

Spielidee: Ball hochhalten

Von: Alexej Demerza

Für: Prof. Dr.-Ing. Jan Rexilius

### **Kurze Einführung:**

- 1. Welchen Detektor und Tracker habe ich gewählt?
- 2. Wie bewerte ich meine Daten/Videos?
- 3. Mit welchen Parametern habe ich gearbeitet?
- 4. Was für Daten/Videos habe ich ausgewertet?
- 5. Bewertung/Visualisierung der Ergebnisse!

### Wie funktioniert mein Detektor?

#### **Sobel-Kontur-Eckendetektor:**

**Sobel-Operator** zur Gradientenberechnung, der hilft, die Kanten und Ecken im Bild hervorzuheben.

**Konturenerkennung**, die auf den durch den Sobel-Operator erzeugten Gradienten Bildern basiert, um markante Punkte (Ecken) für das Tracking zu finden.

### Wie funktioniert mein Tracking?

#### Optischer Fluss (Lucas-Kanade-Methode):

- Berechnung: Ermittelt die Bewegung jedes Punktes zwischen zwei aufeinanderfolgenden Bildern.
- Selektion: Nur signifikante Bewegungen werden zur weiteren Analyse beibehalten.

#### **Clustering der Bewegungspunkte:**

- **Gruppierung**: Punkte mit ähnlicher Bewegung werden zu Clustern zusammengefasst.
- **Tracking**: Clustern werden durch die Ungarische Methode IDs zugeordnet, um Bewegungen über die Zeit zu verfolgen.

### **Zusätzliche Funktion:**

Gaußsche Weichzeichnung: Reduziert Bildrauschen und verbessert die Punkt-Detektion.

Bewegungsschwelle: Filtert nur signifikante Bewegungen für das Tracking.

**Distanzkriterium beim Clustering**: Ermöglicht das Gruppieren von Bewegungspunkten, die sich ähnlich verhalten.

**Extrapolation und Alterung von Clustern**: Verwaltet aktive Tracker basierend auf der Dauer ihrer Sichtbarkeit.

Glättungsfaktor (Alpha): Sorgt für eine natürliche Bewegungsdarstellung in Echtzeit-Interaktionen.

### Wie bewerte ich meine Daten/Videos?

#### Visuelle Aspekte:

- Genauigkeit und Stabilität der Bounding Box.
- Vergleich erkannter und tatsächlicher Bewegung.
- Erkennung von Tracking-Fehlern.

#### Multiple Object Tracking Accuracy (MOTA):

Misst Tracking-Genauigkeit unter Berücksichtigung von Fehlalarmen, Fehldetektionen und Identitätswechseln.

• Höherer Wert = Besseres Tracking.

### Mit welchen Parametern habe ich gearbeitet?

Distanzschwelle: self.distance\_threshold = 280

Maximale vermisste Frames: self.max\_missing\_frames = 90

Bewegungsschwelle: self.still threshold = 0.6

Glättungsfaktor: self.alpha = 0.2

Mindestanzahl von Punkten: self.min\_points\_per\_cluster = 8

Lucas-Kanade-Parameter: lk\_params = dict(winSize=(80, 80), maxLevel=1,

Schwellenwert für Gradienten: cv2.threshold(magnitude, 75, 255, cv2.THRESH\_BINARY)

### Was für Daten/Videos habe ich ausgewertet?

#### Bewegungs Varianten (min. 2 Personen):

- Gehen mit Abstand
- Überschneidung
- Verschmelzung und Lösen
- Bild verlassen
- durcheinander gehen
- usw...

#### Umgebung & Kleidung:

- Helle Beleuchtung (Outdoor)
- Relativ Neutrale hintergründe (Mauer)
- Dunkle Oberkörper Kleidung

**Gesamtanzahl der Videos**: 15-20

**Parameter:** 

distance\_threshold = 150

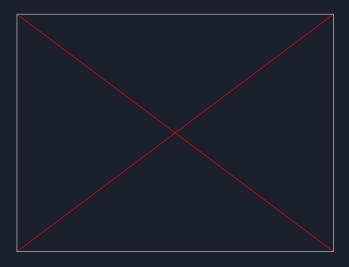
standard: 150-280



**Parameter:** 

distance\_threshold = 600

standard: 150-280



**Parameter:** 

max\_missing\_frames = 30

standard: 90

**Parameter:** 

max\_missing\_frames = 150

standard: 90





Video\_03 Video\_04

10

**Parameter:** 

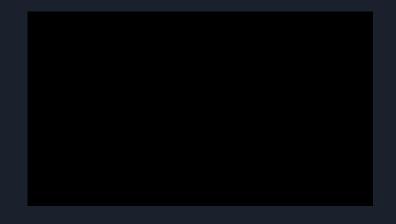
min\_points\_per\_cluster = 4

standard: 8-10



min\_points\_per\_cluster = 15

standard: 8-10





Video\_05 Video\_06

**Sequenz:** Personen verfolgung mit etwas Abstand



Sequenz: Personen überschneiden sich



**Sequenz:** Personen überschneiden sich + gehen wieder ins Bild



Video\_08

**Sequenz:** Personen kommt ins Bild und verschmilzt mit anderer Person



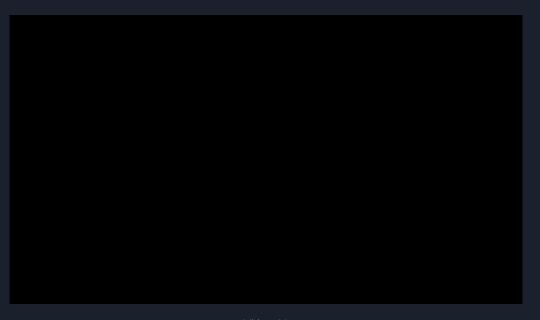
Video\_09

15

**Sequenz:** Personen geht hinter einem hindernis her



**Sequenz:** Drittes kleines Objekt wird ins Bild geworfen.



Video\_11 17

# Fragen?