# SoccTracc

\_hier geiler Subtitel\_

anteilige Prüfungsleistung im Modul Machine Perception & Tracking

im Sommersemester 2025

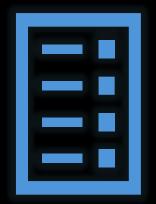
Prof. Dr. Dennis Müller



R. Bihlmeier, J. Bollien, J. Hartlieb, E. Ötting

## Überblick

- Anforderungen
- Detector
- Optical Flow
- Shirt Classifier
- Tracker



## Anforderungsanalyse



## Anforderungsanalyse

Anforderungen

- Fußballspieler in Video erkennen
- Bildverschiebung durch Kamerabewegung bestimmen
- Teams erkennen und erkannte Spieler diesen zuordnen
- Spieler individuell erkennen und verfolgen

## Erkennung mit YOLO

**Detektor** 

- Nutzung von YOLOv8
- Nachtrainiert spezialisiert auf Erkennung von Spielern, Bällen, Schiedsrichtern
- übergibt Grenzen erkannter Objekte in Form [Mittelpunktkoordinaten, Höhe, Weite]
- zusätzlich vorhergesagte Objektklasse



### Detektionen

Detektor



## Bildverschiebung

**Optischer Fluss** 

- 1. Ermittlung prägnanter Ecken (initialer Frame)
- 2. Lokalisieren von Ecken in akt. und vorherigen Frame
- 3. Bildung Differenz der Positionen
- 4. Bildung Median um eine Gesamtverschiebung zu erhalten

#### Features

**Optischer Fluss** 



Shi-Tomasi Eckenerkennung



## Anforderungen

**Shirt Classifier** 

#### Ziele:

- 1. Teams korrekt identifizieren
- 2. neue Objekte einem 
  Team zuordnen 
  Klassifikation
- 3. Teamfarben ermitteln



## Generalisierung

- Aufgabentyp: Klassifizierungsproblem
- Generalisierbarkeit erfordert Kenntnis über jedes Spieler-Outfit unpraktisch
- Besser: erst Clustering, dann Klassifikation
- Vorteil: wenn Trikots unterschiedlich genug
  - **ständiges Nachtrainieren entfällt**

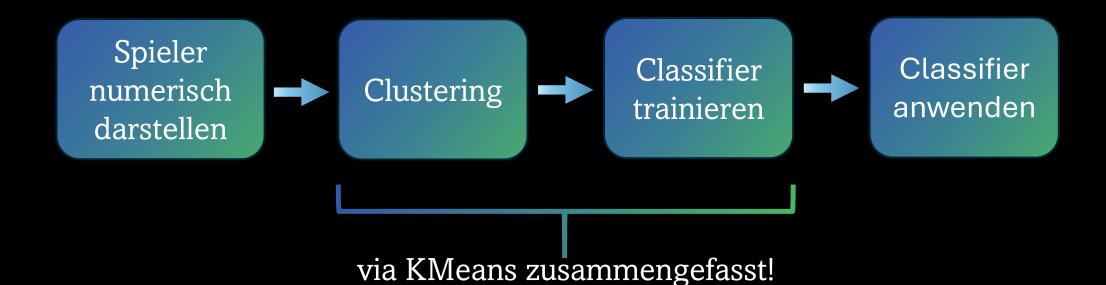
#### Trikotfarben

**Shirt Classifier** 



Die beiden Teams tragen Farben, durch die sie sich klar voneinander sowie den Spieloffiziellen unterscheiden

