컴퓨터비전 실습

실습10 | RANSAC

실습과제 이루리 내 제출

CVMIPLAB @ KNU

문제

최소제곱법 알고리즘을 구현합니다.

요구 결과

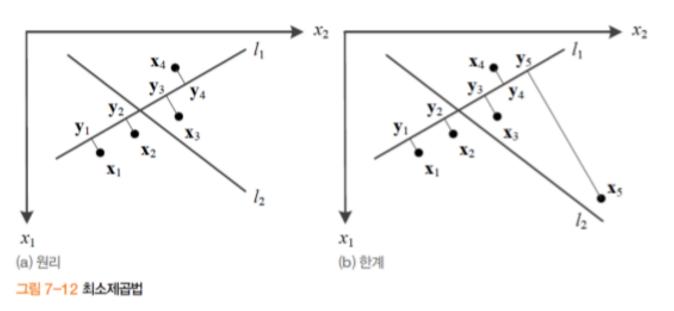
우측의 최소제곱법 알고리즘을 구현하고 이를 이용하여 **무작위로 생성된 점들을** 가장 잘 표현할 수 있는 직선을 구합니다.

과제 제출

실습 10-1, 10-2를 수행한 뒤

cpp 파일과 ransac.bmp, leastsquare.bmp 이미지들을 같이 압축하여 (최상위 디렉토리 없이) 이루리 시스템에 제출합니다.

- 오래 전부터 수학과 통계 분야에서 사용된 기법
- 예) X={x₁, x₂, x₃, x₄}를 가장 잘 대표하는 직선을 찾아라. ← 회귀 문제



설명자료

$$E(a,b) = \sum_{i=1}^{n} (y_i - \underline{(ax_i + b)})^2 \longrightarrow a = \frac{\sum_{i=1}^{n} (y_i - \overline{y})(x_i - \overline{x})}{\sum_{i=1}^{n} (x_i - \overline{x})^2} \qquad b: 절편$$
 $\overline{y}: y 평균$ $\overline{z}: x 평균$

참고자료:

https://m.blog.naver.com/PostView.nhn?blogId=moojigai07&logNo=120186757908&proxy Referer=https%3A%2F%2Fwww.google.com%2F

