



دانشکده مکانیک، برق و کامپیوتر
گروه هوش مصنوعی و رباتیکز

دوره ی OpenCV

پردازش ویدیو و حرکت

تهیه و تنظیم :

زهره عبادی

استاد راهنما :

دکتر عباس کوچاری

3.....	1. VideoCapture
5.....	2. VideoWriter
8.....	3. Implementing a basic background subtractor
13.....	4. Using a MOG background subtractor
17.....	5. Using a KNN background subtractor
19.....	6. Using GMG and other background subtractor

1. VideoCapture:

cv2.VideoCapture یک کلاس در کتابخانه OpenCV است که برای گرفتن جریان‌های ویدیویی از منابع مختلف مانند فایل‌های ویدیویی، دنباله‌های تصاویر یا ورودی‌های دوربین زنده استفاده می‌شود. این کلاس واسطی فراهم می‌کند تا با دستگاه‌های ورودی ویدیو کار کنید و امکان خواندن فریم‌ها از آنها را فراهم می‌کند.

در ادامه توضیحات ابتدایی در مورد cv2.VideoCapture آمده است:

1. مقداردهی اولیه:

برای استفاده از cv2.VideoCapture، ابتدا باید نمونه‌ای از این کلاس ایجاد کنید. این کار با فراهم کردن منبع به عنوان ورودی انجام می‌شود. منبع می‌تواند:

- یک شاخص دوربین (معمولاً از 0 شروع شده و به دوربین پیش فرض سیستم شما ارتباط دارد).

```
cap1 = cv2.VideoCapture(0)
```

- یک فایل ویدیو باشد که با ارائه مسیر فایل اشاره می‌شود.

```
cap2 = cv2.VideoCapture(r"D:\OpenCV_Course\videos\traffic.flv")
```

- یک URL از جریان ویدیویی دوربین IP.

```
cap3 =  
cv2.VideoCapture("https://github.com/ZahraEk/OpenCVCourse/raw/main/videos/pedestrians.avi")
```

2. خواندن فریم‌ها:

پس از مقداردهی اولیه cv2.VideoCapture، می‌توانید شروع به خواندن فریم‌ها از آن کنید. این کار با استفاده از متد `cap.read()` انجام می‌شود. این متد دو مقدار را برمی‌گرداند:

- یک بولین (`ret`) که نشان دهنده این است که آیا یک فریم با موفقیت خوانده شده است یا خیر.
- فریم واقعی به عنوان یک آرایه `NumPy`.

می‌توانید این متد را در یک حلقه فراخوانی کنید تا به صورت مداوم فریم‌ها را از منبع بخوانید.

```
while True:  
    ret, frame = cap.read()
```

3. آزادسازی منابع:

پس از اتمام گرفتن ویدیو، مهم است که منابع مرتبط با `cv2.VideoCapture` را آزاد کنید. این با استفاده از متد `cap.release()` انجام می‌شود. عدم آزادسازی صحیح منابع ممکن است منجر به مشکلاتی شود، به ویژه اگر با چندین جریان ویدیویی کار می‌کنید.

4. کنترل خطا:

مهم است که در هنگام کار با `cv2.VideoCapture` از کنترل خطا استفاده کنید. اگر منبع نتوانست باز شود، برای `ret` مقدار `False` را برمی‌گرداند. شما باید این مورد را بررسی کنید تا اطمینان حاصل کنید که جریان ویدیویی با موفقیت مقداردهی اولیه شده است.

```
if not ret:
    print("Can't receive frame (stream end?). Exiting ...")
    break
```

5. عملیات‌های اضافی:

می‌توانید عملیات مختلفی را بر روی فریم‌های خوانده شده انجام دهید، مانند پردازش آنها، نمایش آنها، ذخیره آنها به عنوان تصاویر یا ویدیوها و غیره.

```
gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
```

```
# Define the output video file name and codec
output_file1 = r"D:\OpenCV_Course\videos\output_flip.avi"
output_file2 = r"D:\OpenCV_Course\videos\output_rectangle.avi"
fourcc = cv2.VideoWriter_fourcc(*'XVID')

# Get the frame dimensions
frame_width = int(cap.get(3))
frame_height = int(cap.get(4))

# Create a VideoWriter object to save the video
out1 = cv2.VideoWriter(output_file1, fourcc, 20.0, (frame_width, frame_height))
out2 = cv2.VideoWriter(output_file2, fourcc, 40.0, (frame_width, frame_height))

while True:
    # Capture frame-by-frame
    ret, frame = cap.read()

    # if frame is read correctly ret is True
    if not ret:
        print("Can't receive frame (stream end?). Exiting ...")
        break

    # Flip the video vertically
    flip = cv2.flip(frame, 0)

    # Flip the video horizontally
    #flip = cv2.flip(frame, 1)

    # Flip the video both vertically and horizontally
    #flip = cv2.flip(frame, -1)

    # adding rectangle on each frame
    cv2.rectangle(frame, (200, 200), (400, 400), (255, 0, 0), 2)

    # Convert the flip video to grayscale
    #gray = cv2.cvtColor(flip, cv2.COLOR_BGR2GRAY)

    # write the flipped frame
    out1.write(flip)
    out2.write(frame)
```

توضیح کد این بخش:

- `output_file1 = r"D:\OpenCV_Course\videos\output_flip.avi"` این خط نام و مکان فایل ویدیوی خروجی را که ایجاد می‌شود، مشخص می‌کند.

- `fourcc = cv2.VideoWriter_fourcc(*'XVID')` در اینجا، `fourcc` به "Four Character Code" یا کد چهار حرفی اشاره دارد، که برای مشخص کردن کدک ویدیویی که برای رمزگذاری ویدیو استفاده می‌شود. در این خط، به 'XVID' تنظیم شده است که یک کدک معمولی برای فرمت ویدیوی AVI (Audio Video Interleave) است. نحوه استفاده از 'XVID' برای باز کردن حروف 'X'، 'V'، 'I' و 'D' به عنوان آرگومان‌های جداگانه برای `VideoWriter_fourcc` است. شما می‌توانید این کدک را به کدک دیگری تغییر دهید اگر ترجیح می‌دهید. جایگزین‌های معمول شامل 'MJPG' برای Motion-JPEG و 'H264' برای فشرده‌سازی H.264 هستند.

- `frame_width = int(cap.get(3))`

- `:frame_height = int(cap.get(4))`

این خطوط عرض و ارتفاع فریم‌های ویدیو را از شی `VideoCapture (cap)` با استفاده از متد `get` دریافت می‌کنند `cap.get(3)` به عرض `(CV_CAP_PROP_FRAME_WIDTH)` و `cap.get(4)` به ارتفاع `(CV_CAP_PROP_FRAME_HEIGHT)` فریم‌های ویدیو اشاره دارند.

- `:out1 = cv2.VideoWriter(output_file1, fourcc, 20.0, (frame_width, frame_height))`

این خط یک شی `VideoWriter` به نام `out` ایجاد می‌کند تا ویدیوی خروجی را ذخیره کند. این شی به موارد زیر نیاز دارد:

- `output_file`: نام فایل ویدیو خروجی.

- `fourcc`: کدک ویدیویی که برای رمزگذاری ویدیو استفاده می‌شود، که قبلاً تعیین شده است مثلاً ('XVID')

- `fps`: تعداد فریم‌ها در هر ثانیه (فریم در ثانیه) ویدیو خروجی.

- `(frame_width, frame_height)`: عرض و ارتفاع فریم‌های ویدیو خروجی. این مقادیر از شی

`VideoCapture` گرفته می‌شوند تا ویدیو خروجی دارای ابعاد مشابه فریم‌های ورودی باشد.

- `ret, frame = cap.read()` این خط یک فریم از ویدیو ورودی می‌خواند `ret`. یک بولین است که نشان می‌دهد آیا

یک فریم با موفقیت خوانده شده است یا نه و `frame` حاوی داده تصویر است.

- `if not ret:`

- `print("Can't receive frame (stream end?). Exiting ...")`

- `break`

این کد یک شرط را بررسی می‌کند تا مطمئن شود که فریم به درستی خوانده شده است. اگر `ret` برابر با `False` باشد، این به معنی این است که فریمی به درستی خوانده نشده است، ممکن است به دلیل پایان جریان ویدیو (`stream end`) یا دلایل دیگر. در این صورت، برنامه پیامی چاپ می‌کند که اعلام می‌کند فریمی دریافت نشده است و سپس از حلقه خارج شده و برنامه به پایان می‌رسد.

