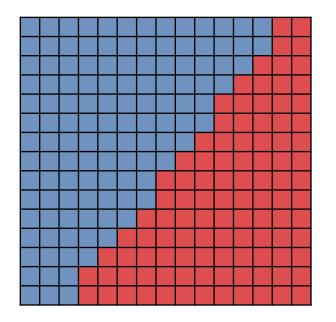
2021 로봇스터디 사전교육



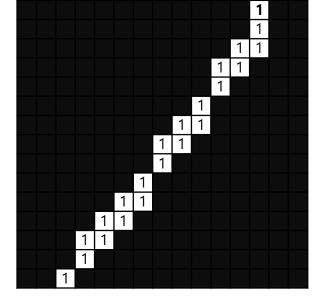
영상처리 알고리즘2: 직선검출

4주차

CONTENTS02선분근사







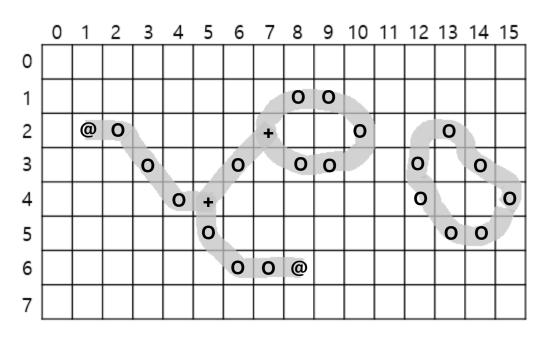
에지 화소: 1 비에지 화소: 0







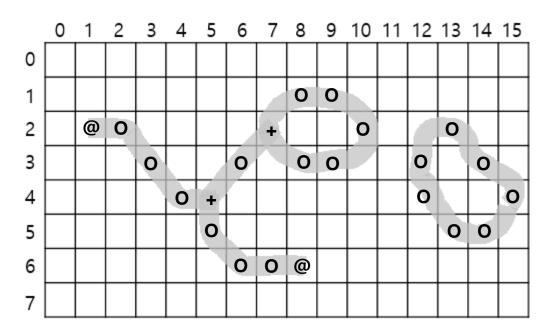
화소의 좌표 순서대로 배열에 저장

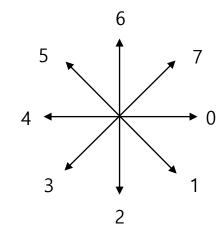


에지 토막	에지 열
1	(2,1) (2,2) (3,3) (4,4) (4,5)
2	(4,5) (5,5) (6,6) (6,7) (6,8)
3	(4,5) (3,6) (2,7)
4	(2,7) (1,8) (1,9) (2,10) (3,9)(3,8)
5	(2,13) (3,14) (4,15) (5,14) (5,13)(4,12)(3,12)

