Képfeldolgozás a gyakorlatban

Tartalom

- Követelmények
- Kép
- Mire jó a képfeldolgozás?
- OpenCV kezdőlépések

Követelmények

- A ZH legalább 60%-os teljesítése:
 - teszt (ha van, max. 10%)
 - kódértelmezés az alapokhoz kötődően (pl. kép típusa, műveletek)
 - képfeldolgozási eszközök hatásának felismerése
 - problémához illeszkedő képfeldolgozási módszer kiválasztása
 - stb.
 - rövid programok készítése
 - órán látott eszközökkel, órán nem látott képek feldolgozása
- Projektmunka legalább 60%-os teljesítése.
- A fontos dátumok (ZH és projektmunkához kapcsolódó határidők az e-learningben / a syllabuszban lesznek elérhetők:

www.ik.unideb.hu/syllabi

Projektmunka – program fejlesztés

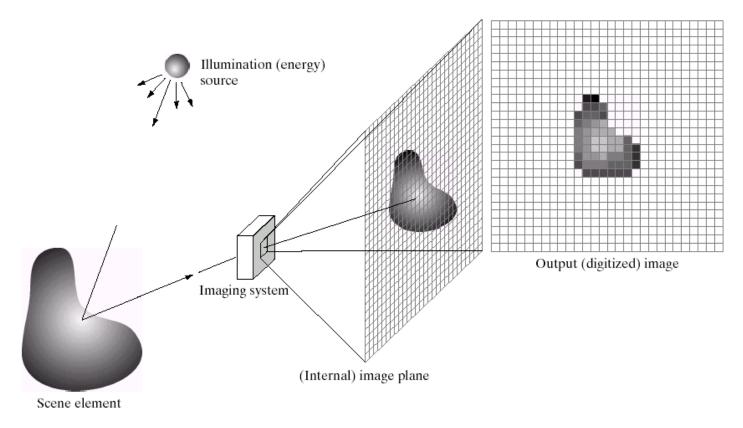
- 3 fős csapatok (kivéve szakdolgozat/TDK munka)
- Témaválasztás és a feladatok TISZTA felosztása a csapattagok között (felelősségi körök)
- Képek, felvételek készítése/gyűjtése
- Algoritmus tervezése
- Program fejlesztés
- Tesztelés
- Prezentáció készítés
- A munka bemutatása

Projektmunka – tutorial

- 2 fős csapatok
- Témaválasztás és a feladatok TISZTA felosztása a csapattagok között
 (ki miért felelős a projektben)
- Elméleti megoldások áttekintése (google tudós a barátjuk)
- Legalább egy szabadon elérhető megvalósítás (github a barátjuk) tesztelése:
 - a szerző által megadott képekre (ha vannak)
 - az elvártnak megfelelő, de nem a szerző által megadott képekre
- A prezentáció során legyen hangsúlyos a választott megoldás lépéseinek ismertetése (algoritmus) és a kódrészlet bemutatása.
- Ismertessék a tesztelés során tapasztaltakat (vö. tesztelés)

Digitális kép

Intenzitásértékeket tároló mátrix



a c d e

FIGURE 2.15 An example of the digital image acquisition process. (a) Energy ("illumination") source. (b) An element of a scene. (c) Imaging system. (d) Projection of the scene onto the image plane. (e) Digitized image.

Csak számok...

A gép nem lát, ezt mi látjuk



Elvis Presley



és a mikrofonja

Képfeldolgozás

- Image processing: (alacsonyszintű képfeldolgozás)
 - pl.: képjavítás, zajszűrés, jellemzőkinyerés (képfüggetlen)
- Image analysis:
 - pl.: szegmentálás, képregisztrálás, jellemzőkinyerés (értelemmel bíró jellemzők)
- Computer vision (magasszintű képfeldolgozás):
 - pl.: objektum detektálás, követés, felismerés, értelmezés (mi történik a képen?)

