Przetwarzanie obrazów cyfrowych i sekwencji wideo w OpenCV

Ćwiczenia 11

Marcin Ciecholewski

Krok 1

- Odczytanie pierwszej klatki (frame1).
- □ Konwersja klatki frame1 z przestrzeni RGB do GRAY.
- Odczytanie drugiej klatki (frame2)
- □ Konwersja klatki frame2 z przestrzeni RGB do GRAY.

Krok 2

- □ Obliczenie różnicy jasności pikseli pomiędzy dwiema sąsiednimi klatkami →absdiff(), wyjście: Diff
- □ Zastosowanie filtra wygładzającego obraz w celu likwidacji szumu → GaussianBlur() albo blur(), wejście: Diff, wyjście: BlurrDiff

Krok 3

- Wejście: BlurrDiff
- Wyjście: Thresh
- □ Binaryzacja z ustalonym progiem →threshold()

Krok 4

- □ Znalezienie konturu → findContours().
- Wejście: Thresh
- Wyjście: Wektor zawierający kontury.

Krok 5

Znalezienie "największego" konturu na podstawie funkcji findContours()

Krok 6

- Wejście: kontur znaleziony w Kroku 5
- □ Znalezienie prostokąta poruszającego się obiektu →boundingRect()
- □ Znalezienie otoczki wypukłej →convexHull()
- □ Opcjonalnie: można zastosować funkcję znajdującą wielokąt →approxPolyDP() dla wyznaczonych punktów otoczki wypukłej.

Krok 7

□ Narysowanie prostokąta, otoczki wypukłej i wyświetlenie współrzędnych dla poruszającego się obiektu.

Zadania do wykonania

Zrealizować detekcję ruchu z zastosowaniem prostokąta, otoczki wypukłej, które zawierają analizowany kształt dla:

- a) Detektora ruchu na podstawie różnicy jasności klatek.
- b) Detektora ruchu na postawie metody optycznego przepływu lub mieszanin gaussowskich (można wybrać jedną metodę).

Zadania do wykonania cd.

Wyświetlić współrzędne dla środka prostokąta. Za pomocą klawiatury umożliwić:

- a) Zatrzymanie detekcji (pause) wybranym klawiszem, a następnie powtórne jej uruchomienie.
- b) Wyłączenie detekcji a następnie jej ponowne włączenie.