

opency: open-source computer vision 컴퓨터 비전 관련 작업을 위한 라이브러리 집합

### 2. 개발 환경 설정 - Ubuntu

- 1. Ubuntu 22.04 사용 시 default 로 Python 3.10 이 기 설치 되어 있어 별도 Python 설치 필요없음.
- 2. 첫째 날 수업의 Ubuntu 설치 과정에서 이미 python 가상환경 설정을 완료했으므로 해당 환경 사용.
- Python3 가상환경 activation
- Python OpenCV 설치 (아래 2가지 중 택일)

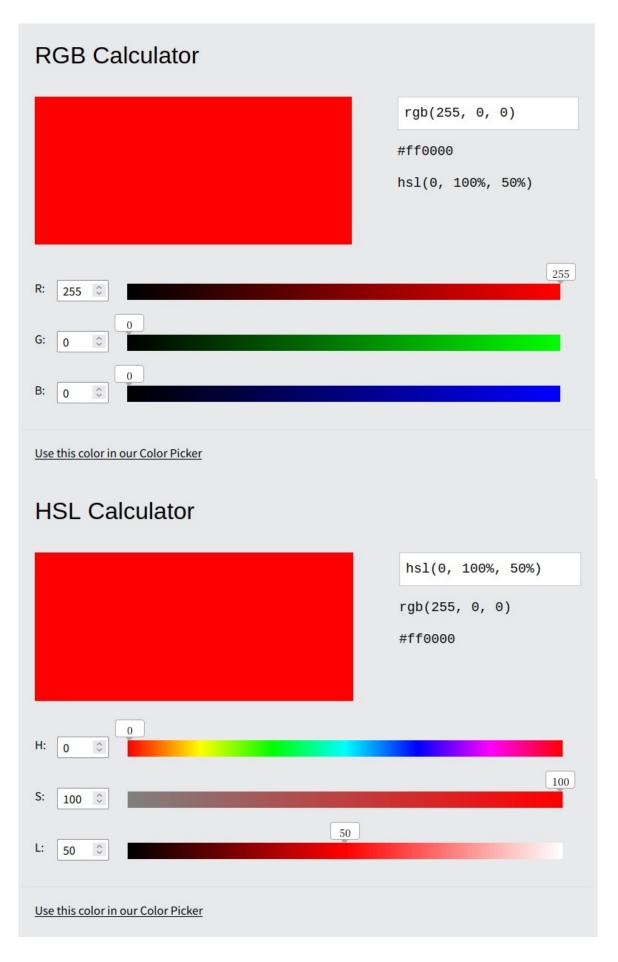
```
(.env) $ pip install opency-python # only contains main modules

(.env) $ pip install opency-contrib-python # contains both main and contrib modules
```

설치 검증 - np.\_version\_ / cv2.\_version\_ 의 버전명이 출력되는지 확인한다.

```
(.env) $ python3
>>> import cv2
>>> import numpy as np
>>> print("cv2 ver:", cv2.__version__, np ver:", np.__version__)
cv2 ver: 4.8.1 , np ver: 1.26.1 # your version might be different
```

```
(.env) syc@syc-27V70Q-GA70K:~/opencv$ python3
Python 3.10.12 (main, May 27 2025, 17:12:29) [GCC 11.4.0] on linux
Type "help", "copyright", "credits" or "license" for more information.
>>> import cv2
>>> import numpy as np
>>> print("cv2ver:", cv2.__version__, "np ver", np.__version__)
cv2ver: 4.11.0 np ver 2.2.6
```



=> HSL 색 검출에 용이함. H 에 대해서만 if 문을 사용하면 되기 때문

RGB/HSV Color Space (색 공간)

