

# Topológia

# Tartalomjegyzék



- ⌘ 2D bináris topológia alapjai
- ⌘ Topológia megőrző képtranszformációk
- ⌘ Topológia változtató képtranszformációk
- ⌘ Példák

# Mi a topológia lényege?

*« A képek topológiai leírása geometriai jellegű,  
de a torzításoknak leginkább ellenálló képjellemzők  
megragadásán alapul. »*

Stephen Barr, "Experiments in Topology", 1964

Forrás: ESIEE, Bertrand

# Mi a topológia lényege?

⌘ Sokfajta, alkalmazásfüggő definíció

☑ földrajzi

☑ számítástechnikai

☑ orvosi

☑ matematikai

☑ .....

⌘ De a lényeg ugyanaz!

# Mi a topológia lényege?

⌘ Topológia vs. morfológia

A két fogalom kapcsolódik, ezért sokszor keveredik is!

⌘ Egy **morfológia** definíció:

1. Literally, the study of **form**. The study of **structure**.
2. The form itself, as of an organ or part of the body.  
[www.emedicinehealth.com]

⌘ **Topológia**: inkább az **összefüggő** elemek leírása

# Vissza a topológiai gyökerekhez

- ⌘ Egy halmaz két eleme összefüggő, ha egyikből a másikba eljutunk szomszédos elemeken keresztül
- ⌘ Egy halmaz összefüggő, ha bármelyik két eleme összefüggő
- ⌘ Ezért az egyik első feladat: tisztázni a szomszédosság fogalmát a 2D/3D térben

# Gráf, háló, összefüggés,...

⌘ Általános gráf

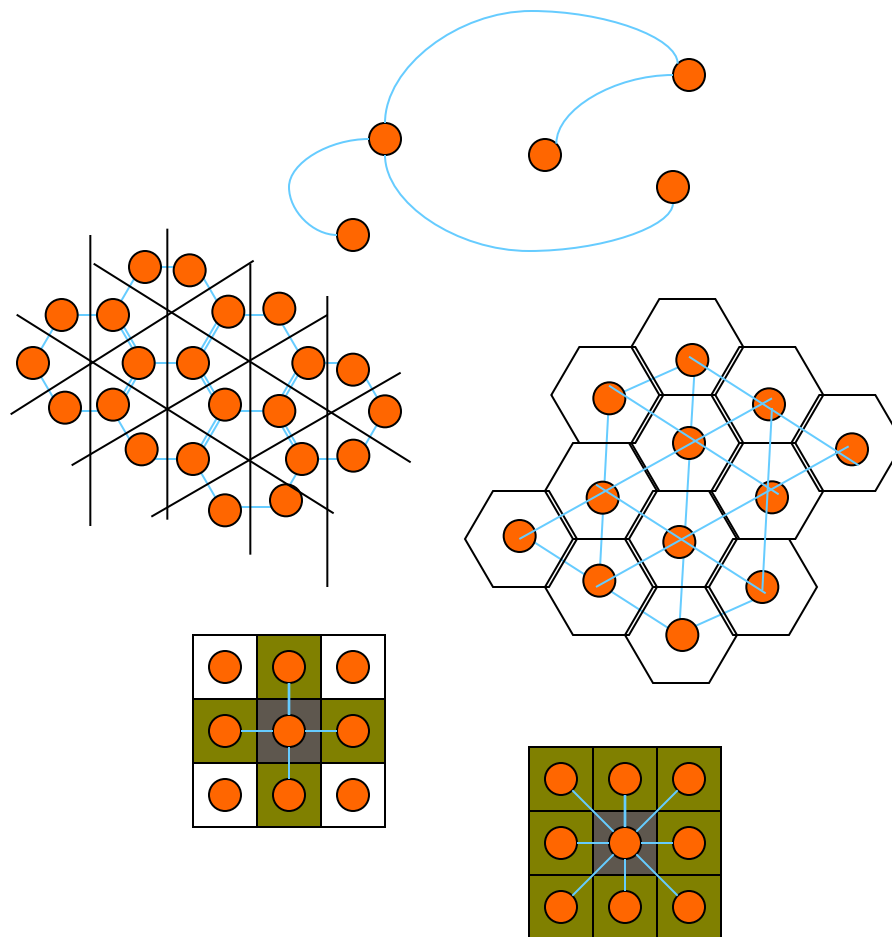
⌘ Hexagonális gráf

3-szomszédú

6-szomszédú

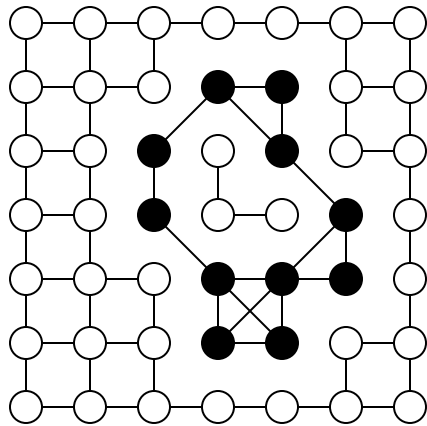
⌘ 4-szomszédú

⌘ 8-szomszédú



# Digitális topológia bináris képekre

⌘ 8-szomszédosság, 4-szomszédosság



fekete:  $X$  (objektum)

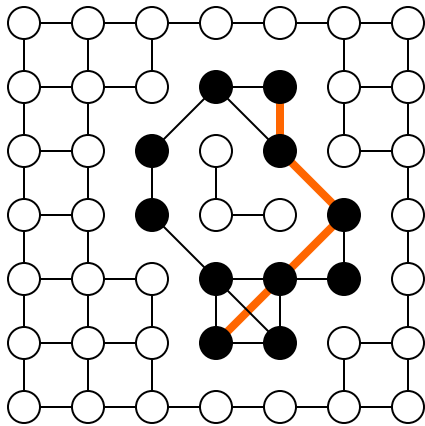
fehér:  $\bar{X}$  (háttér)

