Tracking mediante la imagen diferencia

Aplicación para el seguimiento de personas

Proyecto de Visión por Computador Sergio Sánchez Méndez

Contenido

Índice de contenidos

Introducción

Marco teórico

- Imagen diferencia
- Adaptative Background Substraction

Problemas de aplicación

Fases de Pre-Postproceso

- Sombras y reflejos
- Oclusiones...

Interfaz y juego de pruebas

Detección del movimiento

- Regiones o blobs
- Encuadre caja contenedora

Tracking

- I. Bounding Box Proximity
- II. Normalized Cross Correlation NCC

Comparativa

Conclusiones

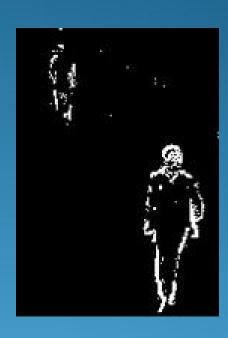
Introducción

Los sistemas de detección

- -<u>Fases</u>:
- Detectar el movimiento
- Identificar bloques como personas
- Seguimiento de los bloques
- Clasificarlos

-<u>Usos</u>:

- Principalmente videovigilancia
- Contaje de aforo, inicio o parada de mecanismos (sistemas de seguridad en maquinaria, iluminación, apertura de puertas ...etc)



Marco teórico

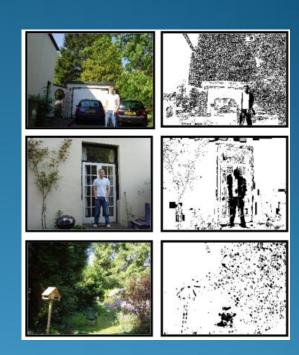
Conceptos puestos en práctica

-<u>Enfoques basados umbral de intensidad</u>:

-Imagen diferencia

$$DP_{jk}(x,y) = \left\{egin{array}{ll} 1 & ext{if } |F(x,y,j) - F(x,y,k)| > au \ 0 & ext{otherwise} \end{array}
ight.$$

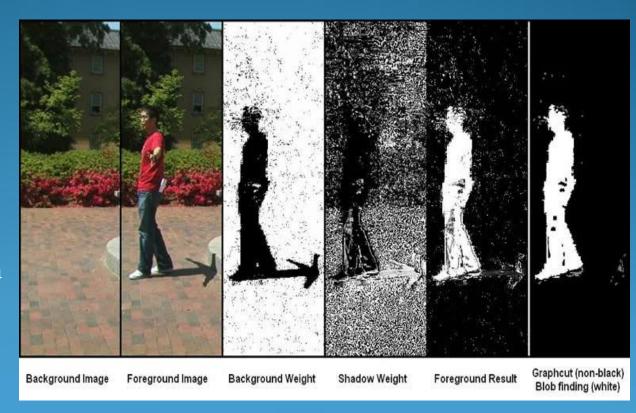
- Adaptative background substraction
 - Variación progresiva de la imagen de fondo
 - Mayor o menor importancia a los nuevos valores de la imagen (alfa)
 - Mucho más robusto y tolerante a variaciones de intensidad.
 - Requiere elementos en movimiento para que no sean asimilados. B = alfa*I + (1-alfa)*B 'B' imagen de fondo, 'I' imagen actual



Problemas de aplicación

Dificultades en la utilización

- Sombras
- Reflejos
- Objetos detenidos
- -Variaciones de intensidad de luz
- -Viento
- -Fluctuaciones de la cámara
- -Ruido inherente



Pre y PostProceso

Fases necesarias para mejorar el desempeño de los algoritmos

- Preproceso
 - Aplicación de filtros pasa-bajos. Eliminar ruido
- <u>Postproceso</u>
 - Dilatación y cierres. Contornos más definidos
 - Region-filling. Generar figuras más compactas
 - Eliminación de sombras
 - Filtrado de blobs. (Tamaño, forma ...etc)
 - Eliminación de regiones









Juego de pruebas

Juego de pruebas empleados

- -Imágenes recogidas para pruebas de videovigilancia
- Primer grupo. Funcionamiento básico. (Objetos de la escena bien definidos)
- Segundo grupo. Entornos que muestren las carencias de los algoritmos utilizados. (Oclusiones, detenciones, reflejos...)