## Classifier Pipeline



## Numerische Spieler

**Shirt Classifier** 

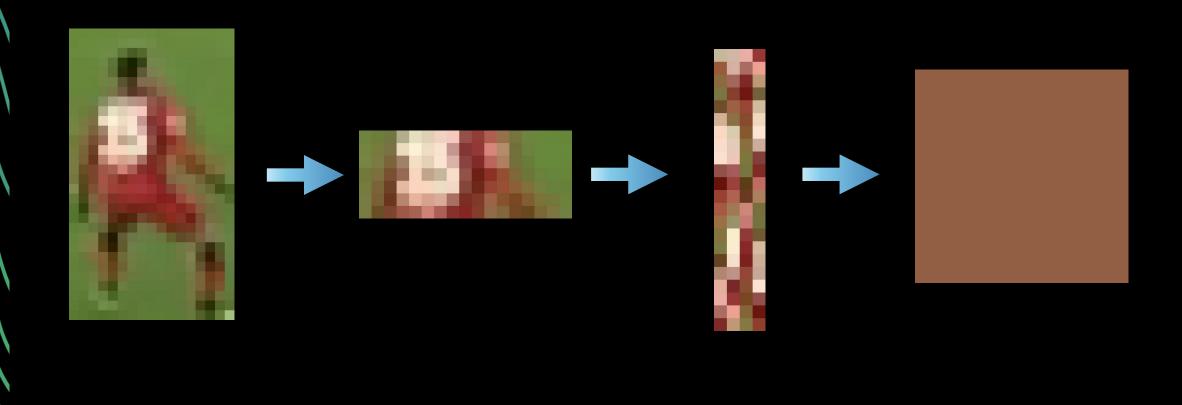
Spieler ausschneiden

Oberkörper behalten

Hintergrund entfernen

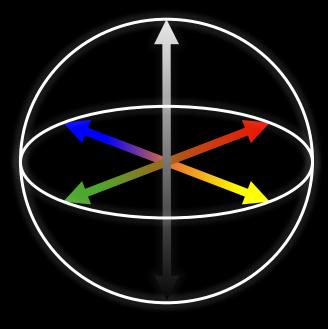
Mittelwert bilden

## Beispiel



## Clustering

- Anforderungen: schnell & 3 Cluster
- Mittlere Pixelwerte der Oberkörper
- Clustering im CIE-LAB Farbraum
- wie vom Menschen wahrgenommen
- euklidische Distanz sinnvoll nutzbar
- Teams für Mensch & Maschine klar unterscheidbar

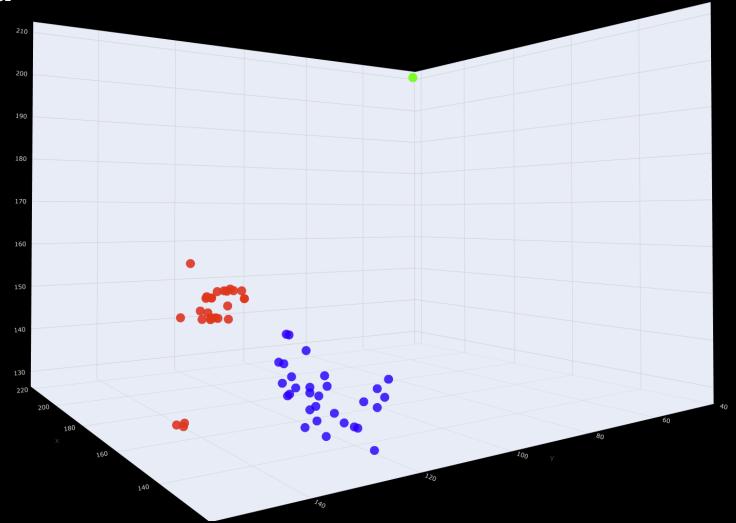


CIE-LAB nach [7]

### KMeans Clustering

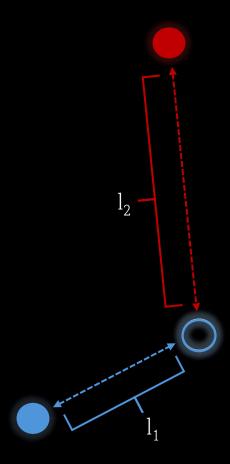
- Startet mit *K* vielen Cluster-Zentren
- verwendet euklidische Distanz
- iteratives anpassen d. Zentren:
  - 1. jeden Datenpunk zu nächstem Zentrum
  - 2. Zentrum neu berechnen
- endet, wenn Zentren sich nicht mehr als bestimmte Distanz bewegen

