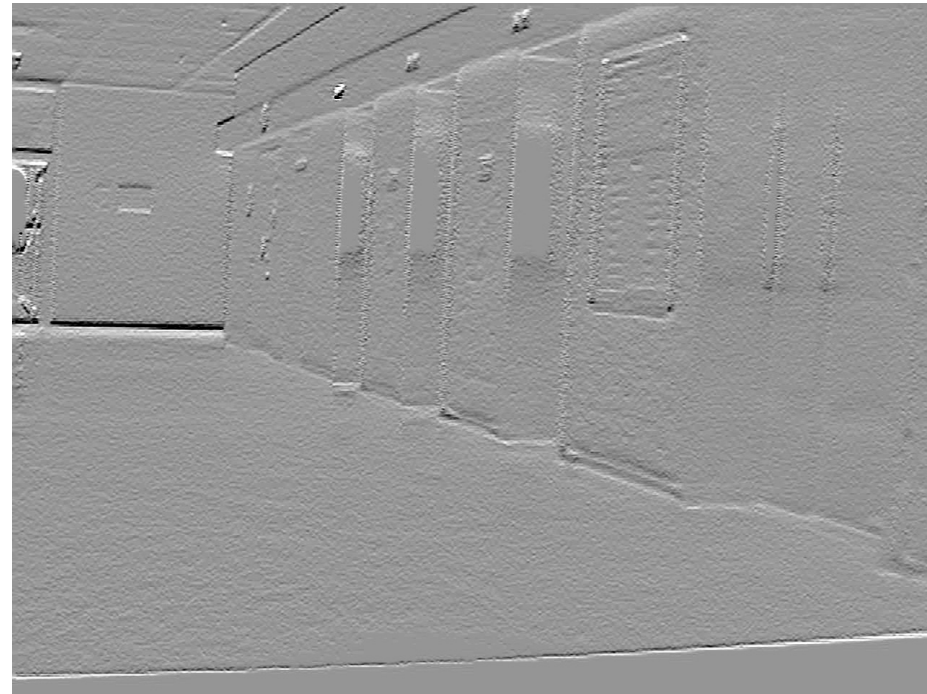
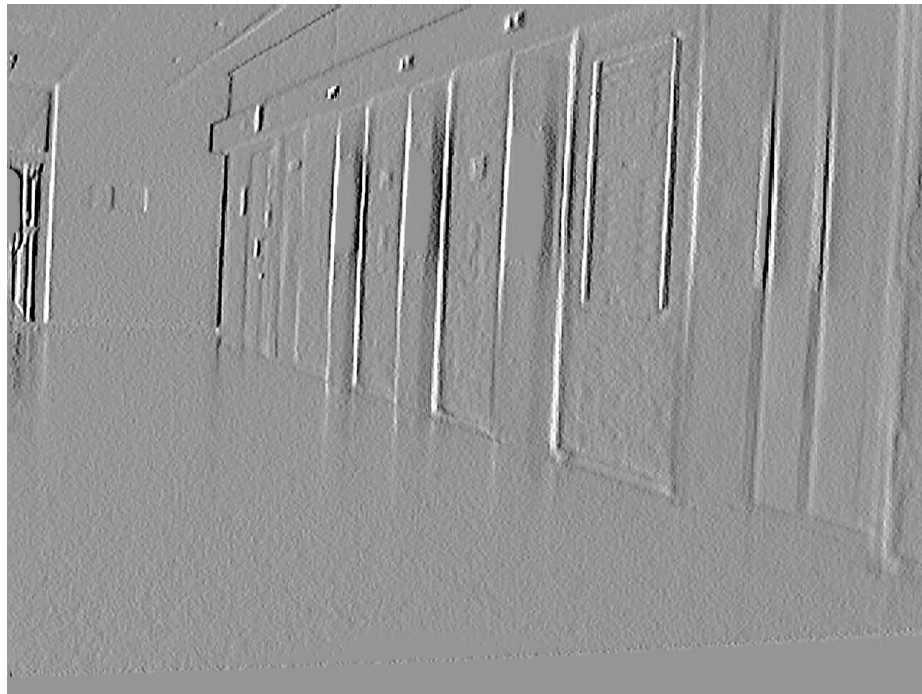
Sobel X
(vertikale Kanten)

