

National Research University Higher School of Economics

Faculty of Business Informatics

School of Software Engineering

Software Management Department

AN APPLICATION FOR DYNAMIC OBJECT IDENTIFICATION BASED
ON LUCAS-KANADE ALGORITHM

Student: Kostenko Dmitry

Group: 472SE

Argument Consultant: Prof. Ivan. M. Gostev, PhD

Style and Language Consultant: Tatiana A. Stepantsova

Moscow

2013

Abstract

В данной статье описывается подход к обнаружению и подсчету транспортных средств на автодорогах. Он основан на дифференциальном методе вычисления оптического потока, предложенном Лукасом и Канаде. Отличие данного метода от других состоит в том, что нет необходимости подготавливать модель фона.

Содержание

Introduction	4
Problem statement	5
Related work	6
Algorithm	7
Allocation of foreground objects	8
Foreground segmentation	9
Conclusion	10

Introduction

Nowadays it is possible to notice high grow of vehicles in all Russian cities. According to DPS data annual growth of cars number is 110 - 120 thousand. As a result the significance of traffic conjunction problem increases. It causes higher fuel usage One of the decisions of the problem is installation of Intelligent Transportation System (ITS). ITS ranges from simple traffic light control systems to systems which register velocity of vehicles flow, control traffic flow and recognition of the violations.

Such systems can perform the following tasks:

- 1) ensuring maximum traffic capacity;
- 2) reducing road accidents and monitoring human factor;
- 3) collecting information about traffic jams from the vehicle flow and informing its participants;
- 4) environment protection as a result of real-time monitoring of road situation and well timed decisions making.

ITS can contain various sensors from heat sensors to super-sound ones. Manual processing of a significant amount of data which is received from the sensors is not applicable in the real-life situations. As a consequence, a vital necessity of automation of the process and decision making, based the information gathered during this process, arises.

Automatic vehicle detection in this video monitoring is a complex objective of computer vision.

On of the tasks of such a system is to count vehicles on the highway.

In its turn, it is divided into subtasks of computer vision, such as foreground retrieving (vehicles) and tracking in the next frames.

This paper offers an overview of an approach which is related to automatic tracking of moving vehicles. The only source of data used by this approach is a camera video recording.

The first chapter of the present graduation paper offers an overview of existing solution in the field of video monitoring. Problem statement and requirements to the algorithm under development are covered in the second chapter. The third chapter deals with description of methods and algorithms. And finally, the brief exploration of expected results will be introduced.

Problem statement

Одна из наиболее важных задач в видео наблюдении состоит из идентификации объекта интереса и отслеживание его траектории в последующих кадрах. Эту задача может быть разбита на подзадачи. Первое, обнаружение объектов интереса. После того, как мы это сделали мы получим координаты объектов на изображении.

О том, как выделять объект интереса (ограничивающей рамкой или попиксельной маской) будет написано позже.

Затем следить за изменениями координат объектов интереса в последующих кадрах.

Для формализации приведем некоторые определения.

Т.к. видео - это последовательность кадров, то в каждый момент времени мы имеем один кадр, называемый текущим. Если кадр i - текущий кадр, то кадр $(i-1)$ - предыдущий.

Объектами переднего плана будем считать любые движущиеся объекты (транспортные средства, деревья, люди). Определение объекта, как движущегося, зависит от характеристик камеры и окружающей обстановки. Поэтому движущимися объектами назовем те объекты, которые меняют свое положение на текущем кадре, относительно предыдущего кадра.

Движущийся объект перед камерой или движущиеся камера в неподвижной обстановке ведет к изменению изображения. Изображение видимого движения объекта называется оптическим потоком.

Существует несколько методов вычисления оптического потока. Лукас и Канаде предложили дифференциальный подход. О нем будет рассказано дальше.

Для вычисления оптического потока необходимо сделать несколько предположений.

1) изображение - это непрерывная функция от двух переменных; 2) яркость объекта остается неизменной в небольшой промежуток времени; 3) отслеживаемый объект на новом кадре будет расположен на небольшом расстоянии относительно предыдущего кадра.