- @ 끝점+ 분기점○ 통과점

체인코드 시작점만 좌표로 표현 + 나머진 0~7의 방향코드

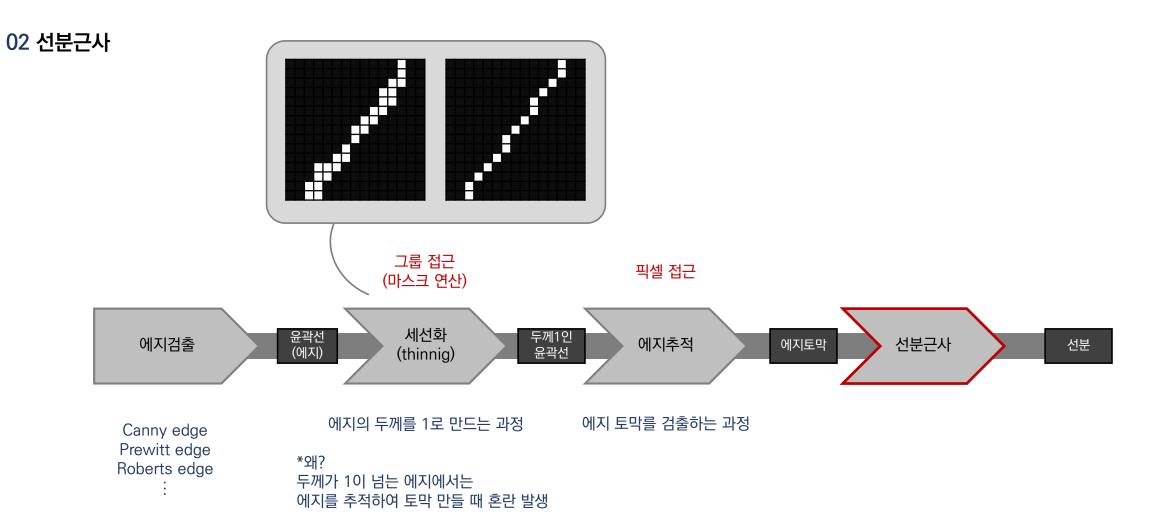




에지 토막	에지 열
1	(2,1)0110
2	(4,5)2100
3	(4,5)77
4	(2,7)701345
5	(2,13)113567

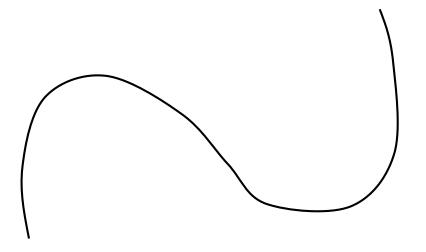
- @ 끝점+ 분기점○ 통과점

02 선분근사

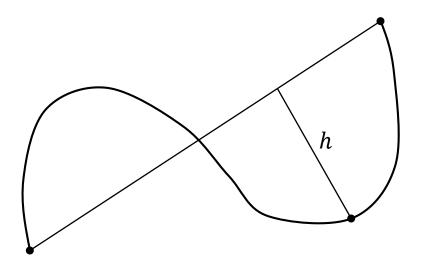






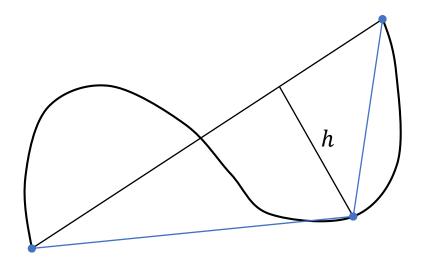






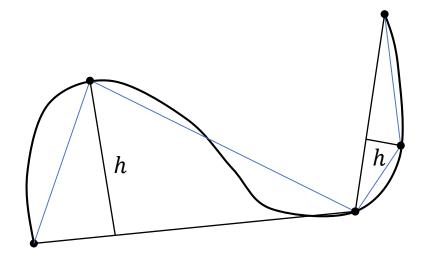
양 끝점을 연결한 직선으로부터 에지 토막의 가장 먼 점까지의 거리(h) 계산





거리(h) 가 임계값보다 크면 가장 먼 점을 중심으로 두 토막으로 분할

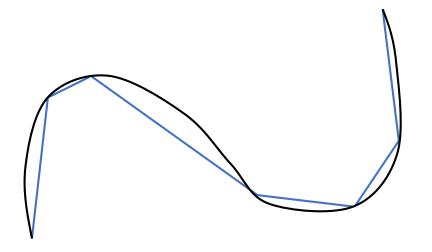




두 토막 각각에 같은 과정 재귀적으로 적용

h가 임계값보다 작으면 분할 멈춤





여러 번 적용한 결과

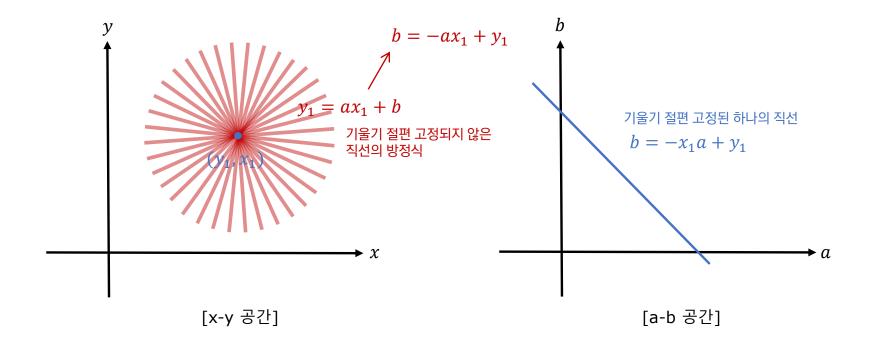
연결 관계가 명확하지 않거나 잡음으로 인해 작은 조각으로 끊어져 있는 경우 많음