⌘ útvonal, összefüggő komponensek



# Digitális topológia bináris képekre

⌘ 8-szomszédosság, 4-szomszédosság



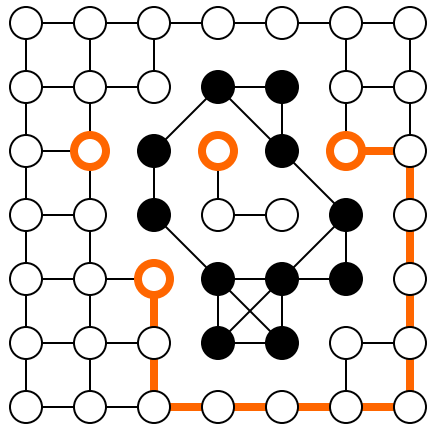
fekete:  $X$  (objektum)

fehér:  $\bar{X}$  (háttér)

⌘ útvonal, összefüggő komponensek

# Digitális topológia bináris képekre

⌘ 8-szomszédosság, 4-szomszédosság



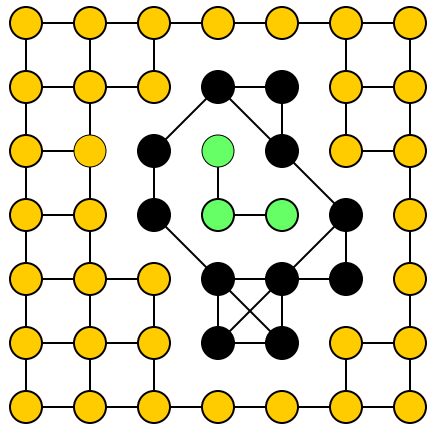
fekete:  $X$  (objektum)

fehér:  $\bar{X}$  (háttér)

⌘ Útvonal, összefüggő komponensek

# Digitális topológia bináris képekre

⌘ 8-szomszédosság, 4-szomszédosság

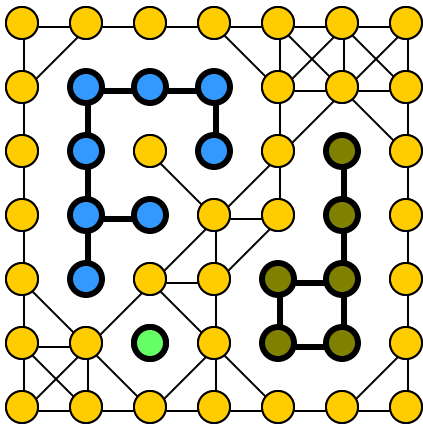


fekete:  $X$  (objektum)

fehér:  $\bar{X}$  (háttér)

⌘ útvonal, összefüggő komponensek

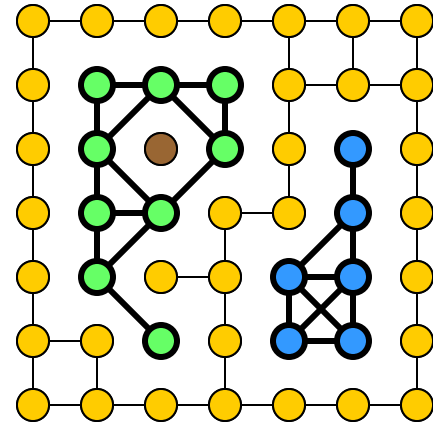
# További példák



fekete:4, fehér:8

3

1



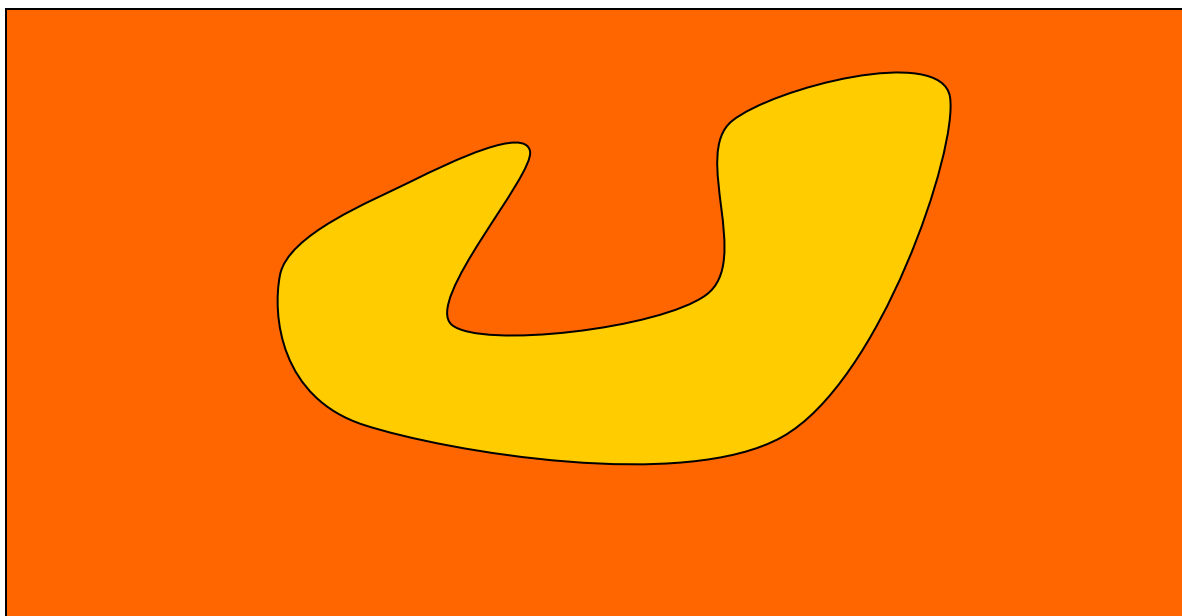
fekete:8, fehér:4

2

2

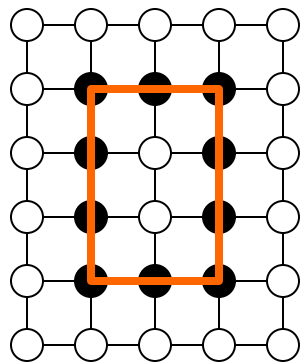
# Jordan tulajdonság

⌘ Bármely zárt görbe a síkot két összefüggő halmazzra osztja

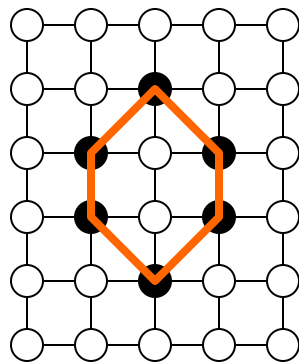


# Jordan tulajdonság (folytatás)

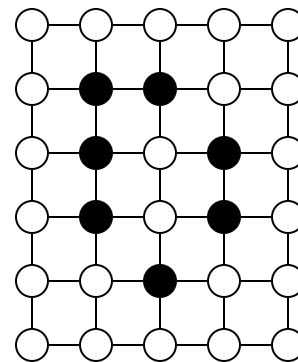
⌘  $\mathbf{Z}^2$  részalmazza  $X$  egy **egyszerű zárt görbe**, ha minden  $x$  pontjának pontosan két szomszédja van  $X$ -ben