Képjavítás

hisztogram kiegyenlítés





https://www.mathworks.com/content/math works/www/en/discovery/imageenhancement/jcr:content/mainParsys/image _1.adapt.full.high.jpg/1527655847357.jpg

elmosódás korrigálása





https://www.mathworks.com/content/mathworks/www/en/discovery/imageenhancement/jcr:content/mainParsys/image_2.adapt.full.high.jpg/1527655847370.jpg

Szegmentálás:

a kép valamilyen szempontból homogén részekre bontása



Nathan Chen¹



Egy szegmentálási eljárás eredménye

¹Harry How/Getty Images, https://cdn.vox-cdn.com/thumbor/kiCF6pCcPvUYKTOBkGTRYLKfKk=

 $/0x0:5199x3552/920x613/filters:focal(2365x559:3195x1389):format(webp)/cdn.vox-cdn.com/uploads/chorus_image/image/58721383/918842020.jpg.0.jpg$

Minőségellenőrzés



https://www.opto-engineering.com/albert

Címkevizsgálat



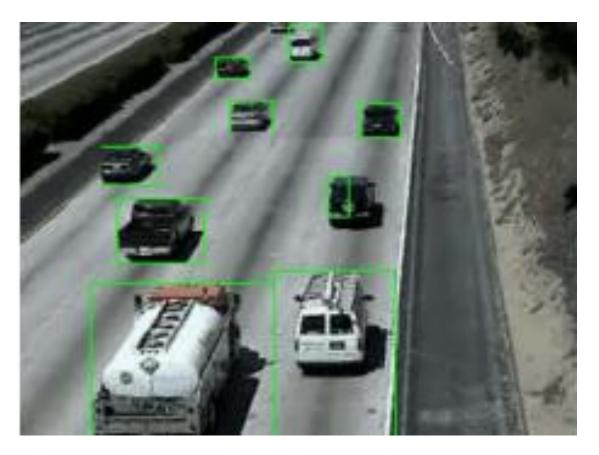
https://www.mt.com/ca/en/home/applica tions/Product-Inspection_2/label-qualityinspection.html

Rendszámtábla felismerés



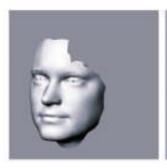
https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/9/9c/California_license_plate_ANPR.png

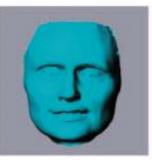
Forgalomszámlálás

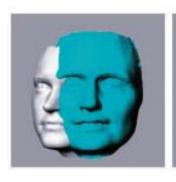


Al Hussain Akoum, Automatic Traffic Using Image Processing, Journal of Software Engineering and Applications, 2017, 10, 765-776

Objektum regisztráció





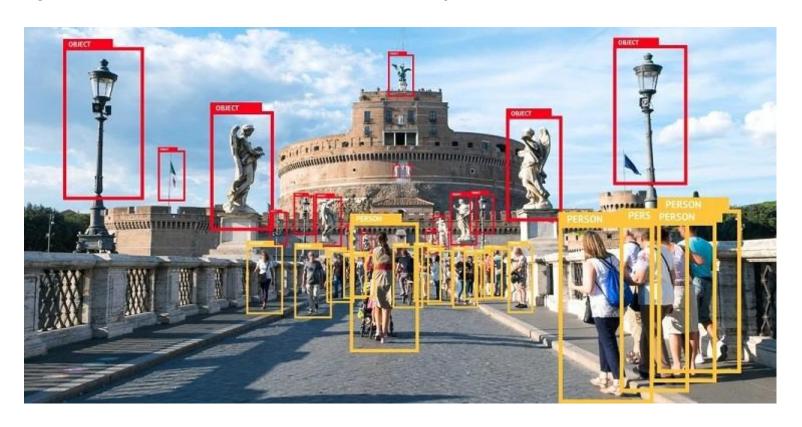






Huang, Xiaolei & Paragios, Nikos & Metaxas, Dimitris. (2006). Shape registration in implicit spaces using information theory and free form deformations. IEEE transactions on pattern analysis and machine intelligence. 28. 1303–18.

