車牌辨識系統之實作

學生:林郁佐

指導老師:林峻鋒

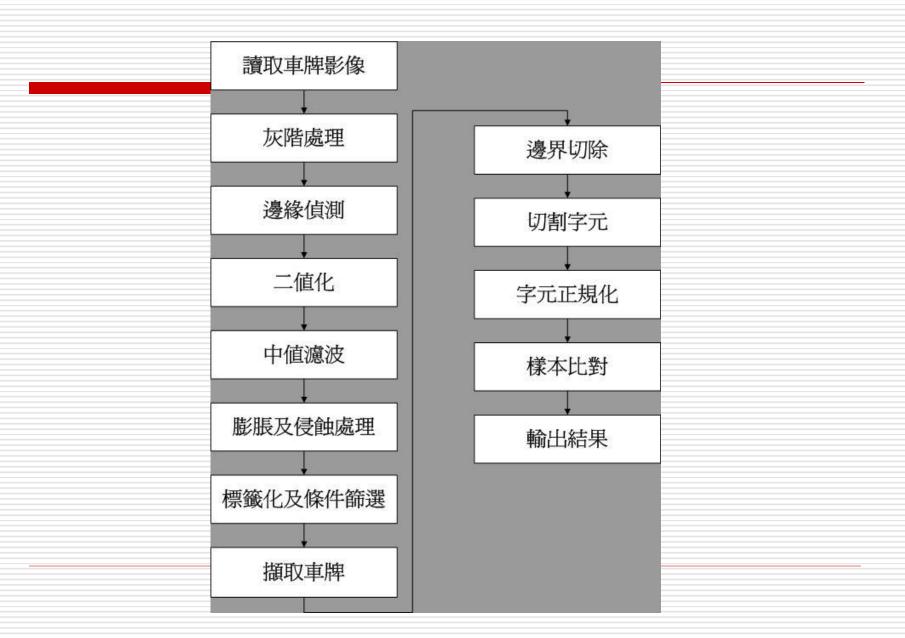
大綱

- □研究動機
- □系統流程
- □實作步驟
- □實驗結果
- □未來研究方向

研究動機

由於汽車已經變成人們主要的交通工具,車輛的管理顯得更為重要,傳統以人工進行管理的方法不符合經濟成本,於是想藉由對車牌的辨識,應用於對車輛的管理。如此一來可以大大地減少人力,在系統技術成熟的情況下,也能避免人為錯誤的發生

系統流程



灰階處理

Gray = 0.3R + 0.59G + 0.11B



原始影像



灰階影像

邊緣偵測

邊緣指的是灰階值落差極大的地方, 而車牌區塊內的字元部份,會形成許 多密集的垂直邊緣,這個特性讓我們 能夠對車牌區域進行尋找。

本專題使用Prewitt遮罩取得影像內明顯的垂直邊緣。

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Prewitt遮罩係數



經過Prewitt遮罩後

二值化

先得到影像中最大跟最小的像素值, 其總合的一半即為初始的門檻值T, 接著將影像裡大於此門檻值的像素值 加總起來取其平均值O_{sum}, 小於此門檻值的像素也同樣加總起來 取得其平均值B_{sum},再把O_{sum}跟B_{sum} 加起來除以二得到T_n,若T_n不等於T, 則將門檻值T_n設為新的門檻值T, 直到T_n等於T為止, 這樣取得的T即是當作二值化依據的門檻值。



