答题卡项目总结

2018.9.29 指导老师:胡国圣 杨航

1、答题卡识别(二值化+四角定位)



二值化具体思路:运用大小滤波提取图片的主要轮廓.通过小滤波与大滤波的比值提取轮廓

```
void fun_binary(IplImage *gray, float n, IplImage *pDst)//二值化
{
    IplImage* bg = cvCreateImage(cvGetSize(gray), IPL_DEPTH_8U, 1);
    IplImage* top = cvCreateImage(cvGetSize(gray), IPL_DEPTH_8U, 1);
    cvSmooth(gray, top, CV_GAUSSIAN, 3, 3, 0, 0);//进行小滤波处理,每个像素值接近前景
    cvSmooth(gray, bg, CV_GAUSSIAN, 21, 21, 0, 0);//进行大滤波处理,平均了像素,每个像素值更接近背景
    cvScale(bg, bg, 0.93, 0.0);//bg=bg*0.93

    cvCmp(top, bg, pDst, CV_CMP_GT);//top与bg*0.93比较.也就是top/bg和阈值0.93的比较
    cvReleaseImage(&bg);
    cvReleaseImage(&top);
}
```

|void Contours(IplImage *pBinary,int** a)//查找轮廓,返回角点

将二值化后的图片传入 Contours,查找轮廓,对找到的轮廓进行遍历,计算轮廓面积,按面积大小进行初步筛选.对符合条件的轮廓进行多边形近似 .得到近似后的角点.以四个角点为基础条件进行筛选.把得到的 4 个角点和轮廓的最小外接矩形的长宽存放到二维数组 a 里.





|void Contours(IplImage *pBinary,int** a)//查找轮廓,返回角点

将二值化后的图片传入 Contours,查找轮廓,对找到的轮廓进行遍历,计算轮廓面积,按面积大小进行初步筛选.对符合条件的轮廓进行多边形近似 .得到近似后的角点.以四个角点为基础条件进行筛选.把得到的 4 个角点和轮廓的最小外接矩形的长宽存放到二维数组 a 里.

按照 4 个角点的坐标,外界矩形的长和宽确定透视变换的参数,得到目标图像.

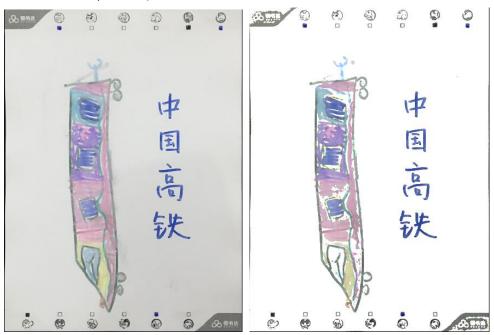
2、答题卡增强(去除背景+直方图均衡)

背景去除

去除背景的思路:通过大小滤波确定图像的主要轮廓,通过背景和颜色 RGB 值的区别它们.

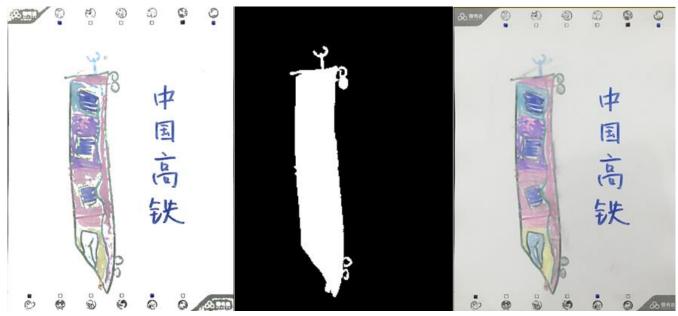
```
def fun_colorShadows (R, G, B, n): #去除阴影
    tempR=R.copy()
    tempG=G.copy()
    tempB=B.copy()
   tempB.flags.writeable = True
   tempG. flags. writeable = True
   tempR. flags. writeable = True
   maxB = cv2.blur(B, (30, 30)) # 5通道背景模板30*30
   minB = cv2.blur(B, (3, 3))
   maxG= cv2.blur(G, (30, 30)) # G通道背景模板30*30
   minG = cv2.blur(G, (3,3))
   maxR = cv2.blur(R, (30, 30)) # 成直道背景模板30*30
    minR = cv2. blur (R, (3, 3))
   RRatioB = np.true_divide(minB, maxB)
   RRatioG = np. true_divide (minG, maxG)
   RRatioR = np. true_divide (minR, maxR)
   # B1=np. divide ()
   A2 = abs((tempG-0.1)-(tempR-0.1))
   B1 = np. true_divide(A1, tempG)共享运算
   B2 = np. true_divide(A2, tempG)
    tB = np. bitwise_and (RRatioB > n,
                       np.\ bitwise\_and\ (B1\ <\ 0.\ 16,\ np.\ bitwise\_and\ (B2\ <\ 0.\ 14,\ np.\ bitwise\_and\ (tempG\ >\ 100,\ tempR\ >\ 0)))))
    tG = np. bitwise_and (RRatioG > n,
                       np. bitwise_and(B1 < 0.16, np. bitwise_and(B2 < 0.14, np. bitwise_and(tempG > 100, tempR > 0))))
    tR = np. bitwise_and (RRatioR > n,
                       np.\ bitwise\_and\ (B1\ <\ 0.\ 16,\ np.\ bitwise\_and\ (B2\ <\ 0.\ 14,\ np.\ bitwise\_and\ (tempG\ >\ 100,\ tempR\ >\ 0)))))
   G[tG]=255
   R[tR]=255
   B[tB] = 255
```