Objektumdetektálás és osztályozás



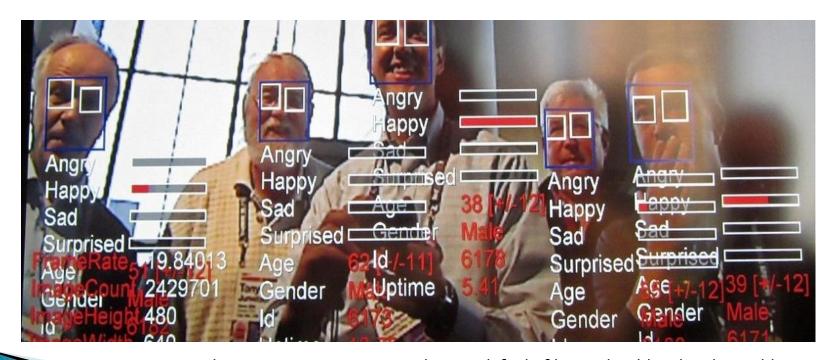
https://software.intel.com/sites/default/files/managed/a7/55/object-detection-recognition-and-tracking-fig00.jpg

Arcfelismerés



 $http://www.zerohedge.com/sites/default/files/images/user3303/imageroot/2017/12/05/201712\\06_face1_0.jpg$

- Ember-gép kapcsolat
 - detektálás
 - korbecslés
 - arckifejezések felismerése ("érzelemfelismerés")



OpenCV

- Képfeldolgozási függvénykönyvtár
- Hivatalos honlap: http://opencv.org/
- Fontos modulok:
 - Core (pl.: adatszerkezetek)
 - ▶ High-level GUI
 - Image processing
 - Machine learning

- core.hpp
- highgui.hpp
- imgproc.hpp
- ml.hpp

Órai környezet: Visual Studio + OpenCV

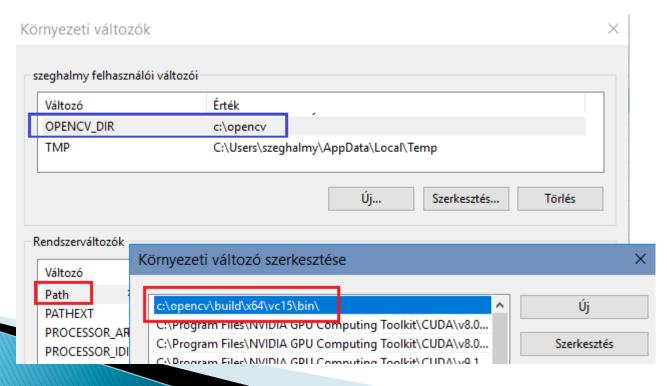
- Töltse le az OpenCV-t (Releases->Win package) http://opencv.org/
- Bontsa ki az alábbi könyvtárba:
 - c:\Programok
- Az OpenCV telepítési könyvtár innentől kezdve:
 - c:\Programok\opencv\
- Visual Studio aktiválás: (várhatóan 30 nap múlva kéri)

user: deikvisualstudio@outlook.com

pass: DEIKmsvs

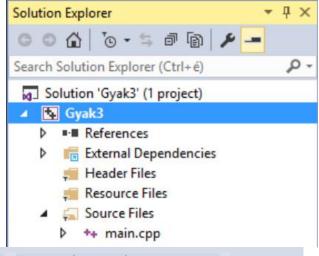
Saját gépen érdemes a PATH-ot módosítani

