

Grundlagen der Verarbeitung von Wissen über Raum, Zeit und Ereignisse

10. Sitzung

Digitale Topologie

Gliederung

- Aufgabenstellung der digitalen Topologie
- Topologie als Nachbarschaftsstruktur
- Zusammenhang und Zusammenhangsparadoxien
- Lösung der Paradoxien
- Ränder und Inneres

Räumliche Repräsentationsformate

Räumliche Repräsentationsmedien

- weisen eine inhärent räumliche Struktur auf
- Repräsentation eines Objektes / Sachverhaltes
 - ist an diese Struktur gebunden
 - wird von der Struktur unterstützt
- analoge Repräsentation von Raum
 - Repräsentation und Repräsentiertes weisen (wesentliche, nützliche) Strukturübereinstimmungen auf.
- Allgemein: Diagrammatische Repräsentation

Digitale / Diskrete Repräsentationsmedien

- vorgegebene Auflösung / Granularität
 - Endliche Repräsentation
 - Repräsentation von Raum und Objekten in Zellmatrizen
 - scharfe Zellzuordnungen
 - graduelle („Fuzzy“) Zuordnungen (in dieser Sitzung nicht behandelt)
- ➔ digitale Topologie, digitale Geometrie

Digitale Topologie

Digital pictures are rectangular arrays of nonnegative numbers. The analysis of a digital picture usually involves

- „segmenting“ it into parts and measuring various properties of and relations among the parts.

In particular, one often wants

- to separate out the **connected components** of a picture subset
- to determine the **adjacency** relationships among those components,
- to track and encode their **borders**, or
- to „thin“ them down to „skeletons“ that have no **interiors**,
- without changing their **connectedness** properties.

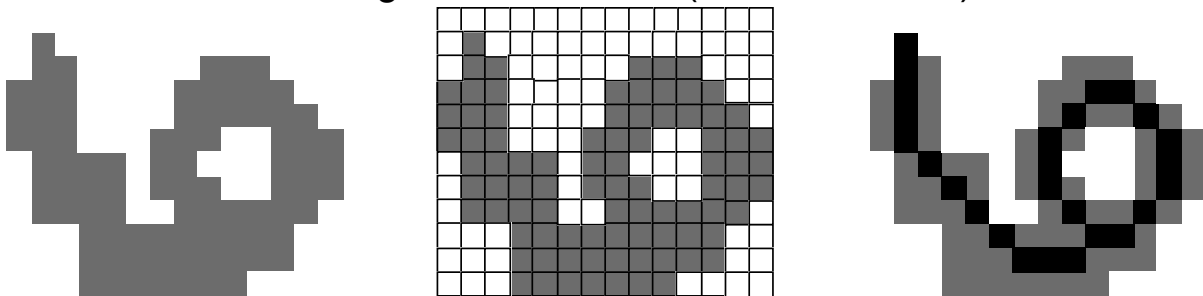
There are standard algorithms for doing all these tasks; but to prove that they work, one needs to establish some basic topological properties of digital picture subsets.

[Azriel Rosenfeld 1979]

Skelettierungsaufgabe

Reduktion eines gegebenen Bildes

- so dass die wesentlichen Eigenschaften erhalten bleiben und
- die Mustererkennung erleichtert wird (→ Normalform)



- ➔ Welches sind die wesentlichen Eigenschaften?
- ➔ Wie stellt man fest, ob der Algorithmus die wesentlichen Eigenschaften erhält?
- ➔ Welche Schritte können parallel ausgeführt werden, ohne dass die wesentlichen Eigenschaften verletzt werden?

Aufgabe

- Repräsentation von 2- oder 3-dimensionalen *Bildern* (Resultat der Wahrnehmung)
- Repräsentation von 2- oder 3-dimensionalen *räumlichen Konstellationen* (Wissensverarbeitung)
- Transformationen unter Erhalt wesentlicher Eigenschaften
- Basis für den Beweis der Korrektheit der Transformationen

Format: Diskrete Repräsentation

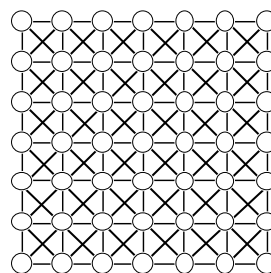
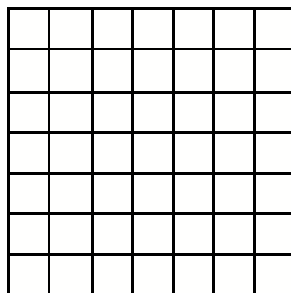
- 2- oder 3-dimensionale arrays (natürlicher Zahlen) (\mathbb{Z}^2 oder \mathbb{Z}^3)
- Ausklammern von beschränkten Strukturen, um Sonderfälle am Bildrand zu umgehen.
- **pixel** bzw. **voxel** als Bezeichnung für Elemente der topologischen Strukturen.