python 代码比较简洁,这里展示 python 代码.具体条件是大小滤波比值大于 0.96,G-B/G<0.16, G-R/G<0.14,tempG>100;(

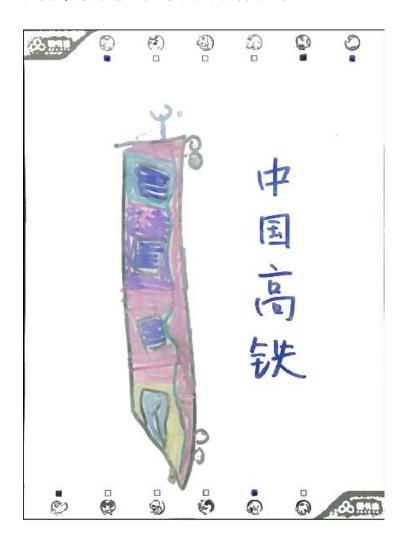


背景去除后,有些颜色也被错误的去除了.这时进行彩色还原

还原色彩

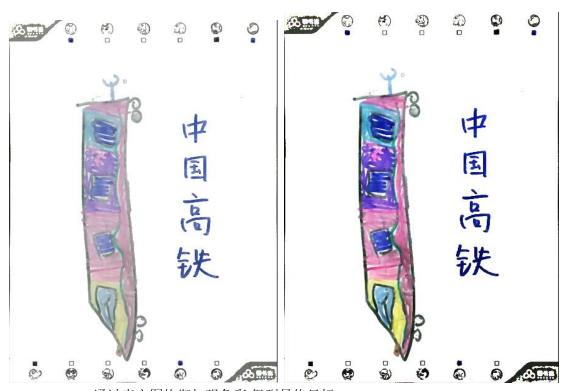


具体步骤:对背景去除后的图像进行轮廓检测,把大轮廓留下.并在一个二值图里表示出来.接着判断背景去除后图一轮廓内白色像素的个数,如果小于一定比例,认为被误判为背景的可能性较大,需要根据这个二值图把轮廓内的色彩还原.



