

이성규 수강생 과제제출

코드

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 # 이미지 원 보aris의 값에 할 처리하기
2 import cv2
3 import numpy as np
4 from utils import image_show
5
6 image_path = './edge.png'
7 image_read = cv2.imread(image_path)
8 image_gray = cv2.cvtColor(image_read, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
9
10 # 에지들 보aris의 경우
11 corners_to_detect = 4
12 minimum_quality_score = 0.05
13 minimum_distance = 20
14
15 # 코너의 검출
16 corners = cv2.goodFeaturesToTrack(image_gray, corners_to_detect, minimum_quality_score, minimum_distance)
17
18 for corner in corners:
19     x, y = corner[0]
20     cv2.circle(image_read, (int(x), int(y)), 50, (0,255,0), -1) # 모서리마다 회색 원을 그림(5픽셀에 0인%)
21
22 image_show(image_read, "check edge with circle")
23
24 image_show(image_gray, "check edge with circle")
```

```
0 import cv2
10 from utils import image_show
11
12 image_gray = cv2.imread('./cat.png', cv2.IMREAD_GRAYSCALE)
13
14 image_xm18 = cv2.resize(image_gray, (18, 30)) # 0.017를 3000 픽셀 크기로 맞춰
15 image_xm18.flatten() # 이미지 18x30을 18x30의 픽셀로 맞춰
16
17 image_show(image_xm18, "image_xm18")
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 from utils import image_show
3
4 image = cv2.imread('./cat.png')
5
6 # image 30x30 픽셀 크기로 맞춰
7 image_color_xm30 = cv2.resize(image, (30,30))
8 image_shape_info = image_color_xm30.flatten().shape
9 image_color_xm30.flatten() # flatten(2차원 배열을 1차원 배열로 변환)
10 image_show(image_color_xm30, "image_color_xm30")
11
12 # image 250x250 픽셀 크기로 맞춰
13 image_color_xm250 = cv2.resize(image, (250, 250))
14 image_color_xm250.flatten()
15 image_show(image_color_xm250, "image_color_xm250")
16
17 print(image_color_xm250.shape)
18 # (250, 250, 3)
19 print(image_color_xm250.flatten().shape) # 이미지 250x250을 1차원 배열로 !
20 # (156250,)
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 import matplotlib.pyplot as plt
3
4 image_path = './cat.png'
5
6 image_gray = cv2.imread(image_path)
7 image_rgb = cv2.cvtColor(image_gray, cv2.COLOR_BGR2RGB)
8 features = [] # 각 픽셀 값을 담은 리스트
9 colors = ['r', 'g', 'b'] # 각 컬러 채널에 대한 히스토그램을 계산
10
11 # 각 채널을 대해서 히스토그램을 계산하고 히스토그램 추가
12 for i, channel in enumerate(colors):
13     histogram = cv2.calcHist([image_rgb], # 이미지
14                             [i], # 채널 인덱스
15                             None, # 마스크 (공백부분 None)
16                             [256], # 히스토그램 크기
17                             [0,256]) # 범위
18
19 plt.plot(histogram, color=channel)
20 plt.xlabel(0, 256)
21
22 plt.show()
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 # 3x3 크기의 이미지 처리 기법을 이용한 0.017의 선형화 <
2
3 import cv2
4 import numpy as np
5
6 img = cv2.imread('./car.png', 0)
7 print(img.shape)
8 img = cv2.resize(img, (330, 240)) # 0.017로 축소도
9
10 blurred_1 = np.hstack([
11     cv2.bilateral_filter(img, 5, 5),
12     cv2.bilateral_filter(img, 5, 5),
13     cv2.bilateral_filter(img, 5, 5),
14 ])
15
16 cv2.imshow('blurred_1', blurred_1)
17 cv2.imwrite('b1ar.png', blurred_1)
18 cv2.waitKey(0)
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 import numpy as np
3 from utils import image_show
4
5 img = cv2.imread('./car.png', 0)
6 print(img.shape)
7 img_xm18 = cv2.resize(img, (18, 240)) # 0.017로 축소도
8
9 gaussian_blurred_1 = np.hstack([
10     cv2.GaussianBlur(img_xm18, (5, 5), 0),