Problem

- adäquate Übertragung topologischer Konzepte auf diskrete Strukturen, wie etwa \mathbb{Z}^2 oder \mathbb{Z}^3
- Zusammenhang

Zwei Sichtweisen / Visualisierungen

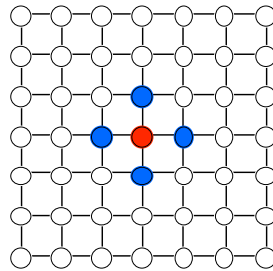
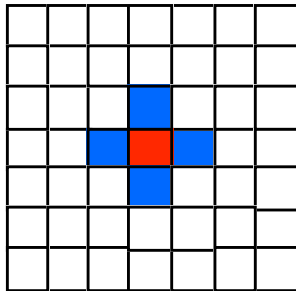
- Matrizen (*array*) über \mathbb{Z}
 - Zellen symbolisieren Pixel
 - Linien symbolisieren Grenzen zwischen Pixeln
- Graphen / Gitter (*grid*) / Verbände (*lattice*), deren Knoten Koordinaten aus \mathbb{Z} aufweisen.
 - Kreise symbolisieren Pixel
 - Linien symbolisieren Nachbarschaften zwischen Pixeln



4-Nachbarschaft in der Ebene

Definition: 4-Nachbarschaft (adjacency)

- Zwei Punkte p_1 und p_2 der Ebene \mathbb{Z}^2 sind **4-benachbart (4-adjacent)**, falls sich genau eine Koordinate von p_1 von der korrespondierenden Koordinate von p_2 um 1 unterscheidet.

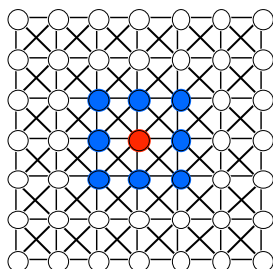
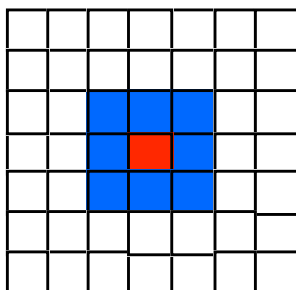


4-Nachbarn

8-Nachbarschaft in der Ebene

Definition: 8-Nachbarschaft

- Zwei Punkte p_1 und p_2 der Ebene \mathbb{Z}^2 sind **8-benachbart (8-adjacent)**, falls sie verschieden sind und sich jede Koordinate von p_1 von der korrespondierenden Koordinate von p_2 höchstens um 1 unterscheidet.



8-Nachbarn

- für $p_1 = (x_1, y_1) \neq p_2 = (x_2, y_2)$:
 $x_1 \in \{x_2 - 1, x_2, x_2 + 1\}$, $y_1 \in \{y_2 - 1, y_2, y_2 + 1\}$

Nachbarschaften in \mathbb{Z}^3

Definition: 26-Nachbarschaft

- Zwei Punkte p_1 und p_2 des Raumes \mathbb{Z}^3 sind **26-benachbart**, falls sie verschieden sind und sich jede Koordinate von p_1 von der korrespondierenden Koordinate von p_2 höchstens um 1 unterscheidet.

Definition: 18-Nachbarschaft

- Zwei Punkte p_1 und p_2 der Ebene \mathbb{Z}^3 sind **18-benachbart**, falls sie 26-benachbart sind und sich höchstens zwei Koordinaten von p_1 von den korrespondierenden Koordinaten von p_2 unterscheiden.

Definition: 6-Nachbarschaft

- Zwei Punkte p_1 und p_2 der Ebene \mathbb{Z}^3 sind **6-benachbart**, falls sie 26-benachbart sind und sich höchstens eine Koordinate von p_1 von der korrespondierenden Koordinate von p_2 unterscheidet.