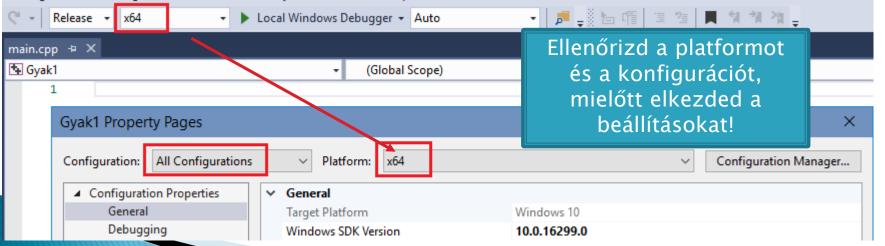
- A Path-hoz adjuk hozzá az OpenCV dll-ek elérési útját:
 - <opencv telepítési könyvtár>\build\x64\<vs>\bin\
 - <vs> := vc15, ha VS 2017-et v. újabb változatot használsz
 vc14, ha VS 2015-öt használsz
 - A környezeti/felhasználói változók közé felvehetjük az OpenCV telepítési könyvtárát:



Projekt beállítása VS alatt I.

- Hozz létre egy üres C++ projektet (empty)
- Adj hozzá egy main.cpp fájlt
- Nyisd meg a projekt beállításokat:
 - (projekt helyi menüje: Properties)
- A Platform legyen x64
- A Configuration: All

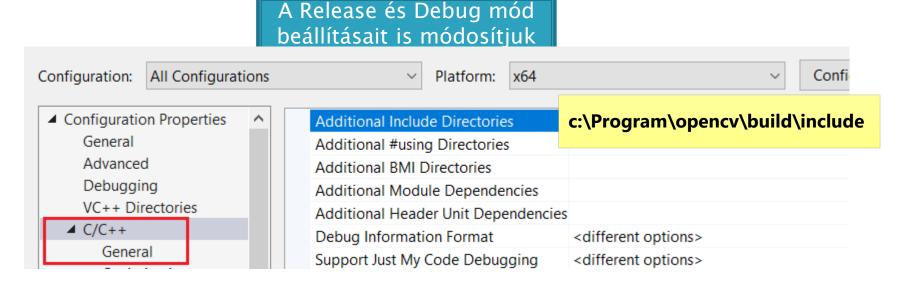




Projekt beállítása VS alatt II.

- Válaszd ki a C/C++ pontot!
- Add meg az include fájlok elérési útját:

<opencv telepítési könyvtár>\build\include\



Megj.: ha környezeti változóként (pl. OPENCV_DIR néven) beállítottad az OpenCV telepítési könyvtárát, akkor \$(OPENCV_DIR)\build\include\ írható ide.

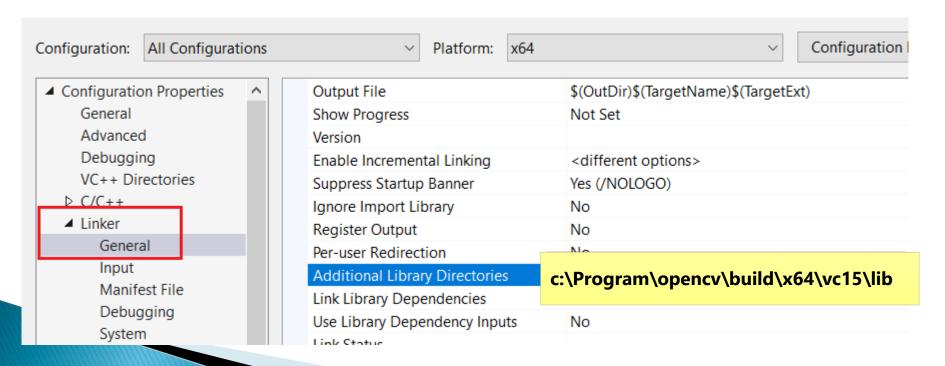
Előny: a projekt hordozható, csak a környezeti változót kell minden gépen beállítani.

Projekt beállítása VS alatt III.