- `flip = cv2.flip(frame, 0)` : این خط فریم را به صورت عمودی معکوس می‌کند. تابع `cv2.flip()` دو آرگومان می‌گیرد - فریمی که باید معکوس شود (در این حالت `frame` است) و یک پرچم که نوع معکوس را مشخص می‌کند. 0 معکوسی عمودی را نشان می‌دهد.

- `#flip = cv2.flip(frame, 1)`

- `#flip = cv2.flip(frame, -1)`

دو خط بعدی (که به صورت کامنت زده شده‌اند) نشان می‌دهند که چگونه می‌توان انعکاس افقی (1) و هم افقی و هم عمودی (1-) را انجام داد.

- `cv2.rectangle(frame, (200, 200), (400, 400), (255, 0, 0), 2)` : این یک مستطیل روی فریم اصلی می‌کشد.

آرگومان‌های تابع (`start_point, end_point, color, thickness`) هستند. در این حالت، این یک مستطیل آبی با ضخامت 2 پیکسل می‌کشد که از نقطه (200, 200) تا (400, 400) است.

- `#gray = cv2.cvtColor(flip, cv2.COLOR_BGR2GRAY)` : این خط کد، فیلم معکوس شده عمودی (که در متغیر `flip` قرار دارد) را به تصویر سطح خاکستری تبدیل می‌کند. این عمل به وسیله تابع `cv2.cvtColor()` انجام می‌شود.

- `out1.write(flip)` : این خط فریم معکوس شده عمودی را به یک خروجی ویدیو (`out1`) می‌نویسد.

- `out2.write(frame)` : این خط فریم اصلی را به یک خروجی ویدیو دیگر (`out2`) می‌نویسد.

به طور خلاصه، این خطوط کد مشخص می‌کنند که نام فایل ویدیو خروجی، کدک، نرخ فریم و ابعاد فریم‌ها چگونه تعریف می‌شوند و سپس یک شی `VideoWriter` ایجاد می‌شود که برای نوشتن فریم‌های پردازش شده به فایل ویدیو خروجی با تنظیمات مشخص شده استفاده می‌شود.

3. Implementing a basic background subtractor

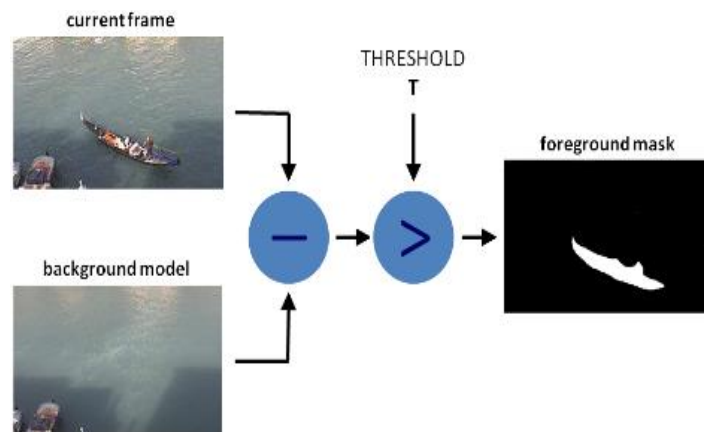
کاهش پس‌زمینه (BS) یک تکنیک متداول و گسترده برای تولید یک ماسک پیش‌زمینه (به نام تصویر دودویی که حاوی پیکسل‌های متعلق به اشیاء در حال حرکت در صحنه است) با استفاده از دوربین‌های استاتیک است. همانطور که از نامش پیداست، BS ماسک پیش‌زمینه را با انجام یک عملیات تفریق بین فریم فعلی و یک مدل پس‌زمینه محاسبه می‌کند، که شامل بخش استاتیک صحنه یا به عبارت دقیق‌تر هر چیزی که با توجه به ویژگی‌های صحنه مشاهده شده می‌تواند به عنوان پس‌زمینه در نظر گرفته شود.

مدل‌سازی پس‌زمینه از دو مرحله اصلی تشکیل شده است :

1. مقداردهی اولیه پس‌زمینه (Background Initialization)

2. به‌روزرسانی پس‌زمینه (Background Update)

در مرحله اول، مدل اولیه پس‌زمینه محاسبه می‌شود، در حالی که در مرحله دوم، این مدل به‌روزرسانی می‌شود تا با تغییرات ممکن در صحنه سازگار شود.



برای پیاده‌سازی کاهش پس‌زمینه پایه، از رویکرد زیر استفاده می‌کنیم :

1. از دوربین، فریم‌ها را ضبط کنید.
2. 9 فریم را رد کنید تا دوربین به مدتی فرصت داشته باشد که تنظیم خودکار نوردهی خود را برای تطابق با شرایط نور در صحنه انجام دهد.
3. فریم دهم را بگیرید، آن را به سیاه و سفید تبدیل کنید، آن را تار کنید و از این تصویر تار به عنوان تصویر مرجع پس‌زمینه استفاده کنید.
4. برای هر فریم پی‌اپی، فریم را تار کنید، به سیاه و سفید تبدیل کنید و تفاوت مطلق بین این فریم تار و تصویر مرجع پس‌زمینه را محاسبه کنید. روی تصویر تفاوت‌ها، آستانه‌گذاری، انعطاف و تشخیص لبه (thresholding, smoothing, and contour detection) انجام دهید. مستطیل‌های محدودکننده مشخصات اصلی را رسم و نمایش دهید.

توضیحات کد :

10 فریم از دوربین را ضبط میکنیم.

```
for i in range(10):
    success, frame = cap.read()
    if not success:
        exit(1)
```

اگر قادر به ضبط 10 فریم نبودیم، خارج می شویم. در غیر اینصورت، به تبدیل فریم دهم به سیاه و سفید و تار می پردازیم :

```
gray_background = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
gray_background = cv2.GaussianBlur(gray_background, (BLUR_RADIUS, BLUR_RADIUS), 0)
```

در این مرحله، تصویر مرجع پس زمینه را داریم:



حالا به ضبط تصاویر بیشتر ادامه می دهیم که ممکن است در آنها حرکت تشخیص داده شود. پردازش هر فریم با تبدیل به سیاه و سفید و اعمال عملیات تار کردن گوسی شروع می شود :

```
gray_background = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
gray_background = cv2.GaussianBlur(gray_background, (BLUR_RADIUS, BLUR_RADIUS), 0)
```

حالا می توانیم نسخه تار و سیاه و سفید فریم فعلی را با نسخه تار و سیاه و سفید تصویر پس زمینه مقایسه کنیم. به طور خاص، از تابع `cv2.absdiff` برای پیدا کردن مقدار مطلق (یا مقدار) تفاوت بین این دو تصویر استفاده خواهیم کرد. سپس، یک آستانه را برای به دست آوردن یک تصویر سیاه و سفید خالص اعمال کرده و عملیات مورفولوژی برای نرم کردن تصویر آستانه ای انجام می دهیم. کد مربوط به این بخش به شرح زیر است :

```
diff = cv2.absdiff(gray_background, gray_frame)
_, thresh = cv2.threshold(diff, 40, 255, cv2.THRESH_BINARY)
cv2.erode(thresh, erode_kernel, thresh, iterations=2)
cv2.dilate(thresh, dilate_kernel, thresh, iterations=2)
```

فرسایش (cv2.erode()): `cv2.erode(thresh, erode_kernel, thresh, iterations=2)`

فرسایش یک عملیات مورفولوژیک است که برای فرسودن مرزهای اشیاء جلوگیری کننده در تصویر دودویی به کار می رود. این عملیات با حرکت یک عنصر سازگاری (که توسط `erode_kernel` تعریف شده است) روی تصویر دودویی انجام می شود و هر پیکسل در همسایگی عنصر سازگاری با کمینه مقدار پیکسل جایگزین می شود.

پارامترها:

- **thresh:** تصویر دودویی که فرسایش روی آن اعمال می شود.
- **erode_kernel:** عنصر سازگاری مورد استفاده برای فرسایش. این عنصر شکل و اندازه محله ای که برای عملیات استفاده می شود را تعریف می کند.
- **iterations:** تعداد بارهایی که عملیات فرسایش انجام می شود.

در کد شما، شما دو بار (`iterations=2`) فرسایش روی تصویر دودویی `thresh` انجام می دهید. این عملیات می تواند به کاهش نویز در تصویر دودویی کمک کند و همچنین برای جداسازی اشیاء که به یکدیگر نزدیک هستند، مورد استفاده قرار گیرد.