Pfade in \mathbb{Z}^2

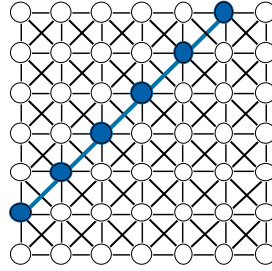
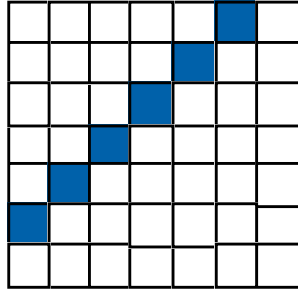
Definition: Pfad

- Ein **Pfad** ist eine Folge p_0, p_1, \dots, p_n von Punkten ($0 \leq n$), wobei jeweils p_i und p_{i-1} ($1 \leq i \leq n$) benachbart sind.
- Pfade sind gerichtet und können geschlossen sein und innere Zyklen haben.

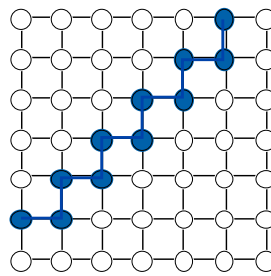
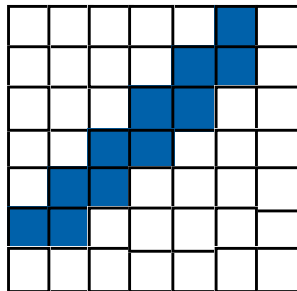
Definition: Kurve und Bogen (arc)

- Eine **einfache geschlossene Kurve** ist eine zusammenhängende Menge von Punkten, von denen jeder mit genau zwei anderen Punkten der Menge benachbart ist.
- Ein **einfacher Bogen** ist eine zusammenhängende Menge von Punkten, von denen jeder bis auf zwei – die **Endpunkte** des Bogens – mit genau zwei anderen Punkten der Menge benachbart ist.
- Kurven und Bögen sind ungerichtet und ohne Verzweigungen.
- Bei Auszeichnung von Anfangspunkt und Richtung werden Kurven und Bögen zu Pfaden.

Digitale Pfade / Bögen



8-Pfad/8-Bogen



4-Pfad/4-Bogen

(4-er- / 8-er-) Zusammenhang in \mathbb{Z}^2

Definition: Pfadverbunden (*path connected*)

- Zwei Punkte P und Q der Ebene \mathbb{Z}^2 sind **durch einen Pfad verbunden**, falls es einen Pfad p_0, p_1, \dots, p_n gibt, mit $P = p_0$ und $Q = p_n$.

Definition: Pfadverbunden in einer Teilmenge

- Zwei Punkte P und Q sind **verbindbar in S** (S aus \mathbb{Z}^2), falls ein Pfad von P nach Q existiert, der ganz in S liegt.

Satz

→ „Pfad-verbindbar in S“ ist eine Äquivalenzrelation.

Definition: Zusammenhangskomponente, zusammenhängend

- Die Äquivalenzklassen bzgl. „Pfad-verbindbar in S“ heißen **Zusammenhangskomponenten** von S. Falls S genau eine Zusammenhangskomponente besitzt, heißt S **zusammenhängend**.

Alternative Definition von Zusammenhang

Definition: Nachbarschaft von Mengen

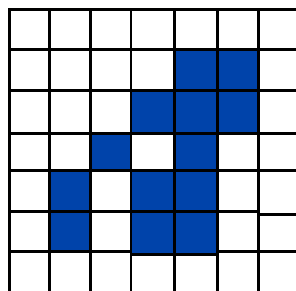
- Punkt P ist S aus \mathbb{Z}^2 **benachbart**, falls P einem Punkt von S benachbart ist.
- Die Mengen S_1 und S_2 aus \mathbb{Z}^2 sind **benachbart**, falls je ein Punkt von S_1 und S_2 benachbart sind.

Definition: zusammenhängend, Zusammenhangskomponente

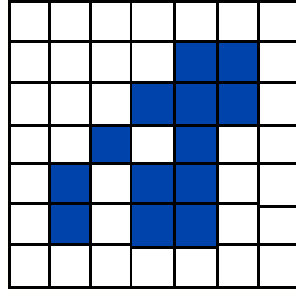
- S aus \mathbb{Z}^2 ist **unzusammenhängend**, falls S in zwei Teilmengen zerlegt werden kann, die nicht benachbart zueinander sind.
- S aus \mathbb{Z}^2 ist **zusammenhängend**, falls S nicht in zwei Teilmengen zerlegt werden kann, die nicht benachbart zueinander sind.
- Eine **Zusammenhangskomponente** von S ist eine nicht-leere zusammenhängende Teilmenge von S , die zu keinem anderen Punkt von S benachbart ist.

