# Припрема за лабораторијске вежбе из предмета Алгоритми дигиталне обраде слике

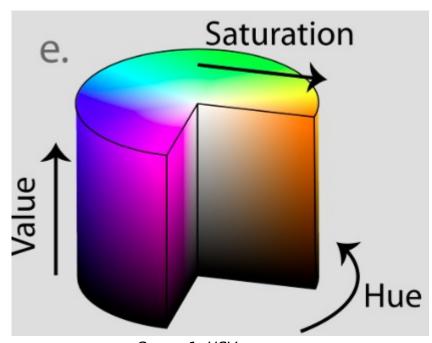
# Пројектни задатак 2 **HSV простор боја**

# Теорија

HSV (Hue, Saturation, Value) простор боја је начин представљања боја који је интуитивнији за људско перципирање боја у односу на традиционални RGB (Red, Green, Blue) модел. Даље следи основно објашњење сваке компоненте HSV простора:

- 1. **Hue (Нијанса):** Представља угао на колорном точку и одређује основну боју. Мери се у степенима (0 $^{\circ}$  360 $^{\circ}$ ). На пример, 0 $^{\circ}$  је црвена, 120 $^{\circ}$  је зелена, а 240 $^{\circ}$  је плава.
- 2. **Saturation (Засићеност):** Представља чистоћу или интензитет боје. Креће се од 0% (сива, без боје) до 100% (пуно засићење, жива боја).
- 3. **Value (Вредност или светлост):** Представља осветљеност боје. Креће се од 0% (црно) до 100% (најсветлија верзија боје).

На наредној слици дата је визуелна представа HSV простора. Ради бољег разумевања пробајте да мапирате вредности за сваку од компоненти на котур са слике:



Слика 1. HSV котур

За потребе пројекта потребно је знати наћи одговарајући опсег у HSV простору како би се из слике могла извући одређена боја. На пример, познавајући опсег где се "налази" зелена боја у HSV простору на наредној слици можемо издвоји зелени лист од позадине:

# Припрема за лабораторијске вежбе из предмета Алгоритми дигиталне обраде слике

### Пројектни задатак 2



Слика 2. Издвајање зеленог листа од позадине. Лево је дата улазна слика, а десно је дата бинарна маска издвојеног зеленог листа.

HSV простор боја се широко користи у компјутерској визији због своје способности да одвоји информације о боји (нијанса и засићеност) од информација о светлости (вредност). Ово чини процесирање и анализу боја ефикаснијим и робуснијим. Примери примене HSV простора боја у компјутерској визији су следећи:

# 1. Детекција и праћење објеката:

**Праћење објеката у видео снимцима:** Боја објекта може бити одређена у HSV простору и коришћена за праћење објекта кроз серију кадрова, чак и у променљивим условима осветљења.

### 2. Сегментација слика:

Сегментација на основу боје: Одвајање објеката од позадине користећи боју као критеријум. На пример, у пољопривреди за аутоматско бројање и класификацију воћа на дрвету (рецимо црвених јабука) или за сегментацију саобраћајних знакова у аутономним возилима.

#### 3. Анализа и побољшање слике:

**Корекција боје**: Подешавање нијансе, засићености и осветљења како би се постигле природније и пријатније боје на фотографијама и видео снимцима.

Уклањање шума и побољшавање квалитета слике: Користећи HSV простор боја за одвајање боје и светлости, могуће је применити различите технике филтрирања и побољшања квалитета слике на специфичне компоненте.

# Припрема за лабораторијске вежбе из предмета Алгоритми дигиталне обраде слике

### Пројектни задатак 2

## 4. Анализа слика у реалном времену:

**Индустријска примена**: У индустрији, роботика може користити HSV простор за идентификацију и сортирање производа на производној линији по боји. На пример може се користити за пребројавање колико (зајечарских) пивских флаша је напуњено на једној линији.

## 5. Апликације у медицинској диакностици:

**Анализа медицинских слика**: У медицинским апликацијама, као што су дерматологија или анализа хистолошких слика, HSV простор може помоћи у идентификацији и анализи аномалија боја које могу указивати на различите болести или стања.

## 6. Аутономна возила:

**Детекција Саобраћајних знакова и семафора**: Боје семафора и знакова могу бити лакше детектоване и анализиране у HSV простору, где промене у осветљењу не утичу толико на препознавање боја. Као што је већ раније споменуто, може се користити за детекцију и сегментацију саобраћајних знакова.

Корисни линкови (и референце): <a href="https://en.wikipedia.org/wiki/HSL">https://en.wikipedia.org/wiki/HSL</a> and HSV

https://docs.opencv.org/3.4/da/d97/tutorial\_threshold\_inRange.html

https://dsp.stackexchange.com/questions/2687/why-do-we-use-the-hsv-colour-space-so-often-in-vision-and-image-processing

https://www.mdpi.com/1424-8220/23/5/2616

https://www.researchgate.net/publication/ 312084190\_Automatic\_crop\_detection\_under\_field\_conditions\_using\_the\_HSV\_colour\_s pace and morphological operations