گسترش (cv2.dilate()): `cv2.dilate(thresh, dilate_kernel, thresh, iterations=2)`

گسترش یک عملیات مورفولوژیک دیگر است که برای گسترش مرزهای اشیاء جلوگیری کننده در تصویر دودویی به کار می رود. این عملیات با حرکت یک عنصر سازگاری (که توسط `dilate_kernel` تعریف شده است) روی تصویر دودویی انجام می شود و هر پیکسل در همسایگی عنصر سازگاری با بیشینه مقدار پیکسل جایگزین می شود.

پارامترها:

- **thresh:** تصویر دودویی که گسترش روی آن اعمال می شود.
- **dilate_kernel:** عنصر سازگاری مورد استفاده برای گسترش. این عنصر شکل و اندازه محله ای که برای عملیات استفاده می شود را تعریف می کند.
- **iterations:** تعداد بارهایی که عملیات گسترش انجام می شود.

در کد شما، شما دو بار (`iterations=2`) گسترش روی تصویر دودویی `thresh` انجام می دهید. گسترش می تواند به اتصال اجزاء اشیاء نزدیک به یکدیگر و دیدن بهتر آنها کمک کند. این عملیات اغلب با فرسایش ترکیب می شود تا عملیات هایی مانند بسته کردن (ترکیبی از گسترش و فرسایش) برای وظایفی مانند تشخیص اشیاء انجام شود.

ترکیب فرسایش و گسترش به عنوان "بازکردن مورفولوژیک" شناخته می‌شود هنگامی که فرسایش قبل از گسترش انجام شود و "بسته کردن مورفولوژیک" شناخته می‌شود هنگامی که گسترش قبل از فرسایش انجام شود. این عملیات‌ها ابزارهای مهمی در پیش‌پردازش و تحلیل تصویر برای وظایفی مانند تشخیص اشیاء و تقسیم‌بندی تصویر هستند.

حال اگر تکنیک ما خوب کار کرده باشد، تصویر آستانه‌ای ما باید قسمت‌های سفید را در هر جایی که یک شیء در حال حرکت است، داشته باشد. حالا می‌خواهیم مرزهای قسمت‌های سفید را پیدا کنیم و جعبه‌های محدودکننده را دور آنها بکشیم. به عنوان یک وسیله‌ی بیشتر برای فیلتر کردن تغییرات کوچک که احتمالاً اشیاء واقعی نیستند، می‌توانیم یک آستانه بر اساس مساحت مرز تعریف کنیم. اگر مرز خیلی کوچک باشد، به نتیجه می‌رسیم که یک شیء حرکتی واقعی نیست. (البته، تعریف از کوچکی خیلی ممکن است به تفکیک دقت دوربین شما و برنامه شما بستگی داشته باشد؛ در برخی شرایط، ممکن است نخواهید این آزمون را اصلاً اعمال کنید.) کد برای تشخیص مرزها و کشیدن جعبه‌های محدودکننده به شرح زیر است :

```
contours, hier = cv2.findContours(thresh, cv2.RETR_EXTERNAL, cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE)
for c in contours:
    if cv2.contourArea(c) > 4000:
        x, y, w, h = cv2.boundingRect(c)
        cv2.rectangle(frame, (x, y), (x+w, y+h), (0, 0, 255), 2)
```

- **cv2.findContours(thresh, cv2.RETR_EXTERNAL, cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE)** در این

خط کد، توابع OpenCV برای پیدا کردن لبه‌های اشیاء در تصویر دودویی **thresh** استفاده می‌شوند.

- **thresh**: تصویر دودویی که لبه‌های اشیاء در آن جستجو می‌شود.

- **cv2.RETR_EXTERNAL**: نوع بازیابی اطلاعات از لبه‌ها. در اینجا، فقط لبه‌های خارجی اشیاء استخراج می‌شوند.

- **cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE**: نوع فرآیند ساده‌سازی که برای تقریب لبه‌های اشیاء استفاده می‌شود.

- **for c in contours**: این حلقه **for** برای پیمایش تمام اشیاء یا لبه‌های پیدا شده در تصویر ایجاد می‌شود.

- **if cv2.contourArea(c) > 4000**: در اینجا، بررسی می‌شود که آیا مساحت اشیاء (لبه‌ها) بزرگ‌تر از ۴۰۰۰ پیکسل مربع است یا خیر. اگر مساحت بیشتر از این مقدار باشد، به این معناست که این اشیاء بزرگ‌تر و مهم‌تر هستند.

- **x, y, w, h = cv2.boundingRect(c)**: این خط کد اطلاعات مربوط به مستطیل محذب (bounding rectangle) اطراف اشیاء را به دست می‌آورد و **x** و **y** مختصات نقطه‌ی بالا و چپ مستطیل و **w** و **h** عرض و ارتفاع آن را نشان می‌دهند.

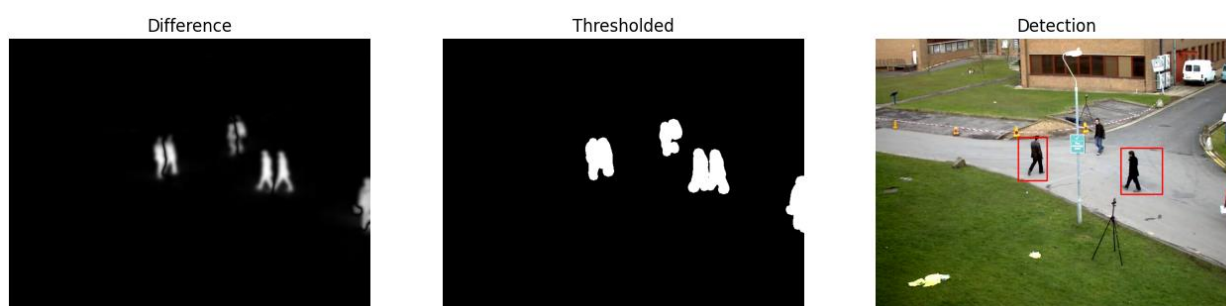
- `cv2.rectangle(frame, (x, y), (x+w, y+h), (255, 255, 0), 2)` در این خط کد، یک مستطیل رنگی به تصویر

اصلی `frame` اضافه می‌شود. مختصات ابتدایی و انتهایی مستطیل با (x, y) و $(x+w, y+h)$ تعیین می‌شوند. در اینجا، رنگ مستطیل $(0, 255, 255)$ به صورت RGB تعیین شده است و ضخامت خطوط مستطیل با 2 مشخص می‌شود.

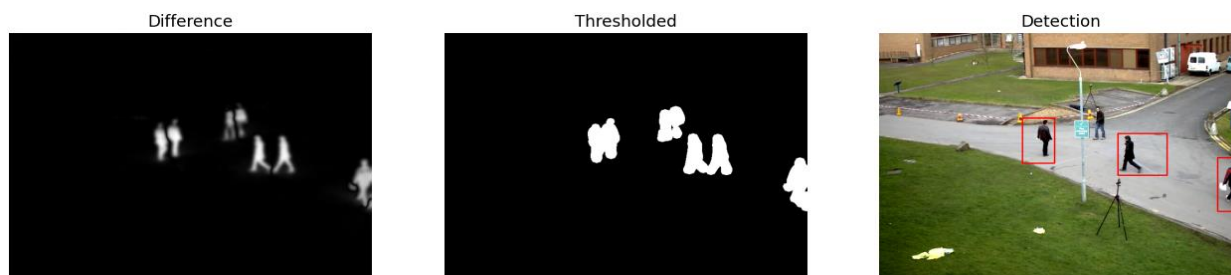
به این ترتیب، لبه‌های اشیاء را در تصویر دودویی شناسایی کرده و مستطیل‌های محذب (مرتبط با هر شیء) را به تصویر اصلی اضافه می‌کند. این روند برای اشیاء با مساحت بزرگ‌تر از ۴۰۰۰ پیکسل مربع انجام می‌شود.

