答题卡项目

目录

| 项目背景 | 2 |
|---------|------|
| 、项目来源 | 2 |
| 、项目需求 | 2 |
| 、项目要求 | 2 |
| 技术路线 | 3 |
| 、开发环境 | 3 |
| 、解决方案 | 4 |
| 项目成果 | 6 |
| 、结果 | 6 |
| 、完成情况 | 6 |
| 、成果 | 6 |
| 、展示 | 7 |
| 总结 | 7 |
| 相关文件、链接 | 8 |
| | 项目来源 |

一、项目背景

1、项目来源

一家在线教育公司的实际需求

2、项目需求

将一张答题纸(包括字和图像)的答题区域提取出来,效果增强 (去除阴影)



3、项目要求

1) 四角定位、扭曲矫正

用相应设备扫描的答题卡,由于拍摄角度的原因,可能出现页面扭曲的问题,需要程序识别、四角定位,还原为长方形(长宽比需与原纸张一致)。

2) 效果增强 需做到色彩增强和阴影去除

二、技术路线

1、开发环境

1) 实验环境

平台: Anaconda,

语言: Python 3.6.2

所需的支持模块: opencv 3.4.2, matplotlib 2.0.2,

imutils 0.5.1, numpy 1.15.1

2) 实现环境

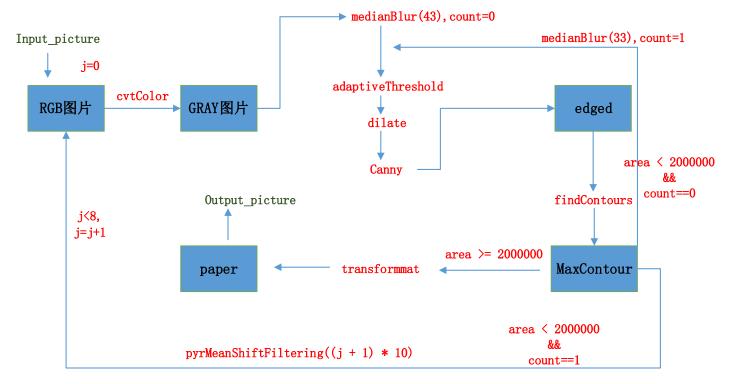
平台: visual studio 2017

语言: C++

所需的库: opencv 3.4.2

2、解决方案

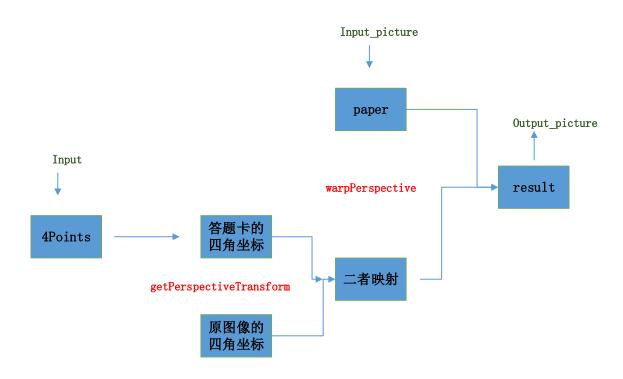
1) 四角定位



将原图转为灰度图,经过上图处理后,提取出轮廓 edged,计算轮廓面积,

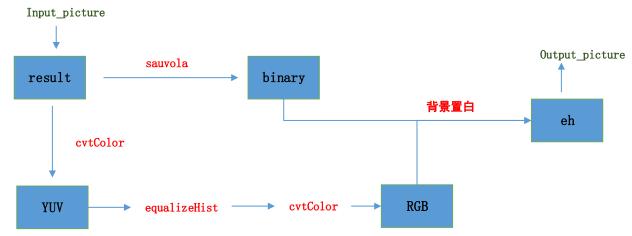
若面积大于 2000000, 跳出循环, 四角定位后得到图片; 若面积小于 2000000, 更改均值滤波为 33, 重复相应步骤; 若 count=1 且面积小于 2000000 后(即两个均值滤波参数均无法找到轮廓),采用均值漂移(模糊背景)对原图片进行处理, 重复全部过程,最多均值滤波 8 次。

2) 扭曲矫正



将得到的四个角点按照相应顺序与原图像的四个角点生成映射,通 过映射从原图像中得到结果。

3) 阴影去除、图像增强



对图像进行两步操作,一步是将图像通过局部二值化 sauvola 算法转为二值化图片(黑白相反),一步是通过直方图均衡将原图像色彩增强,最后对二值化找出的背景像素在直方图均衡后的图片中置为白色。