4-görbe

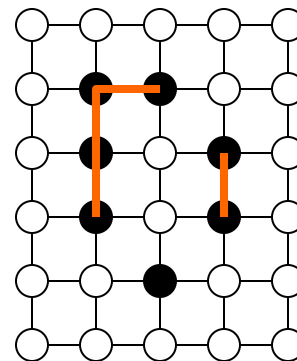
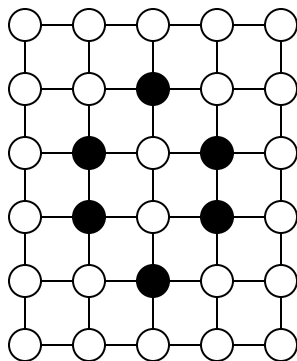
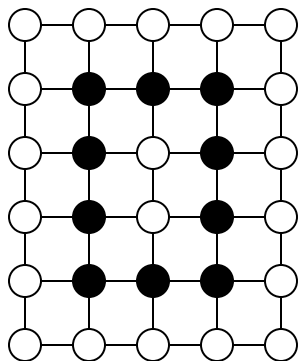


8-görbe



# Jordan tulajdonság (folytatás)

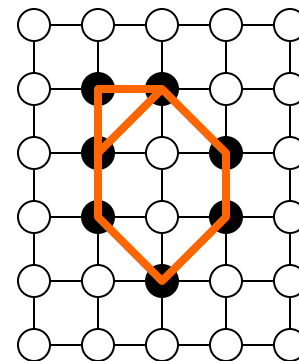
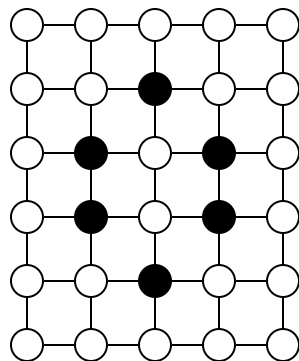
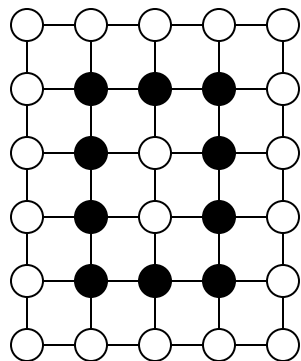
⌘  $\mathbb{Z}^2$  részhalmaza  $X$  egy egyszerű zárt görbe, ha minden  $x$  pontjának pontosan két szomszédja van  $X$ -ben



Nem 4-görbe

# Jordan tulajdonság (folytatás)

⌘  $\mathbb{Z}^2$  részhalmaza  $X$  egy egyszerű zárt görbe, ha minden  $x$  pontjának pontosan két szomszédja van  $X$ -ben

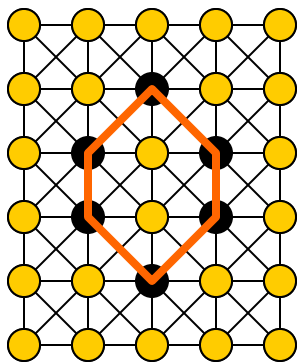


Nem 8-görbe

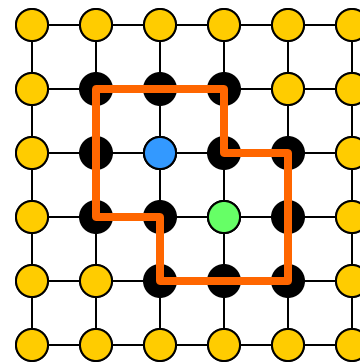


# Jordan tulajdonság (folytatás)

⌘ A Jordan tulajdonság nem állhat fenn, ha  $X$  és komplementense azonos szomszédosságú



8-szomszédosság

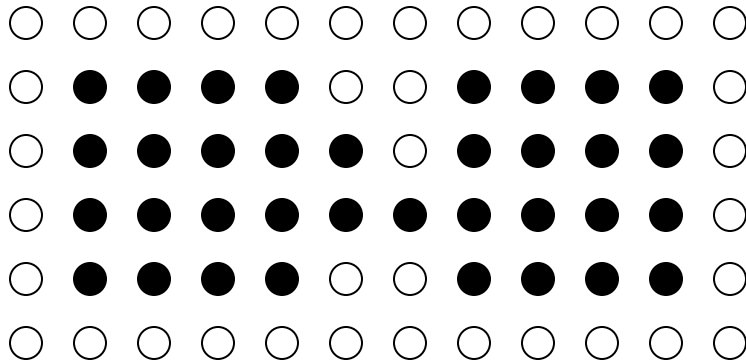


4-szomszédosság

# Topológia-**megőrző transzformációk** tulajdonságai

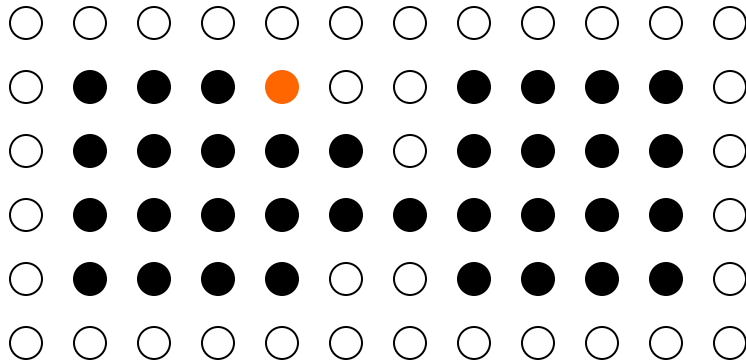
- ⌘ Egy topológia- megőrző transzformáció után  $X$  és  $\overline{X}$  összefüggő komponenseinek száma nem változik
- ⌘ Definíció (2D-re):  $p$  **egyszerű pont** ( $X$  halmazra nézvést), ha hozzáadása vagy elvétele  $X$ -hez nem változtatja  $X$  és  $\overline{X}$  összefüggő komponenseinek számát