تصویر تفاوت، تصویر آستانه‌گذاری شده و نتیجه تشخیص با مستطیل‌های محدودکننده به شکل زیر است :

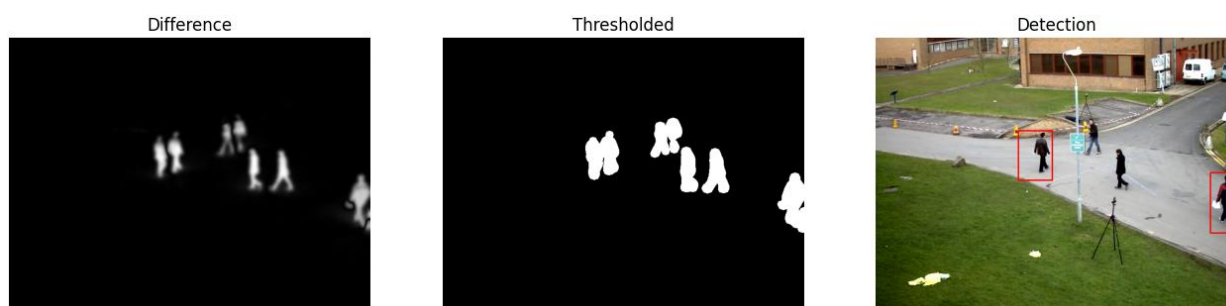
:Frame 3



:Frame 4

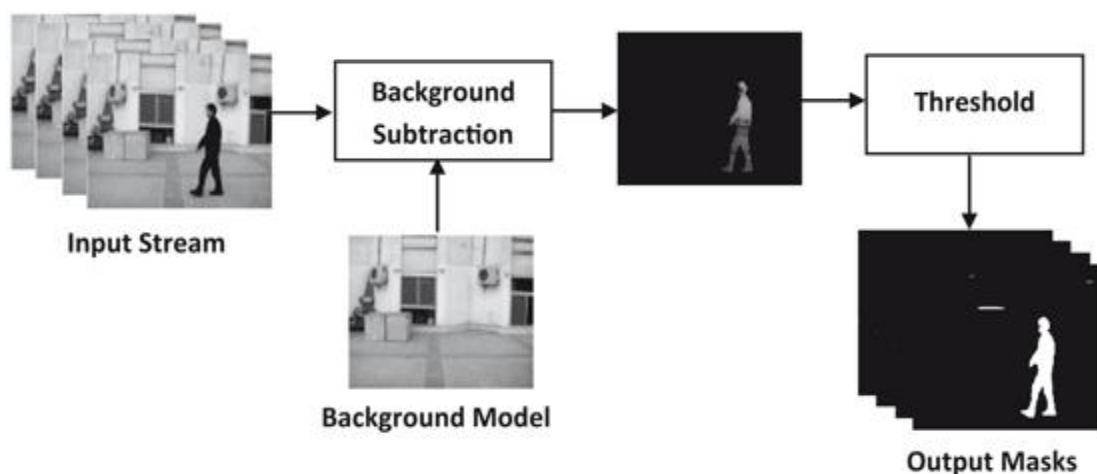


:Frame 5

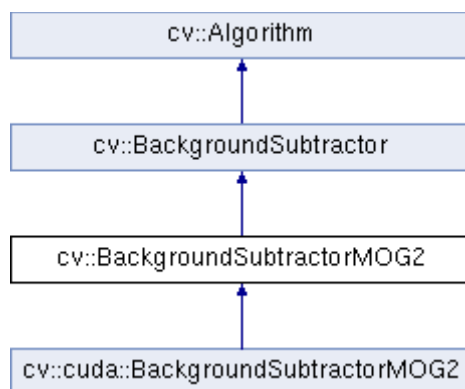


4. Using a MOG background subtractor

cv2.createBackgroundSubtractorMOG2 یک تابع در کتابخانه OpenCV است که یک نمونه از تفکیک‌کننده پس‌زمینه مختلط گوسی (MOG) ایجاد می‌کند. این الگوریتم بر اساس مدل‌سازی پس‌زمینه به عنوان یک مخلوط از توزیع‌های گوسی چندگانه استوار است. به خصوص در شرایطی که نورپردازی نسبتاً ثابت است و پس‌زمینه را می‌توان به خوبی با ترکیبی از توزیع‌های گوسی تخمین زد، بسیار موثر است.



در openCV، دو پیاده‌سازی از حذف‌کننده پس‌زمینه MOG وجود دارد که به نام `cv2.BackgroundSubtractorMOG` و `cv2.BackgroundSubtractorMOG2` نام‌گذاری شده‌اند. نسخه دوم، پیاده‌سازی بهبود یافته‌تری است که از تشخیص سایه نیز پشتیبانی می‌کند، بنابراین ما از آن استفاده خواهیم کرد.



```
bg_subtractor = cv2.createBackgroundSubtractorMOG2(history=500, varThreshold=16, detectShadows=True)
```

در زیر توضیحات پارامترهای مهم آن آمده است:

- **history:** این پارامتر تعداد فریم‌های قبلی را که برای ساختن مدل پس‌زمینه استفاده می‌شود تنظیم می‌کند. مقدار بالاتر باعث می‌شود مدل به تغییرات در صحنه واکنش پیدا کند.

- **varThreshold**: این یک آستانه بر فاصله مهالانوبیس مربع شده بین پیکسل و حالت است. این به تصمیم‌گیری در مورد این که یک پیکسل بخشی از پس‌زمینه است یا پیش‌زمینه کمک می‌کند.
- **detectShadows**: این پارامتر نشان می‌دهد آیا الگوریتم باید سایه‌ها را تشخیص دهد یا خیر. اگر به **True** تنظیم شود، سایه‌ها را در ماسک پیش‌زمینه علامت گذاری می‌کند. سایه‌ها به عنوان بخشی از پیش‌زمینه در نظر گرفته می‌شوند. اگر به **False** تنظیم شود، سایه‌ها علامت گذاری نخواهند شد.

به عنوان نقطه شروع، دستورالعمل حذف پس‌زمینه اصلی ما را از بخش Implementing a basic background subtractor بگیرید. ما تغییرات زیر را در آن اعمال خواهیم کرد:

1. مدل حذف پس‌زمینه اصلی ما را با یک حذف‌کننده پس‌زمینه **MOG** جایگزین کنید.
2. به عنوان ورودی، از یک فایل ویدیو به جای دوربین استفاده کنید.
3. استفاده از بلور گوسی را حذف کنید.
4. پارامترهای استفاده شده در مراحل آستانه‌گذاری، مورفولوژی، و تحلیل کانتور را تنظیم کنید.

این تغییرات تأثیری روی چندین خط کد دارند که در سراسر اسکریپت پخش شده‌اند. نزدیک به ابتدای اسکریپت، ما حذف‌کننده پس‌زمینه **MOG** را مقداردهی اولیه کرده و اندازه کرنل‌های مورفولوژی را تغییر خواهیم داد، همانطور که در بلوک کد زیر به صورت پررنگ نشان داده شده است:

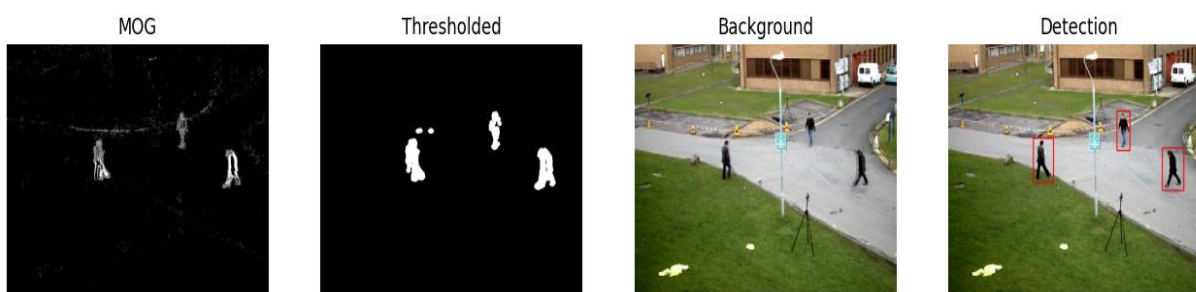
```
# Create a background subtractor using the MOG2 method with shadow detection enabled.
bg_subtractor = cv2.createBackgroundSubtractorMOG2(detectShadows=True)
# Define the kernel sizes for erosion and dilation
erode_kernel = cv2.getStructuringElement(cv2.MORPH_ELLIPSE, (3, 3))
dilate_kernel = cv2.getStructuringElement(cv2.MORPH_ELLIPSE, (7, 7))
```

توجه داشته باشید که OpenCV یک تابع به نام `cv2.createBackgroundSubtractorMOG2` ارائه داده است تا یک نمونه از `cv2.BackgroundSubtractorMOG2` ایجاد کند. این تابع یک پارامتر به نام `detectShadows` را قبول می‌کند که ما آن را به **True** تنظیم می‌کنیم تا مناطق سایه به عنوان سایه تشخیص داده شوند و به عنوان قسمتی از پیش‌زمینه علامت گذاری نشوند. تغییرات باقی‌مانده، از جمله استفاده از حذف‌کننده پس‌زمینه **MOG** برای به دست آوردن ماسک پیش‌زمینه/سایه/پس‌زمینه، در بلوک کد زیر به صورت پررنگ نشان داده شده است:

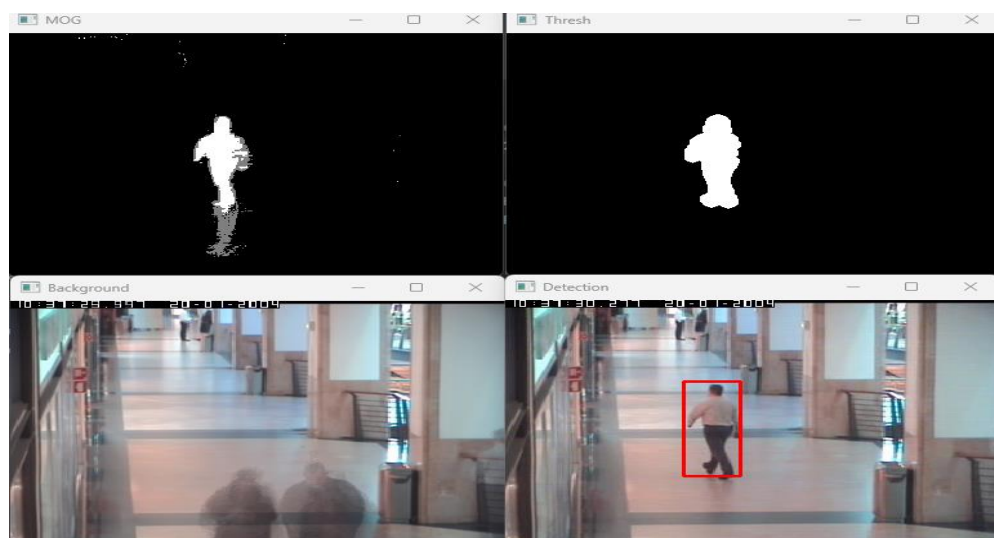
```
# Apply background subtraction to get the foreground mask
fg_mask = bg_subtractor.apply(frame)
# Apply thresholding to create a binary image
_, thresh = cv2.threshold(fg_mask, 244, 255, cv2.THRESH_BINARY)
# Apply morphological erosion and dilation to smoothen the thresholded image
cv2.erode(thresh, erode_kernel, thresh, iterations=2)
cv2.dilate(thresh, dilate_kernel, thresh, iterations=2)
# Find contours of objects in the thresholded image
contours, hier = cv2.findContours(thresh, cv2.RETR_EXTERNAL, cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE)
```

```
# Loop through detected contours and draw bounding rectangles for large ones
for c in contours:
    if cv2.contourArea(c) > 1000:
        x, y, w, h = cv2.boundingRect(c)
        cv2.rectangle(frame, (x, y), (x+w, y+h), (0, 0, 255), 2)
```

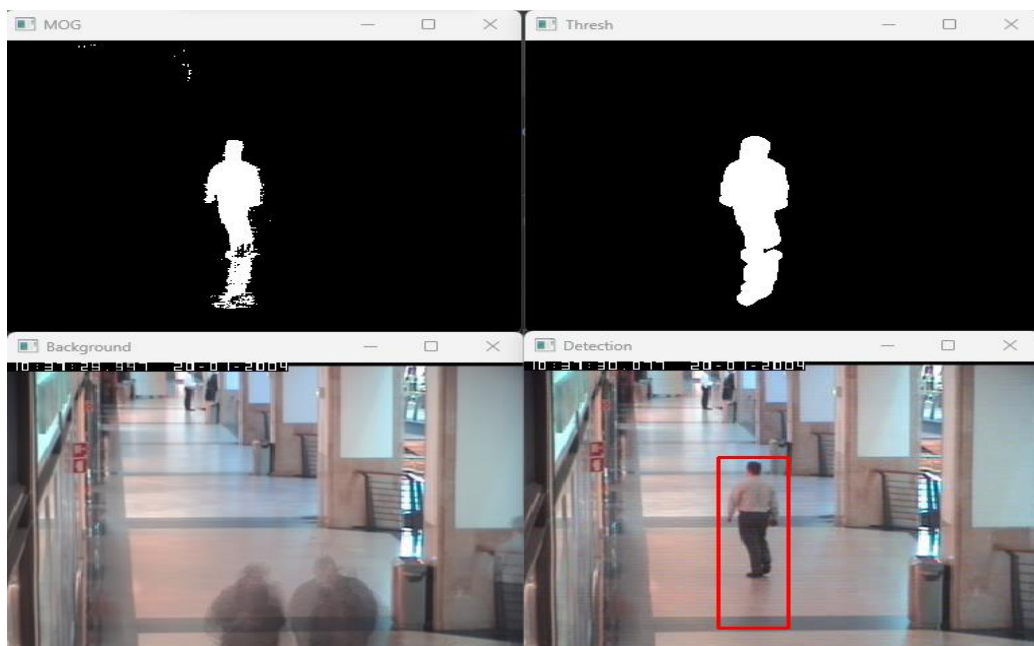
وقتی یک فریم به متد apply حذف‌کننده پس‌زمینه ارسال می‌شود، حذف‌کننده مدل داخلی خود از پس‌زمینه را به‌روز کرده و سپس یک ماسک برمی‌گرداند. ماسک برای بخش‌های پیش‌زمینه سفید (255)، برای بخش‌های سایه خاکستری (127) و برای بخش‌های پس‌زمینه سیاه (0) است. برای اهداف ما، ما سایه‌ها را به عنوان پس‌زمینه در نظر می‌گیریم، بنابراین ما یک آستانه تقریباً سفید (244) روی ماسک اعمال می‌کنیم. ماسک MOG، تصویر آستانه‌گذاری شده، تصویر پس‌زمینه Background و نتیجه تشخیص با مستطیل‌های محدود‌کننده به شکل زیر است: (Frame 2)



ماسک MOG (تصویر بالا سمت چپ)، تصویر آستانه‌گذاری شده (تصویر بالا سمت راست) و تصویر پس‌زمینه Background (تصویر پایین سمت چپ) و نتیجه تشخیص (تصویر پایین سمت راست) به شکل زیر است:



برای مقایسه، اگر ما تشخیص سایه‌ها را با تنظیم `detectShadows=False` غیرفعال کنیم، نتایجی شبیه به مجموعه تصاویر زیر خواهیم داشت:



این صحنه شامل نه تنها سایه‌ها بلکه همچنین انعکاس‌ها نیز است، به دلیل کف و دیواری که براق هستند. زمانی که تشخیص سایه‌ها فعال است، ما می‌توانیم از یک آستانه استفاده کنیم تا سایه‌ها و انعکاسات را از ماسک حذف کنیم و مستطیل دقیقی اطراف مرد در حال راه رفتن داشته باشیم. با این وجود، زمانی که تشخیص سایه‌ها غیرفعال است، دو تشخیص داریم که هر دوی آن‌ها احتمالاً دقیق نیستند. یک تشخیص مرد همراه با سایه و انعکاس او در زمین می‌پوشاند. تشخیص دوم انعکاس مرد روی دیوار را می‌پوشاند. این تشخیص‌ها، به طور قابل ادعا، تشخیصات نادرست هستند زیرا سایه و انعکاس‌های مرد در واقع اشیاء متحرک نیستند، حتی اگر نماینده‌های تصویری از یک شیء متحرک باشند.

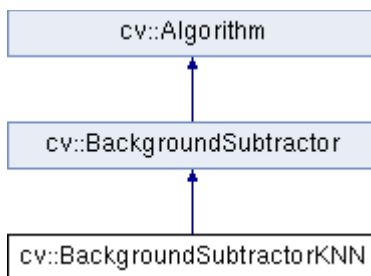
5. Using a KNN background subtractor

با تغییر فقط پنج خط از کد در اسکریپت تفکیک پس‌زمینه MOG ما، می‌توانیم از یک الگوریتم مختلف برای تفکیک پس‌زمینه، پارامترهای مورفولوژی متفاوت و یک ویدیو ورودی متفاوت استفاده کنیم.

فقط با جایگزینی `cv2.createBackgroundSubtractorMOG2` با `cv2.createBackgroundSubtractorKNN` می‌توانیم از یک تفکیک‌کننده پس‌زمینه براساس خوشه‌بندی KNN به جای خوشه‌بندی MOG استفاده کنیم:

```
bg_subtractor = cv2.createBackgroundSubtractorKNN(detectShadows=True)
```

`cv2.createBackgroundSubtractorKNN` یک تابع در کتابخانه OpenCV است که یک نمونه از تفکیک‌کننده پس‌زمینه براساس الگوریتم همسایگان نزدیک (K-Nearest Neighbors یا KNN) ایجاد می‌کند. این الگوریتم با مقایسه هر پیکسل در فریم فعلی با K نزدیکترین همسایه‌اش در مدل پس‌زمینه کار می‌کند که به صورت پویا به‌روزرسانی می‌شود.



