

Dokumentace ke kódu na detekci kleštíků

KKY/ZDO

Veronika Osmiková Pavlína Täglová 29.5.2021

<u>Ptaglova@gmail.com</u> <u>osmikova@students.zcu.cz</u>

Nároky na vstupní data:

Pro správnou funkčnost kódu je nutná přítomnost dobře čitelného QR kódu ve vstupním obraze. Dále je vhodné před pořízením obrazu zkontrolovat, že QR není zasypaný mělí, a zajistit co možná nejvíce rovnoměrné osvětlení snímané plochy. Měl by měla být na podložce dostatečně rozhrnuta, aby se eliminoval počet zakrytých kleštíků, které je obtížnější detekovat.

Načtení vstupních dat:

Třída __init__ obsahuje kód pro získání dat v požadovaném 4D array formátu. Cesta na adresář s daty se ukládá do proměnné *pth*. Předpokládáme vstupní obrázky s rozměry (3024, 4032, 3).

```
class VarroaDetector():

def __init__(self):
    pth = "d:\images\*.jpg"

fotky = glob.glob(pth)

ll = len(fotky)

data = np.zeros((ll, 3024, 4032, 3), dtype = int)

for i in range(ll):
    img_fotky = plt.imread(fotky[i])
    image = img_fotky[np.newaxis, ...]

f = np.asarray(image)

data[i,:,:,:] = f

pass
```

Popis kódu pro detekci kleštíků:

Třída predikt obsahuje kód pro detekci kleštíků. Nejprve definujeme prázdné 3D pole pro výstup. Následuje for-cyklus, který postupně projde všechny vstupní obrázky.

```
output = np.zeros_like(data[...,0])
for m in range(data.shape[0]):
   img = data[m,:,:,:]
```

Pro každý vstupní obrázek se provedou následující operace:

1) převod z RGB do HSV

Dále pracujeme se 3. kanálem HSV (Value). Zkoušely jsme i převod do grayscale, ale pomocí hodnot Value dává kód přesnější výsledky.

```
umg_hsv = skimage.color.rgb2hsv(img)
obr_v = umg_hsv[:,:,2]
```

2) Filtrace a prahování

Provedeme filtraci obrazu pomocí Gaussova filtru pro "rozmazání" nežádoucích odlišných jasů (drobná měl, odlesk) na kleštíkách.

Dále prahováním získáme dva binární obrazy. Obraz img_tr_v získáme z vyfiltrovaného obrazu gaussian_img_v a použijeme ho později pro vyhledání kleštíků. Obraz imgQR_tr získáme z obrazu obr_v (hodnoty Value) a použijeme ho pro vyhledání prvků QR kodu.

```
img_vyrez_v = obr_v
gaussian_img_v = ndimage.gaussian_filter(img_vyrez_v, sigma=2)
img_tr_v = (gaussian_img_v < 0.32 * 10 ** -7)
imgQR_tr = (img_vyrez_v < 0.45 * 10 ** -7)

kanál Value

po filtraci

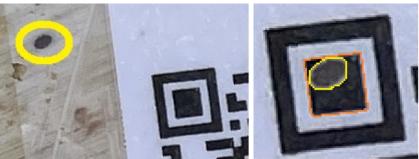
po prahování

po prahování

po prahování
</pre>
```

3) Vyhledání prvků QR kódu

Abychom byli schopni určit předpokládanou maximální velikost kleštíka v konkrétním obraze, použijeme předpoklad, že kleštík v "normální poloze" zabírá přibližně ¼ plochy čtverečku na hranici QR kódu:



Proto nejprve vyhledáme tyto čtverečky a zjistíme jejich velikost v konkrétném obraze. Použijeme morfologickou operaci otevření pro odstranění případných drobných nečistot na hranách čtverečků. Poté odstraníme objekty <80 pixelů (předpokládáme, že vstupní obraz bude focen z dostatečné blízkosti a čtvereček bude vždy >80 pixelů).

Provedeme barvení (labeling) a uložíme si prostorové vlastnosti (regionprops).

```
kernel_img3 = skimage.morphology.square(5).astype(np.uint8)
imgQR_tr_op = skimage.morphology.binary_opening(imgQR_tr, kernel_img3)
imgQR_tr_rso = skimage.morphology.remove_small_objects(imgQR_tr_op, 80)
imgQR_label = skimage.morphology.label(imgQR_tr_rso > 0)
propsQR = skimage.measure.regionprops(imgQR_label+1)
```

Následuje for-cyklus pro nalezení čtverečků QR kódu. Z obarvených objektů určíme jako čtverce ty, které splňují podmínky: mají vysokou hodnotu pravoúhlosti a jejich hlavní a vedlejší osa jsou si skoro rovny.

```
for i in range(len(propsQR)):
    a = propsQR[i].major_axis_length
    b = propsQR[i].minor_axis_length
    area = propsQR[i].area
    pravouhlost = area/(a*b)

if pravouhlost > 0.7:
    if b > a - 2:
    if ctypesc_max1 < a:</pre>
```

Z takto detekovaných objektů vybíráme 3 největší. Předpokládáme, že se na obrázku nenachází jiný objekt čtvercového tvaru, který by byl větší než čtverečky na QR kódu.

```
if pravouhlost > 0.7:
    if b > a - 2:
        if ctverec_max1 < a:</pre>
            #print ("id: ", i)
            ctverec_max_id3 = ctverec_max_id2
            ctverec_max3 = ctverec_max2
            ctverec_max2 = ctverec_max1
            ctverec_max_id2 = ctverec_max_id1
            ctverec_max1 = a
            ctverec_max_id1 = i
        elif ctverec_max2 < a:</pre>
            ctverec_max_id3 = ctverec_max_id2
            ctverec_max3 = ctverec_max2
            ctverec_max2 = a
            ctverec_max_id2 = i
        elif ctverec_max3 < a:</pre>
            ctverec_max3 = a
            ctverec max id3 = i
```

