

Detecção de Objetos Baseada em Subtração de Fundo, Fluxo Óptico e Clusterização

Princípios de Visão Computacional - UnB - 2º/2013

Professor : Flávio Vidal

Aluno : Juarez Aires Sampaio Filho - 11/0032829

I. OBJETIVOS

Desenvolver um segmentador de objetos em movimento utilizando para isso técnicas de subtração de fundo, fluxo óptico e clusterização. A aplicação em mente é a detecção de carros em uma câmera de rodovia. Isto é um teste. Será que vai funcionar?

II. INTRODUÇÃO

Um problema recorrente em visão computacional é a segmentação de objetos, isto é, definir quais pixels de uma imagem estão associados com objetos. Neste trabalho usamos subtração de fundo para detecção de objetos em movimentos e um algoritmo baseado em fluxo óptico e clusterização de pontos para segmentar os diferentes objetos. Isto é, não apenas detectamos objetos se movendo, mas pretendemos também identificar que esses objetos são diferentes entre si.

A técnica de subtração de fundo consiste em subtrair pixel a pixel a imagem atual de uma imagem base considerada como fundo. O fundo, ou background, é calculado a partir da média dos valores do pixel para um número dado de quadros. A técnica é útil para detecção de objetos desde que o fundo seja estático, isto é, o fundo e a câmera estão fixos no tempo. Um dos problemas que surgem na aplicação do método é a detecção de sombra, uma vez que o objeto e sua sombra podem passar percebidos como um único objeto, sendo que na maioria dos casos estamos interessados apenas no objeto em si.

O fluxo óptico consiste em calcular o campo de velocidade da função intensidade de brilho para a cena. O fluxo é calculado de um frame para o seu seguinte e nos dá uma informação do movimento que ocorre entre os dois quadros. Os princípios do método requerem que a luminosidade total da cena se mantenha aproximadamente constante e, portanto, grandes variações de brilho são um problema para o método.

Clusterização consiste em agrupar os dados em diferentes classes. O método utilizado é o kmeans, que consiste em minimizar a distância entre os pontos e os centros das classes. Essa distância é um conceito abstrato e sua definição fica a critério da aplicação.

III. MATERIAIS

O código elaborado foi feito em C++ as bibliotecas:

- core
- imgproc
- highgui
- background_segm
- tracking

do **OpenCV** versão 2.4.6.

IV. PROCEDIMENTOS

A. Subtração de Fundo

Para o cálculo e a subtração de fundo utilizamos a classe **cv::BackgroundSubtractorMOG2** do cabeçalho **background_segm.hpp**. A classe possui métodos para calcular o plano de fundo e subtrair este de uma imagem de entrada, obtendo assim o primeiro plano, ou foreground. Além disso, a classe já implementa um algoritmo de detecção de sombra. O funcionamento dos métodos pode ser controlado por meio de parâmetros do objeto. Para esse controle foi necessário abrir o .hpp da biblioteca e alterar a permissão de acesso dos atributos de controle de private para public. Seja BGMOG2 um objeto da classe, os principais atributos e métodos são:

- **BGMOG2.bShadowDetection** : deve ser setado para true para ativar a detecção de sombras
- **BGMOG2.fTau**: controla a sensibilidade da detecção de sombras. Se unitário nada é sombra, se zero, tudo é sombra.
- **BGMOG2.operator ()(Mat frame, Mat foreG)**: subtrai o fundo de frame e escreve o resultado em foreG, além disso atualiza o plano de fundo com informação de frame.
- **BGMOG2.getBackgroundImage(backG)**: retorna o plano de fundo.

Para a calibração dos parâmetros envolvidos cria-se trackbars para controle destes em tempo de execução.

B. Fluxo Óptico

Para o cálculo do fluxo óptico utilizou-se a rotina **calcOpticalFlowFarneback** do cabeçalho `tracking.hpp`. A rotina recebe duas imagens de entrada e escreve em uma de saída o fluxo relativo. Além disso outros parâmetros devem ser informados, como o critério de fim de parada algoritmo dentre outros. Esse algoritmo está na categoria dos algoritmos densos, pois calcula o fluxo para todos os pixels da imagem. Para tratamento futuro dos dados, faz-se necessário uma filtragem nos dados.

