## PROCESAMIENTO DIGITAL DE IMÁGENES I Trabajo Práctico N°3 Año 2024 - Primer Semestre

## Detección de carril

Los videos ruta\_1.mp4 y ruta\_2.mp4 fueron grabados con una cámara colocada en una posición fija en el interior de un auto, apuntando al frente, mientras el auto circulaba por una ruta. En la Figura 1 se muestra un frame de dichos videos. Se debe realizar lo siguiente:

- a) Desarrollar un algoritmo para detectar automáticamente el carril por el cual está circulando el auto, mediante la detección de las dos líneas que lo delimitan. En la Figura 2 se muestra un ejemplo del resultado esperado.
- b) Generar videos donde se muestren las líneas que definen el carril resaltadas en color azul.



Figura 1 – Frame del video ruta\_1.mp4.



Figura 2 – Ejemplo del resultado esperado.

<sup>\*\*</sup> Link a las imagenes de entrada:

## AYUDA:

- 1) Para detectar líneas, puede utilizar la función cv2.HoughLinesP(img, rho, theta, threshold, lines, minLineLength, maxLineGap). Los parámetros img, rho, theta y threshold tienen el mismo significado que para cv2.HoughLines(), el parámetro lines no lo utilizaremos (le asignamos el valor np.array([])), minLineLength representa la longitud mínima de línea permitida y maxLineGap representa la distancia máxima permitida entre puntos de una misma línea para enlazarlos. A diferencia de cv2.HoughLines(), cada línea encontrada se representa mediante un vector de 4 elementos (x1,y1,x2,y2), donde (x1,y1) e (x2,y2) son los puntos finales de cada segmento de línea detectado.
- 2) Se puede crea una máscara para definir una ROI de forma poligonal utilizando cv2.fillPoly(img, points, color), donde img es la imagen donde se dibujará el polígono (por ejemplo np.zeros((H,W),dtype=np.uint8)), points son los vértices que representan al polígono y color es el color con el cual se rellena el polígono (por ejemplo 255).