- Válaszd ki a Linker pontot!
- Add meg a lib fájlok elérési útját:

<opencv telepítési könyvtár>\build\x64\<vs>\lib\

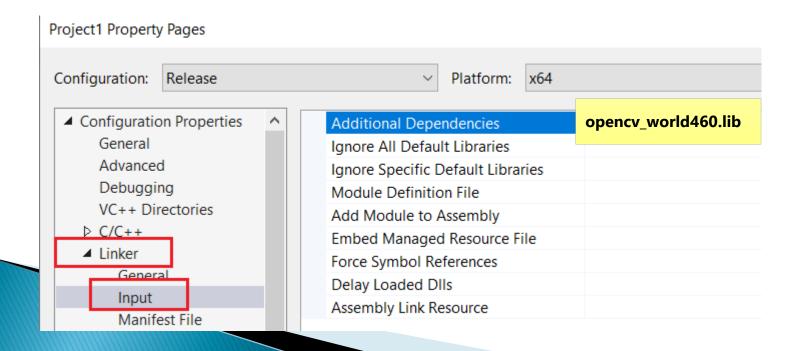
<vs> := vc15, ha VS 2017-et,
 vc14, ha VS 2015-öt használsz



Projekt beállítása VS alatt IV.

2022: opencv_world460.lib opencv_world460d.lib

- Válaszd ki a Linker alatti Input menüpontot!
- Válaszd ki a Release konfigurációt és add meg a .lib nevét.
 opencv_world<opencv_verzio>.lib
- Válaszd ki a **Debug** konfigurációt és add meg a .lib nevét. opencv_world<opencv_verzio>d.lib



Puding próba

Kép beolvasás, megjelenítés, várakoztatás:

```
Ha nem találja az include fájlokat:
#include <opencv2/core.hpp>
                                                  1) Jó-e az elérési út az Additional
#include <opencv2/highgui.hpp>
                                                  Include Directories-nél?
                                                  2) Stimmelt a konfiguráció?
int main() {
    cv::Mat img = cv::imread("<képnév elérési úttal>");
    cv::imshow("proba", img);
                                                  Ha nem találja a lib-et:
    cv::waitKey();
                                                  1) Jó-e az elérési út az Additional
                                                  Library Directories-nél?
                                                  2) Stimmelt a konfiguráció és a
    return 0;
                                                  platform?
}
                                                  3) Jól van-e megadva az input lib?
```

Névtér megadása:

```
using namespace cv;
```

Ha hiányolja a dll-et: Nem (jól) adtad hozzá az elérési útvonalhoz a dll-ek helyét. Javítsd/ másold a projekt mellé a dll-t.

Mátrix (cv::Mat img)

- Fejlécben szereplő információk lekérdezése
 - img.rows: sorok száma
 - img.cols: oszlopok száma
 - img.channels(): csatornák számának lekérdezése
 - img.type(): típus lekérdezés
 - img.empty(): létezik-e a kép
- Adatrész elérése
 - img.at<típus>(idx)
 - img.data[idx]: bájtsorozat (uchar*)

Mátrix létrehozása

Konstruktorral:

```
Mat name(nrow, ncol, type);
Mat name(Size(ncol, nrow), type);
```

- A geometriai objektumoknál a megszokott sorrend a szélesség, magasság, x, y.
- A mátrixnál viszont mindig sor, oszlop lesz a sorrend.

- nrow, ncol: sorok és oszlopok száma
- type: az elemek típusa
- o pl.:
 Mat a(2, 3, CV_8UC1);
 Mat b(Size(2, 3), CV 32F);

0	255	255
255	0	195

0.3	0.23
0.58	9.5
2.5	19.5

az értékek nem definiáltak, ha 0 mátrixot/fekete képet akarsz:

```
Mat::zeros(nrow, ncol, type);

• pl.:

Mat c = Mat::zeros(2, 3, CV 8UC1);
```

Mátrix létrehozása

A create függvénnyel:

```
Mat nev; // csak a fejlec
nev.create(sorok_száma, oszlopok_száma, típus);
```

- Előny: ha az adott méretű mátrix már létezik, akkor nem történik újra helyfoglalás.
- Tipikus felhasználás:

```
void my_function(const Mat src, Mat& dest) {
    dest.create(src.size(), src.type());
    ...
}
```

OpenCV Mátrix típusai

Mátrix típusa:

CV_<bits><format>[C<channels>]

bits: 8, 16, 32, 64 per channel

∘ format: U – unsigned, S – signed, F – float

channels: csatorna szám, pl.: 1 – szürkeskála, 3 – színes kép

Mátrix típus	egy elem C típusa	Kép típus (1 csatorna)	egy elem C típusa	Kép típusa (3 channel)	egy elem OpenCV típusa
CV_8U	unsigned char OpenCV: uchar	CV_8UC1	unsigned char OpenCV: uchar	CV_8UC3	Vec3b
CV_8S	char	CV_8SC1	char	CV_8SC3	Vec <char,3></char,3>
CV_16U	unsigned short	CV_16UC1	unsigned short	CV_16UC3	Vec3w
CV_16S	short	CV_16SC1	short	CV_16SC3	Vec3s
CV_32S	int	CV_32SC1	int	CV_32SC3	Vec3i
CV_32F	float	CV_32FC1	float	CV_32FC3	Vec3f
CV_64F	double	CV_64FC1	double	CV_64FC3	Vec3d

Feladat: alapvető információk lekérdezése

- Tölts le egy képet a netről (pl.: .png, .bmp, .jpg)
- Olvasd be a képet. Változatlan formában.

```
Mat img = imread("<sajat_kep>", cv::IMREAD_UNCHANGED);
```

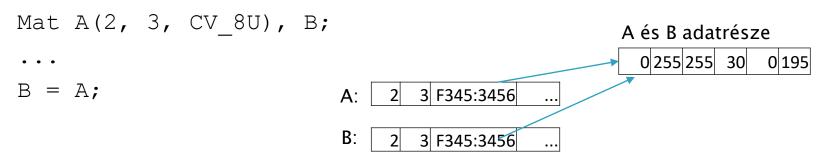
- Jelenítsd meg a sorainak és oszlopainak számát
- Kérd le a kép típusát.
- Írd ki a standard outputra, hogy milyen típusú képről van szó:
 - 8-bites szürkeárnyalatos
 - 24-bites (3x8bit) RGB kép
 - vagy egyéb

Feladat

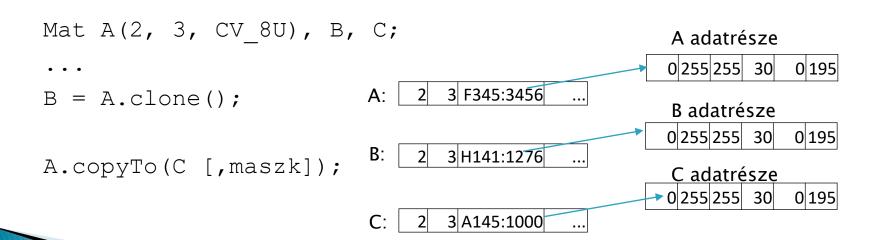
- Olvass be egy tetszőleges színes képet.
- Hozz létre ugyanolyan méretben egy 8 bites, szürkeárnyalatos képet.
- A kép legyen tiszta fekete.
- Ellenőrzésként jelenítsd meg mind a két képet.

Mátrix másolása

Sekély másolat (csak a fejlécet másolja)



Mély másolat:



Hasznos mátrix operátorok

mátrix operátor skalár (pontonkénti)

mátrix operátor mátrix (pontonkénti):

```
B = A + A; // eredmeny : 4, 0, 6, 255

B = A - A; // eredmeny : 0, 0, 0
```

mátrix megjelenítése:

```
cout << A;
```

Hasznos mátrix operátorok

mátrix operátor skalár (pontonkénti):

```
uchar data[]{2, 0, 4, 255};  //C++ tömb
Mat A(1, 4, CV_8U, data), c;

C = A > 2;  // eredmeny: 0, 0, 1, 1
C = A <= 2;  // eredmeny: 1, 1, 0, 0
C = A == 2;  // eredmeny: 1, 0, 0, 0
...</pre>
```

mátrix operátor mátrix (pontonkénti) :