Kong & Rosenfeld 1989

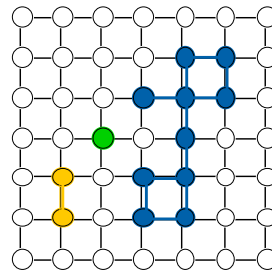
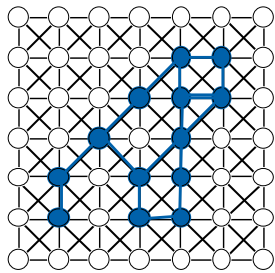
Wie viele Zusammenhangskomponenten ?



Unterschiedliche Bewertung des Zusammenhangs



8-zusammenhängend drei 4-Zusammenhangskomponenten



Zusammenhang: Nachbarschaften und Topologie

Ein Umgebungssystem für 4-Nachbarschaften

Sei $P = (x, y)$:

$$B(P) = \begin{cases} \{P\} & , \text{ falls } x + y \text{ gerade} \\ \{P \text{ und die 4-er-Nachbarn von } P\} & , \text{ falls } x + y \text{ ungerade} \end{cases}$$

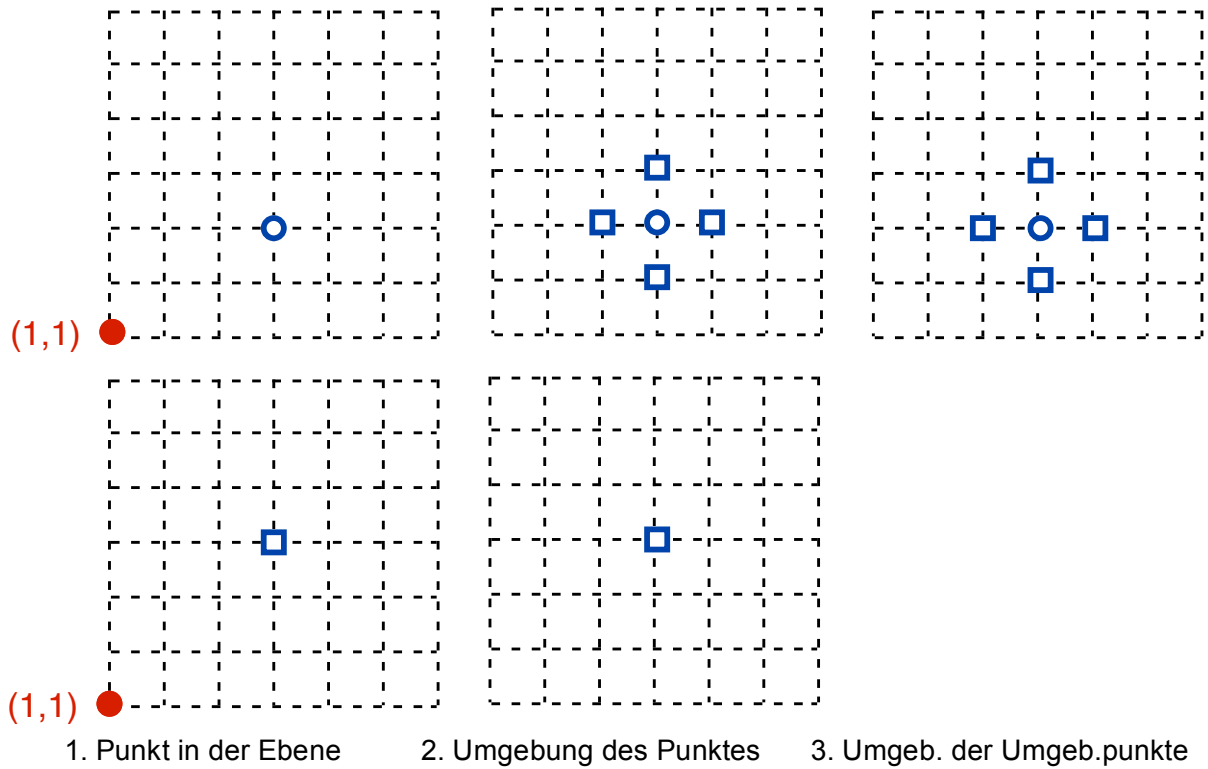
- $B(P)$ ist die kleinste offene Menge, die P enthält.

