VEŽBA 11

Segmentacija slike upotrebom mašinskog učenja

Potrebno predznanje

- Poznavanje programskog jezika C
- 2D signali
- RGB i YUV prostori boja
- Filtriranje 2D signala u vremenskom domenu
- Računanje histograma slike

ZADATAK

1.1 Zadatak 1

Završiti implementaciju funkcije

static vector<vector<int>> kMeans(vector<KMeansPoint> points, int nFeatures, int K);

Funkcija vrši grupisanje tačaka u N-dimenzionom prostoru koristeći *K-means* algoritam.

Algoritam se sastoji iz sledećih koraka:

- Za zadati broj grupa K inicijalizovati K centralnih tačaka u N-dimenzionom prostoru.
- Svaku tačku pridružiti grupi (klasteru) čija centralna tačka je najbliža zadatoj tački.
- Pronaći novu centralnu tačku za svaki klaster tako što će se izračunati aritmetička sredina svih tačaka u klasteru
- Ponavljati process dokle god barem jedna centralna tačka menja svoju poziciju.

Parametri funkcije su:

- points vektor ulaznih tačaka
- nFeatures broj obeležja kojima je opisana tačka
- K broj grupa (klastera)

1.2 Zadatak 2

Realizovati funkciju

void IntensityPlusPositionBasedKMeans(uchar input[], int xSize, int ySize, int K);

Koja vrši grupisanje piksela u slici na osnovu nivoa osvetljaja i položaja.

Parametri funkcije su:

- input Ulazna slika u RGB formatu
- xSize širina slike
- ySize visina slike
- K -Zadati broj grupa (klastera)

Unutar funkcije potrebno je izvršiti konverziju slike iz RGB u YUV prostor boja. Potom je potrebno napraviti vector tačaka (tipa KMeansPoint) koji za svaku tačku sadrži opis u formi [osvetljaj, horizontalni položaj, verzikalni položaj]. Sva tri obeležja je potrebno skalirati tako da se vrednosti nalaze u istom opsegu. Potom pozvati funkciju kMeans kako bi se izvšila segmentacija. Svaki dobijeni segment obojiti različitom bojom.

1.3 Zadatak 3

Realizovati funkciju

Priprema za laboratorijske vežbe iz predmeta Osnovi algoritama i struktura DSP II Vežba 11 – Segmentacija slike upotrebom mašinskog učenja

void ColorPlusPositionBasedKMeans(uchar input[], int xSize, int ySize, int K);

Koja vrši grupisanje piksela u slici na osnovu boje i položaja.

Parametri funkcije su:

- input Ulazna slika u RGB formatu
- xSize širina slike
- ySize visina slike
- K -Zadati broj grupa (klastera)

Unutar funkcije jepotrebno napraviti vector tačaka (tipa KMeansPoint) koji za svaku tačku sadrži opis u formi [nivo crvene, nivo zelene, nivo plave, horizontalni položaj, vertikalni položaj]. Svih pet obeležja je potrebno skalirati tako da se vrednosti nalaze u istom opsegu. Potom pozvati funkciju kMeans kako bi se izvšila segmentacija. Svaki dobijeni segment obojiti različitom bojom.

1.4 Zadatak 4

Realizovati funkciju

void SIFTBasedKMeans(uchar input[], int xSize, int ySize, int K);

Koja vrši računanje SIFT obeležja, i potom grupisanje obeležja koristeći kMeans algoritam.

Parametri funkcije su:

- input Ulazna slika u RGB formatu
- xSize širina slike
- ySize visina slike
- K -Zadati broj grupa (klastera)