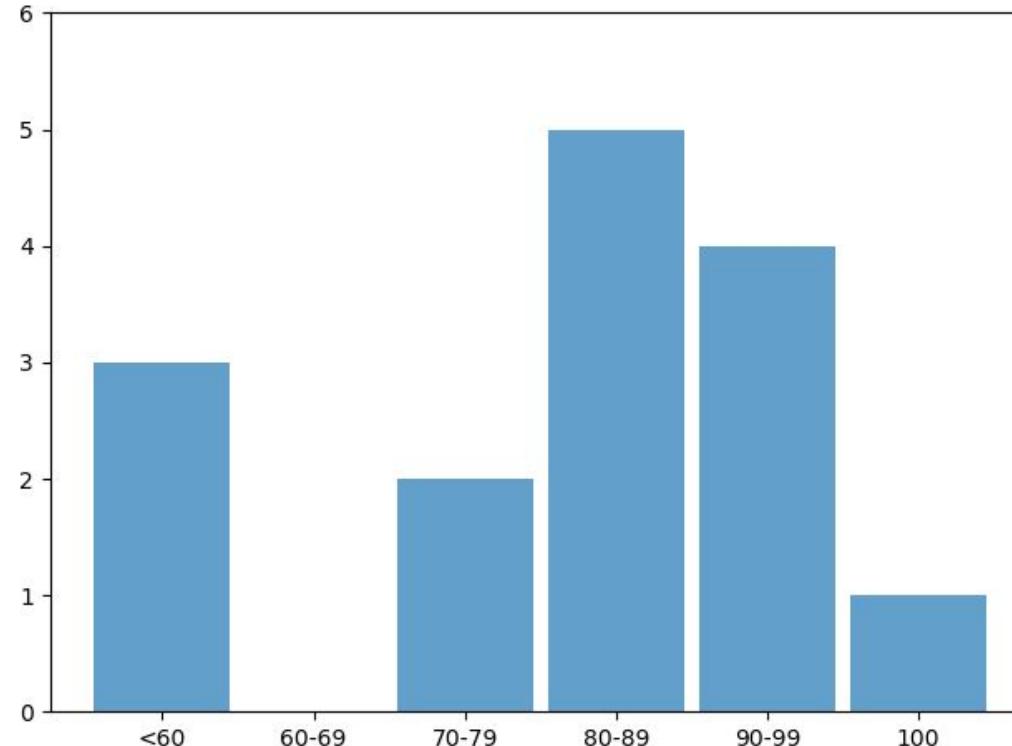


Lab8

期中考成績

<https://docs.google.com/spreadsheets/d/1B4o-HcZJUFyalp2QECGHGIHCwUvMey2AQV5rzO5VDwE/edit?usp=sharing>

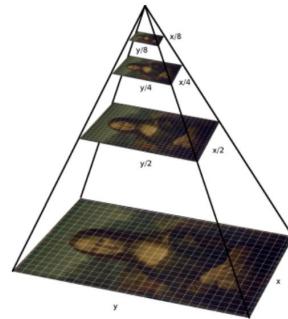


目標

- 利用 HOG 行人檢測及 Haar-cascade 臉部偵測框出 人 (25%) 與 臉 (25%)
- 利用任一方法算出與其的距離
- Demo 時為即時影像並用尺量 人 (25%) 與 臉 (25%) 距離準確度
- Demo 誤差：人 (50cm)、臉 (10cm)

HOG (Histogram of Oriented Gradient)

```
# initialize the HOG descriptor/person detector
hog = cv2.HOGDescriptor()
hog.setSVMClassifier(cv2.HOGDescriptor_getDefaultPeopleDetector())
rects, weights = hog.detectMultiScale(src, #輸入圖
                                      winStride, #在圖上抓取特徵時窗口的移動大小
                                      scale, #抓取不同scale (越小就要做越多次)
                                      useMeanshiftGrouping = False)
```



Haar-cascade Face Detection

```
face_cascade = cv2.CascadeClassifier('haarcascade_frontalface_default.xml')

rects = face_cascade.detectMultiScale(frame,
                                      ScaleFactor, #每次搜尋方塊減少的比例
                                      minNeighbors, #每個目標至少檢測到幾次以上，才可被認定是真數據。
                                      minSize) #設定數據搜尋的最小尺寸，如 minSize=(40,40)
)
```

畫出長方形

- `image = cv2.rectangle(image, start_point, end_point, color, thickness)`
- `start_point` 跟 `end_point` 要是整數

深度預測

- 不限定方法
- 已知物體大小及相機焦距, 用物體在畫面中占的pixel計算
- 物件的框會有留白, 可以自行判斷要乘多少比例才是物體實際pixel大小
- 假設人或人臉為平面, 已知大小解SolvePnP
- cv2.solvePnP(objp, imgPoints, intrinsic, distortion) → retval, rvec, tvec
- objp的部分要用真實的長度單位, **非(0,0), (0,1), (1,0), (1,1)**

[54 94645948]



2 898566406