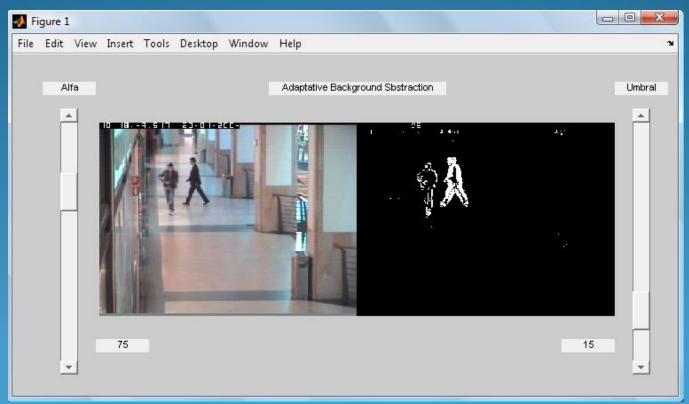






Interfaz del programa

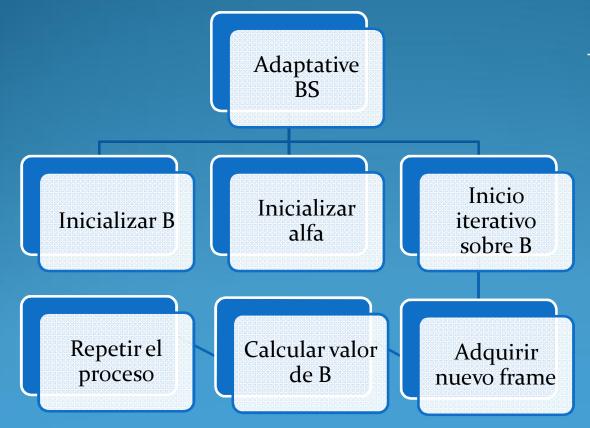
Interfaz gráfica



> tracking('C:/VC tracking/tests/imgs', 0.75, 0.15);

Algoritmo básico

Aplicación del adaptative background substraction.



- Cálculo de B
- <u>Detección del movimiento</u>
- Tracking
 - -Método I. Proximidad Caja contenedora
 - -Método II. Correlación cruzada normalizada

Detección del movimiento

Detección y encuadre de la zona en movimiento





Buscamos contorno de los blobs



Superior al umbral







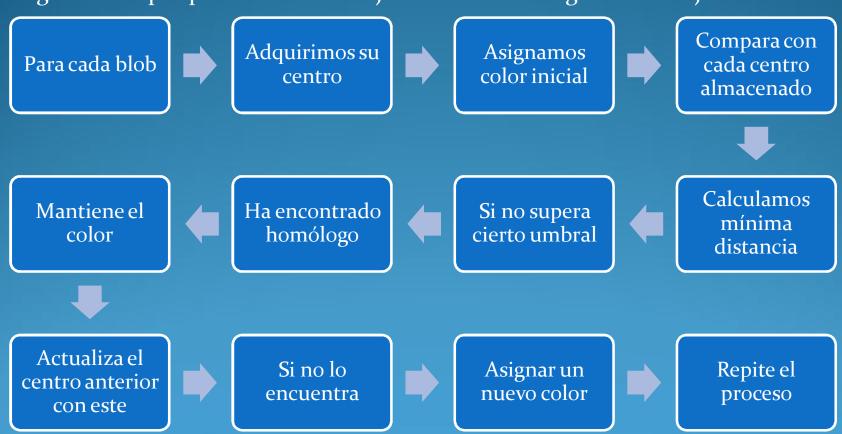
Almacenamos x1,x2, y1 e y2



Calculamos límites

Tracking I. BBOX

Seguimiento por proximidad a la caja contendora. Diagrama de flujo



Tracking II. NCC

 $(f \star g)(t) \stackrel{\text{def}}{=} \int_{-\infty}^{\infty} f^*(\tau) \ g(t+\tau) \ d\tau,$ $(f \star g)[n] \stackrel{\text{def}}{=} \sum_{\infty} f^*[m] \ g[n+m].$

Seguimiento por correlación cruzada normalizada.

Para cada blob de contorno



Adquirimos el blob de la imagen original



Asignamos color inicial



Compara con cada blob almacenado



Mantiene el color



Ha encontrado homólogo



Si supera un cierto umbral



Calculamos máximo valor NCC



Actualiza la imagen anterior con esta



Si no lo encuentra



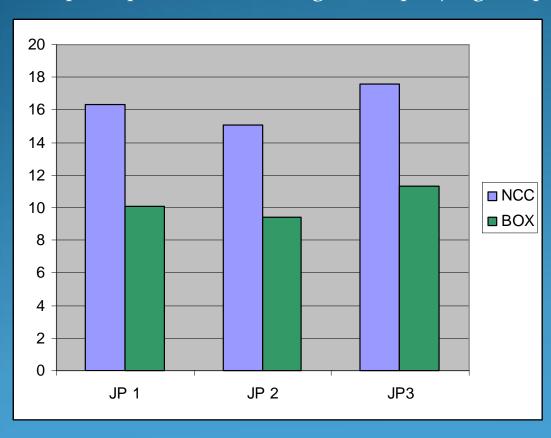
Asignar un nuevo color



Repite el proceso

Comparativa

Tiempo de proceso de cada algoritmo por juego de pruebas.



- Desempeño similar
- -Caja contenedora más robusto a blobs mal construidos
- NCC un 60% más lento

Resultados

Juego de pruebas I







Caja contenedora





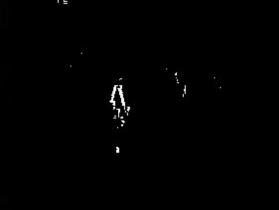




Resultados

Juego de pruebas II















Resultados

Juego de pruebas III











Conclusiones

- -Para hacer únicamente tracking el algoritmo de seguimiento por proximidad de la Caja contenedora es más eficiente y tiene un mejor desempeño.
- -En aplicaciones de clasificación el algoritmo de correlación cruzada normalizada Nos da una medida de semejanza a ser utilizada.
- -Las fases de pre y postproceso son necesarias tanto para mejorar el seguimiento Como para aumentar la velocidad de proceso del algoritmo.
- -Los efectos de las oclusiones, reflejos y detenciones de los elementos activos hacen Que el algoritmo no trabaje tan bien como se esperaba.
- -En general el uso de la imagen diferencia es rápido y muy útil en entornos controlados .

-- Gracias por la atención --

¿Preguntas?