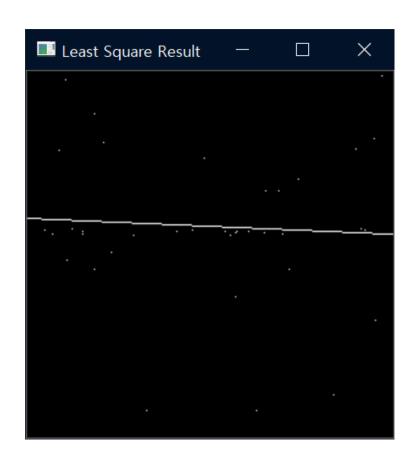
a: 기울기

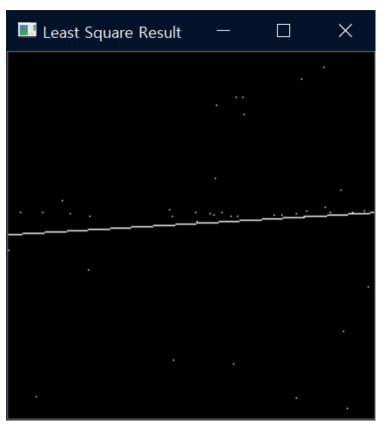
설명자료

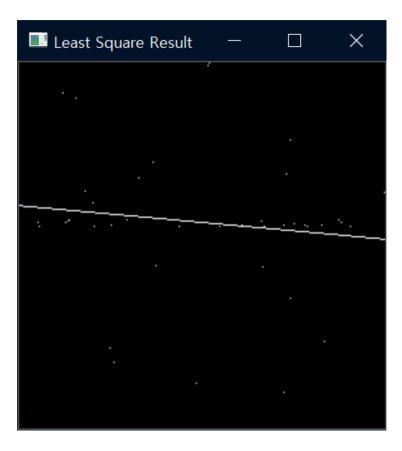
```
uationElement algorithms::LeastSquare::calculate_least_square()
 double sumX = 0.0;
 double sumY = 0.0;
 double avgX = 0.0;
 double avgY = 0.0;
// 기울기와 절편을 구하세요.
 for (auto& point : point_vector_list)
    // ** 지금부터 코드를 작성하세요. 이 줄은 지우시면 안 됩니다 **
    // sumX +=
    // ** 여기까지 코드를 작성하세요. 이 줄은 지우시면 안 됩니다 **
 avgX = sumX / point vector list.size();
 avgY = sumY / point_vector_list.size();
 double sumNumerator = 0.0;
 double sumDenominator = 0.0;
 for (auto& point : point_vector_list)
    // Numerator와 Denominator는 각각 분자와 분모를 의미함
    // ** 지금부터 코드를 작성하세요. 이 줄은 지우시면 안 됩니다 **
    // ** 여기까지 코드를 작성하세요. 이 줄은 지우시면 안 됩니다 **
 EquationElement elem:
 return elem;
```

```
a: 기울기 a: 기울기 a: 기울기 b: 절편 b: 절편 \sum_{i=1}^{n}(x_i-\bar{x})^2 \bar{y}: y 평균 b=\bar{y}-a\bar{x} \bar{x}: x 평균
```

결과영상







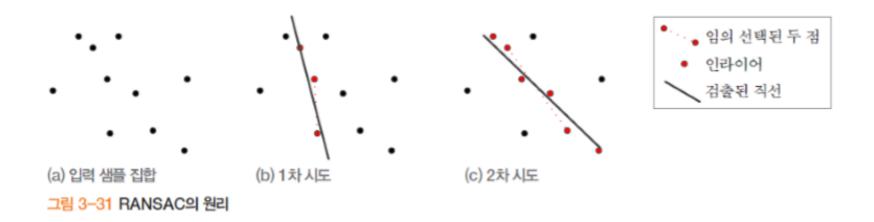
문제

RANSAC 알고리즘을 구현합니다.

요구 결과

RANSAC 알고리즘을 이용하여 최적의 직선을 검출합니다.

검출 시 임의 선택을 2,000번 수행하여 그 중 최적의 직선을 검출하여 화면에 표시합니다.



설명자료

```
알고리즘 3-8 직선 검출을 위한 RANSAC
입력: 에지 영상 e(j,i), 0≤j≤M-1, 0≤i≤N-1 // 에지는 1, 비에지는 0인 이진 영상
    반복 횟수 n, 인라이어 판단 t, 인라이어 집합의 크기 d, 직선 적합 오차 e
출력: 하나의 직선(기울기 a와 절편 b)
   line=Ø:
   for(loop=1 to n) {
     에지 화소 두 개를 임의로 선택한다.
     이 두 점으로 직선의 방정식/을 계산한다.
     이 두 점으로 집합 inlier를 초기화한다.
     for(0) 두 점을 제외한 모든 에지 화소 p에 대해)
      if(p가 직선 /에 허용 오차 t 이내로 적합) p를 inlier에 넣는다.
     if (linlier | ≥d){ // 집합 inlier가 d개 이상의 샘플을 가지면
9
      inlier에 있는 모든 샘플을 가지고 직선의 방정식 /을 새로 계산한다.
                                                                           현재 알고리즘에서 제외
10
      if(/의 적합 오차 < e) /을 집합 /ine에 넣는다.
11
12
   line에 있는 직선 중 가장 좋은 것을 취한다.
```

설명자료

직선의 방정식을 이용하여 기울기와 절편을 계산하세요.

$$y = mx + b$$
 일때, $m = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}$, $b = y - (m * x)$ 로 계산됨

설명자료

직선과 점 사이의 거리를 계산하세요.

```
void CRANSAC::calculate_inlier()
   std::vector<cv::Point> inlier;
   for (int i = 0; i < point_vector_list.size(); i++)</pre>
       if (i != pt1Idx && i != pt2Idx)
          // distance = |(-(x * m) - b + y) / root(m^2 + 1)|
           // point_vector_list[i]를 이용해서 거리를 계산하세요
          // ** 지금부터 코드를 작성하세요. 이 줄은 지우시면 안 됩니다 **
           // double distance =
          // ** 여기까지 코드들 삭성하세요. 이 줄은 지우시면 안 됩니다 **
          if (distance <= 5)
              inlier.push_back(point_vector_list[i]);
   if (maxInlier < inlier.size())</pre>
       maxInlier = inlier.size();
       optimalEquation.m = lineEquation.m;
       optimalEquation.b = lineEquation.b;
```

$$distance = \left| \frac{-(x*m) - b + y}{\sqrt{m^2 + 1}} \right|$$

결과화면