توجه کنید که با اینکه الگوریتم تغییر کرده است، پارامتر `detectShadows` همچنان پشتیبانی می‌شود. علاوه بر این، متد `apply` نیز همچنان پشتیبانی می‌شود، بنابراین ما نیازی به تغییر هیچ چیز مرتبط با استفاده از تفکیک‌کننده پس‌زمینه در ادامه اسکریپت نداریم.

بیاد داشته باشید که `cv2.createBackgroundSubtractorMOG2` یک نمونه جدید از کلاس

`cv2.createBackgroundSubtractorMOG2` برمی‌گرداند. به مانند آن، `cv2.createBackgroundSubtractorKNN` یک

نمونه جدید از کلاس `cv2.createBackgroundSubtractorKNN` برمی‌گرداند. هر دوی این کلاس‌ها زیرکلاس‌های

`cv2.createBackgroundSubtractor` هستند که متدهای مشترکی مانند `apply` را تعریف می‌کنند.

با این تغییرات زیر، می‌توانیم از هسته‌های مورفولوژی استفاده کنیم که کمی بهتر به یک شیء با طول افقی مناسب می‌شوند (در این حالت، یک خودرو)، و همچنین می‌توانیم از یک ویدیو ترافیک به عنوان ورودی استفاده کنیم:

Define the kernel sizes for erosion and dilation

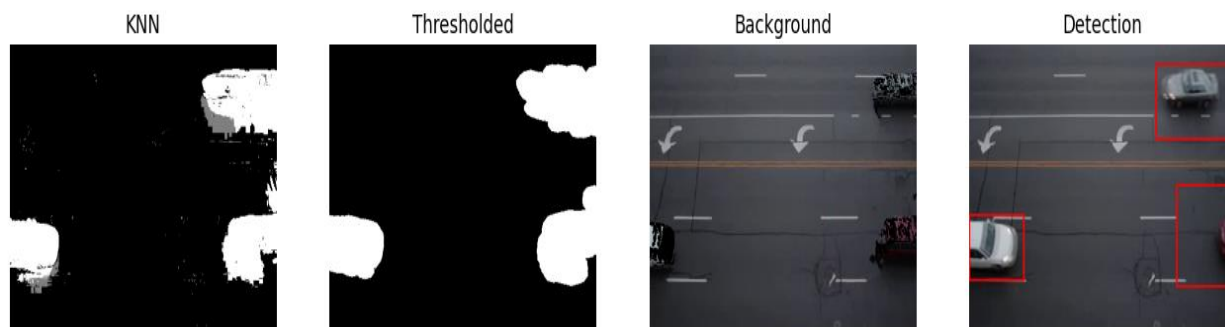
```
erode_kernel = cv2.getStructuringElement(cv2.MORPH_ELLIPSE, (7, 5))
```

```
dilate_kernel = cv2.getStructuringElement(cv2.MORPH_ELLIPSE, (17, 11))
```

Open the video file for reading

```
cap = cv2.VideoCapture("drive/MyDrive/traffic.flv")
```

ماسک KNN، تصویر آستانه گذاری شده، تصویر پس زمینه Background و نتیجه تشخیص با مستطیل های محدود کننده به شکل زیر است: (Frame 6)

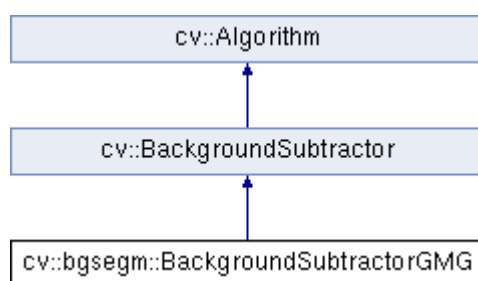


تفکیک کننده پس زمینه KNN، همراه با قابلیت تفکیک بین اشیاء و سایه ها، در اینجا خیلی خوب کار کرده است. تمامی خودروها به صورت جداگانه شناسایی شده اند؛ حتی اگر برخی از خودروها به هم نزدیک باشند، به یک شناسایی ترکیبی تبدیل نشده اند. به طور کلی، این یک نتیجه تشخیص مفید است که ممکن است به ما اجازه بدهد تا تعداد خودروهای حرکت کننده در هر خط را بشماریم.

6. Using GMG and other background subtractor

`cv2.bgsegm.createBackgroundSubtractorGMG()` یک تابع در کتابخانه OpenCV است که یک نمونه از تفکیک‌کننده پس‌زمینه مبتنی بر حرکت سراسری (Global Motion-based Background Subtraction-GMG) ایجاد می‌کند. این الگوریتم بر اساس مفهوم حرکت سراسری است و به خصوص در شرایطی موثر است که دوربین ثابت است یا حرکت سراسری مشخصی در صحنه وجود دارد.

این الگوریتم تخمین تصویر پس‌زمینه آماری و تقسیم‌بندی بیزین پیکسل به پیکسل را ترکیب می‌کند. از تعداد اولیه‌ای از فریم‌ها (به طور پیش‌فرض 120 فریم) برای مدل‌سازی پس‌زمینه استفاده می‌کند. از الگوریتم تقسیم‌بندی احتمالاتی پیش‌زمینه استفاده می‌کند که با استنباط بیزین، اشیاء ممکن در پیش‌زمینه را شناسایی می‌کند. این تخمینات تطبیقی هستند؛ مشاهدات جدید بیشترین وزن را دارند تا با نور متغیر سازگار شوند. چندین عملیات فیلترینگ مورفولوژیک مانند بسته شدن و باز شدن برای حذف نویز غیرمطلوب انجام می‌شود. در ابتدای تعدادی از اولین فریم‌ها، یک پنجره سیاه خواهید داشت.



```
bg_subtractor =  
cv2.bgsegm.createBackgroundSubtractorGMG(initializationFrames=120, decisionThreshold=0.7)
```

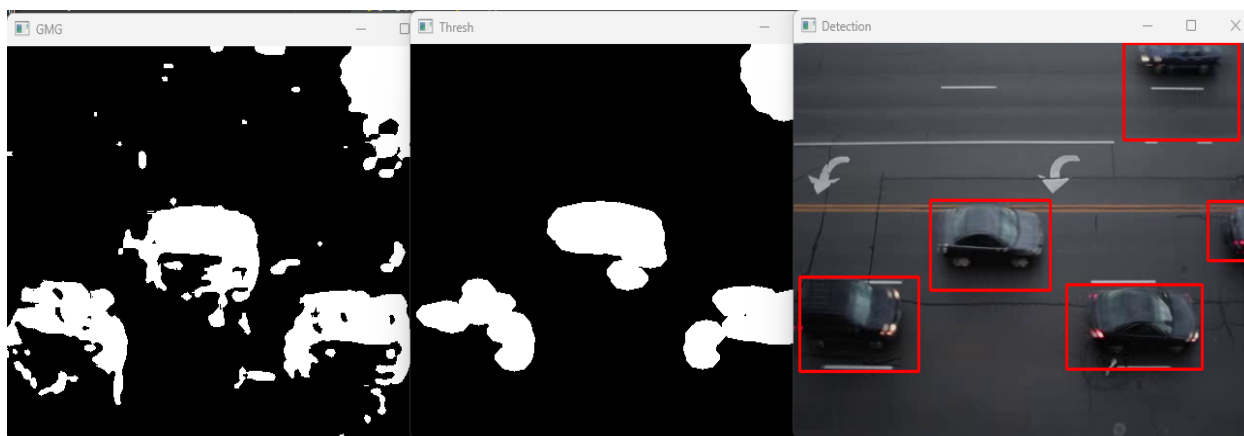
در زیر توضیحات پارامترهای مهم آن آمده است:

- **initializationFrames**: این پارامتر تعداد فریم‌های اولیه را که برای مقداردهی اولیه مدل پس‌زمینه استفاده می‌شود را تنظیم می‌کند. این به الگوریتم امکان می‌دهد تا به صحنه اولیه واکنش نشان دهد.
- **decisionThreshold**: این یک آستانه استفاده شده برای تصمیم‌گیری در الگوریتم است. این بر تحمیلی پس‌زمینه تأثیر می‌گذارد.
- **smoothingRadius**: این پارامتر شعاعی را برای هموار کردن مدل پس‌زمینه تنظیم می‌کند. این کنترل می‌کند که چه میزان هموار سازی زمانی بر روی مدل پس‌زمینه اعمال شود.

