

Введение в компьютерное зрение

Старкит МФТИ, Лаборатория Волновых Процессов и Систем Управления МФТИ

Роль в проекте

- Камера главный сенсор робота
- Зрение, модель мира, локализация, стратегия, движение



https://inkme.it/veni-vidi-vici-tattoo/

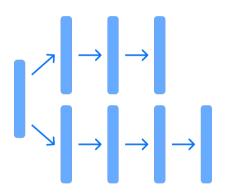
Постановка задачи

- Вход изображение
- Выход (в задаче детекции) координаты и размер объекта
- Трекинг, сегментация



Обработка изображений

- Ветви обработки
- Последовательность фильтров
- Конфигурационные файлы

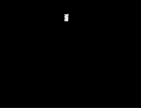


Простейший способ детекции

- Получение маски (InRange/threshold)
- Морфологическая обработка
- Получение ограничивающего прямоугольника (анализ связных компонент)







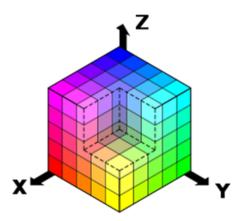


Цветовые пространства

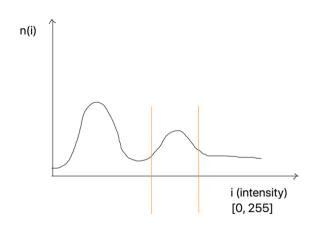
- RGB, HSV, YCrCb, RB-chromaticity, ...
- Различные представления одних и тех же данных
- Выбор цветового пространства диктуется задачей

RGB





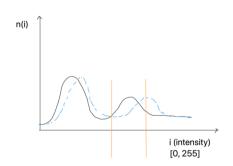
Получение маски

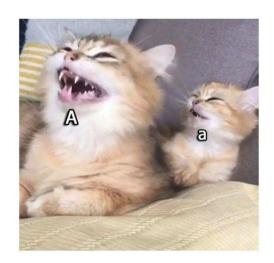






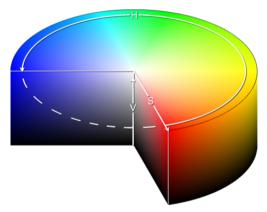
Недостатки RGB





HSV

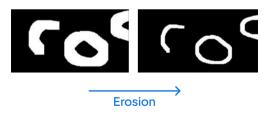
- Цветовой тон, насыщенность, яркость
- Позволяет игнорировать изменения яркости
- Преобразование в RGB нелинейно



https://en.wikipedia.org/wiki/complementarycolors

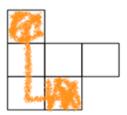
Морфологическая обработка

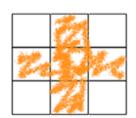
- Морфологическая эрозия "растворение"
- Наращивание поиск максимума в окрестности пикселя, задаваемого ядром
- Закрытие = наращивание + эрозия, открытие наоборот

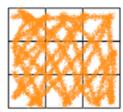


Анализ связных компонент

- Поиск связных компонент
- Фильтрация
- Критерии площадь, ширина/высота, плотность, округлость, ...







Анализ связных компонент

- Поиск связных компонент
- Фильтрация
- Критерии площадь, ширина/высота, плотность, округлость, ...





Для чего нужны нейросети?



https://www.reddit.com/r/RATS/ comments/kts4fc/for_those_of _you_who_liked_the_lego_rat_i_made/



https://thispersondoesnotexist.com/



Thank you for your time

Старкит МФТИ, Лаборатория Волновых Процессов и Систем Управления МФТИ