# Egyszerű pont: példa



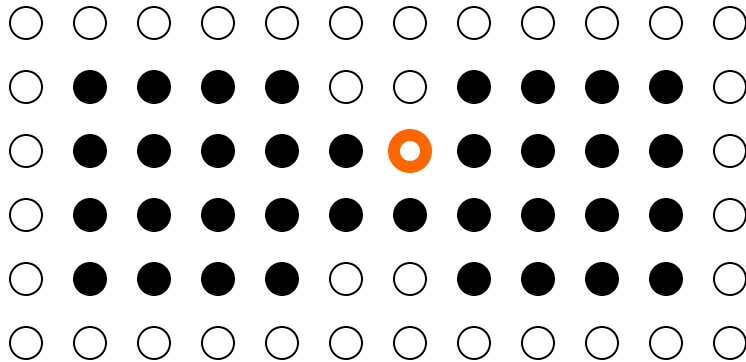
X (fekete pontok)

# Egyszerű pont: példa



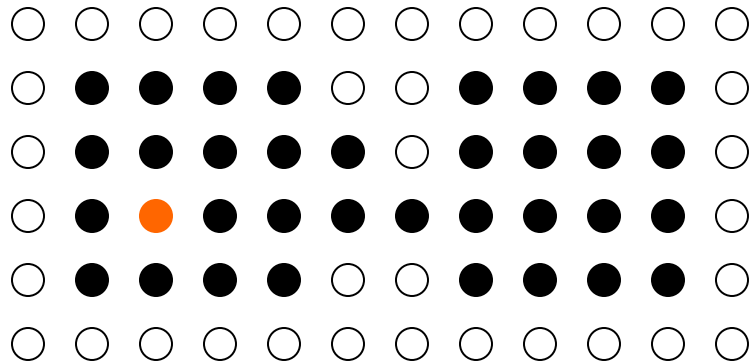
Egyszerű pont X-ben

# Egyszerű pont: példa



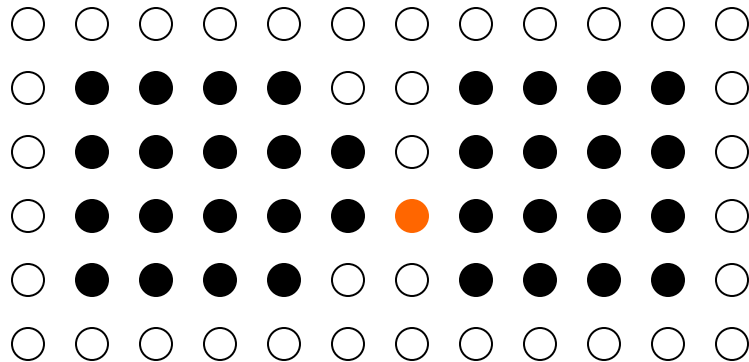
Egyszerű pont  $\overline{X}$  - ben

# Egyszerű pont: ellenpélda



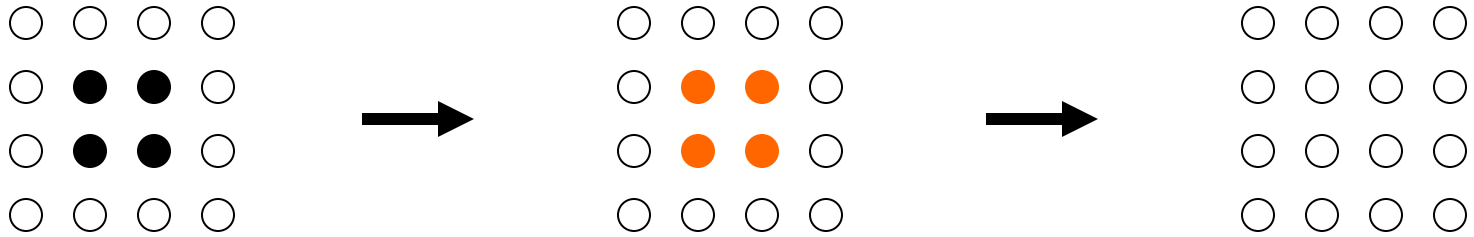
Nem egyszerű pont (törlésével egy új háttér komponenszt hozunk létre)

# Egyszerű pont: ellenpélda



Nem egyszerű pont (törlésével kettévágunk egy objektum komponenst)