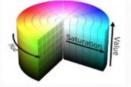
```
# 이미지 파일을 Read 하고 Color space 정보 출력
color = cv2.imread("strawberry.jpg", cv2.IMREAD_COLOR)
#color = cv2.imread("strawberry_dark.jpg", cv2.IMREAD_COLOR)
print(color.shape)

height,width,channels = color.shape
cv2.imshow("Original Image",color)

# Color channel 을 B,G,R 로 분할하여 출력
b,g,r = cv2.split(color)
rgb_split = np.concatenate((b,g,r),axis=1)
cv2.imshow("BGR Channels",rgb_split)

# 색공간을 BGR 에서 HSV 로 변환
hsv = cv2.cvtColor(color, cv2.COLOR_BGR2HSV)
# Channel 을 H,S,V 로 분할하여 출력
h,s,v = cv2.split(hsv)
hsv_split = np.concatenate((h,s,v),axis=1)
cv2.imshow("Split HSV",hsv_split)
```





**RGB** color space

**HSV** color space

### Quiz

- 1. 위 색공간 이미지의 링크로 이동해서 각 색 공간의 표현 방법을 이해해 보자.
- 2. HSV color space 가 어떤 경우에 효과적으로 사용될까?
- HSV 로 변환된 이미지를 BGR 이 아닌 RGB 로 다시 변환해서 출력해 보자.
- 4. COLOR\_RBG2GRAY 를 사용해서 흑백으로 변환해 출력해 보자.

#### 워본사진



bgr

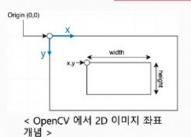


#### hsv



■ Crop / Resize (자르기 / 크기 조정)

```
# 이미지 파일을 Read
img = cv2.imread("my_input.jpg")
# Crop 300x400 from original image from (100, 50)=(x,y) cropped = img[50:450, 100:400]
# Resize cropped image from 300x400 to 40
resized = cv2.resize(cropped, (400,200))
# Display all
cv2.imshow("Original", img)
cv2.imshow("Cropped image", cropped)
cv2.imshow("Resized image", resized)
cv2.waitKey(θ)
cv2.destroyAllWindows()
```



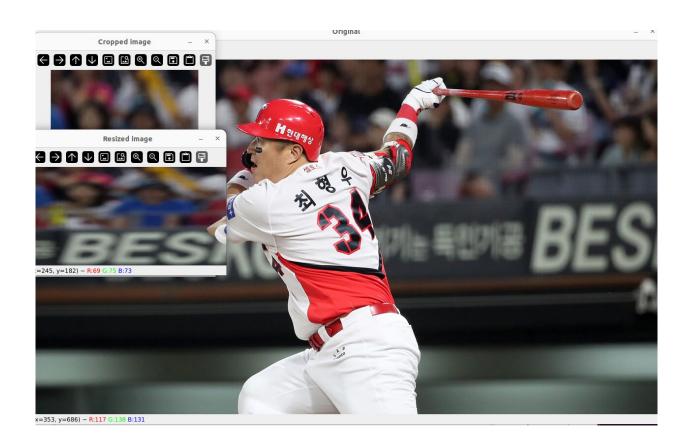
### Quiz

1. Input image 를 본인이 좋아하는 인물 사진으로 변경해서 적용하자. 그리고 본인이 사용한 input image 의 size 를 확인해 보자.

2. 본인이 사용한 이미지의 얼굴 영역만 crop 해서



- 3. 원본 이미지의 정확히 1.5배만큼 이미지를 확대해서 파일로 저장해 보자.
- openCV 의 rotate API 를 사용해서 우측으로 90도만큼 회전된 이미지를 출력해 보자.



• 역상 (Reverse Image)

```
import cv2

src = cv2.imread("my_input.jpg",
cv2.IMREAD_COLOR)
dst = cv2.bitwise_not(src)

cv2.imshow("src", src)
cv2.imshow("dst", dst)
cv2.waitKey()
cv2.destroyAllWindows()
```

## Quiz

1. AND, OR, XOR 연산에 대해서 확인해 보자.



SIC



NOT



AND



OR



XOR

■ 이진화 (Binary)

```
import cv2

src = cv2.imread("my_input.jpg",
cv2.IMREAD_COLOR)

gray = cv2.cvtColor(src,
cv2.COLOR_BGR2GRAY)
ret, dst = cv2.threshold(gray, 100, 255,
cv2.THRESH_BINARY)

cv2.imshow("dst", dst)
cv2.waitKey()
cv2.destroyAllWindows()
```

Quiz

1. 임계값을 변화시켜 보자.

Σ.