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

Sobel Y
(horizontale Kanten)

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

Linien- und Kantendetektion



1	0	-1
2	0	-2
1	0	-1

Sobel X
(vertikale Kanten)

1	2	1
0	0	0
-1	-2	-1

Sobel Y
(horizontale Kanten)

Linien- und Kantendetektion

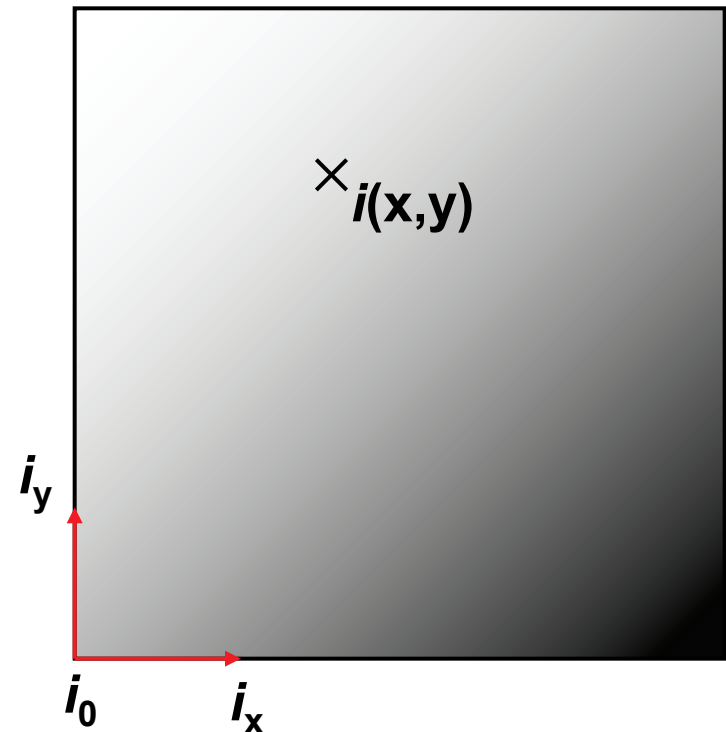
Was sagt der Sobel-Filter?

- ▶ Angenommen, wir haben ein Bild mit einem linearen Helligkeitsverlauf, was liefert der Sobel Filter?

- ▶ Helligkeit des Pixels x, y ist

$$i(x, y) = i_0 + i_x x + i_y y$$

- ▶ i_0 : Grundintensität am Pixel 0,0
- ▶ i_x : Änderung in X Richtung
- ▶ i_y : Änderung in Y-Richtung



Linien- und Kantendetektion

- ▶ Sobel-X (s_x) / Sobel Y (s_y) bestimmen für die Änderung (Gradient) der Helligkeit in X und Y Richtung

$$i(x, y) = i_0 + i_x x + i_y y$$

$$\begin{aligned}
 s_x &= -1(i_0 + i_x(x-1) + i_y(y-1)) + 1(i_0 + i_x(x+1) + i_y(y-1)) \\
 &\quad + -2(i_0 + i_x(x-1) + i_y(y)) + 2(i_0 + i_x(x+1) + i_y(y)) \\
 &\quad + -1(i_0 + i_x(x-1) + i_y(y+1)) + 1(i_0 + i_x(x+1) + i_y(y+1)) \\
 &= i_x + i_x + 2i_x + 2i_x + i_x + i_x \\
 &= 8i_x
 \end{aligned}$$