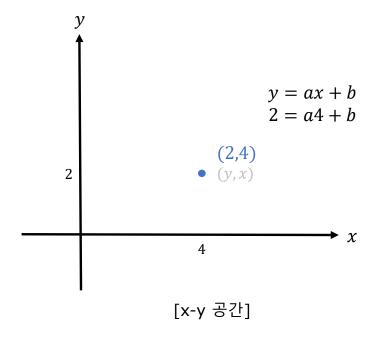
전역연산 (전체 공간 조사)

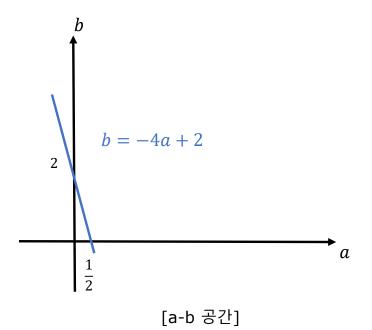
허프변환: 연결 과정 없이 바로 직선 검출

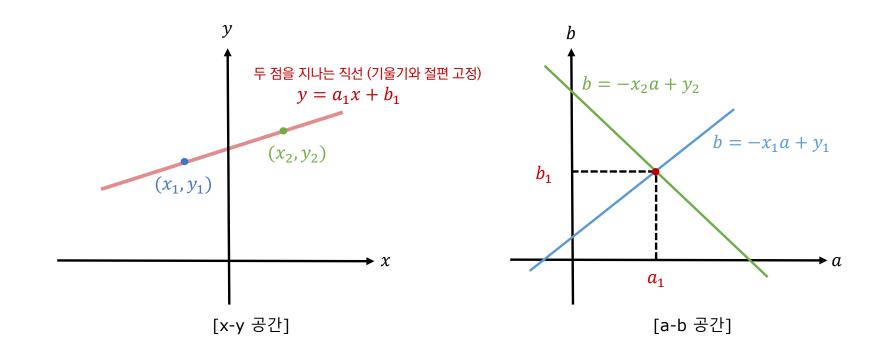




한 점이 가질 수 있는 모든 직선을 [a-b]공간에서 하나의 직선으로 표현할 수 있음

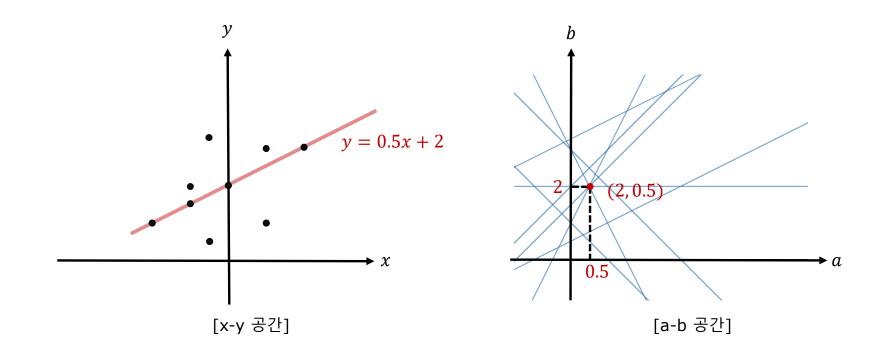






[x-y]공간에서 두 점을 지나는 **하나의 직선**은 [a-b]공간에서 두 직선의 **교점**으로 표현

윤곽선에 적용



수많은 윤곽선 위의 점들을 [a-b]평면의 직선으로 옮긴 후 이들의 교점을 통해 [x-y]평면의 직선 검출



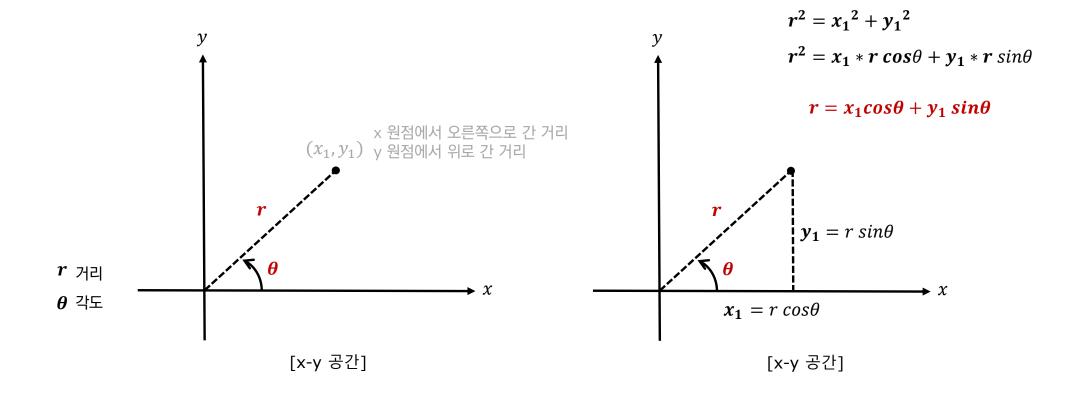
[x-y]공간에서 a, b의 범위가 무한대가 될 수 있음 영상에는 범위 존재 (화소가 존재하는 디스플레이의 세로, 가로 범위 유한) 정보를 담는 과정을 무한대로 반복해야하는 오류 발생