Q

-cv2.threshold(gray,100,255,cv2.THRESH\_BINARY)



-cv2.threshold(gray,100,200,cv2.THRESH\_BINARY)



■ 가장자리 검출 (Edge)

```
import cv2
src = cv2.imread("Image/wheat.jpg", cv2.IMREAD_COLOR)
gray = cv2.cvtColor(src, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
sobel = cv2.Sobel(gray, cv2.CV_8U, 1, 0, 3)
cv2.imshow("sobel", sobel)
cv2.waitKey()
cv2.destroyAllWindows()
```

### Quiz

- 1. Laplacian 변환을 적용해 보자.
- 2. Canny Edge Detection을 적용해 보자

## -Sobel edge detect



-Laplacian 변환 Edge detect



-Canny Edge Detection



=> 가장 뚜렷한 edge 검출

배열 병합 (add Weighted)

```
import cv2

src = cv2.imread("tomato.jpg", cv2.IMREAD_COLOR)
hsv = cv2.cvtColor(src, cv2.COLOR_BGR2HSV)
h, s, v = cv2.split(hsv)

lower_red = cv2.inRange(hsv, (0, 100, 100), (5, 255, 255))
upper_red = cv2.inRange(hsv, (170, 100, 100), (180, 255, 255))
added_red = cv2.inRange(hsv, (170, 100, 100), (180, 255, 255))
added_red = cv2.addWeighted(lower_red, 1.0, upper_red, 1.0, 0.0)

red = cv2.bitwise_and(hsv, hsv, mask = added_red)
red = cv2.cvtColor(red, cv2.COLOR_HSV2BGR)

cv2.imshow("red", red)
cv2.waitKey()
cv2.destroyAllWindows()
```

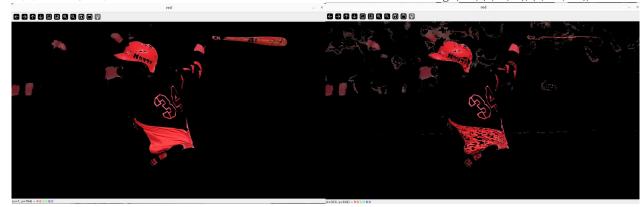


## Quiz

- 1. lower\_red 값의 범위를 변경해 보자.
- 2. upper\_red 값의 범위를 변경해 보자.
- 3. addWeighted의 gamma 값을 변경해 보자

-위의 코드 실행 결과

-lower\_red: cv2.inRange(hsv, (0,50,50), (5,155,155))



-upper\_red: cv2.inRange(hsv, (170,200,200), (180,255,255))



■ 채널 분리 및 병합

```
import cv2

src = cv2.imread("tomato.jpg",
    cv2.IMREAD_COLOR)
b, g, r = cv2.split(src)
    inverse = cv2.merge((r, g, b))

cv2.imshow("b", b)
    cv2.imshow("g", g)
    cv2.imshow("r", r)
    cv2.imshow("inverse", inverse)
    cv2.imshow("inverse", inverse)
    cv2.waitKey()
    cv2.destroyAllWindows()
```



## Quiz

1. Numpy 형태의 채널 분리를 적용해 보자.

```
b = src[:, :, 0]
g = src[:, :, 1]
r = src[:, :, 2]
```

2. 빈 이미지를 적용해 보자.

```
height, width, channel = src.shape
zero = np.zeros((height, width, 1),
dtype=np.uint8)
bgz = cv2.merge((b, g, zero))
```

#### -inverse



-r



-g



-b



-bgz



## 4. 동영상 - Basic Operation

■ 동영상 파일을 읽고 보여주기

```
import numpy as np
import cv2

# Read from the recorded video file
cap = cv2.VideoCapture("ronaldinho.mp4")

# 동영상 파일이 성공적으로 열렸으면 while 문 반복
while(cap.isOpened()):

# 한 프레임을 읽어음
ret, frame = cap.read()

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

# Display
cv2.imshow("Frame",frame)

# 1 ms 동안 대기하며 키 입력을 받고 'q' 입력 시 종료
key = cv2.waitKey(1)
if key & 0xFF == ord('q'):
    break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()
```