# Egyszerű pontok együttes törlése?

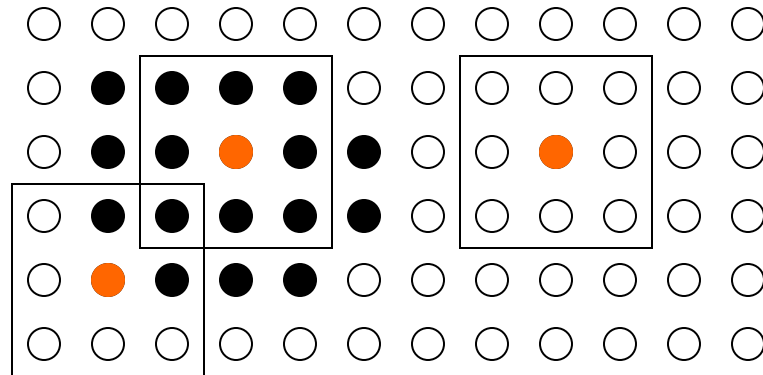


Együttes törlés megváltoztathatja a topológiát

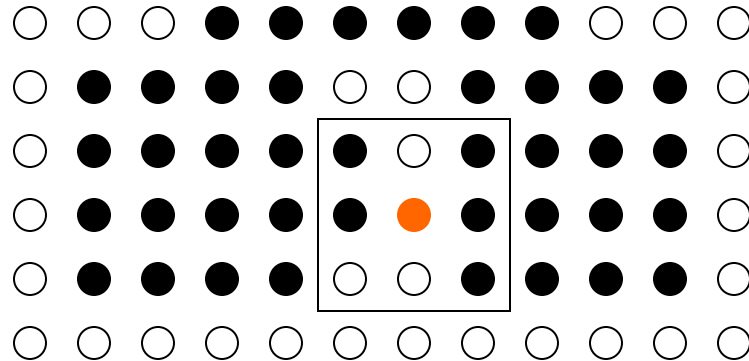
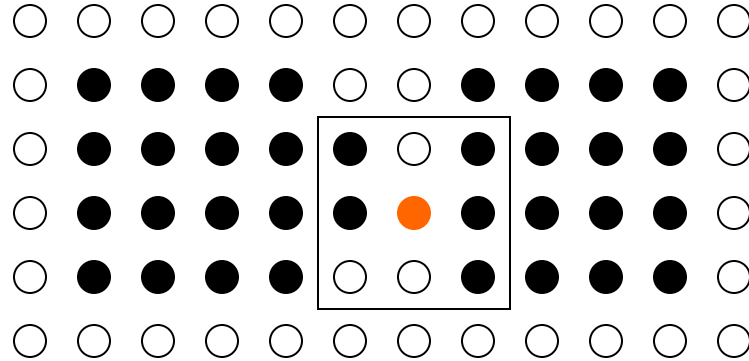
De az egyszerű pontok ügyes címkézésével (pl. távolságmérték, intenzitásmérték,...) a művelet mégis párhuzamosítható!(ld. később)



# Egyszerű pont lokális jellemzéssel?



# Egyszerű pont lokális jellemzéssel?

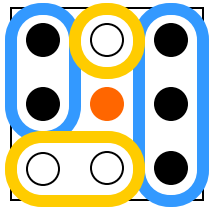


# Egyszerű pont lokális jellemzéssel?

IGEN

⌘  $T(p)$  = összefüggő objektum komponensek száma

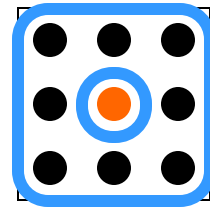
⌘  $\overline{T}(p)$  = összefüggő komponensek száma a háttérben



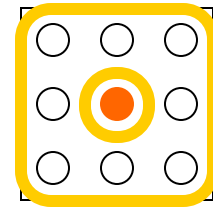
$T=2, \overline{T}=2$



$T=1, \overline{T}=1$



$T=1, \overline{T}=0$   
Belső pont



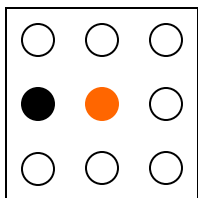
$T=0, \overline{T}=1$   
Izolált pont

**p egyszerű pont, ha  $T(p) = 1$  és  $\overline{T}(p) = 1$**

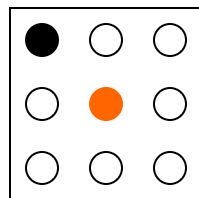
# Csontváz

- ⌘ Y egy **csontváza** X-nek, ha X „egyszerű” pontjainak szekvenciális törlésével előállítható
- ⌘ Ha Y csontváza X-nek és nem tartalmaz további egyszerű pontot, akkor Y **végző csontváza** X-nek
- ⌘ Ha Y csontváza X-nek és Y nem-egyszerű pontokat és végpontokat tartalmaz, akkor Y egy **görbe-csontváza** X-nek

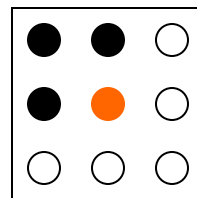
# Végpontra példák



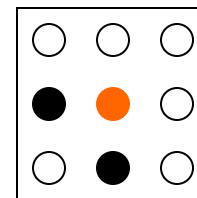
végpont (4)



végpont (8)

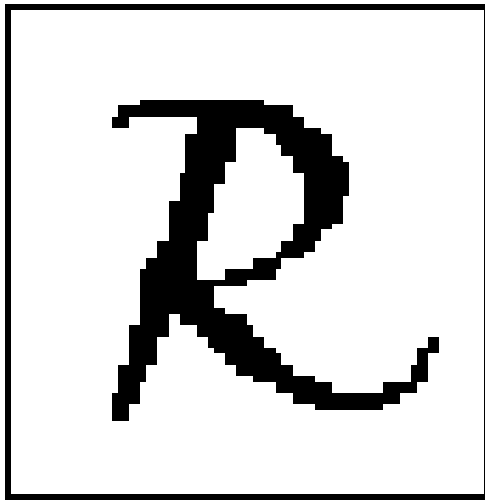


Nem-végpont



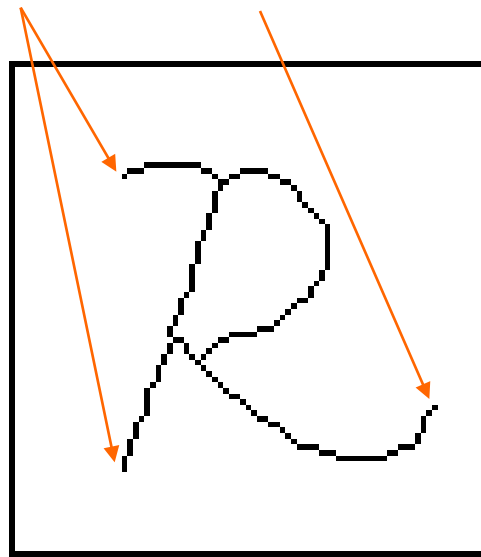
Nem-végpont

# Csontváz (példák)

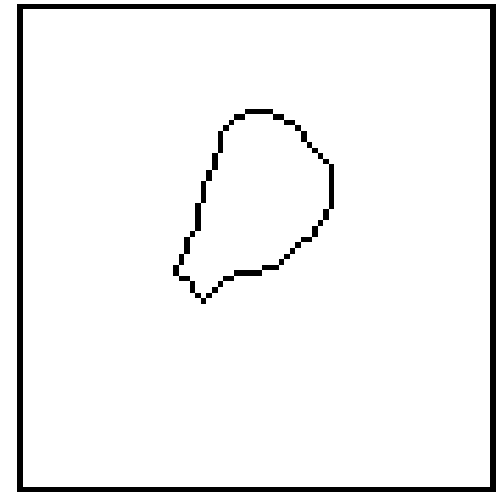


Eredeti kép

Végpontok megőrizve



„Görbe” csontváz



„Végző” csontváz

# Homotopia (azonos topológia)

⌘  $X$  és  $Y$  **homotopikus** (azonos topológiájú) ha  $Y$  létrehozható  $X$ -ből egyszerű pontok szekvenciális hozzáadásával vagy elvételével

