Praktikum Fisika Komputasi

OPENCY PREDIKSI WARNA

Senin, 9 Desember 2024

Mutiara Rachmatul Fajriyah (1227030024)

Secara keseluruhan program ini menggunakan library OpenCV, NumPy, pandas, dan scikit-learn untuk menangkap gambar dari kamera, memproses data warna, dan membuat prediksi.

Pada program pertama kita menggunakan library cv2 atau opencv digunakan untuk menangkap dan menampilkan frame dari kamera. Frame kamera ditampilkan menggunakan opencv atau cv2.VideoCapture, kemudian ditampilkan frame kameranya dengan cv2.imshow, dan program berhenti jika tombol ESC ditekan.

Pada program kedua ini menggunakan library cv2 atau opencv untuk menangkap frame kamera, kemudian library numpy untuk menghitung rata – rata warna, kemudian library csv untuk membaca atau menulis data ke file database. Program ini akan membuat file database bernama Databasewarna.txt jika belum tersedia. Kamera menampilkan live feed, lalu sebuah area kecil pada layar dianalisis untuk mendapatkan nilai rata-rata warna biru (B), hijau (G), dan merah (R). Setelah warna terdeteksi, pengguna dapat menekan tombol tertentu pada keyboard untuk memberikan label warna, 1 untuk merah, 2 untuk hijau, 3 untuk biru, 4 untuk hitam dan 5 untuk putih, tetapi kita menggunakan 2 warna yaitu hijau dan hitam. Data warna bersama labelnya kemudian disimpan ke file database dalam format CSV. File ini nantinya digunakan untuk melatih model prediksi warna pada kode program ketiga.

Pada program ketiga, digunakan library cv2 untuk menangkap frame, numpy untuk pengolahan matriks warna, pandas untuk membaca database warna dari file CSV, kemudian scikit-learn untuk normalisasi data(StandardScaler) dan pelatihan model SVM (svm.SVC). Program ini membaca database warna dari file CSV dan memisahkannya menjadi dua bagian: data fitur (nilai B, G, R) dan target (label warna). Data fitur kemudian dinormalisasi menggunakan StandardScaler supaya akurasi model jadi lebih baik. Selanjutnya, model Support Vector Machine (SVM) dengan kernel linear dilatih menggunakan data yang sudah dinormalisasi tadi. Setelah model siap, kamera akan menangkap frame, lalu area kecil tertentu dianalisis untuk mendapatkan nilai rata-rata RGB. Nilai ini dimasukkan ke dalam model untuk diprediksi menjadi label warna. Hasil prediksi tersebut ditampilkan secara realtime di layar, bersama dengan tampilan kamera.

Berikut hasil dari pengerjaan saya:







