Relatório PIV

Descrição Geral do Projeto

Neste projeto o objetivo é reconhecer objetos que se movem num fundo estático com base numa sequência de imagens de duas câmaras rgb+d (com perspectivas diferentes). O programa desenvolvido reconhece e segue os objetos que se movem num espaço em 3D desenhando uma caixa à volta de cada um nas sequências de imagens de ambas as câmaras. Esta caixa é atualizada ao longo da sequência de imagens e o programa deteta vários objetos simultaneamente.

Na primeira parte do projeto são-nos fornecidas as transformações entre as imagens das câmaras e sistema de coordenadas do mundo em 3D. Dado estes inputs o programa reconhece e segue os objetos que se movem.

Divisão do projeto em partes a implementar

Thresholds a ter cuidado (files a bold)

**bg**\_**fg**\_**detect.m**

fg\_depth\_bin = fg\_depth > 700

mag\_grad(mag\_grad < 2000) = 0;

filtered\_fg = imopen(segmented\_fg,strel('disk',2));

filtered\_fg2 = bwareaopen(filtered\_fg,2000);