# Vékonyító algoritmusok

## **Végső vékonyítás (X)**

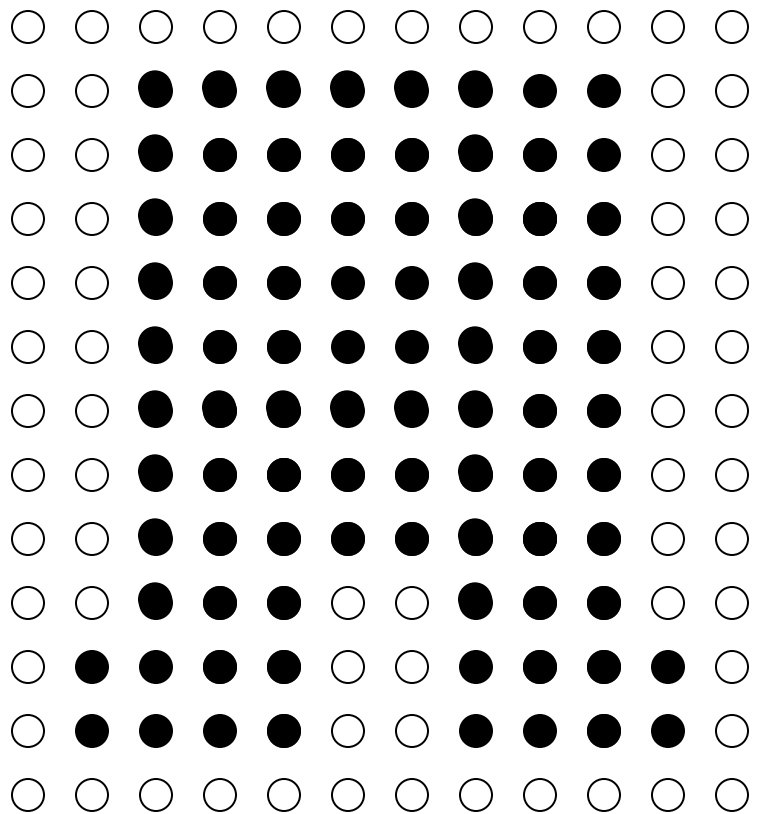
Ismétlés stabilitásig (idempotencia) :  
p egyszerű pont keresése X-ben  
p törlése X-ből

## **Görbe vékonyítás (X)**

Ismétlés stabilitásig (idempotencia) :  
p egyszerű nem végpont keresése X-ben  
p törlése X-ből



# Párhuzamos vékonyítás



# Párhuzamos vékonyítás

**Párhuzamosíthatóság:** azonos „típusú” egyszerű és nem-végpontok **egy lépésben** is eltávolíthatók

„Azonos típusú” = például „azonos távolságmértékű”  
Az egyszerű és nem-végpontok eszerint csoportosítva,  
majd egyszerre eltávolítva

# Vékonyítás távolságmértékekkel

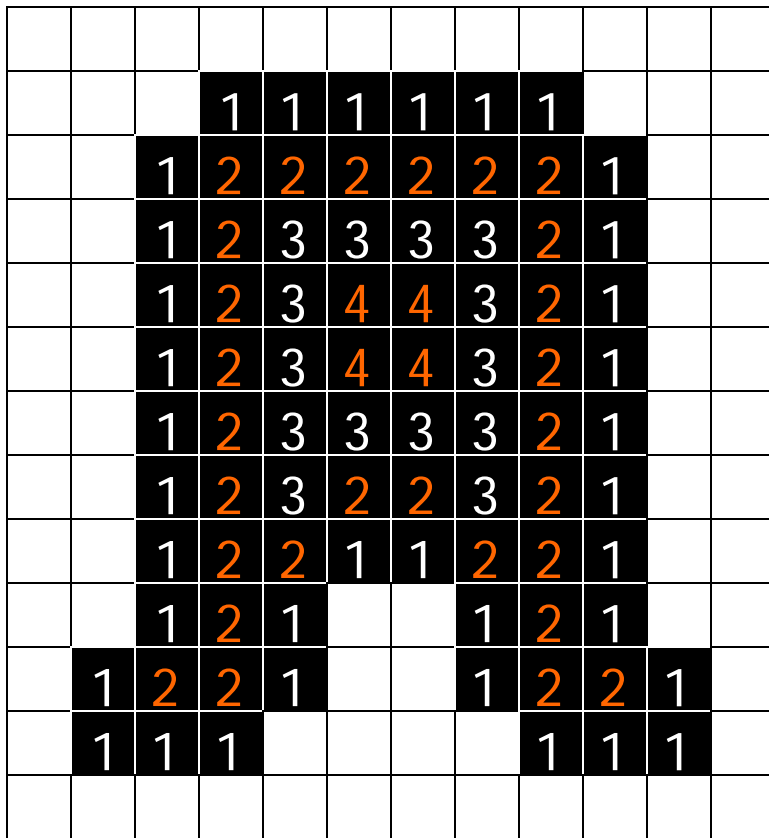
⌘ Példák távolságmértékekre:

⌘ City block

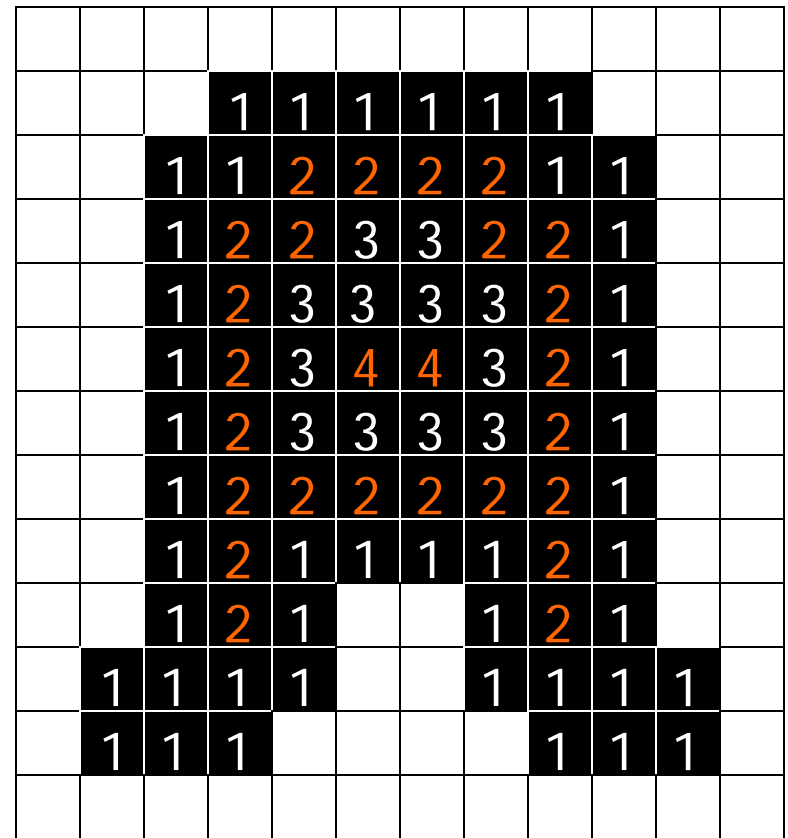
⌘ Euklideszi

⌘ ...

# Diszkrét távolságtérképek

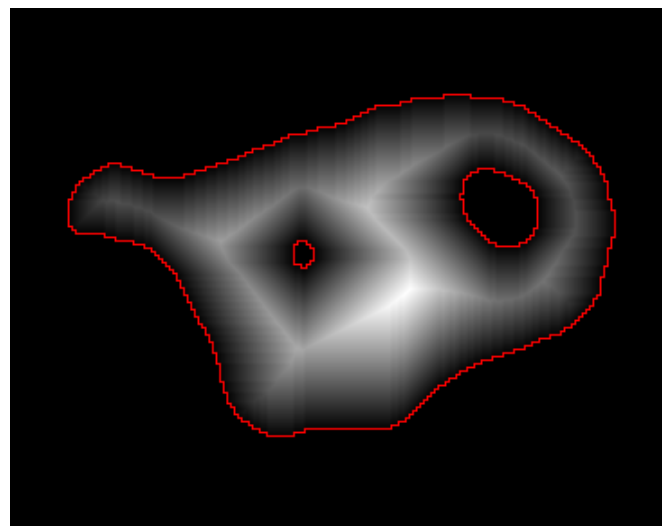
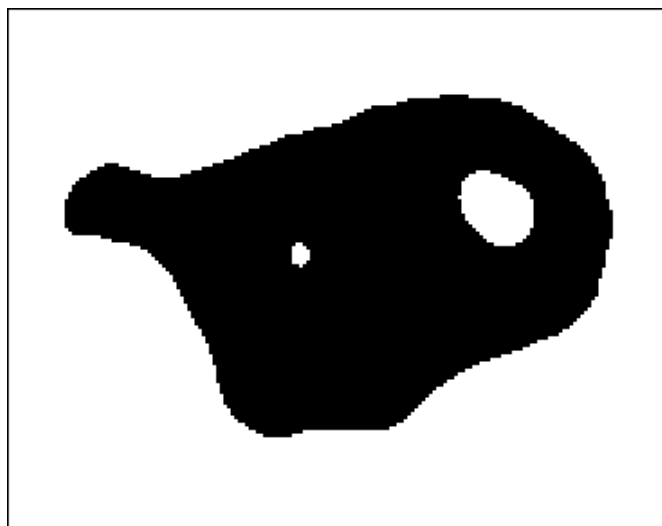


$d_4$

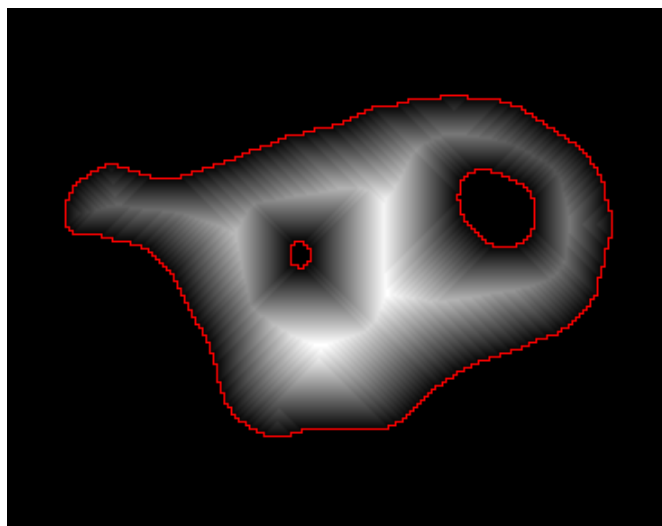


$d_8$

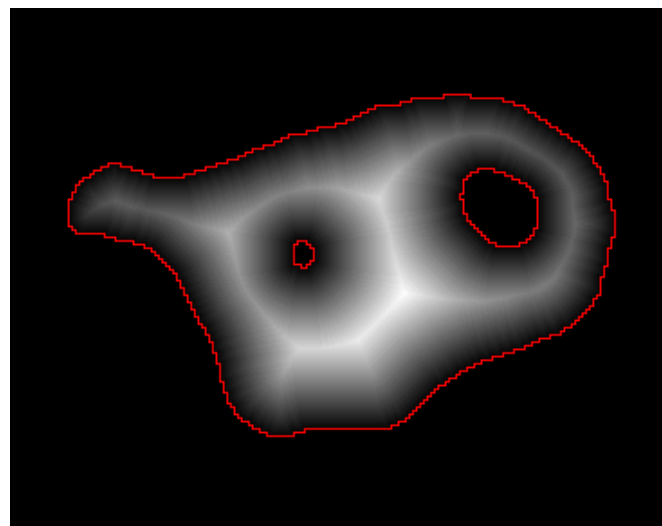
# Diszkrét és Euklideszi távolság térképek



