

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

کتابخانه تخصصی علوم رایانه  
تهران

## موضوع

تشخیص الگوی تصویری در محیط پیچیده

تهیه کننده:

کاوه مقدم تبریزی

زیر نظر:

دکتر بهزاد مشیری

## پایان نامه

برای دریافت درجه کارشناسی ارشد

رشته برق ، گرایش کنترل

Recognition  
Image  
Processing  
Algorithm  
MAP

باورشناسی  
تصویر  
پردازش  
الگوریتم  
نقشه

شبکه عصبی  
Neural Network

۳۹۴۷۲

۱۳۸۰ / ۷ / ۲

وزارت اطلاعات داوران علمی ایران  
تصویب داوران

## موضوع

تشخیص الگوی تصویری در محیط پیچیده

توسط

کاوه مقدم تبریزی

وزارت اطلاعات داوران علمی ایران  
تصویب داوران

پایان نامه

برای دریافت درجه کارشناسی ارشد

رشته برق ، گرایش کنترل

013527

از این پایان نامه در تاریخ ۷۵/۱۲/۵ در مقابل  
هیئت داوران دفاع بعمل آمده و مورد تصویب قرار گرفت

محل امضاء

سرپرست کمیته تحصیلات تکمیلی دانشکده : (دکتر خسرو برگی).....

مدیر گروه آموزشی : (دکتر محمود کمره ای).....

نماینده تحصیلات تکمیلی گروه : (دکتر پرویز جبه دار مارالانی).....

استاد راهنما : (دکتر بهزاد مشیری).....

عضو هیئت داوران : (دکتر کارو لوکس).....

عضو هیئت داوران : (دکتر علی محمد زاده عیدگاهی).....

عضو هیئت داوران : (دکتر احمد رضا میرزایی).....

در اینجا بر خود لازم میدارم از استاد ارجمند جناب آقای  
دکتر مشیری ، که در به انجام رساندن این پروژه سهم  
بسیاری داشتند کمال قدردانی را بعمل آورم.  
همچنین از جناب آقای مهندس درافشان معاونت محترم  
شبکه های انتقال و توزیع شرکت قدس نیرو و آقای مهندس  
صفاریپور که امکانات انجام این پروژه را در اختیار گذاشتند و  
نیز خانم مختاری که تایپ پایان نامه را انجام دادند کمال  
تشکر را دارم.

تقدیم به

پدرم ، که مرا آموخت تا بتوانم

مادرم ، بیدریغم

همسرم ، که مرا امید داد

دخترم ، که ...

## چکیده

امروزه روشهای پردازش تصویر و شناسایی الگو ، کاربرد های زیادی در شاخه های مختلف صنعتی ، اطلاعاتی ، نظامی و ... دارند .

یکی از موضوعات مهم و عین حال بغرنج ، شناسایی الگوهای تصویری در محیط پیچیده دوبعدی است ، بطوریکه هیچ محدودیتی روی مکان ، اندازه ، زاویه و حتی تداخل شکل با اشکال دیگر ، وجود نداشته باشد.

کاربردی که در اینجا مد نظر است ، شناسایی و استخراج سمبل های مربوط به نقشه های جغرافیایی ویا فنی ، از متن نقشه ، ویا بطور کلی استخراج یک شکل ویا سمبل ، از تصویری که ممکن است حاوی خطوط ، منحنی ها ویا نوشته باشد ، است . منظور از این کار ، سعی در مکاتیزه کردن روند تبدیل نقشه های دستی و تصویری به نقشه های کامپیوتری برای سیستمهای GIS می باشد .

در پروژه حاضر ، برای نیل به این منظور ، از سه روش مبتنی بر شبکه عصبی ها پفیلد ، شبکه عصبی پرسپترون چندلایه و الگوریتم ژنتیک استفاده شده

در روش اول کاهش انرژی شبکه ، منجر به رفع اغتشاشات و شناسایی سمبل میشود. در روش دوم با استفاده از سیستمی مرکب از چند شبکه MLP ، ابتدا منحنی های سمبل و سپس تمامی سمبل ، شناسایی میگردد. در روش سوم، معرفی تابع هدفی خاص و بهینه سازی آن با روش الگوریتم ژنتیک ، اساس شناسایی تصویر است. در انتها نیز نتایج بدست آمده از این سه روش ، مقایسه شده است .

## فهرست مطالب

صفحه	عنوان
	<b>فصل اول</b>
	<b>۱- مقدمه</b>
۳	۱-۱ روشهای معمول در دیجیتال کردن نقشه ها
۴	۱-۱-۱ رقومی کردن دستی
۵	۱-۱-۲ جاروب کردن نقشه
۶	۲-۱ هدف از شناسایی سمبل ها
۷	۳-۱ روشهای شناسایی الگو
	<b>فصل دوم</b>
	<b>۲- پردازشهای اولیه روی تصاویر</b>
۸	۱-۲-۱ استخراج بردار ویژگیها
۱۲	۱-۲-۱-۱ بدست آوردن مجموعه چند خطی
۱۸	۱-۲-۲ بدست آوردن نقاط کلیدی و بردار ویژگیها تصویر
۲۲	۲-۲ فیلترهای نویز
۲۵	۳-۲ فیلتر لبه
۲۸	۴-۲ بزرگنمایی تصویر
۲۸	۵-۲ اصلاح و رفع اغتشاشات ناشی از بزرگنمایی
۳۲	۱-۵-۲ خالی کردن گوشه های پر
۳۲	۲-۵-۲ پر کردن گوشه های خالی
۳۵	۳-۵-۲ تاثیر فیلترهای ۱-۵-۲ و ۲-۵-۲ بر مدل چند خطی و نقاط کلیدی

## فصل سوم

## ۳- استفاده از شبکه هایفیلد برای پیدا کردن یک شکل در محیط پیچیده

۳۸	۱-۳ شبکه هایفیلد
۳۸	۱-۱-۳ ساختار
۴۰	۲-۱-۳ مقدار دمی اولیه
۴۱	۲-۳ آموزش و بازیابی در شبکه هایفیلد
۴۱	۱-۲-۳ تابع انرژی شبکه
۴۳	۲-۲-۳ روند بازیابی
۴۴	۳-۲-۳ همگرایی و پایداری سیستم
۴۶	۴-۲-۳ تطابق برای اشیاء بدون تداخل و منفرد
۴۹	۵-۲-۳ تطابق برای اشیاء متداخل
۵۰	۶-۲-۳ مشکلات شبکه هایفیلد ارائه شده و رفع آنها
۵۰	۱-۶-۲-۳ کلرا نبودن به روز کردن ورودیها به صورت اتفاقی
۵۱	۲-۶-۲-۳ ایجاد نقطه کمینه محلی و جذب کننده های قوی
۵۱	۳-۶-۲-۳ رفع دو مشکل روش به روز سازی اتفاقی
۵۲	۴-۶-۲-۳ روش کاهش اندازه شبکه هایفیلد با استفاده از تقسیم شکل به زیر شکل های مختلف
۵۳	۳-۳ الگوریتم تبدیل بهینه یا تطابق
۵۵	۴-۳ محاسبه پارامتر همخوانی هنگامی که شکل کوچک یا بزرگ شده باشد

## فصل چهارم

## ۴- شناسایی الگوی تصویری در محیط پیچیده بوسیله شبکه عصبی پرسپترون چند

لایه

۵۹	
۶۱	۱-۴ مشکلات استفاده از شبکه عصبی MLP
۶۴	۲-۴ رفع مشکلات شبکه عصبی MLP



## فصل پنجم

## ۵- شناسایی الگوی تصویری در محیط پیچیده بوسیله الگوریتم ژنتیک

۱۰۷	۵-۱ الگوریتم ژنتیک
۱۰۸	۵-۱-۱ مفاهیم اساسی الگوریتم
۱۱۴	۵-۱-۲ شرط پایان الگوریتم
۱۱۴	۵-۱-۳ انتخاب کروموزوم مناسب
۱۱۶	۵-۲ استفاده از الگوریتم ژنتیک در تشخیص الگو و پردازش تصویر
۱۱۶	۵-۲-۱ کروموزوم مناسب جهت یافتن تصویر
۱۱۷	۵-۲-۲ تابع انطباق ( fitness function )

## فصل ششم

## ۶- نتیجه گیری

۱۲۱	۶-۱ مقایسه زمانی
۱۲۷	۶-۲ مقایسه حساسیت روشها نسبت به اغتشاش
۱۳۵	۶-۳ ویژگیهای هر روش
۱۳۷	۶-۴ نتیجه گیری
۱۳۷	۶-۴-۱ پیشنهاد انتخاب روش مناسب جهت بکارگیری در شناسایی سمبل های نقشه
۱۳۸	۶-۵ پیشنهادات برای ادامه کار