經過二值化以後的影像

中值濾波

中值濾波的目的是消除影像內的雜訊,其原理是找出相鄰八個像素的灰階值,並將目前的點設成八個像素的中間值。



經過一次中值濾波



經過二次中值濾波

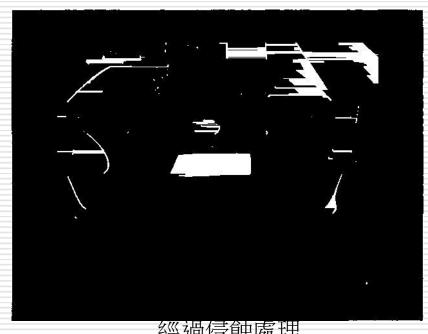
膨脹及侵蝕處理

膨脹處理:若一定範圍內有任一點為白點,則目前這點亦為白點

侵蝕處裡:若一定範圍內的所有點皆為白點,則目前這點才為白點



經過膨脹處理



經過侵蝕處理

標籤化

	U	В
L	N	

L:目前像素的左邊

N:目前的像素

U:目前像素的上面

B:目前像素的右上方

M:標籤

```
for(影像裡的每一列){
for(影像裡的每一行){
  N=目前的像素且為白點
if(如果L、U、B皆未有標籤)
  N=新的標籤
else if(B已標籤且L、U皆未標籤)
  N=B的標籤;
else if(U已標籤且L未標籤)
  N=U的標籤;
else if(L已標籤且U未標籤)
  N=L的標籤;
else if(L、U皆有標籤且標籤相同)
  N=U的標籤;
else if(L、U皆有標籤且標籤不同)
  N=U的標籤;
  將此條水平線目前像素之前
  跟L一樣的標籤設成U的標籤
```

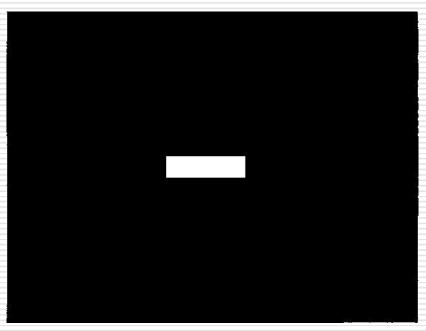
條件篩選

一.區塊的像素總合必須大於1600 pixels。

二.區塊的長寬比例要在1.5~5.0之間。

三 從經過上面兩個條件篩選以後的區塊中,選擇最下方的區塊。

條件篩選(續)



經過篩選後的區塊



擷取出的車牌影像

邊界切除



原始車牌影像

ZW-0170

切除上下邊界

ZW:0170

切除左右邊界

上下邊界的切除線找尋方法為從中點往左右延伸 30個pixels,往上下水平尋找,直到找到整條 水平線為白色或白點個數大於90%

從左邊往右邊搜尋每條垂直線,一但發現整條 垂直線白點個素少於95%,則停止搜尋並將 此條垂直線標記為切除線

切割字元



字元切割線



切割出的字元

切割字元是每次找出字元切割的起點跟終點 再進行切割,每次切割完的終點即為下一個 字元切割的起點,而切割的終點為起點加上 一個字元的寬度,在起點跟終點附近找到 黑白像素差距最大的垂直線,即為字元的 切割線,重複此步驟直到切出六個字元。 另外,針對字元「-」及「1」有進一步的處理。

字元正規化

本專題採用線性正規化,將字元正規化成15*45的大小, 正規化的方法是以15*45的座標推斷欲正規化字元 在此大小裡的座標是黑點或白點。

Z W 0 1 7 0

正規化以後的字元

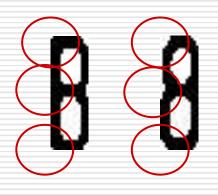
樣本比對

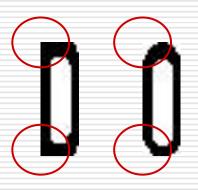
0	1	2	3	4	5	6	7
8	9	A	В	C		E	F
G	H	Ι	J	K	L	M	N
0	P	Q	R	S	T	U	¥
W	X	Y	Z				

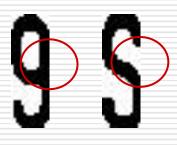
樣本字元

樣本比對(續)

針對容易辨識錯誤的幾組字元,進行第二次重點區域的比對。







實驗結果

實驗車牌影像:131張。

辨識正確張數:81張。

辨識率:61.83%。

總共辨識字元:672個。

辨識正確字元:604個。

字元辨識率:89.88%。



系統介面

未來研究方向

本專題的辨識率不盡理想,其原因可能是因為影像的品質包括陰影、角度、亮度的影響,或是影像處理的演算法,專題所使用的一些演算法未必能在每張影像裡得到預期的結果,未來將克服影像品質所帶來的影響,如;傾斜角度的矯正、影像對比度的增強。另外,將會尋找或者自行設計更能達到預期結果的影像處理演算法,待車牌的辨識率達到一定目標以後,將會再搭配相關硬體,如攝影機,以能夠構成一套完整的車牌辨識系統。