11     cv2.GaussianBlur(img_xm18, (5, 5), 0),
12     cv2.GaussianBlur(img_xm18, (5, 5), 0),
13 ]) # 3x3 크기의
14
15 image_show(gaussian_blurred_1, "gaussian_blurred_1")
16 cv2.imwrite('gaussian_blar.png', gaussian_blurred_1)
17
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 import numpy as np
3 from utils import image_show
4
5 image = cv2.imread('./car.png')
6
7 # creating out sharpening filter
8 filter = np.array([[ -1, -1, -1], [-1, -1, -1], [-1, -1, -1]])
9
10 sharper_img = cv2.filter2D(image, -1, filter)
11
12 # 비 블러링
13 cv2.imshow('org image', image)
14 image_show(sharper_img, "sharper image")
```

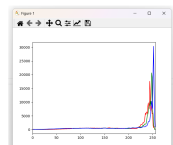
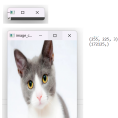
```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 import numpy as np
3 from utils import image_show
4
5 image = cv2.imread('./car.png')
6
7 # creating median hot filter
8 filter = np.array([[0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0]])
9
10 # 3x3 크기의
11 filter = np.array([[ -1, -1, -1], [-1, -1, -1], [-1, -1, -1]])
12
13 # Applying cv2.filter2D function on our Cybertruck image
14 median_hot_image = cv2.filter2D(image, -1, filter)
15
16 image_show(median_hot_image, "median_hot_image")
17 # 저장해서 비교 가능
18 cv2.imwrite('./median_hot_img.png', median_hot_image)
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 import numpy as np
3 from utils import image_show
4
5 image = cv2.imread('./car.png')
6
7 # creating median hot filter
8 filter = np.array([[0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0]])
9
10 # 3x3 크기의
11 filter = np.array([[ -1, -1, -1], [-1, -1, -1], [-1, -1, -1]])
12
13 # Applying cv2.filter2D function on our Cybertruck image
14 median_hot_image = cv2.filter2D(image, -1, filter)
15
16 image_show(median_hot_image, "median_hot_image")
17 # 저장해서 비교 가능
18 cv2.imwrite('./median_hot_img.png', median_hot_image)
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 import numpy as np
3 from utils import image_show
4
5 image = cv2.imread('./car.png')
6
7 # creating median hot filter
8 filter = np.array([[0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0]])
9
10 # 3x3 크기의
11 filter = np.array([[ -1, -1, -1], [-1, -1, -1], [-1, -1, -1]])
12
13 # Applying cv2.filter2D function on our Cybertruck image
14 median_hot_image = cv2.filter2D(image, -1, filter)
15
16 image_show(median_hot_image, "median_hot_image")
17 # 저장해서 비교 가능
18 cv2.imwrite('./median_hot_img.png', median_hot_image)
```

```
108 > #cv2 이미지 보aris의 크기변경은 원 이미지와 같게 > ...
1 import cv2
2 import numpy as np
3 from utils import image_show
4
5 image = cv2.imread('./car.png')
6
7 # creating median hot filter
8 filter = np.array([[0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0], [0,0,0,0]])
9
10 # 3x3 크기의
11 filter = np.array([[ -1, -1, -1], [-1, -1, -1], [-1, -1, -1]])
12
13 # Applying cv2.filter2D function on our Cybertruck image
14 median_hot_image = cv2.filter2D(image, -1, filter)
15
16 image_show(median_hot_image, "median_hot_image")
17 # 저장해서 비교 가능
18 cv2.imwrite('./median_hot_img.png', median_hot_image)
```

출력값



```
channel: [285.688133618071, 285.428758948887, 287.630572281915, 0.0]
observation: [[287.630572281915, 285.428758948887, 285.688133618071]]
```

(968, 968)