$$s_y = 8i_y$$

- ▶ Sobel X / Y liefert den Gradienten in X / Y-Richtung

1	0	-1
2	0	-2
1	0	-1

1	2	1
0	0	0
-1	-2	-1

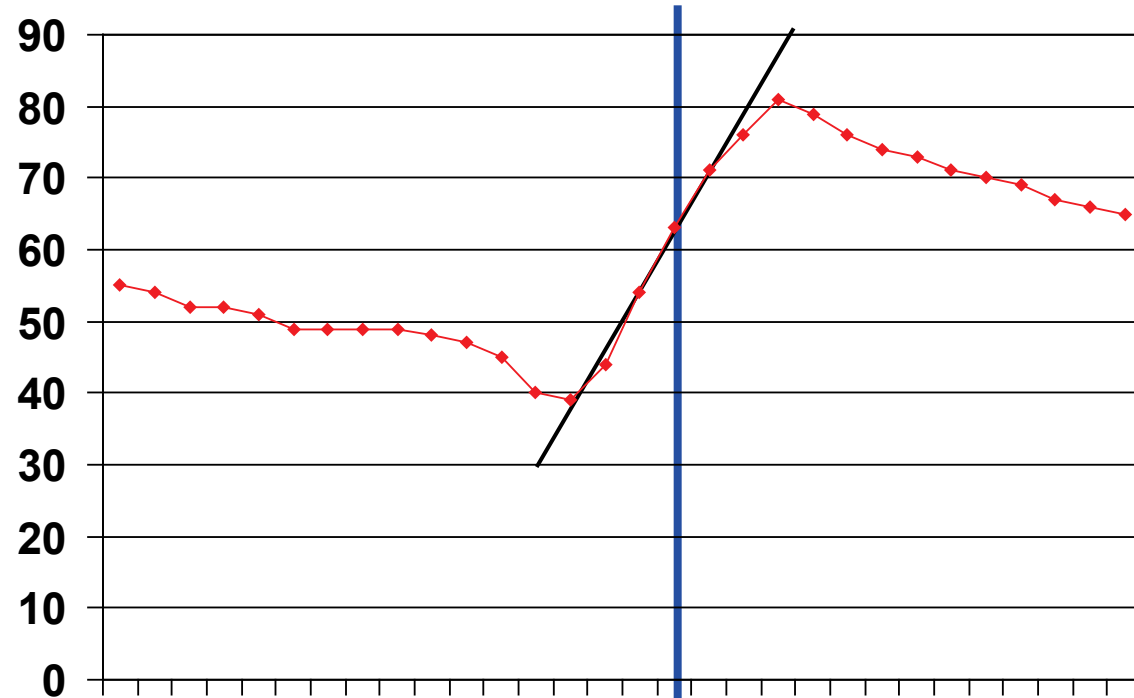
Linien- und Kantendetektion

- ▶ **Was passiert mit schrägen Kanten?**
 - ▶ Sowohl Sobel X als auch Sobel Y spricht an.
 - ▶ Je horizontaler die Kante, je mehr Sobel Y
 - ▶ Je vertikaler die Kante, je mehr Sobel X
- ▶ **Sobel X (s_x) und Sobel Y (s_y) als Vektor zeigen die Richtung einer schrägen Kante an.**
 - ▶ Betrag des Vektors gibt Intensität der Kante an
 - ▶ Richtung des Vektors gibt Winkel quer zur Kante an (von dunkel nach hell)
- ▶ **Im folgenden Herleitung und Erklärung**

$$\sqrt{s_x^2 + s_y^2}$$
$$\arctan 2(s_y, s_x)$$

Linien- und Kantendetektion

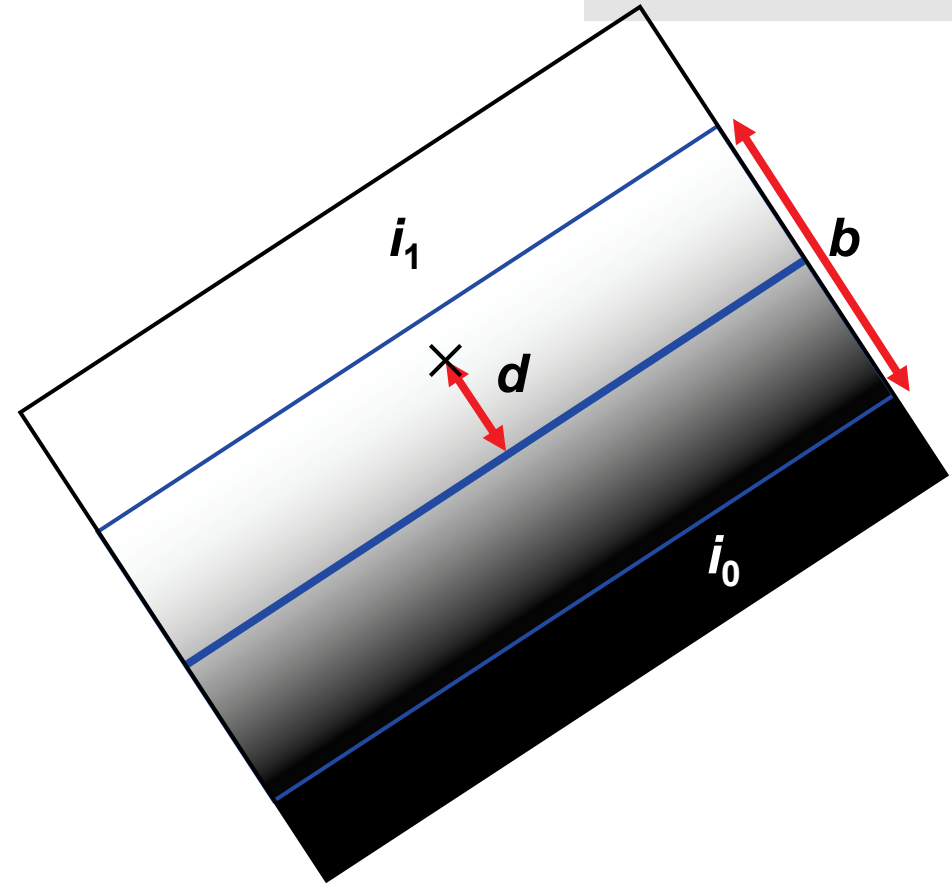
- ▶ **Beobachtung: An einer Kante ist ein (kleiner) Streifen linearen Helligkeitswechsels**



Linien- und Kantendetektion

- ▶ Ideale Linie (dick blau) ist umgeben von einem Bereich linearen Helligkeitsverlaufs (dünn blau)
- ▶ Helligkeitsverlauf von i_0 nach i_1 hat Breite b
- ▶ Helligkeit eines Punktes mit vorzeichenbehaftetem Abstand d zur Kante ist