الگوریتم GMG به خصوص برای شرایطی مناسب است که پس‌زمینه ثابت است و اشیاء در صحنه یک الگوی حرکت سراسری واضح دارند. این به طور معمول در برنامه‌های مراقبت و نظارت مورد استفاده قرار می‌گیرد.

توجه کنید کاست‌کننده پس‌زمینه **GMG** از تشخیص سایه پشتیبانی نمی‌کند. اگر برنامه شما نیاز به تشخیص سایه دارد، ممکن است می‌خواهید از یک روش متفاوت استفاده کنید یا راه‌های سفارشی را بررسی کنید.

ماسک **GMG**، تصویر آستانه‌گذاری شده و نتیجه تشخیص با مستطیل‌های محدودکننده به شکل زیر است:



تعدادی کاست‌کننده پس‌زمینه بیشتر در مازول **cv2.bgsegm** این‌ها می‌توانند با استفاده از توابع زیر ایجاد شوند:

- `cv2.bgsegm.createBackgroundSubtractorCNT`
- `cv2.bgsegm.createBackgroundSubtractorGMG`
- `cv2.bgsegm.createBackgroundSubtractorGSOC`
- `cv2.bgsegm.createBackgroundSubtractorLSBP`
- `cv2.bgsegm.createBackgroundSubtractorMOG`
- `cv2.bgsegm.createSyntheticSequenceGenerator`

این توابع پارامتر **detectShadows** را پشتیبانی نمی‌کنند و یک کاست‌کننده پس‌زمینه بدون پشتیبانی از تشخیص سایه ایجاد می‌کنند. با این حال، تمامی کاست‌کننده‌های پس‌زمینه از متد **apply** پشتیبانی می‌کنند.

ما دیدیم که کاشف پس زمینه (background subtraction) می تواند یک تکنیک موثر برای شناسایی اشیاء در حال حرکت باشد؛ اما ما می دانیم که این تکنیک محدودیت های ذاتی دارد. به طور خاص، این فرض می کند که پس زمینه فعلی می تواند بر اساس فریم های گذشته پیش بینی شود. این فرض شکننده است. به عنوان مثال، اگر دوربین حرکت کند، مدل پس زمینه کاملاً منسوخ می شود. بنابراین، در یک سیستم ردیابی قوی، ساختن نوعی مدل از اشیاء پیش زمینه به جای پس زمینه مهم است.

برای ردیابی اشیاء، نیازهای ما کمی متفاوت هستند. اگر ما داریم خودروها را ردیابی می کنیم، ما نیاز داریم که برای هر خودرو در صحنه یک مدل متفاوت داشته باشیم تا خودروی قرمز و خودروی آبی با هم قاطی نشوند. ما می خواهیم حرکت هر خودرو را به صورت جداگانه ردیابی کنیم. هنگامی که ما یک شیء متحرک را شناسایی کردیم (توسط background subtraction یا روش های دیگر)، می خواهیم شیء را به گونه ای توصیف کنیم که آن را از سایر اشیاء در حرکت متمایز کند. که به این ترتیب، ما می توانیم به شناسایی و ردیابی شیء ادامه دهیم، حتی اگر با یک شیء دیگر تلاقی کند.

یک هیستوگرام رنگ ممکن است به عنوان یک توصیف منحصر به فرد عمل کند. به طور اساسی، هیستوگرام رنگ یک تخمین از توزیع احتمال رنگ پیکسل ها در شیء است. به عنوان مثال، هیستوگرام ممکن است نشان دهد که هر پیکسل در شیء احتمال جسم به احتمال 10٪ آبی است. این هیستوگرام بر اساس رنگ های واقعی مشاهده شده در ناحیه شیء در یک تصویر مرجع است. به عنوان مثال، تصویر مرجع می تواند فریم ویدیویی باشد که در آن ابتدا شیء در حرکت را تشخیص دادیم

نسبت به دیگر روش های توصیف یک شیء، هیستوگرام رنگ برخی ویژگی هایی دارد که به ویژه در زمینه ردیابی حرکت جذاب هستند. هیستوگرام به عنوان یک جدول جستجو عمل می کند که مستقیماً مقادیر پیکسل را به احتمالات نگاشت می کند، بنابراین ما را قادر می سازد از هر پیکسل به عنوان یک ویژگی با هزینه محاسباتی کم استفاده کنیم. به این ترتیب، ما می توانیم ردیابی را با وضوح فضایی بسیار خوب در زمان واقعی انجام دهیم. برای یافتن محتمل ترین مکان شیء ای که در حال ردیابی آن هستیم، فقط باید ناحیه مورد نظر را پیدا کنیم که در آن مقادیر پیکسل با حداکثر احتمال، مطابق با هیستوگرام نقشه برداری می شود.

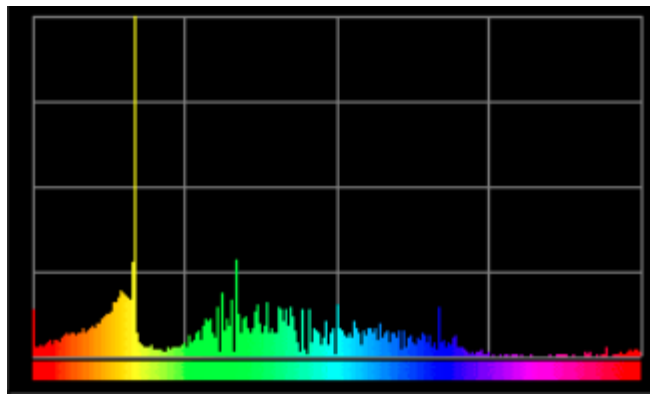
به طور طبیعی، این رویکرد توسط الگوریتمی به نام **MeanShift** استفاده می شود:

برای هر فریم در یک ویدیو، الگوریتم **MeanShift** با محاسبه یک مرکز بر اساس مقادیر احتمال در مستطیل ردیابی فعلی، انتقال مرکز مستطیل به این مرکز، محاسبه مجدد مرکز بر اساس مقادیر مستطیل جدید، و جابجایی مجدد مستطیل، ردیابی را به صورت مکرر انجام می دهد. و غیره. این روند تا زمانی ادامه می یابد که همگرایی حاصل شود (به این معنی که مرکز حرکت متوقف می شود یا تقریباً از حرکت باز می ماند) یا تا زمانی که به حداکثر تعداد تکرار برسد. اساساً، **MeanShift** یک الگوریتم خوشه بندی است که کاربردهایی دارد که خارج از دید حوزه بینایی ماشین می باشد.

Calculating and back-projecting color histograms

برای محاسبه هیستوگرام رنگ، OpenCV تابعی به نام `cv2.calcHist` ارائه می دهد. برای اعمال هیستوگرام به عنوان جدول جستجو، OpenCV تابع دیگری به نام `cv2.calcBackProject` را ارائه می دهد. عملیات دوم به نام بازتاب هیستوگرام است و تصویر داده شده را بر اساس هیستوگرام داده شده به یک نقشه احتمال تبدیل می کند. اجازه دهید ابتدا خروجی این دو تابع را تجسم کنیم و سپس پارامترهای آنها را بررسی کنیم.

یک هیستوگرام می تواند از هر مدل رنگی مانند آبی-سبز-قرمز (BGR)، مقدار اشباع رنگ (HSV) یا مقیاس خاکستری استفاده کند. برای نمونه های خود، ما از هیستوگرام های کانال اصلی (H) از مدل رنگی HSV استفاده خواهیم کرد. نمودار زیر یک نمایش از هیستوگرام رنگ سطوح نوری (Hue) است:



در محور x این نمودار، رنگ (Hue) را داریم و در محور y، احتمال تخمینی رنگ یا به عبارت دیگر، نسبت پیکسل های تصویر را داریم که رنگ داده شده را دارند. نمودار بر اساس رنگ کدگذاری شده است. از چپ به راست، طرح از طریق رنگ های چرخه رنگ پیش می رود: قرمز، زرد، سبز، فیروزه ای، آبی، سرخابی، و در نهایت به قرمز. به نظر می رسد این هیستوگرام خاص یک شی را نشان می دهد که مقدار زیادی رنگ زرد در آن وجود دارد.

OpenCV مقادیر Hue را با بازه ای از 0 تا 179 نشان می دهد. برخی دیگر از سیستم ها از محدوده 0 تا 359 (مانند درجات یک دایره) یا از 0 تا 255 استفاده می کنند.

در تفسیر هیستوگرام های رنگی به دلیل خالص بودن مقداری احتیاط لازم است. پیکسل های سیاه و سفید خالص رنگ معنی داری ندارند. با این حال، رنگ آنها معمولاً به صورت 0 (قرمز) نشان داده می شود.