صفحه	عنوان
۶۴	۱-۲-۴ بکارگیری شبکه عصبی MLP برای شناسایی تعداد کلاسهای زیاد و نامشخص
۶۵	۲-۲-۴ استفاده از شبکه MLP با ساختار متغیر
۶۵	۳-۴ روش بکارگیری چند شبکه MLP بجای یک شبکه بزرگ
۶۶	۱-۳-۴ شرح روش
۶۷	۲-۳-۴ مقدار دهی ماتریس های نماینده کلاسها (A)
۶۸	۳-۳-۴ ترکیب رای شبکه های عصبی و صدور رای واحد
۷۴	۴-۴ بکار گیری روش استفاده از چندین شبکه عصبی MLP برای تشخیص الگو در محیط پیچیده
۷۴	۱-۴-۴ تقسیم شکل به منحنی های متعدد
۷۵	۲-۴-۴ استخراج ویژگیها
۷۹	۳-۴-۴ نکته ای در مورد ویژگیهای استخراج شده
۸۰	۴-۴-۴ آموزش شکل یک مدل به سیستم چند شبکه ای MLP
۸۱	۱-۴-۴-۴ استخراج تمامی منحنی ها با تعداد نقاط کلیدی ثابت
۸۳	۲-۴-۴-۴ انتخاب چند منحنی شاخص مدل
۸۸	۳-۴-۴-۴ روند بلعست آوردن $K$ منحنی اصلی از شکل مدل
۸۹	۵-۴-۴ آموزش منحنی ها به سیستم چند شبکه ای
۸۹	۱-۵-۴-۴ ایجاد الگوهای آموزشی برای هر کلاس منحنی
۹۱	۶-۴-۴ اعمال منحنی های شکل مدل به سیستم چند شبکه ای جهت آموزش شبکه ها
۹۲	۷-۴-۴ شناسایی منحنی ها بوسیله $m \times 6$ شبکه عصبی
۹۵	۵-۴ شناسایی مدل مورد نظر و جدا سازی آن از تصویر پیچیده با استفاده از سیستم عصبی معرفی شده
۹۹	۱-۵-۴ پیدا کردن شکل مورد نظر بوسیله عمل تطابق
۱۰۲	۲-۵-۴ تشخیص عدم وجود مدل در تصویر

# فصل اول

## ۱- مقدمه

همانطور که از نام پروژه بر میآید، هدف از این پروژه یافتن و تشخیص مدل یا شکلی از پیش تعیین شده، در یک محیط پیچیده میباشد. نتایج این پروژه میتواند در زمینه های مختلف کاربرد داشته باشد، از جمله در پیدا کردن اشیاء بوسیله روبوت ها [ Ti-93 ] و [ Na-91 ]، خطوط تولید کارخانجات، پردازش تصویر اتومبیل ها در کنترل ترافیک و ..... اما زمینه ای که بیشتر در اینجا مد نظر است و روشهای ارائه شده متناسب با آن اختیار شده، شناسایی سمبل های نقشه های جغرافیایی و نقشه های فنی، جهت استخراج اطلاعات جغرافیایی از نقشه های اسکن شده میباشد.

روشهای ارائه شده در این پروژه میتواند برای ایجاد قسمتی از اطلاعات ورودی سیستم های اطلاعات جغرافیایی<sup>۱</sup> و یا تبدیل نقشه های دستی به نقشه های دیجیتال و کامپیوتری و همچنین تبدیل برخی تصاویر راستری<sup>۲</sup> به تصاویر برداری<sup>۳</sup> مورد استفاده قرار گیرد.

---

<sup>۱</sup> GIS : Geographic Information Systems

<sup>۲</sup> Raster

<sup>۳</sup> Vector

## ۱-۱ روشهای معمول در دیجیتال کردن نقشه ها [ مد-۷۵ ]

یکی از مشکلات بزرگ در راه تبدیل نقشه ها و اطلاعات موجود در آنها ، به اطلاعات قابل استفاده توسط کامپیوتر ، ثبت اطلاعات<sup>۱</sup> میباشد ، که معمولا بیشترین هزینه را در تولید سیستمهای اطلاعات نقشه های کامپیوتری و سیستمهای GIS دارند .