→ Zusammenhang in der von dieser Basis induzierten Topologie ist 4-Zusammenhang

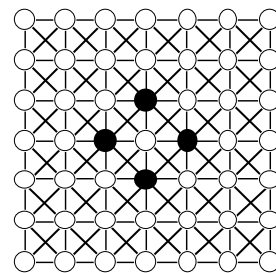
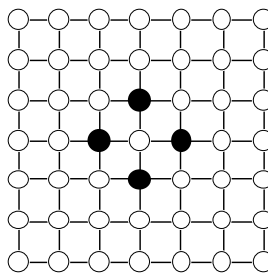
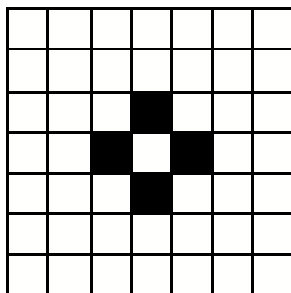
aber

- Umgebungen sind nicht „homogen“ in der Ebene verteilt.
- Umgebungen sind nicht „translationsinvariant“,
- d.h. das Bild der Umgebung eines Punktes unter einer Translation ist eventuell nicht die Umgebung des Bildes.

Umgebungen und Umgebungen von Umgebungen

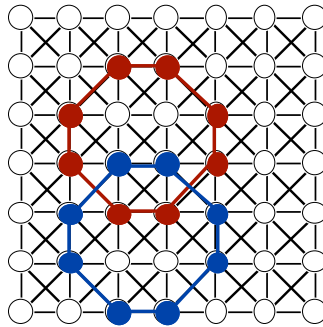


Zusammenhangsparadoxien / Zusammenhangsanomalien



schwarze Pixel	vier Komponenten, vollkommen nicht- zusammenhängend	eine Komponente, geschlossener Pfad / Kurve
weiße Pixel	zwei Komponenten	eine Komponente
Inneres und Äußeres der schwarzen Menge	Trennung durch nicht zusammenhängende Menge	Keine Trennung durch „geschlossenen Pfad“

Noch eine Zusammenhangsanomalie

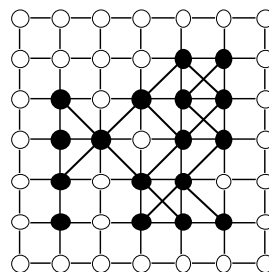
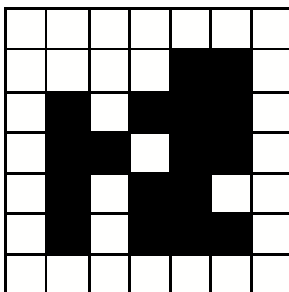


- Bei 8-Pfaden können sich zwei geschlossene Kurven „durchdringen“ ohne gemeinsame Punkte zu haben.

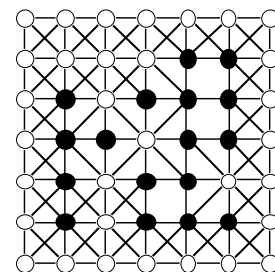
Ein Umweg um die Zusammenhangsanomalien

Unterscheidung von

- **Vordergrund**, schwarze Punkte
 - m -Nachbarschaft, wenn beide Punkte schwarz sind
- **Hintergrund**, weiße Punkte
 - n -Nachbarschaft, wenn wenigstens ein Punkt weiß ist



(8,4)-Bild



(4,8)-Bild

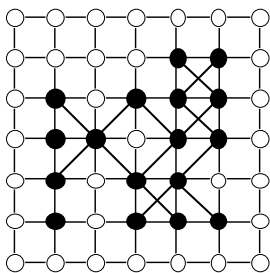
→ Die Nachbarschaftsstruktur ergibt sich nicht allein aus dem Medium, sondern auch aus dem Inhalt.