$d_8$



$d_4$



$d_e$

# Vékonyítás távolságmértékkel: az algoritmus

## **Végső vékonyítás** ( $X$ )

$DM_X$  távolság térkép kiszámítása

Ismétlés stabilitásig (idempotencia):

$p$  egyszerű pontok keresése  $X$ -ben

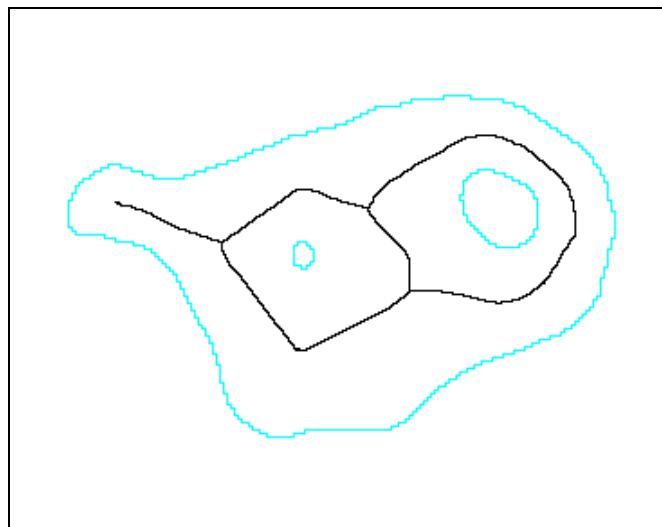
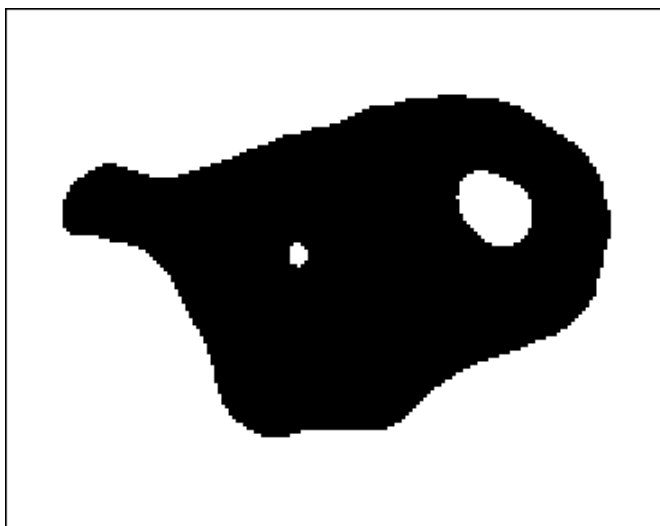
úgy, hogy  $DM_X(p)$  legyen minimális

$p$  egyszerű pontok törlése  $X$ -ből

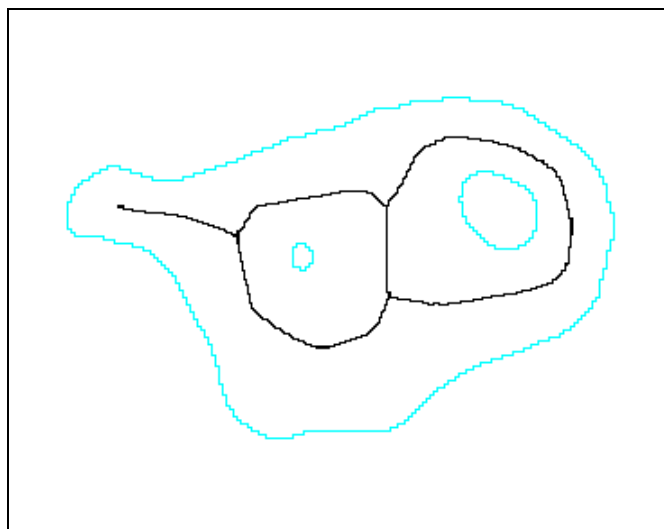
## **Görbe vékonyítás** ( $X$ )

Ugyanaz, csak az « egyszerű » helyettesítése « egyszerű nem-végpont » kifejezéssel

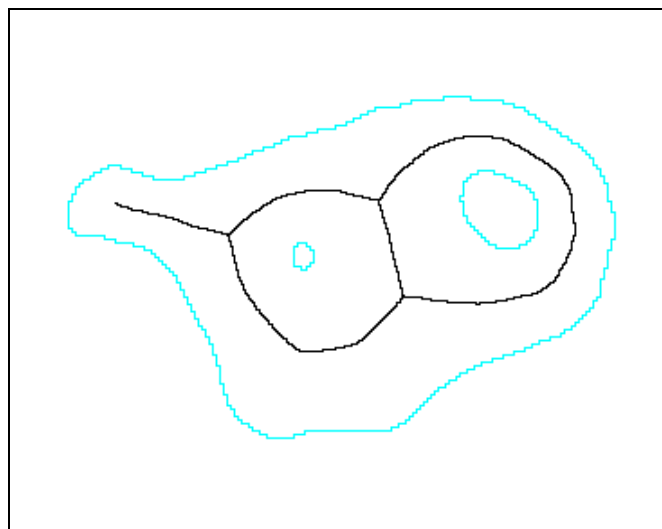
# Vékonyítás távolság- mértékkel: eredmények



$d_8$



$d_4$



$d_e$

# Konklúzió - **Emlékeztető**

Egy topológia megőrző transzformáció megőrzi az

- Összefüggő komponensek számát  $X$ -ben
- Összefüggő komponensek számát  $\bar{X}$  -ben



# Konklúzió - Alkalmazhatóság

- ⌘ Lényegkiemelés topológia megőrzéssel
- ⌘ Ellenőrzött topológia módosítás
- ⌘ Párhuzamosítható topológiai operátorok
  - például távolságtérképpel vezérelve
- ⌘ 2D/3D orvosi kép alkalmazásokra (is) jó