$$\frac{i_0 + i_1}{2} + \frac{d}{b}(i_1 - i_0)$$



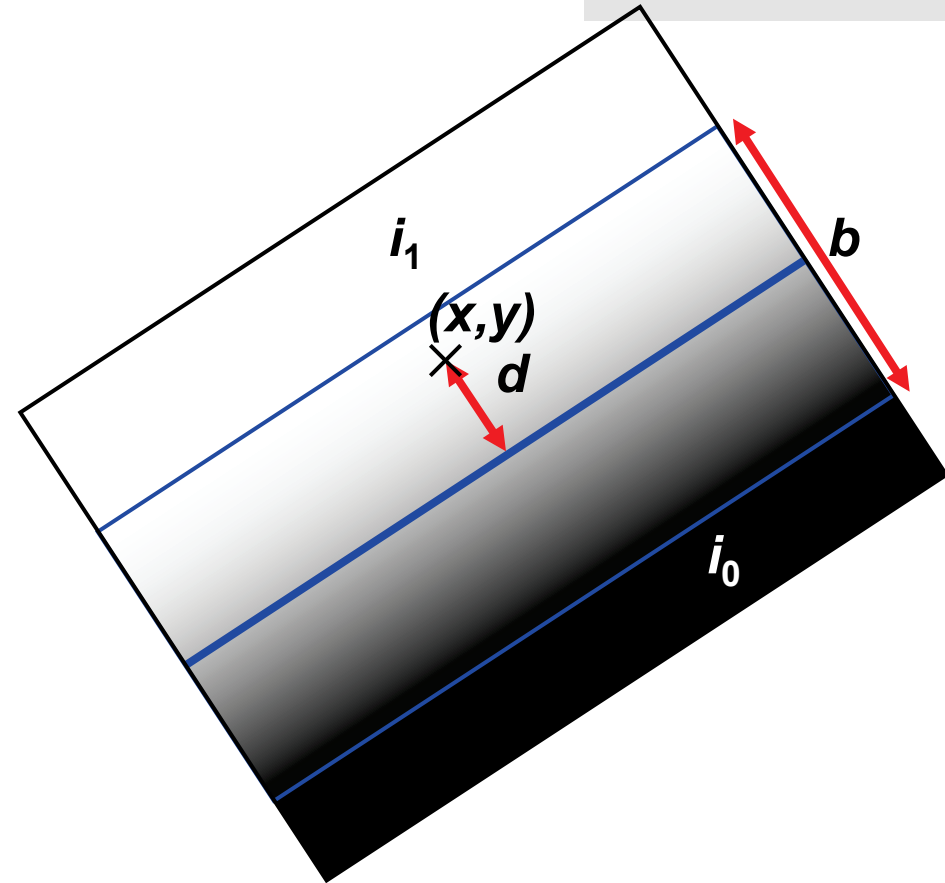
Linien- und Kantendetektion

- ▶ Abstand d ergibt sich aus Koordinaten (x,y) und Hessescher Normalform (p Abstand Kante zum Ursprung, α Richtung Normalenvektor auf i_1)

$$d = p + \cos \alpha \cdot x + \sin \alpha \cdot y$$

$$i = \frac{i_0 + i_1}{2} +$$

$$\frac{p + \cos \alpha \cdot x + \sin \alpha \cdot y}{b} (i_1 - i_0)$$



Linien- und Kantendetektion

$$i = \frac{i_0 + i_1}{2} + \frac{p + \cos \alpha \cdot x + \sin \alpha \cdot y}{b} (i_1 - i_0)$$

- ▶ Anwendung des vorherigen Ergebnisses ergibt

$$s_x = 8 \cos \alpha \frac{i_1 - i_0}{b} \quad s_y = 8 \sin \alpha \frac{i_1 - i_0}{b}$$

$$\sqrt{s_x^2 + s_y^2} = 8 \frac{i_1 - i_0}{b}, \quad \arctan 2(s_y, s_x) = \alpha$$

- ▶ Die Sobellänge liefert richtungsunabhängig die Intensität der Kante
- ▶ Die Sobelrichtung liefert die Richtung senkrecht zur Kante

