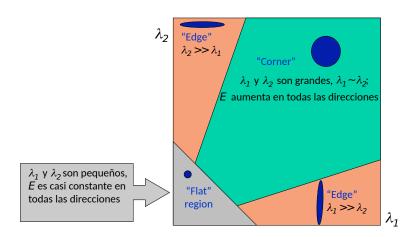
Detectores

Araguás, Gastón Redolfi, Javier

22 de Mayo del 2019

Detectores de esquinas de Harris



Detectores de esquinas de Harris

Se basa en la ecuación:

$$R = det(M) - k \ trace(M)^2 = \lambda_1 \lambda_2 - k \ (\lambda_1 + \lambda_2)$$
 (1)

Utilizamos el método

dst = cv2.cornerHarris(src, blockSize, ksize, k)

- **src**: es la imagen de entrada
- blockSize: tamaño de la ventana
- ksize: tamaño del kernel de Sobel
- k: parámetro libre de la ecuación

Ejemplo de detector de esquinas de Harris

```
#! /usr/bin/env python
# -*- coding: utf-8 -*-
import cv2
import numpy as np
filename = 'pattern.png'
img = cv2.imread(filename)
gray = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
grav = np.float32(grav)
dst = cv2.cornerHarris(gray, 2, 3, 0.04)
dst = cv2.dilate(dst, kernel=None)
img[dst > 0.01*dst.max()] = [0, 0, 255]
cv2.imwrite('harris.png', img)
cv2.imshow('dst', img)
if(cv2.waitKev(0) \& 0xff == 27):
    cv2.destroyAllWindows()
```

Esquinas con precisión subpixel

Utilizamos el método

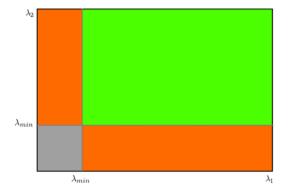
corners2 = cv2.cornerSubPix(image, corners, winSize, zeroZone, criteria)

- image imagen en donde encontramos las esquinas
- corners ubicaciones iniciales de las esquinas en la imagen
- winSize tamaño de la ventana de refinamiento
- zeroZone?
- criteria criterio de terminación
- corners2 ubicaciones refinadas de las esquinas en la imagen

Ejemplo de esquinas con precisión subpixel

```
#! /usr/bin/env python
# -*- coding: utf-8 -*-
import cv2
import numpy as np
filename = 'graffiti.jpg'
img = cv2.imread(filename)
gray = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR BGR2GRAY)
gray = np.float32(gray)
dst = cv2.cornerHarris(gray, blockSize=2, ksize=3, k=0.04)
dst = cv2.dilate(dst, kernel=None)
ret, dst = cv2.threshold(dst, 0.01*dst.max(), 255, 0)
dst = np.uint8(dst)
# Encontramos centroides
ret, labels, stats, centroids = cv2.connectedComponentsWithStats(dst)
criteria = (cv2.TERM CRITERIA EPS + cv2.TERM CRITERIA MAX ITER, 100, 0.001)
corners = cv2.cornerSubPix(gray, np.float32(centroids), (5, 5), (-1, -1),
                            criteria)
res = np. hstack ((centroids, corners))
res = np.int0(res)
img[res[:, 1], res[:, 0]] = [0, 0, 255]
img[res[:, 3], res[:, 2]] = [0, 255, 0]
cv2.imwrite('harris subpixel.png', img)
cv2.imshow('dst', img)
if(cv2.waitKev(0) & 0xff == 27):
    cv2.destrovAllWindows()
```

Detectores de esquinas de Shi-Tomasi



Detectores de esquinas de Shi-Tomasi

El detector de esquinas de Shi-Tomasi encuentra las esquinas más prominentes en la imagen.

Proponen una modificación al detector de esquinas de Harris:

$$R = \min(\lambda_1, \lambda_2) \tag{2}$$

- Se calcula la medida de calidad de esquina en cada pixel de la imagen usando el mínimo eigen-valor.
- Se aplica supresión de no-máximo en una vecindad de 3x3.
- Las esquinas con eigen-valor menor que el nivel de calidad son rechazados.
- Las esquinas que quedaron se ordenan en forma descendiente con respecto a su calidad.
- Por último se descartan las esquinas que tienen una esquina de mayor calidad a una distancia menor a la distancia mínima.

Detectores de esquinas de Shi-Tomasi

Utilizamos el método
corners = cv2.goodFeaturesToTrack(image, maxCorners,
qualityLevel, minDistance)

- image: es la imagen de entrada
- maxCorners: número máximo de esquinas
- qualityLevel: mínimo nivel de calidad de las esquinas
- minDistance: distancia mínima posible entre esquinas

Ejemplo de detector de esquinas de Shi-Tomasi

```
#! /usr/bin/env python
# -*- coding: utf-8 -*-
import numpy as np
import cv2
img = cv2.imread('opency-logo2.png')
gray = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR BGR2GRAY)
corners = cv2.goodFeaturesToTrack(gray, maxCorners=50,
                                   qualityLevel=0.01,
                                   minDistance=10)
corners = np.int0(corners)
for i in corners:
    x, v = i.ravel()
    cv2.circle(img, (x, y), 3, 255, -1)
cv2.imwrite('shi tomasi.png', img)
cv2.imshow('dst', img)
if(cv2.waitKev(0) \& 0xff == 27):
    cv2.destrovAllWindows()
```