

②
6-10

一种改进的并行细化算法

TP391.41

An Improved Parallel Thinning Algorithm

何宇
He Yu

张太怡
Zhang Taiyi

陈廷槐
Chen Tinghuai

(重庆大学电子信息工程学院, 重庆, 400044; 第一作者 26岁, 男, 博士生)

摘要 分析了现有的一种并行细化算法中的象素删除条件, 并指出在该条件下, 不仅孤立四象素阵列会完全消失, 而且会引起细化结果中的“蚕食”反应和“毛刺”现象。然后本文提出了改进的算法, 并证明了算法结果为严格八连通。并以实例说明了该算法的优点。

关键词 图象; 细化; 并行; 连通 / 蚕食; 毛刺

中国图书资料分类法分类号 TP 391.41

细化算法 图象处理 并行细化算法

ABSTRACT One recent parallel thinning algorithm is analyzed on detail in this paper. The analytical emphasis is put on its pixel-deletion conditions. It is shown that owing to the inherent faults in these conditions, not only all four elements of an isolated 2×2 square are removed but also there exist "worm-eaten" response and "thin-hair" phenomena in its result skeleton. Subsequently, an improved one is proposed which is also strictly 8-connected. Experiments indicate that the modification effectively overcomes the original's shortages and has a little better time efficiency.

KEYWORDS image; thinning; parallel; connectivity / worm-eaten; thin-hair

0 引 言

细化算法由于在图象预处理中的重要性, 一直受到普遍关注。所谓细化, 就是在保持原图像拓扑结构的情况下, 尽可能快地抽出一个单象素宽的骨架。在大多数情况下, 要求细化结果能达到八连通。

20年来, 人们已提出了很多种细化算法, Suen等人^[1]将细化算法分为两类, 一类是以非象素为基础的方法^[2], 也就是利用图象的轮廓信息及综和特征来进行细化。

另一类方法则是以象素迭代删除为基础的方法^[3~6], 即用一个 $3 \times 3, 4 \times 4, 5 \times 5$ 或 $n \times n$ 窗口放在图象上, 然后使用一个查找表来确定究竟是删除, 还是保留中心的 1 象素, 这个查找表是预先就根据判定规则生成好了的。用窗口运算符来执行细化的优点在于, 操作简单且可作为一种并行算法来执行, 从而大大加快图象预处理速度。

但目前完全并行的算法(每次迭代只扫描图象一次)还存在一些问题, 如在^[5]中, Holt 提出一种 4×4 窗口基于 Zhang^[3]的全并行算法, 但随即 Hall^[6]证明, 该算法的并行速度其实是和 Zhang 的串并行方法(每次迭代须扫描图象两次)一样的。

* 收文日期 1997-01-13

因此,比较完善的还是串并行算法,周新伦于 1994 年提出了一种类似算法(以下简称 Zhou 算法)^[4],该算法的窗口运算符含有 11 个象素,如图 1 所示。

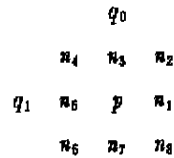


图 1 Zhou 算法算子

其中, p 为 1 象素,Zhou 算法先通过一些条件保证图象的四连通性,然后对称地删除 8-可删点(8-deletable,即删除后不影响图象 8 连通性的点),来实现最终骨架的严格八连通。Zhou 算法还有速度较快,易于用硬件实现的优点。

1 算法分析

Zhou 算法中有下列条件,使 1 象素 p 如同时满足,则被删除:

- 1) $X(p) = 2$;
- 2) $N(p) > 2$;
- 3) $n1 = 0$ or $n3 = 0$ or $n5 = 0$ or $n7 = 0$.

其中 $X(p)$ 为 p 的交叉数(cross number),即 p 的 8 邻域象素中 0-1(或 1-0) 依次翻转数, $N(p)$ 为 8 邻域中的 1 象素个数。

由于对于孤立的四象素阵列,其模式满足 1)2)3) 条件,且在 Zhou 算法中又无相应的保留模式与之匹配,故在迭代中将被完全删除。这就使细化结果未完全保持拓扑不变。

下面讨论条件 3). 设 1 象素 p 满足条件 1)2) 而不满足条件 3),则易知 p 的 3×3 邻域内只有一个 0 象素,而其余的七个 1 象素两两 4- 连通,其邻域模式有下面四种可能:

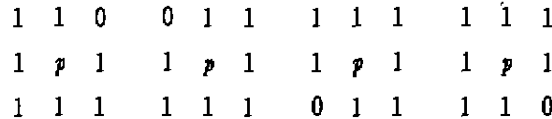


图 2 防止侵蚀的领域模式

这时 p 被保留,防止了这四种模式下的侵蚀,但这样有一些危险,即当 p 位于下面任何一种模式时:

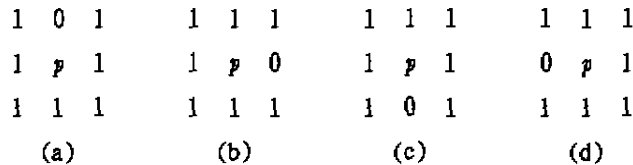


图 3 未防止侵蚀的模式

也就是当 p 的八邻域中仅有一个 4- 邻象素值为 0 时(对应于图中 a, b, c, d),因 p 满足 1)2)3) 条件,于是就被删除了,这就使得 p 邻域中的某些 1 象素也有被删的可能,并进而引起一连串的删除,形成较严重的侵蚀。

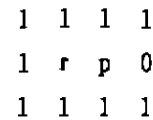


图 4 “蚕食”反应之一

如以图 3(b) 为例,设 p 左邻域象素 r 为内部象素(即 8 邻域内全为 1 象素),见图 4,则据 Zhou 算法条件 3),当 p 被删后,在下一代中, r 也将会被删掉。

类似地,若 r 的左邻域也为内部像素,则也将在下一代中被删掉,如此递推,如笔道足够粗,就会被侵蚀得越来越厉害。形象而言,就象一棵树,正在被一条蛀虫往左蛀一个越来越深的洞。我们可把这种现象称为“蚕食”反应。

若图 3 中的模式结合起来,侵蚀就会向多个方向进行,“蚕食”反应更明显。比如将 c) 和 d) 相结合,如图 5。

从上面的分析可知, u 和 r 也是下次被删的对象。此时,侵蚀是沿右和上两个方向进行的。

总之,由于 Zhou 算法未顾及到可能引起侵蚀的其他四种模式,使得在细化过程中存在着一种危险:当笔道边缘模式与它们相匹配时,就会引起“蚕食”反应,且笔道越粗,“蚕食”反应越明显。“蚕食”反应的后果是造成最后骨架的局部极不规则。

另外,对条件 2),由于算法中忽略了 $N(p)$ 为 2 的情况,使得细化结果中有可能出现“毛刺”现象。下面以汉字笔画中常见的勾为例。

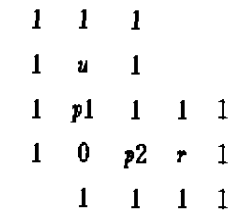


图 5 “蚕食”反应之二

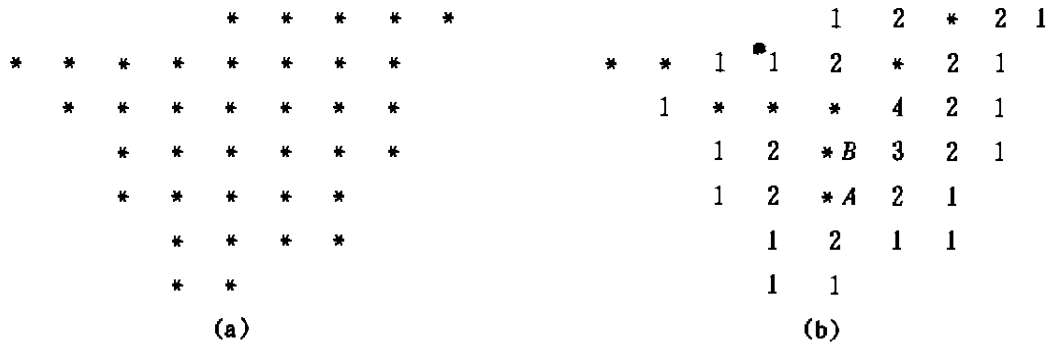
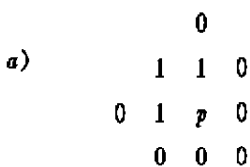


图 6 “毛刺”现象

其中,a) 为一典型勾笔画的像素模式,b) 为 Zhou 算法的细化结果,b) 中标 1,2,3,4,的像素分别表示在第一,二,三,四次迭代中被删除的像素,‘*’ 为细化结果中被保留下来的像素,显然 A, B 为“毛刺”。这是因为在第三次迭代中,由于 $N(A) = 2$,所以 A 被保留下来,并进而禁止了 B 在后续迭代中被删除。易知,如在条件 2) 中令 $N(p) \geq 2$,则 A, B 将先后被删,从而消除“毛刺”。

2 新算法描述

针对 Zhou 算法的缺点,我们在修改的基础上给出另外一种算法,叙述如下:
迭代的第一遍(pass) 中,当 1 像素 p 邻域不满足下面模式:



且满足下列条件 b)c) 中任一个时, p 被删除:

- b) ① $X(p) = 2$;

$$\textcircled{2} N(p) \geq 2 \text{ and } N(p) < 7;$$

$$\textcircled{3} \pi_1 = 0 \text{ or } \pi_7 = 0 \text{ or } (\pi_3 = 0 \text{ and } \pi_5 = 0).$$

c) 邻域模式与下面任何一个匹配时：

$$\begin{matrix} 1 & 0 & & 0 & 0 \\ 0 & p & 1 & \text{或} & 0 & p & 1 \\ 0 & 0 & & & 1 & 0 \end{matrix}$$