Hasznos mátrix operátorok

mátrixok elemeinek pontonkénti szorzata

```
Mat C; // for the results

float data[]{2.5, 0, 3};
Mat A(1, 3, CV_32F, data);

float data[]{2, 1, 0};
Mat B(1, 3, CV_32F, data);

C = A.mul(B); // eredmény: 5, 0, 0
```

matrixszorzás:

$$C = A * B.t();$$
 // B.t() a B transzponáltja
// $C = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 2.5 * 2 + 0 * 1 + 3 * 0 = [5]$

Feladat: Kép "fakítás"

- Olvass be egy képet szürkeskálában
 - imread(<elérési_út>, ImreadModes::IMREAD_GRAYSCALE);
- Adj hozzá az összes képponthoz egy pozitív egész értéket, pl. 50-et.
- Jelenítd meg az eredetit és a fakóbb változatot is
 - imshow(ablaknév, kép);

A kép, mint paraméter (fejléc vs. adat)

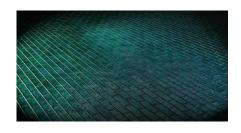
```
void vilagosit1(Mat img) { //Miért változik az eredeti kép?
   img = img + 100;
void vilagosit2(Mat img, Mat& dest) { //Miért kell a & jel?
   dest = img + 100;
int main() {
  Mat img = cv::imread("d:/kurama.jpg", 0);
  vilagosit1(img);
   imshow("fako1", img);
  Mat dest;
                           //A kép még üres
   vilagosit2(img, dest);
   imshow("fako2", dest);
   waitKey();
   return 0;
```

Feladat: Invertálás

- Olvass be egy képet szürkeskálában
 - imread(<elérési_út>, ImreadModes::IMREAD_GRAYSCALE);
- Ellenőrizd, hogy sikeres-e a beolvasás
 - empty()
- Invertáld a képet
 - az elméleti maximum 255
- Jelenítsd meg az eredetit és az invertált képet is
 - imshow(ablaknév, kép);

Feladat: Mosd össze

- Olvass be egy háttérképet (h)
- Olvass be egy rajzot (r)
- Ellenőrizd, hogy sikeres-e a beolvasás
- Méretezd át a hátteret úgy, hogy illeszkedjen az előtérhez:
 - #include <opencv2/imgproc.hpp>
 - resize(eredeti_kép, cél_kép, cél_méret)
- Add össze a két képet: $u = \alpha \cdot h + (1 \alpha) \cdot r$, $0 < \alpha < 1$
- Jelenítsd meg: imshow(ablaknév, kép);





