

OpenCV 1차시

o 이미지 파일을 읽어들이어 화면에 표시하는 프로그램

```
1  #include <opencv2/opencv.hpp> .hpp -> cpp
2  #include <iostream>
3
4  using namespace cv; // cv (computer vision)
5  using namespace std;
6
7  int main(int argc, char** argv) // command line argument
8  {                               // argument count, argument value
9                                // command
10                               // ex) >> a.exe img.jpg -> argument
11
12      if (argc != 2)
13      {
14          cout << " Provide image name to read" << endl;
15          return -1;
16      }
17
18      Mat inputImg; // Mat (Matrix Class)
19
20      inputImg = imread(argv[1], IMREAD_UNCHANGED); // image read
21
22      if (inputImg.empty()) //
23      {                     //
24          cout << "Unable to open file " << endl;
25          return 0;
26      }
27
28      imshow("Original", inputImg); //
29
30      waitKey(0); // 0 ?
31      return 0;
32 }
```

.hpp : c++ 헤더파일임을 의미 docs.opencv.org/3.4.1

namespace cv : OpenCV의 대부분 클래스가 정의된 namespace

Mat: 사진 이미지를 저장하기 위한 클래스

§ imread()

```
Mat cv::imread ( const String & filename,
                 int flags = IMREAD_COLOR
                 )
// default argument
```

§ empty()

bool cv::Mat::empty () const

Returns true if the array has no elements.

o 이미지 크기 조절

```
7  int main(int argc, char** argv)
8  {
9
10     if (argc != 2)
11     {
12         cout << " Provide image name to read" << endl;
13         return -1;
14     }
15
16     Mat inputImg;
17
18     inputImg = imread(argv[1], IMREAD_UNCHANGED);
19
20     if (inputImg.empty())
21     {
22         cout << "Unable to open file " << endl;
23         return 0;
24     }
25
26     Mat resizedOne; //          가          2      -> 4      가      .
27     resize(inputImg, resizedOne, Size(), 2.0, 2.0);
28     // => input image , , ,가 ( )
29     imshow("Original", resizedOne);
30
31     waitKey(0);
32     return 0;
33 }
```

§ resize()

```
void cv::resize ( InputArray src,
                  OutputArray dst,
                  Size dsize,
                  double fx = 0,
                  double fy = 0,
                  int interpolation = INTER_LINEAR
                )
```

이미지 크기를 절반으로 줄이기 위해서는 함수 `resize()`의 4번째와 5번째의 인수를 0.5로 설정해야 한다. 만약 옆으로 퍼진 형태의 사진을 만들기 위해서는, 4번째를 줄이고, 5번째를 크게 하면 되다. 왜냐하면, 4번째는 세로, 5번째는 가로를 의미하기 때문이다.

o 컬러이미지를 Gray 이미지로 변환

```
7  int main(int argc, char** argv)
8  {
9
10     if (argc != 2)
11     {
12         cout << " Provide image name to read" << endl;
13         return -1;
14     }
15
16     Mat inputImg;
17
18     inputImg = imread(argv[1], IMREAD_UNCHANGED);
19
20     if (inputImg.empty())
21     {
22         cout << "Unable to open file " << endl;
23         return 0;
24     }
25
26     Mat grayOne;
27     cvtColor(inputImg, grayOne, COLOR_BGR2GRAY);
28     imshow("Original", grayOne);
29
30     waitKey(0);
31     return 0;
32 }
33
```

```
$ cvtColor() //
void cv::cvtColor ( InputArray  src,
                   OutputArray dst,
                   int          code,
                   int          dstCn = 0
                 )
```

code는 컬러모델을 바꾸는 방식을 의미한다. Mat는 BGR (Blue, Green, Red) 형태로 이미지를 저장하기 때문에, 이를 Gray로 바꾸기 위해서, COLOR_BGR2GRAY code를 사용한다.

