Pokročilé spracovanie obrazu - Kalibrácia a histogramy

Ing. Viktor Kocur viktor.kocur@fmph.uniba.sk

DAI FMFI UK

18.10.2018

Postup kalibrácie

Kalibračný vzor

Na kalibráciu v matlabe používame kalibračný vzor šachovnice. Dajú sa použiť aj iné vzory, je však nutné naimplementovať rozpoznávanie vzoru samostatne. Vzor musí byť na fotke celý!

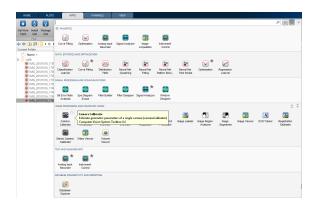
Foten<u>ie</u>

Pri fotení sa nesmie meniť konfigurácia kamery. Teda je nutné vypnúť autofocus a nezoomovať. Takéto zmeny totiž menia ohniskovú vzdialonsť zariadenia!

Kalibráčná appka

cameraParams

Pomocou appky v matlabe získame štruktúru cameraParams obsahujúcu parametre kamery.



Úprava obrazu

undistort

[im, newOrigin] = undistortImage(I, cameraParams) - vráti obrázok bez skreslenia. newOrigin označuje posunutie súradníc obrazu oproti pôvodnému obrazu. V prípade, že je to [0,0] ho môžeme ignorovať.

Úloha

Zobrazte si neskreslený obraz pre nejaký snímok. Otestujte aj príkaz undistortImage(I, cameraParams, 'OutputView', 'full').

Detekcia vzoru

detectCheckerboardPoints

[imagePoints, boardSize] = detectCheckerboardPoints(im) - vráti pozície rohov šachovnice na obrázku a veľkosť šachovnice

detectCheckerboardPoints

Ak sme mali posun začiatku obrazu, tak musíme posunúť aj nájdené body tj. imagePoints = imagePoints + newOrigin.

generateCheckerboardPoints

worldPoints = generateCheckerboardPoints(boardSize, squareSize) - vráti rozloženie bodov na šachovnici, squareSize určuje šírku políčka v milimetroch.

Vonkajšie parametre

extrinsics

[R, t] = extrinsics(imagePoints, worldPoints, cameraParams) - vráti rotačnú maticu R a translačný vektor t pre dané body a parametre kamery.

Poznámka

Ak sme vnútorne parametre kamery zisťovali aj z obrázku kde chceme vedieť vonkajšie parametre, tak nám stačí zobrať tieto údaje zo štruktúry cameraParams.

Transformácia bodov

pointsToWorld

pointsToWorld(cameraParams, R, t, imagePoints) - vráti súradnice bodov v rovine kalibračného vzoru (v milimetroch). Na vstupe sú parametre kamery, rotačná matica, translačný vektor a matica $m \times 2$ kde v prvom stĺpci sú x-ové súradnice bodov a v druhom stĺpci sú y-ové súradnice bodov na obrázku.

Pozor!

Ak máme body napr. z ginput(), tak je nutné k ním opäť prirátať newOrigin, ak nieje nulový.

Úloha

Použite ginput() a odmerajte vzdialenosť, alebo rozmery nejakého objektu pomocou tohto postupu.

Histogram

imhist

imhist(I) - zobrazí histogram, v prípade že výstup zapíšeme do premennej, tak nič nevykreslí ale vráti nam vektor s histogramom.

Úloha

Preveď te zatisie.jpg na šedotónový obrázok. Na jeho histograme sú tri peaky. Upravte obrázok, tak aby pixely približne patriace len jednému z peakov boli úplne biele, ostatné nechajte tak.

Úprava jasu

Gamma korekcia

Kontrast v obraze môžeme meniť pomocou gamma korekcie: $i_{out} = A \cdot i^{\gamma}$, kde i predstavuje jas jednotlivých pixelov obrázka. Pozor jas musí byť medzi 0 a 1!

Lineárne roztiahnutie

Pre linárne roztiahnutie môžeme použiť nasledujúcu úpravu:

$$i_{out} = \frac{i - max(I)}{max(I) - min(I)},$$

kde i sú hodnoty jasu pre jednotlivé pixely a I predstavuje množinu jasov všetkých pixelov. Tiež chceme hodnoty jasu medzi 0 a 1.

Ekvalizácia histogramu

Ekvalizácia

Ekvalizácia histogramu je metóda, ktorá mení jas v obraze tak, aby výsledný histogram vyzeral čo najrovnomernejšie.

histeq

histeq(I) - vráti obrázok po ekvalizácii histogramu.

Úloha

Pre obrázok krajinka.png vyskúšajte rôzne metódy úpravy kontrastu. Po úpravách si zobrazte obrázky aj histogramy.

Prahovanie

imbinarize

imbinarize(I) - vráti binarizovaný obraz s prahom určeným Otsuho metódou.

imbinarize

imbinarize(I, t) - vráti binarizovaný obraz s prahom t.

Úloha

Vyskúšajte prahovanie na obrázkoch coins.png, qr.jpg a zatisie.jpg.

Adaptívne prahovanie

imbinarize

imbinarize(I, 'adaptive') - vráti binarizovaný obraz s použitím adaptívneho prahovania.

Úloha

Vyskúšajte adaptívne prahovanie na obrázku coins.png a qr.jpg.