## Quiz

- 동영상이 너무 빠르게 재생된다. 이유를 찾아보고 정상적인 속도로 재생될 수 있도록 수정해 보자.
- 2. 동영상이 끝까지 재생되면 더이상 frame 을 읽어오지 못해 종료된다. 동영상이 끝까지 재생되면 다시 처음부터 반복 될 수 있도록 수정해 보자.
- 3. 동영상 크기를 반으로 resize 해서 출력해 보자.
- 4. 동영상 재생 중 'c' 키 입력을 받으면 해당 프레임을 이미지 파일로 저장하게 코드를 수정해 보자. 파일 이름은 001.jpg, 002.jpg 등으로 overwrite 되지 않게 하자.

=> 문제점: 동영상이 빠르게 재생된 후, 종료. 해결방안: cv2.waitKey(55)로 변경



=> 'c'를 입력한 후 capture 된 사진. 파일명도 capture\_0.jpg 로 의도한 대로 동작한 것을 확인.

## 5. 카메라 - Basic Operation

■ 카메라로부터 input 을 받아 보여주고 동영상 파일로

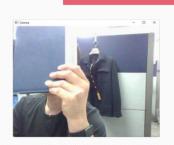
```
# Read from the first camera device
cap = cv2.VideoCapture(0, cv2.CAP_DSHOW)

w = 640#1280#1920
h = 480#720#1080
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_WIDTH, w)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_HEIGHT, h)

# 성공적으로 video device 가 열렸으면 while 문 반복
while(cap.isOpened()):
# 한 프레임을 읽어옴
ret, frame = cap.read()
if ret is False:
    print("Can't receive frame (stream end?). Exiting ...")
break

# Display
cv2.imshow("Camera",frame)

# 1 ms 동안 대기하며 키 입력을 받고 'q' 입력 시 종료
key = cv2.waitKey(1)
if key & 0xFF == ord('q'):
```



## Quiz

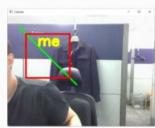
1. 가지고 있는 카메라의 지원 가능한 해상도를 확인 후 카메라 해상도를 변경해 보자.

2. 카메라 Input 을 "output.mp4" 동영상 파일로 저장하도록 코드를 추가해 보자.

son.mp4	"output.mp4"을(를) 선택했습니다 (169.3 kB) _=> Quiz 2			
output.mp4				☆
<pre>basic_opeartion.py</pre>		518바이트	11:55	☆
U44VTm_3QB4enZmdd_QJhHQeiBBSy12O7Loms5yLitBXzw8		79.4 kB	12:12	☆
Garden_strawberry_(Fragaria_x_ananassa)_single2.jpg		25.3 kB	11:52	☆
201796967_1280.jpg		120.7 kB	12:29	☆
250634_color_space.py		755 바이트	13:59	☆

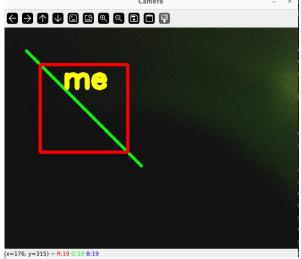
## 6. OpenCV 에서 제공하는 GUI Input 활용하기

Text / Line / Rectangle



### Quiz

- 1. Text 문구 / Font / 색상 / 크기 / 굵기 / 출력위치 등 모든 값을 변경해 보자.
- 2. 동그라미를 그리는 함수를 찾아서 적용해 보자.
- 3. 마우스 왼쪽 버튼을 click 하면 해당 위치에 동그라미가 그려지도록 코드를 추가해 보자. (Reference : cv2.EVENT\_LBUTTONDOWN)

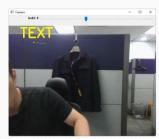




#### => Quiz3 해결

# 6. OpenCV 에서 제공하는 GUI Input 활용하기

#### Trackbar



### Quiz

- 1. Trackbar 를 control 해서 TEXT 의 굵기가 변하는 것을 확인해 보자.
- 2. Trackbar 를 추가해서 font size 를 변경 / 적용해 보자.
- 3. R/G/B Trackbar 를 각각 추가해서 글자의 font color 를 변경해 보자.