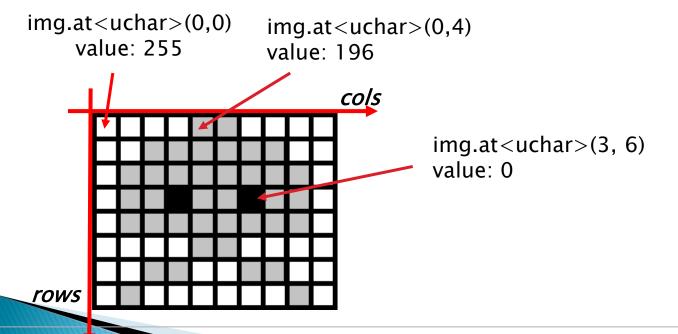


Képpontok elérése

.at (template) metódussal

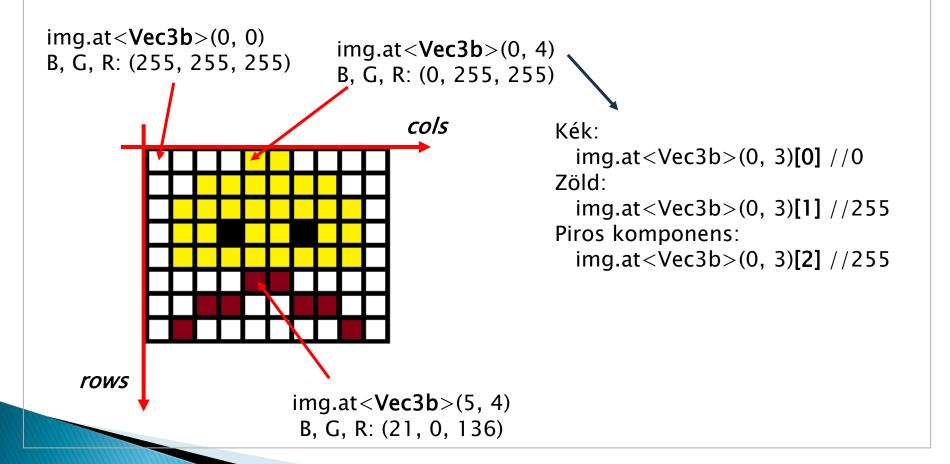
```
Mat img = imread(...)
img.at<pixel_type>(row_idx, column_idx)
img.at<pixel_type>(Point(column_idx, row_idx))
```

pl.: img egy 8 bites, szürkeskálás kép (CV_8UC1)

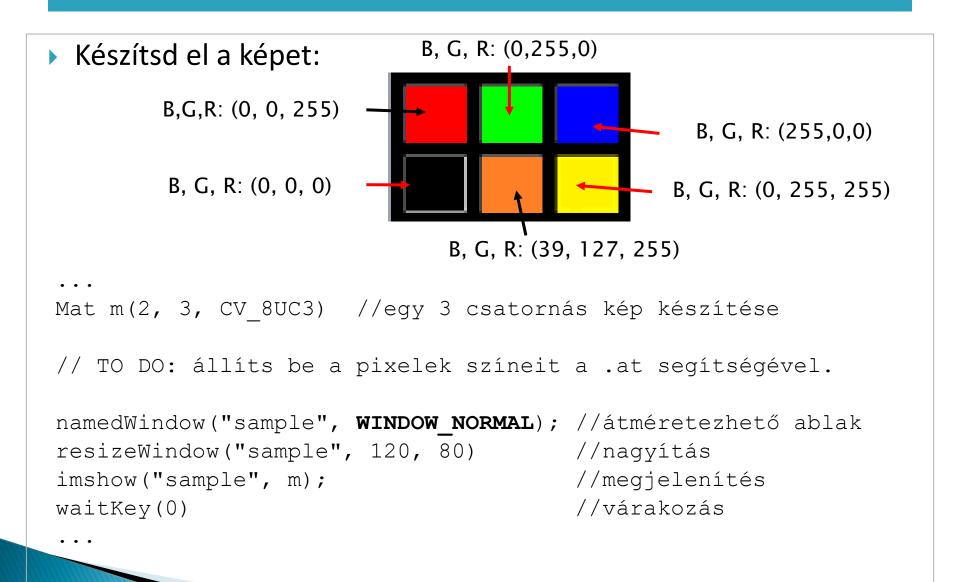


Képpontok elérése

- pl.: az img egy 24 bites RGB kép (CV_8UC3)
- OpenCV-ben az alapértelmezett csatornasorrend a B,G,R



Feladat



Template mátrix

- Mat_
- Akkor használható, ha a kép típusa ismert (ez gyakran igaz)
- Egyszerűsödik a képpont elérés

Példa:

```
cout << img(0, 0);

Mat_<Vec3b> img2 = imread("<egy kép>", IMREAD_COLOR);
cout << img2(1, 2);

img2(1, 2) = Vec3b(2, 3, 4)
img2(1, 2) = (2, 3, 4) // VIGYÁZZ !!!

Ez olyan minthe extension</pre>
```

Mat <uchar> img = imread("<egy kép>", IMREAD GRAYSCALE);

Ha elhagyod a Vec3b-t a jobb oldal értéke **4**. (C++ vessző operátor: a, b, c, ..., z értéke z.

Ez olyan, mintha a Vec3b(4, 0, 0)-t használnád.