C. Determinando Pontos de Interesse

Para filtragem dos pontos escolhemos dois critérios:

- os pontos pertencem a uma malha quadrada regular de pontos igualmente espaçados
- o fluxo nos pontos tem um valor mínimo

Definimos então um valor de step e varremos o frame de step em step adicionando esses pontos e seu respectivo fluxo em um vetor de Point's. Depois de selecionados os pontos da malha, varremos estes e descartamos aqueles cujo módulo do vetor fluxo correspondente é menor que um limiar de threshold. Ao final do processo temos um vetor com os pontos de interesse e respectivos fluxos. Esse valor de threshold é escolhido em tempo de execução com uma trackbar.

D. Contando o Número de Objetos em Cena

Para utilizarmos o kmeans precisamos antes determinar o número de objetos na cena. Para isso começamos varrendo cada linha daquela mesma malha de pontos definida anteriormente e contamos, para cada linha, metade do número de vezes que entramos ou saímos em uma região onde o módulo do vetor fluxo é maior que o threshold. A mesma varredura é feita no sentido das colunas. A estimativa do número de objetos é o máximo dessas duas varreduras.

E. Agrupando os pontos de interesse

Tendo os pontos de interesse e o número de objetos a procurar na cena usamos o algoritmo kmeans já implementado na biblioteca para agrupar os dados. O algoritmo recebe os pontos a serem agrupados, o número de grupos e critérios de parada. No trabalho desenvolvido o critério que melhor segmentou os grupos foi a posição (x,y) dos pontos de interesse.

F. Calibrando as Constantes

O uso de trackbars para calibração em tempo de execução das constantes resultou nos seguintes parâmetros:

parâmetro	valor
detecção de sombra fTau	0.03
threshold de fluxo	0.05

Tabela I: constantes para os algoritmos

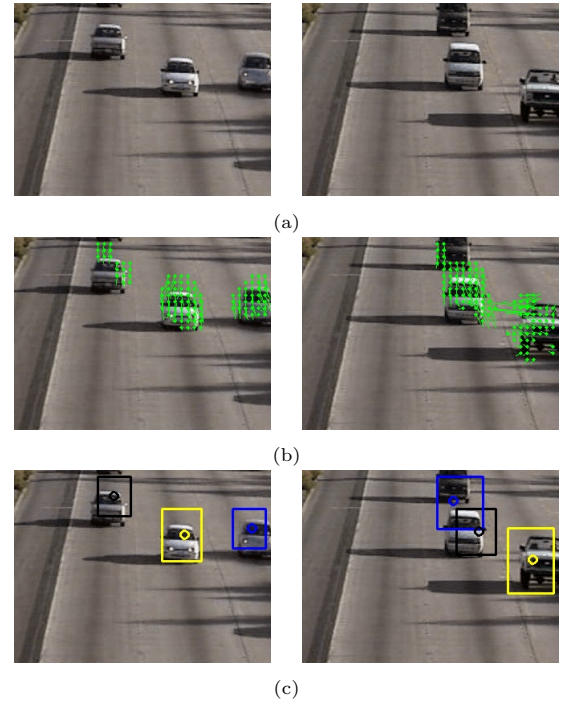


Figura 1: etapas do processamento para dois instantes : (a) imagem original, (b) fluxo óptico e (c) resultado final

V. RESULTADOS

VI. DISCUSSÃO
VII. CONCLUSÃO

REFERÊNCIAS

- [1] Forsyth, D.A. , *Computer Vision: a Modern Approach*, 1ªed.
- [2] Documentação do OpenCV, *Tutoriais em Processamento de Imagem: Canny Edge Detector, Hough Line Transform e Hough Circle Transform* Disponível em: [http://docs.opencv.org/doc/tutorials/imgproc/table_of_content_imgproc/table_of_content_imgproc.html](http://docs.opencv.org/doc/tutorials/imgproc/table_of_content_imgproc/table_of_content_imgproc.html#table-of-content-imgproc) Acesso em 14 de Outubro de 2013.