三、项目成果

1、结果

| 指标 | 效果 |
|------------|-----------|
| 测试图像 | 184 张 |
| 正确识别 | 166 个 |
| 错误识别 | 18 个 |
| 准确率 | 90. 2% |
| 总测试时长 | 17 分 19 秒 |
| 识别单张图片时长 | 5.6秒 |
| 正确识别单张图片时长 | 2.28 秒 |
| 错误识别单张图片时长 | 36 秒 |

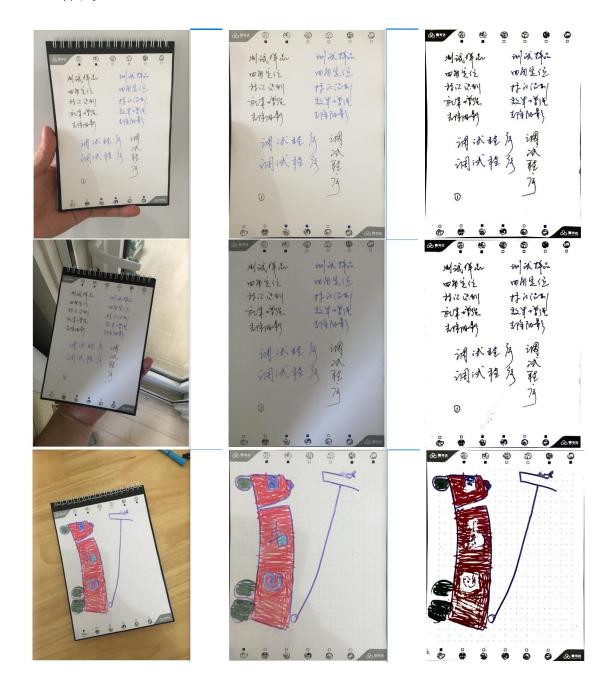
2、 完成情况

- 1) 四角定位准确率超过90%,基本达到要求;
- 2) 能较为有效的对阴影进行去除,基本达到要求;
- 3) 能对图像和文字进行加强,基本达到要求。

3、成果

- 1) C++完成的全项目 cpp 文件;
- 2) Python 完成的四角定位 ipynb 文件。

4、展示



四、总结

最初拿到项目时,根据文件夹里的技术路线和网上的一些类似工程,对图片进行了处理,但结果较差,识别准确率约为65%。后来将高斯滤波改为中值滤波,对中值滤波的参数进行调节(大量时间),有一定提升,识别准确率约为65%。再采用形态学变化(腐

蚀和膨胀),分别对图像进行处理,发现二值均会对不同的图像能否识别出来产生影响,再进一步观察二者的结果,发现膨胀比腐蚀的准确率高一些(约为 75%),但腐蚀对于在黄色桌子上拍摄的答题卡识别准确率较好,于是截了右下角一个 50*50 像素的小方格,用 svm 判断是否为黄色,若为黄色则腐蚀,否则膨胀,此时识别准确率大于 80%。此时四角定位陷入瓶颈,在与胡老师、杨老师和严同学大量讨论后,采用均值滤波对图像进行调整,但单一参数的均值滤波果不明显,对均值滤波采用自适应调参后,图像准确率达到85%,此时陷入瓶颈。将自适应调参的思想引入中值滤波参数调参,同时使用 43 和 33 两个参数,结果一度达到 93%,但考虑到时间问题,降低一倍均值滤波参数,准确率为 90. 2%。

对于图像增强的部分,最初由于阴影的原因使得二值化参数无法确定,若设的太大会增强阴影,若设的太小会一定程度消除前景。跟严同学交流后,由于严同学提供的思路较难在 C++上实现,于是在网上查阅相关资料,实验了分水岭算法,同态滤波,颜色迁移,sauvola 局部二值化。分水岭算法对于背景置白效果较好,但消除过多前景(文字模糊不清),可能较为适合较大物体;同态滤波使得阴影被加强,并没有起到效果;颜色迁移使得肉眼看不到阴影,但二值化后,阴影未产生变化;局部二值化能较好的达到去除阴影的效果,需要对参数 k 进行调节(k 越大,前景越少;k 越小,背景阅读,易出现阴影)。

最后感谢胡老师和杨老师一直以来的帮助,也感谢群里同学的帮助,谢谢大家。

五、相关文件、链接

分水岭

https://blog.csdn.net/u010741471/article/details/45193521

同态滤波

https://blog.csdn.net/liujiabin076/article/details/53366678

颜色迁移

https://www.cnblogs.com/xlturing/p/3463813.html

sauvola 局部二值化代码

https://github.com/BelievingHeart/Github-repository