DISCIPLINA: BLU3040 - Visão Computacional em Robótica

Prof.: Marcos Matsuo

LAB 1 - Operações Diádicas e Homografia Planar

Observação: Entregar (via Moodle) relatório técnico e códigos produzidos até as 23h59min do dia 09/09.

1 Atividade 1

Na primeira atividade deste laboratório cada aluno deverá implementar o efeito de *Chromakey* para combinar os quadros de dois vídeos de entrada, produzindo um vídeo resultante (conforme ilustrado na Figura 1). Os vídeos de entrada são disponibilizados no Moodle (veja arquivos Chromakey.mp4 e Clouds.mp4). Um exemplo de código que realiza a leitura e gravação de vídeo no Matlab é apresentado na Seção 4 deste roteiro.

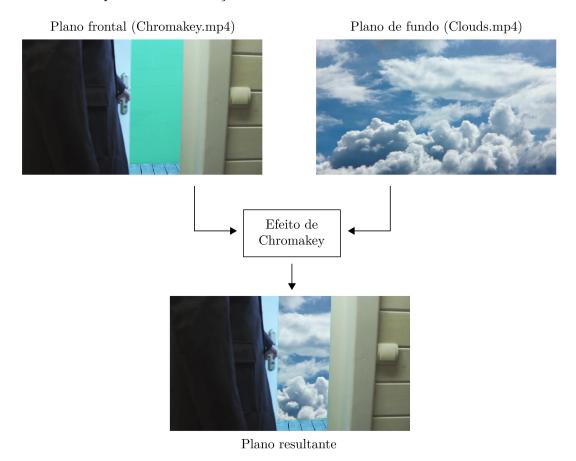


Figura 1: Ilustração do efeito de Chromakey que deve ser implementado neste laboratório.

A implementação do efeito de Chromakey em cada quadro do vídeo deve seguir o procedimento ilustrado na Figura 2 (discutido em aula).

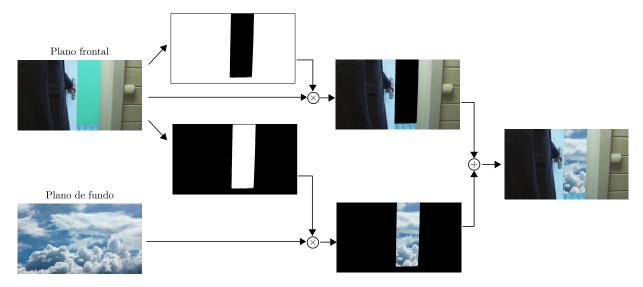


Figura 2: Etapas de processamento para geração do efeito de Chromakey.

É importante ressaltar que nas etapas iniciais de processamento, deve-se aplicar (em cada quadro do plano frontal) um algoritmo de segmentação de imagem baseado em cor. As etapas de processamento de tal algoritmo são apresentadas na Figura 3.

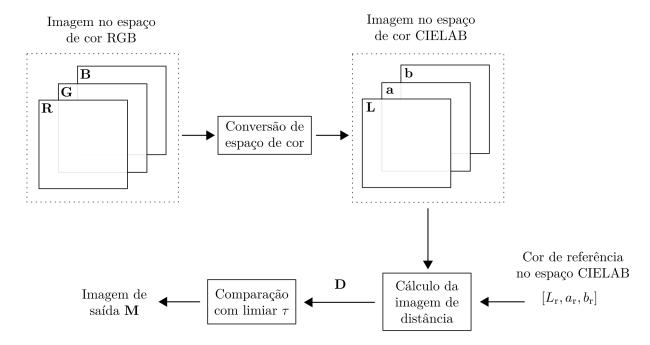


Figura 3: Etapas de processamento do algoritmo de segmentação de imagem baseado em cor.

