Desafio de Stanford

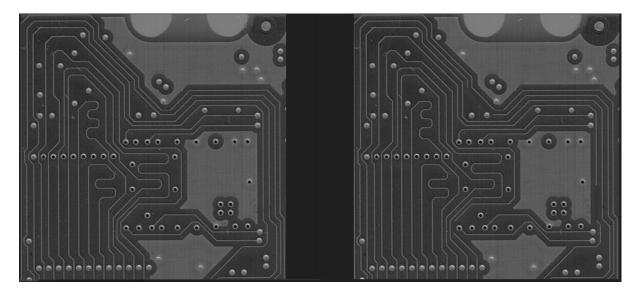
Detecção de variações em PCBs

Código:

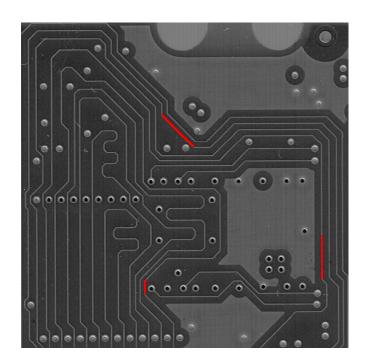
```
import cv2
import numpy as np
placa sem defeito = cv2.imread('pcbCroppedTranslated.png')
placa com defeito =
cv2.imread('pcbCroppedTranslatedDefected.png')
if placa sem defeito is None or placa com defeito is None:
   print("Erro ao carregar as imagens.")
else:
    if placa sem defeito.shape == placa com defeito.shape:
        diferenca = cv2.absdiff(placa sem defeito,
placa com defeito)
        diferenca em escala de cinza = cv2.cvtColor(diferenca,
cv2.COLOR BGR2GRAY)
        , thresholded =
cv2.threshold(diferenca em escala de cinza, 30, 255,
cv2.THRESH BINARY)
        contornos, = cv2.findContours(thresholded,
cv2.RETR EXTERNAL, cv2.CHAIN APPROX SIMPLE)
        resultado = cv2.drawContours(placa com defeito.copy(),
contornos, -1, (0, 0, 255), 2)
        cv2.imshow('Resultado', resultado)
        cv2.waitKey(0)
       cv2.destroyAllWindows()
```

print("As imagens têm dimensões diferentes.")

Imagens a serem comparadas:



Resultado:

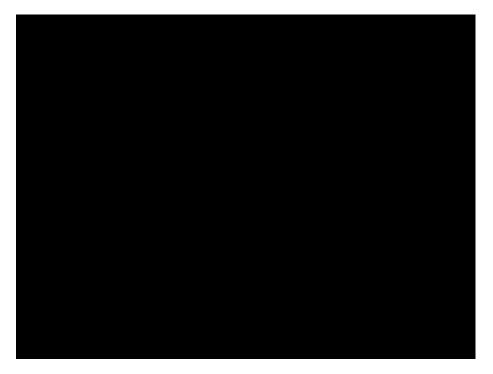


Detecção de variações em vídeos

```
import cv2
def calcular_diferenca(frame_anterior, frame_atual):
   gray_anterior = cv2.cvtColor(frame_anterior, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
   diff_frame = cv2.absdiff(gray_anterior, gray_atual)
   , thresh = cv2.threshold(diff frame, 30, 255, cv2.THRESH BINARY)
   return thresh
video capture = cv2.VideoCapture('output.avi')
ret, frame anterior = video capture.read()
while True:
    ret, frame atual = video capture.read()
   diff_frame = calcular_diferenca(frame_anterior, frame_atual)
   cv2.imshow('Detecção de Movimento', diff frame)
   if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
video capture.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

Resultado:

O vídeo sem movimento fica completamente preto:



Quando o movimento é detectado, as bordas ficam realçadas