Digitale Bilder (digital picture)

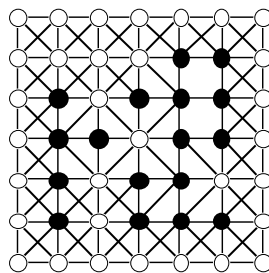
Ein **digitales Bild** ist ein **Quadrupel** (V, m, n, B) , wobei

- i. $V = \mathbb{Z}^2$,
 - ii. $B \subset V$, im Normalfall ist B endlich
 - iii. $(m, n) = (4, 8)$ oder $(m, n) = (8, 4)$
- B : „schwarze Punkte“; $V \setminus B$: „weiße Punkte“.
 - **Zwei schwarze Punkte sind benachbart**, wenn sie m -benachbart sind.
 - **Zwei Punkte, von denen einer weiß ist, sind benachbart**, wenn sie n -benachbart sind.
 - **Ein Punkt p ist zu einer Punktmenge S benachbart**, wenn p zu einem Punkt aus S benachbart ist.
 - **Zwei Mengen S und T sind benachbart**, wenn ein Punkt aus S zu einem Punkt aus T benachbart ist.
 - Eine Menge S von schwarzen oder weißen Punkten ist **zusammenhängend**, falls es nicht möglich ist, S in zwei nicht-benachbarte Teilmengen zu zerlegen.
 - Eine **Komponente** einer Menge S von schwarzen oder weißen Punkten ist eine nicht-leere, zusammenhängende Teilmenge von S , die zu keinem anderen Punkt (derselben Färbung) aus S benachbart ist.

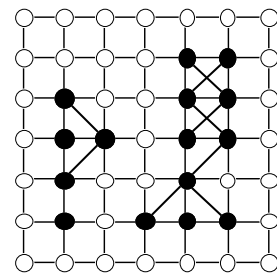
Zusammenhang / Komponenten



(8, 4)-Bild



(4, 8)-Bild



(8, 4)-Bild

B: schwarze Punkte

- | | | |
|-------------------|-------------------------|-------------------------|
| • zusammenhängend | • nicht zusammenhängend | • nicht zusammenhängend |
| • eine Komponente | • zwei Komponenten | • zwei Komponenten |
| • ein Loch | • kein Loch | • kein Loch |

$V \setminus B$: weiße Punkte

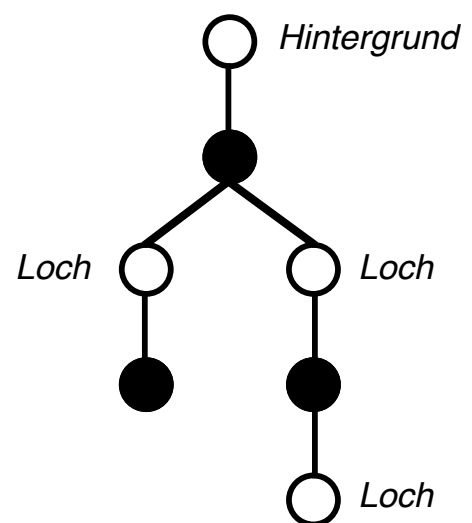
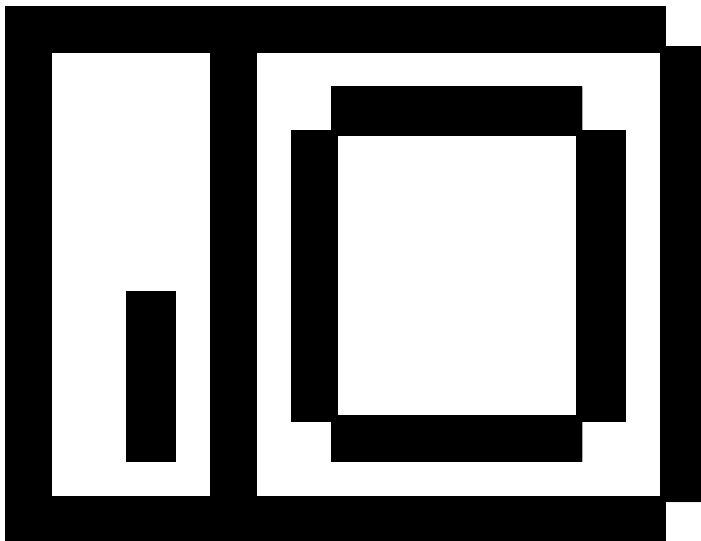
- | | | |
|-------------------------|-------------------|-------------------|
| • nicht zusammenhängend | • zusammenhängend | • zusammenhängend |
| • zwei Komponenten | • eine Komponente | • eine Komponente |