هنگامی که از `cv2.calcHist` برای تولید هیستوگرام رنگی استفاده می کنیم، آرایه 1 بعدی را برمی گردانند که از نظر مفهومی مشابه نمودار قبلی است. از طرف دیگر، بسته به پارامترهایی که ارائه می کنیم، می توانیم از `cv2.calcHist` برای تولید هیستوگرام یک کانال

مختلف یا دو کانال به طور همزمان استفاده کنیم. در مورد دوم، `cv2.calcHist` یک آرایه دو بعدی را برمی گرداند. هنگامی که یک هیستوگرام داشته باشیم، می توانیم هیستوگرام را روی هر تصویری بازتاب دهیم.

`cv2.calcBackProject` یک تصویر پشت سر هم در قالب یک تصویر 8 بیتی در مقیاس خاکستری تولید می کند، با مقادیر پیکسل که به طور بالقوه از 0 (نشان دهنده احتمال کم) تا 255 (نشان دهنده احتمال بالا) است، بسته به اینکه چگونه مقادیر را مقیاس بندی کنیم. به عنوان مثال، جفت عکس زیر را در نظر بگیرید که یک پروجکشن به عقب و سپس تجسم نتیجه ردیابی `MeanShift` را نشان می دهد.

: `cv2.calcHist`

```
cv2.calcHist(images, channels, mask, histSize, ranges[, hist[, accumulate]]) -> hist
```

توضیحات پارامترها:

- **images**: تصویر ورودی (یا تصاویر). می تواند تصویر واحد یا یک لیست از تصاویر باشد.
- **channels**: فهرست کانال های رنگی که می خواهید هیستوگرام آن ها را بسازید. برای مثال، [0] برای کانال خاکستری و [2, 1, 0].

برای کانال های **BGR** به شکل زیر است:

- [0] برای محاسبه هیستوگرام کانال آبی (Blue)
- [1] برای محاسبه هیستوگرام کانال سبز (Green)
- [2] برای محاسبه هیستوگرام کانال قرمز (Red)

و برای کانال های **HSV** به شکل زیر است:

- [0] برای محاسبه هیستوگرام کانال آبی (Hue)
- [1] برای محاسبه هیستوگرام کانال سبز (Saturation)
- [2] برای محاسبه هیستوگرام کانال قرمز (Value)

- **mask**: یک ماسک برای مشخص کردن ناحیه ای از تصویر که در محاسبه هیستوگرام شرکت می کند. (اختیاری)
- **histSize**: تعداد بازه ها یا سطوح هیستوگرام برای هر کانال.
- **ranges**: محدوده هر بازه در هر کانال. برای مثال، [0, 256] برای کانال های BGR.
- **hist**: آرایه نتیجه هیستوگرام (اختیاری)

- **accumulate**: یک پرچم که مشخص می‌کند آیا هیستوگرام قبلی را افزایش دهد یا نه. (اختیاری)

با استفاده از این پارامترها، ما می‌توانیم هیستوگرام‌های مختلف را محاسبه کنیم و از آنها برای بازتاب هیستوگرام استفاده کنیم. (**hist**)

: cv2.calcBackProject

```
cv2.calcBackProject(images, channels, hist, ranges, scale[, dst]) -> dst
```

- **images**: تصویر ورودی (یا تصاویر). می‌تواند تصویر واحد یا یک لیست از تصاویر باشد.
- **channels**: این پارامتر لیستی از اندیس‌های کانال‌های استفاده شده برای محاسبه بازپخش (back projection) است. به عنوان مثال، **channels=[0]** به این معنی است که فقط کانال اول (کانال با اندیس 0) استفاده می‌شود.
- **hist**: این پارامتر هیستوگرامی است که می‌خواهیم بازپخش کنیم. باید یک هیستوگرام یک بعدی یا دو بعدی باشد.
- **ranges**: این پارامتر محدوده مقادیر برای هر بعد است. این یک لیست از محدوده‌ها برای هر کانال است.
- **scale**: این پارامتر یک عامل مقیاس است که بر روی بازپخش اعمال می‌شود. این تنظیم کننده شدت کلی خروجی است.
- **dst**: این مقصد خروجی اختیاری است. اگر مشخص نشود، یک آرایه جدید ایجاد می‌شود.

تابع تصویر بازپخش شده را برمی‌گرداند. (**dst**)

back projection یک تکنیک پردازش تصویر است که برای شناسایی نواحی در یک تصویر که احتمالاً شامل یک ویژگی یا شیء خاص هستند، استفاده می‌شود. این تکنیک این کار را با مقایسه توزیع رنگ یا شدت پیکسل‌ها در یک تصویر با یک هیستوگرام مرجع یا مدل پیش تعریف شده انجام می‌دهد.

مراحل اصلی:

1. ساخت هیستوگرام مدل:

- ابتدا یک هیستوگرام ساخته می‌شود که توزیع مورد انتظار رنگ یا شدت برای ویژگی مورد نظر را نمایش می‌دهد. این هیستوگرام به عنوان یک مرجع برای شناسایی ویژگی‌های مشابه در تصاویر دیگر استفاده می‌شود.

2. ثبت هیستوگرام منطقه مورد نظر (ROI (region of interest):

- در مرحله بعد، با استفاده از یک ماسک، یک منطقه مورد نظر (ROI) در یک تصویر مشخص می‌شود. این ROI شامل ویژگی مورد نظر برای شناسایی است. هیستوگرام به صورت خاص برای این ناحیه محاسبه می‌شود.

3. نرمال سازی هیستوگرام (اختیاری):

- اختیاری، ممکن است هیستوگرام را نرمال سازی کنید. این کار بازه بندی مقادیر را به یک دامنه خاص (معمولاً ۰ تا ۲۵۵) انجام می دهد، تا مقادیر بهتر با مقادیر پیکسل ها در تصویر هدف قابل مقایسه باشند.

4. بازتاب بر روی تصویر هدف:

- برای هر پیکسل در تصویر هدف، اطلاعات رنگ یا شدت آن را جمع آوری می کنید. سپس تعیین می کنید کدام bin در هیستوگرام مدل با این پیکسل مطابقت دارد.
 - سپس مقدار bin متناظر در هیستوگرام مدل را بازیابی می کنید.
 - این مقدار در یک تصویر جدید (تصویر پس پراکنش) ذخیره می شود. این اصطلاحاً این نکته را نشان می دهد که احتمال اینکه پیکسل در تصویر هدف به ویژگی نمایان شده توسط هیستوگرام مدل تعلق داشته باشد چقدر است.
- تفسیر تصویر پس پراکنش:
- نواحی روشن تر در تصویر پس پراکنش نشان می دهند که احتمالاً بیشترین احتمال تعلق به ویژگی مورد نظر را دارند.
 - نواحی تاریک تر نشانگر احتمال کمتری هستند.

: Implementing the MeanShift

بیایید به ترتیب پیاده سازی مثال MeanShift خود بپردازیم:

مانند مثال ساده تفکیک پس زمینه ی ما، مثال جذب میانگین ما با گرفتن و حذف چندین فریم از دوربین شروع می شود تا خودکار اختصاصی تنظیمات را تنظیم کند:

URL to the raw video file on GitHub

```
video_url = "https://github.com/ZahraEk/OpenCV-Course/raw/main/videos/car_racing.mp4"
```

Download the video

```
video_filename = "car_racing.mp4"
```

```
urllib.request.urlretrieve(video_url, video_filename)
```

```
cap = cv2.VideoCapture(video_filename)
```

Capture 20 frames to allow the camera's autoexposure to adjust.

```
for i in range(20):  
    success, frame = cap.read()  
if not success:  
    exit(1)
```

تا فریم دهم، فرض می‌کنیم که تنظیمات نوردهی مناسب است؛ بنابراین، می‌توانیم یک هیستوگرام دقیق از یک ناحیه مورد نظر استخراج کنیم. کد زیر حدود ناحیه مورد نظر (ROI) را تعریف می‌کند:

pythonCopy code

```
#تعریف یک پنجره ردیابی اولیه در وسط فریم frame_h  
frame_w = frame.shape[:2] w = frame_w//8 h = frame_h//8  
x = frame_w//2 - w//2 y = frame_h//2 - h//2 track_window = (x, y, w, h)
```

این مراحل تا فریم دهم از تصویر انجام می‌شوند. در مرحله بعدی، ما هیستوگرام را برای ناحیه مورد نظر محاسبه خواهیم کرد و با استفاده از الگوریتم جذب میانگین، شیء را ردیابی خواهیم کرد.