- < >
- 1.
 2. HLS
 3. 가

○ 사람 피부영역 구별하기 // HLS (Hue Luminance Saturation)
 사람의 피부영역은 HLS color model을 이용하면 쉽게 찾아낼 수 있다. 기존 연구에서는 다음 조건을 만족시키는 픽셀이 피부영역에 해당한다고 한다.

(Saturation >= 50) AND
 (0.5 < Luminance/Saturation < 3.0) AND
 (Hue <= 14 or Hue >= 165)

이를 이용하려면, 이미지를 HLS color model 이미지로 바꾼 후, 픽셀 별로 위 조건을 충족시키는지 확인해야 한다. 충족하는 픽셀들은 그대로 두지만, 아닌 픽셀들은 모두 검정색으로 바꾼다. 결과를 확인하기 위해서는 이미지를 화면에 표시하려면 다시 BGR 모델로 바꾸어야 한다.

Vec3b

H	L	S
---	---	---

```

26 Mat hlsOne; // HLS Color
27 cvtColor(inputImg, hlsOne, COLOR_BGR2HLS); // BGR->HLS
28 //
29 for (int row = 0; row < hlsOne.size().height; row++) // 가
30 {
31     for (int col = 0; col < hlsOne.size().width; col++) // 가
32     {
33         uchar H = hlsOne.at<Vec3b>(row, col)[0]; // row,col
34         uchar L = hlsOne.at<Vec3b>(row, col)[1];
35         uchar S = hlsOne.at<Vec3b>(row, col)[2];
36
37         double LS_ratio = ((double)L) / ((double)S);
38         bool skin_pixel = (S >= 50) && (LS_ratio > 0.5) && (LS_ratio < 3.0) && ((H <= 14) || (H >= 165));
39
40         if (skin_pixel == false) // 가
41         {
42             hlsOne.at<Vec3b>(row, col) = Vec3b(0, 0, 0); //
43         }
44     }
45 }
46 Mat rgbImg;
47 cvtColor(hlsOne, rgbImg, COLOR_HLS2BGR);
48 // imshow RGB HLS BGR
49 imshow("Original", rgbImg);
  
```

*at
 : 가

 *vec3b
 : RGB, HLS

Vec3b는 3개 바이트의 집합을 나타내는 데이터 형이다.

Mat 클래스의 함수 at()는 row와 col로 주어진 좌표의 픽셀값을 read/write할 수 있다.

인물이 나온 사진을 이용해서 위 프로그램을 실행해보자.

○ Red Eye detection

실험결과에 의하면 인물사진에 나온 red-eye (빨간 눈)는 다음과 같은 조건에 해당하는 픽셀영역이라고 한다.

Luminance >= 64 AND
 Saturation >= 100 AND
 0.5 < Luminance/Saturation < 1.5 AND
 (Hue <= 7 OR Hue >= 162)

```

26 Mat hlsOne;
27 cvtColor(inputImg, hlsOne, COLOR_BGR2HLS);
28
29 for (int row = 0; row < hlsOne.size().height; row++)
30 {
31     for (int col = 0; col < hlsOne.size().width; col++)
32     {
33         uchar H = hlsOne.at<Vec3b>(row, col)[0];
34         uchar L = hlsOne.at<Vec3b>(row, col)[1];
35         uchar S = hlsOne.at<Vec3b>(row, col)[2];
36
37         double LS_ratio = ((double)L) / ((double)S);
38         bool red_eye = (L >= 64) && (S >= 100) && (LS_ratio > 0.5) && (LS_ratio < 1.5) && ((H <= 7) || (H >= 162));
39
40         if (red_eye == true)
41         {
42             hlsOne.at<Vec3b>(row, col) = Vec3b(0, 0, 0);
43         }
44     }
45 }
46 Mat rgbImg;
47 cvtColor(hlsOne, rgbImg, COLOR_HLS2BGR);
48
49 imshow("Original", rgbImg);

```

red eye가 발생한 사진을 이용해서, 해당영역이 제대로 검정색으로 변하는지 확인해 보자.