Hierarchische Gliederung eines Bildes

Definition: Hintergrund, einschließen (surround), Loch

- Ist die Menge der schwarzen Punkte eines Bildes endlich, dann gibt es genau eine weiße Komponente, die unendlich ist, der **Hintergrund**.
 - Sei X eine zusammenhängende Punktmenge.
 - X **schließt** einen Punkt P **ein** gdw. P in einer endlichen Komponente des Komplementes von X enthalten ist.
 - X **schließt** eine Punktmenge Y **ein** gdw. X jeden Punkt von Y einschließt.
- 'Einschließen' ist eine partielle Ordnung.
- Eine weiße Komponente, die benachbart zu einer sie einschließenden schwarzen Komponente C ist, ist ein **Loch** in C .

Hierarchie des Einschließens von Komponenten



Rand und Inneres

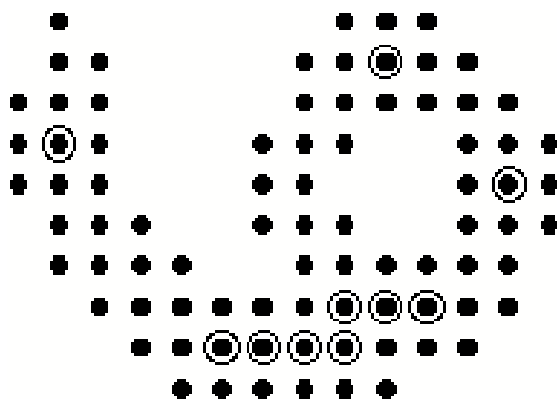
Definition: Randpunkt, innerer Punkt

- Ein schwarzer Punkt ist **Randpunkt**, wenn er einem weißen Punkt benachbart ist.
- Ansonsten ist der Punkt ein **innerer Punkt**.
- Der **Rand** einer schwarzen Komponente ist die Menge aller ihrer Randpunkte.
- Das **Innere** einer schwarzen Komponente ist die Menge aller ihrer inneren Punkte.
- Der **Rand** einer schwarzen Komponente hinsichtlich einer weißen Komponente D ist die Menge aller ihrer Punkte, die benachbart zu D sind.

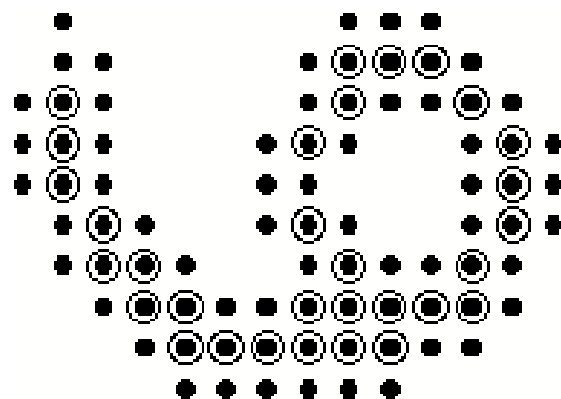
Satz (→ Jordan)

- In einem zweidimensionalen (4, 8)- oder (8, 4)-digitalen Bild ist jeder Rand einer schwarzen Komponente C hinsichtlich einer weißen Komponente D zusammenhängend.

Innere Punkte in 4- und 8-Nachbarschaft



(4, 8)-Inneres



(8, 4)-Inneres

Digitale Topologie

- räumliche Struktur des Mediums
- Klärung von strukturellen Eigenschaften als Basis für Algorithmen (-verifikation)
- digitalisierte Strukturen von Punkten / Zellen / Pixeln mit direkter Nachbarschaft
 - 4- und 8-Nachbarschaft
- digitale Struktur verhält sich anders als kontinuierliche Strukturen
 - Zusammenhangsparadoxien
- Lösung der Paradoxien: (8, 4)- oder (4, 8)-Bilder
- Strukturelle Beziehungen sind nicht allein durch das Medium bestimmt, sondern auch durch den Inhalt.
- Dieselben Probleme können sich in Kalkülen wie dem RCC ergeben.

Literatur

- Kong, T.Y. & A. Rosenfeld (1989). Digital Topology: Introduction and Survey. *Computer Vision, Graphics, and Image Processing* 48. 357–393.
- Latecki, Longin (1992). *Digitale und allgemeine Topologie in der bildhaften Wissensrepräsentation*. St. Augustin: infix.
- Rosenfeld, Azriel (1979). Digital topology. *Amer. Math. Monthly* 86. 621–630.