迭代的第二遍只须将 b) $\textcircled{3}$ 改为 $\pi_3 = 0 \text{ or } \pi_5 = 0 \text{ or } (\pi_1 = 0 \text{ and } \pi_7 = 0)$, 将 c) 改为：

$$\begin{matrix} 0 & 0 & & 0 & 1 \\ 1 & p & 0 & \text{或} & 1 & p & 0 \\ 0 & 1 & & & 0 & 0 \end{matrix}$$

说明：

1) 条件 a) 用于防止孤立四象素阵列的消失。由于条件 b) 的 $\textcircled{3}$ 已可保证双象素宽横竖笔道不断裂，故不再需要对应的匹配模式。

2) 条件 b) 的 $\textcircled{2}$ 保证不删去所有 $N(p) = 7$ 的象素，使“蚕食”反应失去了产生的前提，从而有效阻止了破坏性的侵蚀，该条件还考虑了 $N(p) = 2$ 的情形，这就有效地剔去了“毛刺”。

3) 容易看出，本算法也易于用硬件实现。

4) 易证本算法所得骨架是严格八连通的，下面简要给出：

设 1 象素 p 不为此骨架的特征点，即 p 不是骨架中的孤立点，端点，也不是交叉点，则易知 $N(p) = 2$ ，且 p 与这两个邻域象素八连接，以下证明这两个邻域象素间非八连接。用反证法，设这两个象素（记为 A, B ）八连接，则此时 p 的邻域模式只有下列两种可能：

$$\begin{matrix} 0 & 0 & 0 & & 0 & 0 & 0 \\ 0 & p & x & & y & p & y \\ 0 & x & A & & x & A & x \\ & & a) & & & b) \end{matrix}$$

图 7 连通性证明

其中， x, y 为 B 可能的位罝，易知其它模式与 a), b) 同构。

1) 当为 a) 模式时，则满足本文算法的条件 b)，故 p 应被删去，矛盾；

2) 当为 b) 模式时，如 B 位于 x 处，则与 1) 类似可得出矛盾；

当 B 位于 y 处，则满足 c) 条件，故 p 也应被删去，矛盾；

所以每一非特征点象素均只与相邻两象素八连接，故此骨架为严格八连通。

3 实验结果

我们将两种算法性能用实验作了比较，实验结果如下：

其中，a) 为中文字符“林”，b) 为 Zhou 算法的结果，c) 为 Zhou 算法中令 $N(p) \geq 2$ 后所得的结果，d) 为本文算法的结果。将它们加以比较，可以看出：

1) 由于在(a)中的 A, B, C 处存在图 3 中的模式(其中 A 对应于图 3(b), B 对应于组图 3

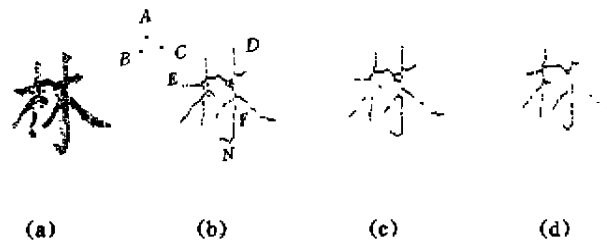


图8 实验结果比较

(c), C对应于图3(c)和3(d)的结合), 结果就在(b)中对应的A, B, C处形成了非常明显的“蚕食”反应, 而在本文算法下, (d)中无此反应。

2) 下表中列出了 Zhou 算法与本算法的速度比较, 可见本算法速度较快。

附表 Zhou 算法与本算法的速度比较

算法	迭代次数	时间 (t)
Zhou	6	0.65
本文	6	0.62

3) 比较(b), (c), (d), 可以发现(b)中N处的毛刺在(c), (d)图中消失了, 这是因为后面两个算法考虑了 $N(p)=2$ 的情形。

4) 通过比较还发现 Zhou 算法对轮廓噪声的敏感性要大于本算法, 如(b)中的D, E, F处, 这说明本算法对轮廓噪声有较大的免疫力。

4 结 语

本文提出了一种并行算法(Zhou 算法)的改进方案, 不仅保持了 Zhou 算法的优点(较高速度和利于用硬件实现), 还严格避免了“蚕食”反应的出现, 进一步保持了拓扑结构的不变性。另由于本算法能消除“毛刺”, 且对轮廓噪声有较大的免疫力, 所以本算法有更好的适应性。

参 考 文 献

- 1 lam L, lee S W, Suen C Y. Thinning Methodologies-A Comprehensive Survey. IEEE Trans. PAMI, 1992, 14(9): 869~883
- 2 Kwok P C K. A Thinning Algorithm by Contour Generation, Comm ACM 1988, 31(11): 1314~1324
- 3 Zhang T Y, Suen C Y. A Fast Parallel Algorithm for Thinning Digital patterns. Comm ACM 1984, 27(3): 236~239
- 4 周新伦. 一种并行细化算法及其硬件实现方案. 模式识别与人工智能, 1994, 7(1): 1~6
- 5 Holt C M, Stewart A, Clint M et al. An Improved Parallel Thinning Algorithm, Comm ACM 1987, 30(2): 156~160
- 6 Hall R W. Fast Parallel Thinning Algorithms, Parallel Speed and Connectivity Preservation. Comm ACM 1989, 32(1): 124~131