Первое предположение дает нам возможность использовать методы математического анализа и позволяет производить математические операции над изображением. Второе предположение существует потому, что мы живем в реальном мире, в котором объекты не могут мгновенно перемещаться на большие расстояния. Третье предположение необходимо потому что мы не сможем без него отслеживать объект.

Сформулируем требования к алгоритму: 1) Работать без каких-либо предварительных данных об автодороге 2) Обработка потока данных в реальном времени 3) Не должен требовать высоких вычислительных мощностей. Минимальные требования к оборудованию будут предложены в техническом задании.

Related work

В данной главе представлен краткий обзор существующих решений в области видеонаблюдения на автодорогах.

В мире существует только одна всеобъемлющая архитектура ИТС. Предложенная транспортным департаментом США инициатива, направленная на создание единого информационного пространства, объединяющего автомобили, дорожное оборудование, диспетчерские залы и центры обработки данных по всей стране.

Algorithm

In the following chapter an approach to the task of vehicles on motor ways detection and counting will be revealed.

As a video is a frame sequence, at every moment only one frame is available.

In the beginning, it is necessary to eliminate a noise of each frame. Gauss filter must be applied in order to perform this.

The information about object color seems to be not in use in further. Therefore it will be appropriate to transform the image from RGB color space to grayscale.

ПОСЛЕ УМЕНЬШИМ ИЗОБРАЖЕНИЕ

Allocation of foreground objects

The primary goal of the method, described in this section, is retrieving the foreground objects location.

The traditional algorithms of retrieving the foreground objects location are based on pixel-by-pixel frame difference method. But this method also has several disadvantages.

This method's application might lead to the enormous amount of isolated areas. For this reason, this method must be modified to avoid this disadvantage and to make these areas connected with each other. At first, each frame has to be divided into blocks which do not overlap. The optimal size of a block is found empirically and depends on characteristics of the camera and the environment. That is why in the beginning the standard size will be assigned to each block - 3x3 pixels.

After that the previous frame is subtracted from the current frame. Then every pixel block of the result is filtered in the following way: if the amount of foreground objects pixels in every block is more than some pre-defined threshold, this block is considered to be the foreground otherwise, it is considered to be the background

As a result we get the binary image of the foreground objects. But this image is not going to be perfect, it will definitely have noise. For that reason the image must be processed using morphological operations. These operations are the following: erosion and dilation.

It is necessary to consider that the method of subtracting the previous frame from the current frame gives good response near the moving object border. However, inside the objects borders the response is NOT SO GOOD. If the vehicle is relatively large, the probability of its recognition as an object of the foreground is LITTLE.

To get rid of this effect let us consider two definitions: short-term model of the foreground and long-term model of the foreground.

The short-term model is the model which we get, after applying the steps stated above. The long-term model is the pixel-by-pixel sum of N previous short-term foreground models, where N is NATURAL and more than 1. N is found empirically and depends on characteristics of the camera and the environment.

As the objects that we want to track are moving, calculating the long-term model of the foreground we get the object regions, which is more connected.

As can be seen from FIGURE 1 the object region can be separated into several regions. To reduce the amount of these regions we use the dilation operation with pre-defined window.

Foreground segmentation

В данной главе излагается метод сегментации объектов переднего плана.

Приведем содержание алгоритма, затем опишем каждый пункт.

1) Перевести изображение в серое 2) обработать изображение фильтром гауса (против шумов) 3) вычесть из текущего изображения предыдущее 4) наложить друг на друга n предыдущих разностей (для получения транспортного средства) Делать это каждые 5 кадров 5) выделить связные области, которые и будут предположительно транспортными средствами 6) сопоставить текущие связные области с такими же на предыдущих кадрах или инициализировать новые 7) если такая связная область пересекает линию интереса, то прибавляем 1 к счетчику

Conclusion

1 page

Bibliography

- [1] Takeo Kanade Bruce D. Lucas. *An Iterative Image Registration Technique with an Application to Stereo Vision*. Computer Science Department Carnegie-Mellon University, Pittsburgh, Pennsylvania 15213, 1981.
- [2] D. Marr. *Vision. A Computational Investigation into the Human Representation and Processing of Visual Information*. W.H. Freeman and Company., 1982.
- [3] S. S. Beauchemin. The computation of optical flow. *ACM Computing Surveys*, 1995.