## KMeans Clustering

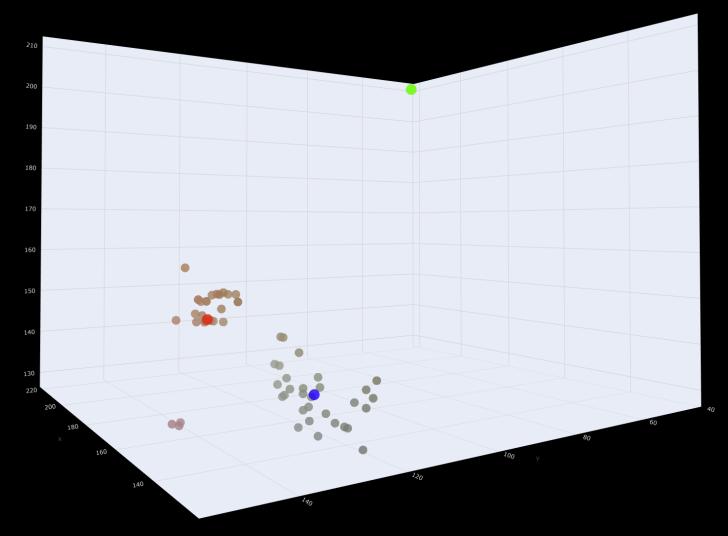


#### Klassifikator

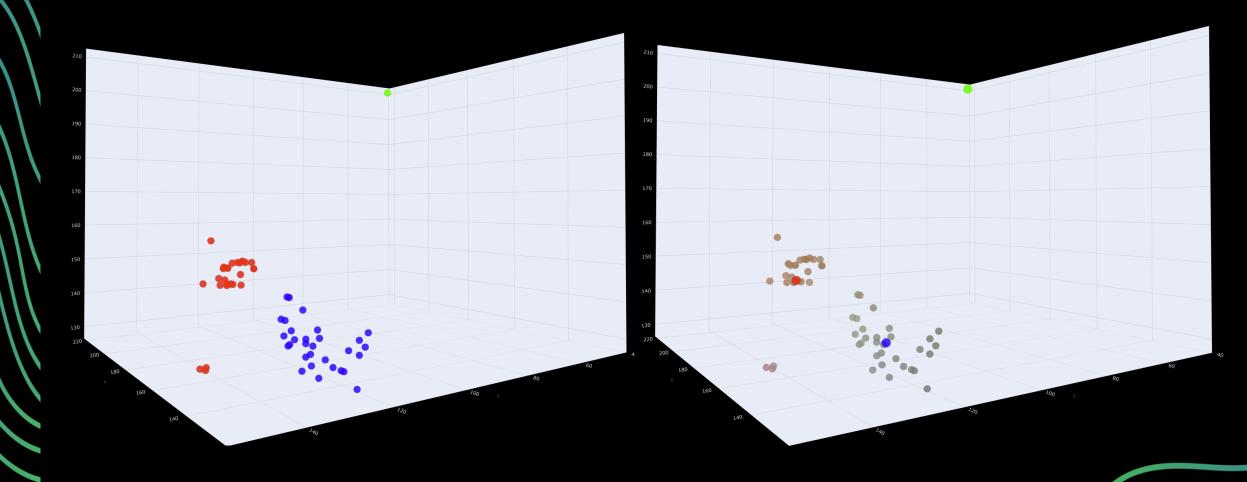
- KMeans Clusterer auch Klassifikator
- Vorteile:
  - 1. per se sehr leichtgewichtig
  - 2. bereits über Clustering trainiert
- neue Datenpunkte klassifiziert über nächstes Cluster-Zentrum



## Classifier Centroids



## Classifier Centroids



#### Übersicht

Tracker

#### Tracker Klasse

- Verwaltet Tracks und Detektionen
- Ordnet den Tracks passende Detektionen zu
- Führt Vorhersage/Update durch