QR kód ve vstupním obraze

Nalezené čtverečky 2500 -

Z nalezených čtverečků vypočteme jejich průměrnou velikost. Může nastat situace, že některý ze čtverečků nenalezneme (kvůli zakrytí mělí nebo odlesku fólie). Pro tento případ testujeme, jestli jsou si tyto 3 největší nalezené čtverce velikostí podobné. Poměr velikostí dvou z nich musí být větší než 0.8 (ideálně by měl být = 1). Pokud zjistíme, že je jeden nebo dva čtverce výrazně menší než největší nalezený, potom je z výpočtu průměrné velikosti vyřadíme.

4) Vyhledání kleštíků

Pro naprahovaný obraz img_tr_v provedeme morfologické operace eroze a dilatace (otevření), odebrání malých objektů a vyplnění děr. Provedeme barvení (labeling) a uložíme si prostorové vlastnosti (regionprops).

```
small = (prum_a/4)/2.5

kernel_img2 = skimage.morphology.square(3).astype(np.uint8)
img_tr_er = skimage.morphology.binary_erosion(img_tr_v, kernel_img2)
img_tr_rso = skimage.morphology.remove_small_objects(img_tr_er, small)
img_tr_fh = ndimage.binary_fill_holes(img_tr_rso)
img_tr_di = skimage.morphology.binary_dilation(img_tr_fh, kernel_img2)
img_label = skimage.morphology.label(img_tr_rso > 0)
props = skimage.measure.regionprops(img_label+1)
```

Dále si definujeme maximální a minimální předpokládanou velikost kleštíka v daném obraze a prázdné pole pro uložení výsledného binárního obrazu (masky s nalezenými kleštíky).

```
# POKUS O NALEZENÍ KLEŠTÍKŮ ------
max_v_kl = prum_a/4
min_v_kl = max_v_kl/2
vysledek = np.zeros_like(img_vyrez_v)
```

V následujícím for-cyklu provedeme detekci kleštíků podle velikosti a nekompaktnosti oblasti. Předpokládáme, že kleštík má nekompaktnost blízkou nekompaktnosti kruhu. Hodnoty minimální a maximální hodnoty pro nekompaktnost byly určeny empiricky. Pokud je oblast určena jako kleštík, vloží se do výsledného obrazu s hodnotou 1.

```
for i in range(len(props)):
    nekomp = props[i].perimeter**2 / props[i].area
    #a = props[i].major_axis_length
    #b = props[i].minor_axis_length
    #obvod = props[i].perimeter
    area = props[i].area

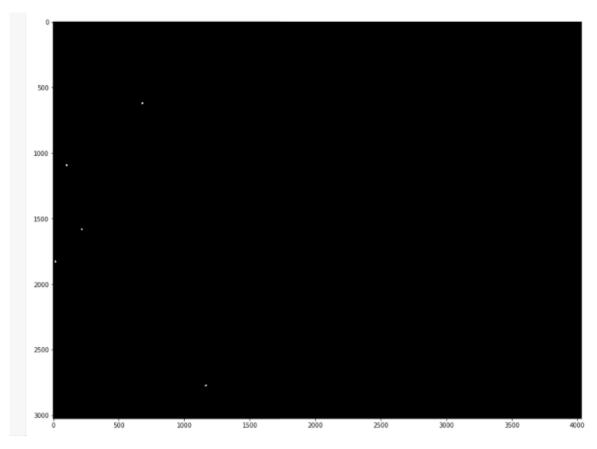
if min_v_kl < area < max_v_kl:
    if 12 < nekomp < 13.8:
        hezky_klestik = hezky_klestik + 1
        id_hezky.append(i)
        vysledek[img_label==i] = 1
        #vys[img_label==i] = [255,0,0]</pre>
```

Další část větvení if-else detekuje oblasti, které splňují jednu z podmínek dobře a druhou o něco hůře. Původně byly tyto oblasti přidány do výsledného obrazu s hodnotou 0.5 značící menší jistotu správnosti určení kleštíka. Tuto funkcionalitu je možno opět spustit odkomentováním příslušných řádků.

```
if min_v_kl < area < max_v_kl:</pre>
   if 12 < nekomp < 13.8:</pre>
       hezky_klestik = hezky_klestik + 1
       id_hezky.append(i)
       vysledek[img_label==i] = 1
        #vys[img_label==i] = [255,0,0]
   elif 11 < nekomp < 15:
       fuj_klestik = fuj_klestik + 1
       id_fuj.append(i)
       #vysledek[img_label==i] = 0.5
       #vys[img_label==i] = [0,255,0]
elif min_v_kl_f < area < max_v_kl:</pre>
   if 11 < nekomp < 15:
       fuj_klestik = fuj_klestik + 1
       id_fuj.append(i)
       #vysledek[img_label==i] = 0.5
       \#vys[img_label==i] = [0,0,255]
```

Nakonec je výsledný binární obraz uložen do pole výstupu.

output[m,:,:] = vysledek



Závěr:

Kód dobře detekuje kleštíky v normální i natočené poloze, ale má problém s detekcí částečně zakrytých kleštíků, kteří mají jakožto objekty v binárním obraze vysokou nekompaktnost.