Observe que na primeira etapa do algoritmo de segmentação de imagem baseado em cor é realizada a conversão da imagem do espaço de cor RGB para o CIELAB (ou ainda, L* a*

b*). No espaço CIELAB, cada cor é representada por três valores, a saber: L* caracterizando a variação de preto para branco (ou seja, o brilho da imagem), a* denotando a variação de verde para vermelho e b* representando a variação de azul para amarelo. O espaço de cor CIELAB foi projetado para que uma mesma quantidade de alteração numérica desses valores correspondessem (aproximadamente) a uma mesma variação na percepção visual da cor. Após a conversão para o espaço de cor CIELAB e tendo em mãos uma cor de referência $[L_r, a_r, b_r]$, obtém-se na sequência a imagem de distância \mathbf{D} . Em particular, cada pixel com coordenada (u, v) da imagem \mathbf{D} é calculada como a distância Euclidiana entre o pixel da imagem no espaço CIELAB e a cor de referência. Ou seja,

$$\mathbf{D}(u,v) = \sqrt{[\mathbf{L}(u,v) - L_{\rm r}]^2 + [\mathbf{a}(u,v) - a_{\rm r}]^2 + [\mathbf{b}(u,v) - b_{\rm r}]^2}.$$
 (1)

Por fim, para obtenção da imagem binária \mathbf{M} (com regiões em branco denotando as regiões com cores próximas a cor de referência), deve-se realizar a comparação de cada pixel da imagem \mathbf{D} com um limiar τ (com valor definido pelo projetista). Assim,

$$\mathbf{M}(u,v) = \begin{cases} 1, & \mathbf{D}(u,v) \le \tau \\ 0, & \mathbf{D}(u,v) > \tau. \end{cases}$$
 (2)

Onde a imagem binária \mathbf{M} deve ser utilizada nas etapas seguintes para obtenção do efeito de Chromakey.

2 Atividade 2

Na segunda atividade deste laboratório, deve-se realizar a projeção de cada quadro do vídeo produzido na atividade anterior no espaço de um outdoor (utilizando a operação de homografia planar), gerando um outro vídeo de saída (conforme ilustrado na Figura 4). A imagem de fundo (com o Outdoor em branco) está disponível na pasta dos arquivos deste laboratório no Moodle.

Imagem de fundo (a)

Vídeo de entrada



Vídeo de saída



Figura 4: (a) Imagem de fundo com o outdoor em branco. (b) Quadro do vídeo de entrada. (c) Quadro do vídeo de saída.

3 Orientações para elaboração do relatório técnico

A elaboração do relatório visa formalizar de forma textual as atividades realizadas, para tal é importante apresentar uma descrição do algoritmo desenvolvido e uma discussão acerca dos resultados obtidos. Para este laboratório, o relatório técnico deve conter as seguintes seções e informações:

- 1. Identificação: identificação do aluno e da atividade realizada.
- 2. **Descrição do problema**: nesta seção deve-se descrever o problema a ser solucionado. Para essa seção, é possível utilizar como base o enunciado do roteiro. Porém é importante não apresentar simplesmente uma cópia do roteiro, ou seja, descreva o problema com as suas palavras.
- 3. **Descrição do algoritmo proposto**: nesta seção, os principais pontos do algoritmo proposto devem ser descritos de forma detalhada e clara. Sugere-se que a descrição seja

apresentada com o auxílio de diagramas e, também, através da apresentação de resultados parciais. Em outras palavras, evite descrever o algoritmo proposto apenas com texto. Em relação aos códigos, apresente apenas as seções/porções que considerar relevante. Ou seja, não é necessário apresentar uma cópia de todo código no relatório (lembre-se que o código deve ser enviado em arquivos separados).

4. Resultados: apresentar e discutir os resultados obtidos.

4 Código exemplo: leitura e criação de arquivo de vídeo

Para fins de referência, no Quadro 1 é apresentado um código exemplo de leitura e gravação de vídeo no Matlab.

Source Code 1: Código para leitura e gravação de arquivos de vídeo no Matlab.

```
% carrega arquivo do vídeo de entrada
    video_entrada = VideoReader('Clouds.mp4');
2
3
    % cria arquivo do vídeo de saída
4
    video_saida = VideoWriter('video_saida.avi');
    video_saida.FrameRate = video_entrada.FrameRate;
6
    open(video_saida);
8
    % Processamento
9
    while hasFrame(video_entrada)
10
    % apresenta na tela a informação do instante de tempo
12
    % do quadro atual
13
    fprintf('time: %f\n', video_entrada.CurrentTime);
14
15
    % Obtém quadro (imagem) atual do video de entrada
16
    frame_entrada = readFrame(video_entrada, 'native');
17
18
    % Processa a imagem (conversão RGB para nível de cinza)
19
    frame_saida = rgb2gray(frame_entrada);
20
21
    % Escreve imagem processada no vídeo de saída
```

```
writeVideo(video_saida,frame_saida);
end

// end

// Finaliza e salva o vídeo de saída

// close(video_saida);
```