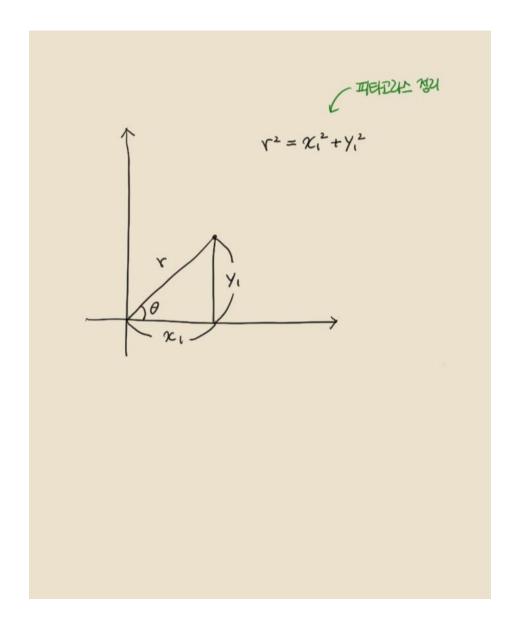


[x-y] 공간의 점들을 다른 공간으로 변환시켜 표현한다는 아이디어는 같지만 범위가 유한한 변수들을 사용하여 공간 변환

[*θ*−r] 공간

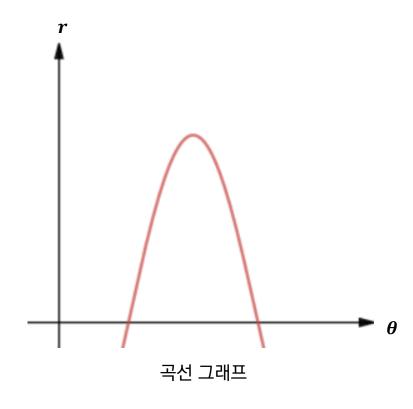






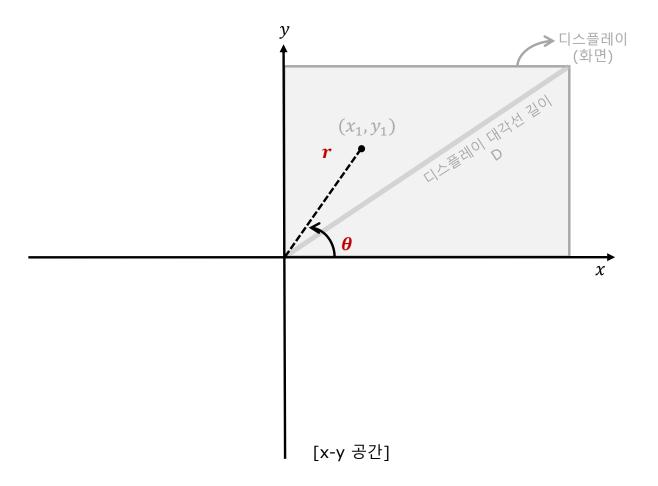




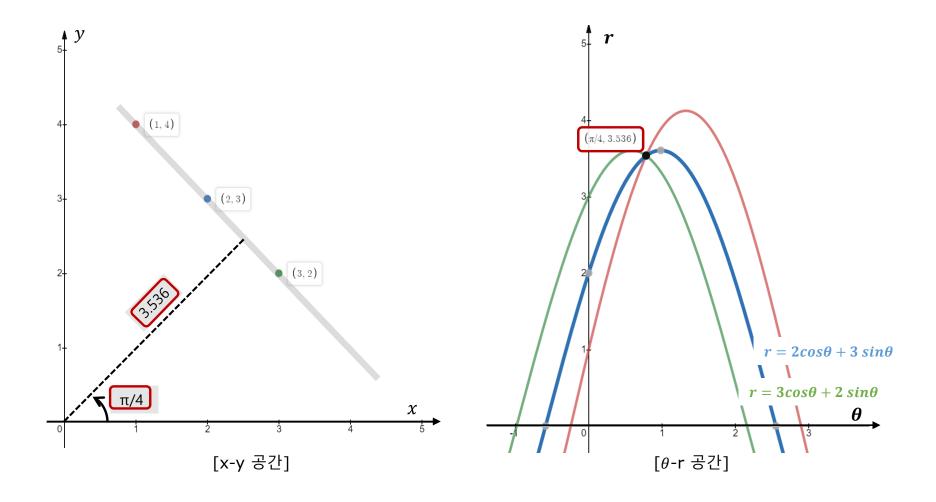


[x-y] 공간에서 [θ-r] 공간으로 변환하는 것 허프 공간으로의 변환 (허프변환)











과제

블랙박스 영상에서 차선 검출하기

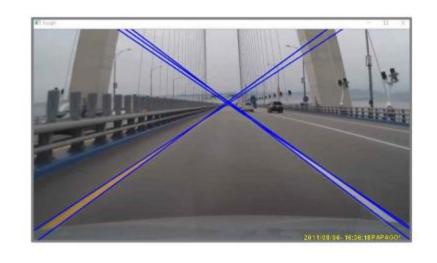


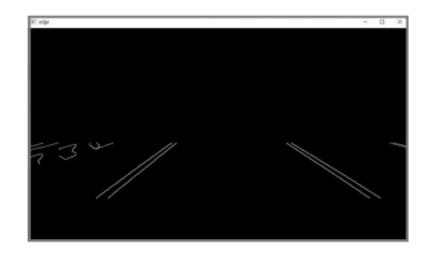


과제

블랙박스 영상에서 차선 검출하기

TIP!





결과 영상 전처리 영상

사본 영상에 전처리 하고, 이를 통해 결과 영상에 라인 표시 cv.imshow()를 통해 전처리 영상과 결과 영상 2개의 창 띄우기

과제

블랙박스 영상에서 차선 검출하기

형식 보고서 형식(한글, 워드) 또는 PPT형식 *발표 없음

내용 문제 해결 절차 (알고리즘 상세히)

파이썬 코드

결과 화면 캡쳐

기한 3월 3일 수요일 18:00

성실도를 중요시! 해결하지 못했을 때, 어떤 점이 이해되지 않았는지 기재 허프변환 관련 참고 블로그

https://wkdtjsgur100.github.io/Hough-Transform/