1	0	-1
2	0	-2
1	0	-1

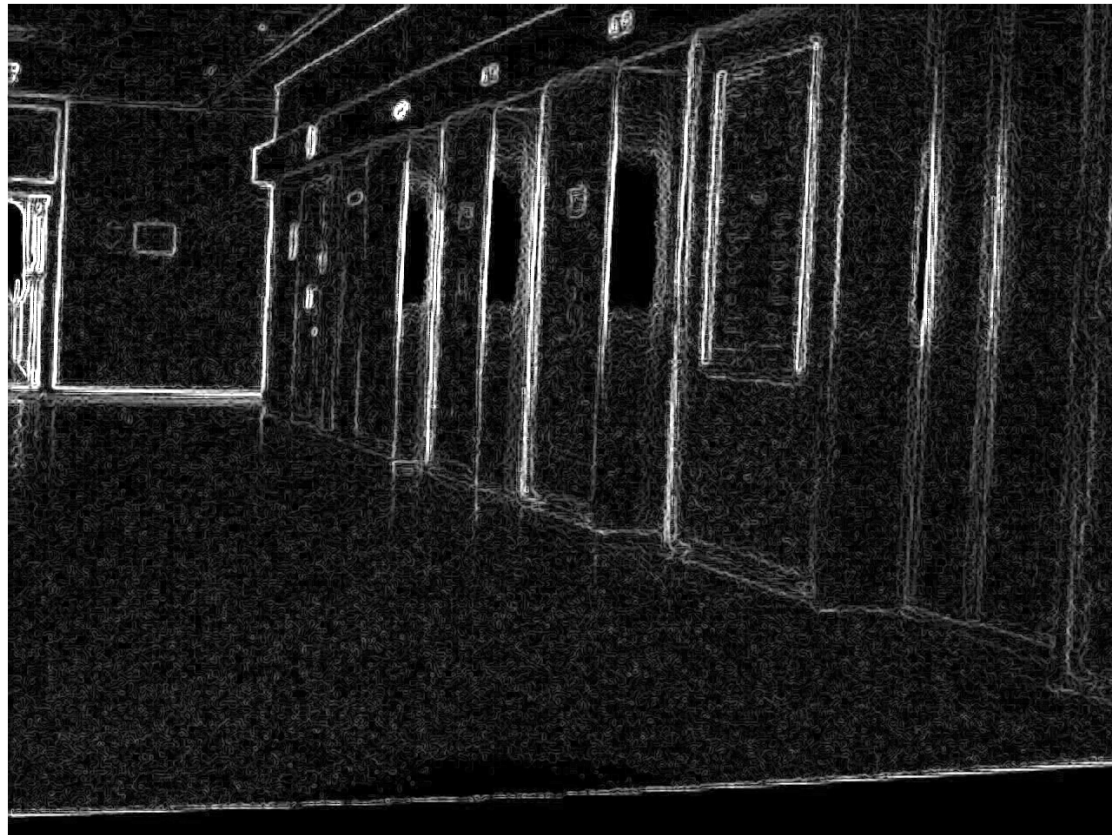
1	2	1
0	0	0
-1	-2	-1

Linien- und Kantenerkennung

- ▶ Betrag des Sobelvektors

$$\sqrt{s_x^2 + s_y^2} = 8 \frac{i_1 - i_0}{b}$$

- ▶ zeigt Kanten in alle Richtungen



Linien- und Kantendetektion

- ▶ **Sobel Operator findet Kanten / Linien**
- ▶ **Sobel X (s_x) und Sobel Y (s_y) als Vektor geben den Helligkeitsgradienten an**
 - ▶ Betrag des Vektors ist Maß für Stärke der Kante
 - ▶ Vorhandensein einer Kante mit Schwellwert
 - ▶ Richtung des Vektors gibt Richtung der Kante an
 - ▶ senkrecht zur Kante zur helleren Seite
- ▶ **Linien führen zu zwei hohen Sobelwerten mit umgekehrten Vorzeichen**
 - ▶ Daher (s_x, s_y) und $(-s_x, -s_y)$ gleich behandeln
 - ▶ Kantenorientierung: 360° , Linienorientierung 180°

1	0	-1
2	0	-2
1	0	-1

Sobel X
(vertikale
Kanten)

1	2	1
0	0	0
-1	-2	-1

Sobel Y
(horizontale
Kanten)

Zusammenfassung

▶ Faltungsoperationen

- ▶ Lineare, translationsinvariante Abbildung
- ▶ Ergebnispixel ist gewichtete Summe der Pixel in der Umgebung des Eingangspixels
- ▶ Faltung mit einem Filter
 - ▶ *Filter **gespiegelt** auf Bild an der jeweiligen Position legen*
 - ▶ *übereinanderliegende Quellpixel/Filterkoeffizienten multiplizieren*
 - ▶ *Produkte aufaddieren und in Zielpixel schreiben*
- ▶ Bilder glätten, Kontrast vergrößern, Kanten detektieren

▶ Kantendetektion mit dem Sobel Filter (SobelX, SobelY)

- ▶ SobelX und SobelY geben als Ergebnis einen Vektor
- ▶ Betrag: Kantenstärke
- ▶ Richtung: Richtung der Kante (senkrecht zum Helleren)

1	0	-1
2	0	-2
1	0	-1

1	2	1
0	0	0
-1	-2	-1