داده هایی که معمولا به یک سیستم GIS وارد میشوند دو نوع هستند :

### ۱- داده های مکانی

این داده ها موقعیت عوارض جغرافیایی را نشان میدهند . نقاط ، خطوط و سطوح برای نمایش عوارض جغرافیایی بکار میروند .

### ۲- داده های توصیفی غیر مکانی

این داده ها ، اطلاعاتی مانند اسم خیابان ، شوری یک دریاچه و یا ترکیب یک جنگل را نشان میدهند . یک نقشه جغرافیایی معمولا شامل هر دودسته اطلاعات است که هدف استخراج آنها میباشد . این عمل را معمولا رقومی کردن<sup>۲</sup> نقشه ها مینامند .

---

<sup>۱</sup> Data Entry

<sup>۲</sup> Digitize

معمولا دو روش اصلی جهت رقومی کردن نقشه ها وجود دارد :

۱- روش رقومی کردن دستی

۲- روش رقومی کردن بوسیله جاروب<sup>۱</sup> نقشه

### ۱-۱-۱) رقومی کردن دستی

در روش رقومی کردن دستی ، نقشه روی یک میز رقومی ساز<sup>۲</sup> نصب میشود و بوسیله یک نشانه گر عوارض نقشه ترسیم میشود . میز رقومی ساز بصورت الکترونیکی موقعیت دستگاه اشاره گر<sup>۳</sup> را روی میز با دقتی در حدود کسری از میلیمتر کدگذاری میکند و این مختصات را وارد کامپیوتر میکند . بدین صورت مختصات نقاط اصلی نقشه که توسط آنها میتوان تقریبی از منحنی های آن بدست آورد ، بتدریج توسط کاربر وارد کامپیوتر میشود و نرم افزارهای پشتیبان ، اطلاعات وارد شده را پردازش و به فرمت های مناسب تبدیل کنند .

کارایی روش رقومی کردن دستی به کیفیت نرم افزار رقومی ساز و مهارت کاربر بستگی دارد . فرآیند ترسیم خطوط و منحنی ها در این روش بسیار زمانبر و مستعد خطاست . علاوه بر زمانبر بودن ، این روش کاری طاقت فرساست و خستگی کاربر میتواند بصورتی جدی کیفیت داده ها را کاهش دهد .

---

<sup>۱</sup> Scan

<sup>۲</sup> Digitizer

<sup>۳</sup> Pointing

در این روش اغلب آزمایش کیفیت و خطا صورت میگیرد ، بدینصورت که از تولید یک پلات بازیابی از داده های رقومی شده ، که توسط چشم با نقشه ای که داده ها بصورت اولیه از روی آن رقومی شده اند مقایسه میگردد .

### ۲-۱-۱ جاروب کردن نقشه

جاروب کردن نسبت به رقومی کردن دستی ، روشی سریعتر برای ثبت داده ها میباشد و توسط این روش تمامی نقاط تصویر با دقتی تا ۲۰ میکرون یا ۰.۲ میلیمتر، در دسترس قرار میگیرند. فایل های بدست آمده توسط این روش ، حاوی اطلاعات اضافی غیر سودمند بوده و بهمین علت حجم بالایی دارند . بطور مثال برای ذخیره یک مستطیل تمامی نقاط آن ذخیره میگردند، (در قالب BMP) در صورتیکه میتوان آن را با چهار نقطه مشخص ساخت .

در این روش برای اینکه تصویر از حالت راستری به حالت برداری تبدیل شود ، معمولا باید نقشه ها پیش از جاروب شدن دوباره توسط دست ترسیم شوند، تا از پیچیدگی شکل کاسته گردد . عمل ترسیم مجدد ، بدلیل از بین بردن اشیاء و اشکال اضافی در نقشه ، مانند نوشته ها ، سمبل ها و .... در نظر گرفته میشود، تا بتوان به تصویری ساده تر دسترسی داشت و بتوان عمل برداری کردن تصویر را انجام داد . عمل ترسیم مجدد اغلب بعنوان یک عیب عمده روش جاروب کردن مطرح میشود . در این پروژه سعی بر ارائه روشهایی جهت استخراج اطلاعات جغرافیایی ، بدون ترسیم مجدد میباشد.