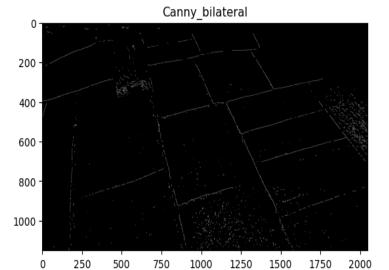
گزارش تمرین دوم سامانه های چند رسانه ای املین غازاریان 9923056

سوال 1:



در مرحله اول از فیلتر bilateral استفاده می کنیم زیرا لبه ها را حفظ می کند و سپس canny edge detection انجام می دهیم.

در مراحل بعدی از operations opening مانند operations مانند operations سعی می dilation, closing, erosion سعی می کنیم تا جای ممکن نویز را حذف کنیم approximating سپس با استفاده از contours می توان نقطه های به وجود آمده را نادیده گرفت

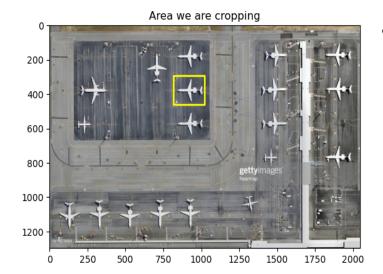
(چون نویز به خوبی برداشته نشده در قسمت کانتور به مشکل میخوریم و نتیجه مطلوب ما نیست) در ادامه هم اگر مرزبندی به خوبی پیش رفت می توان از تابع get_contour_areas مساحت کانتور ها را بدست بیاوریم و آنها را sort کنیم.

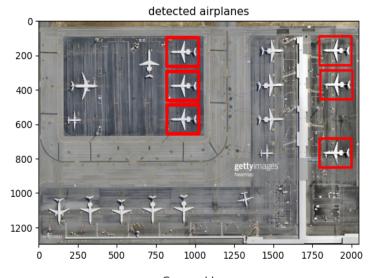
سوال 2:

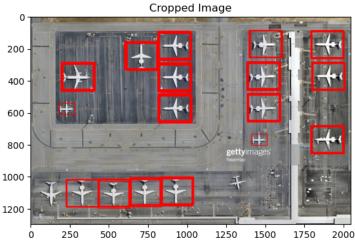
استفاده می کنیم .

- در مرحله اول هواپیما مورد نظر را انتخاب می کنیم و با روش های crop کردن آن را به عنوان template ما در نظر می گیریم.
 - سپس با استفاده از thresholding می توانیم هواپیماهایی که در جهت template ما هستند را تشخیص دهیم.
 - سپس برای تشخیص بقیه هواپیماها در جهت های متفاوت از rotation استفاده می کنیم. -برای تشخیص هواپیماهای کوچکتر از resizing
 - در نهایت یک هواپیما کوچک و زاویه دار سمت راست باقی می ماند که برای اینکه این را نیز تشخیص بدهیم باید تمپلیت خود را کوچک تر کنیم سپس rotate کنیم (با زاویه 100 درجه)

-مشکلات: در این تمرین باید حواسمان باشد تا هم را بنویسیم import cv2 as cv و import cv2 نوشته زیرا بعضی از توابع باید با استفاده از cv2 نوشته شوند و بالعکس.







سوال 3:

- در مرحله اول هواپیما مورد نظر را انتخاب می کنیم و با روش های crop کردن آن را به عنوان template ما در نظر می گیریم.(با توجه به pixel های طول و عرض عکس داده شده)
- سپس با استفاده از thresholding می توانیم محصولات عین هم را تشخیص دهیم. نکته:در اینجا template به طور دقیق انتخاب نشده ولی چون خروجی مطلوب ما شد دیگر تغییری در آن ایجاد نشده.

```
detected products

200

400

600

0 200 400 600 800 1000 1200 1400 1600
```

حال برای تشخیص تعداد محصول مورد نظر از تابع فوق استفاده می کنیم