#### Filter Klasse

- Verwaltet Tracks mit Kalman Filter
- Schätzt Position, Größe und Geschwindigkeit

## Pipeline

Tracker

Pro Filter: Track vorhersagen Detektionen ihrem Filter zuordnen

Filter mit
Detektionen
aktualisieren

Neuer Filter für Detektionen ohne Track

#### Vorhersage

- Zustandsvektor: [x, y, w, h, vx, vy]
  - Position, Größe, Geschwindigkeit
- Prozessmodell: Geschwindigkeit & Größe konstant,
   Position abhängig von Geschwindigkeit
- Kovarianzmatrix:
  - Detektionen: kleine Unsicherheit
  - Geschwindigkeit: große Unsicherheit

## Vorhersage

- Prozessrauschen: relativ sicher bei Position und Größe,
   Schwankungen bei Geschwindigkeit
- Optical Flow ist Kontrollinput
- Zustandsvektor und Kovarianzmatrix werden vorhergesagt
- Alter und Zeit seit letztem Update + 1

#### Matches finden

- Ungarischer Algorithmus Kostenmatrix
- · Kostenmatrix: Ähnlichkeit zw. Track und Detektionen
  - $\longrightarrow$  Klassenkosten + (1 IoU)
- Klassenkosten: 0 bei gleicher Klasse, 1000 bei unterschiedlichen Klassen
- Nur gültig, wenn loU > 0.1

### Update

Tracker

- Innovation,
   Innovationsrauschen und
   Kalman Gain wird berechnet
- Zustandsvektor und Kovarianzmatrix werden aktualisiert

Messrauschen R















#### Track Verwaltung

- Neue Tracks f
  ür nicht zugeordnete Detektionen
- Alle Tracks werden vorhergesagt
- Alter und Zeit seit letztem update + 1
- Tracks mit match aktualisiert
- Treffer + 1, Zeit seit letztem update = 0
- Tracks nach 30 Frames ohne match gelöscht
- Tracks nach 3 Treffern validiert

# Vielen Dank

und jetzt: Live-Demo!

## Referenzen

- [1] Ultralytics. (n.d.). Ultralytics | Revolutionizing the world of Vision AI. Letzter Zugriff am 11.7.2025. https://www.ultralytics.com/
- [3] Complete Soccer Guide. (2010, May 25). 7 types of soccer shots. Letzter Zugriff am 11.7.2025. https://completesoccerguide.com/types-of-soccer-shots/
- [4] Deutscher Fußball-Bund. (2023)Fußball Regeln 2023/2024]. Letzter Zugriff am 11.7.2025 https://www.dfb.de/fileadmin/ dfbdam/287914-AU2300707 PL Broschuere.pdf
- [5] FIFA equipment regulations. (2025). In FIFA Equipment
- Regulations. https://digitalhub.fifa.com/m/7474d3addab97747/original/FIFA-Equipment-Regulations\_2021\_EN.pdf
- [6] Lab-Farbraum. (n.d). Letzter Zugriff am 11.7.2025. https://de.wikipedia.org/wiki/Lab-Farbraum
- [7] Ly, B. C. K., Dyer, E. B., Feig, J. L., Chien, A. L. & Del Bino, S. (2019). Research Techniques Made Simple: Cutaneous Colorimetry: A Reliable Technique for Objective Skin Color Measurement. Journal Of Investigative Dermatology, 140(1), 3-12.e1. https://doi.org/10.1016/j.jid.2019.11.003
- [8] Wüthrich, Charles A. 2017. Fundamentals of Imaging Colour Spaces. PowerPoint-Präsentation, Bauhaus-Universität Weimar
- [9] scikit-learn. (n.d.). 2.3. Clustering (Version 1.7.0). Letzter Zugriff am 11.7.2025. https://scikit-learn.org/stable/modules/clustering.html#k-means
- [10] Lokare, K. (2021, July 25). Letzter Zugriff am 11.7.2025. K-means clustering use cases. LinkedIn. https://www.linkedin.com/pulse/k-means-clustering-use-cases-kartik-lokare-1f/