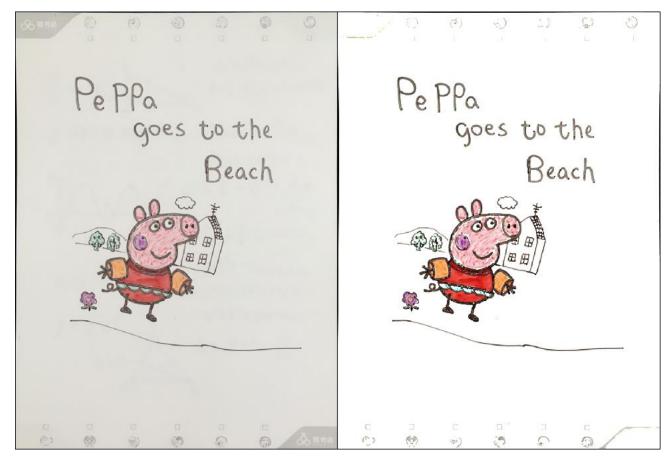
彩色增强

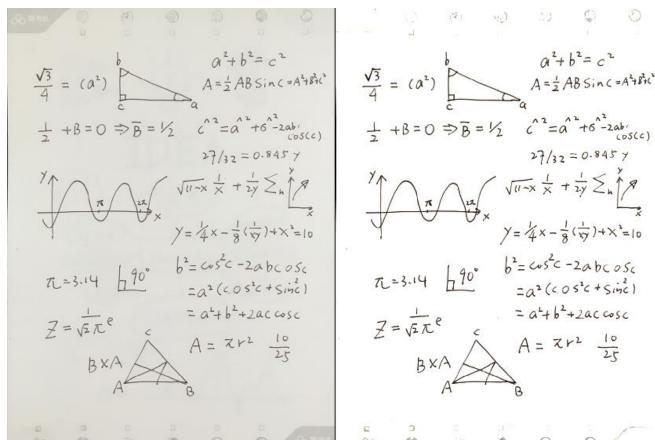
```
def fun4 (merged):#直方图均衡
    hsv = cv2.cvtColor(merged, cv2.COLOR_RGB2HSV) #hsv模型
    H, S, V = cv2. split (hsv)
    R = merged[:, :, 0] #三个通道
    G = merged[:, :, 1]
    B = merged[:, :, 2]
    # hist_gray = cv2. cvtColor (merged, cv2. COLOR_RGB2GRAY)
# hist, bin = np. histogram(hist_gray. flatten(), 256, [5, 250])
    hist, bin = np. histogram (merged. flatten(), 256, [5, 250])
    cdf = hist.cumsum() # 计算直方图
    cdf_m = np. ma. masked_equal(cdf, 0)
    cdf_m = (cdf_m - cdf_m min()) * 255 / (cdf_m max() - cdf_m min())
    cdf = np. ma. filled(cdf_m, 0). astype('uint8')
    R = cdf[R] # 对每个通道直方图均衡
    G = cdf[G]
    B = cdf[B]
    merged = cv2.merge([R,G,B]) # 合成三通道
    return merged
```

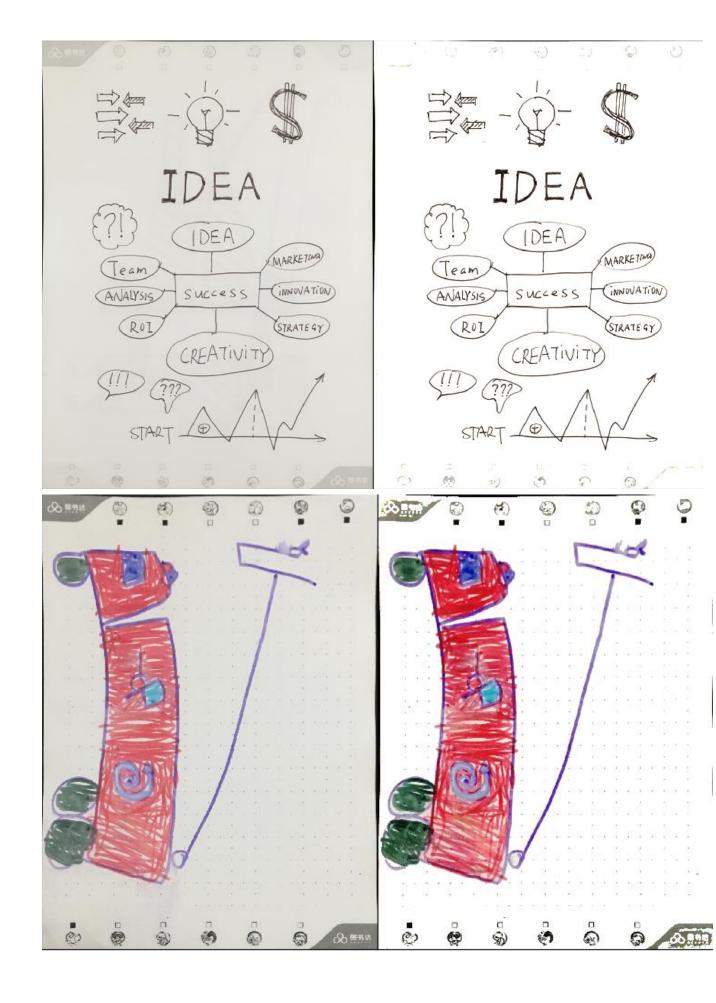


通过直方图均衡加强色彩,得到最终目标

效果展示









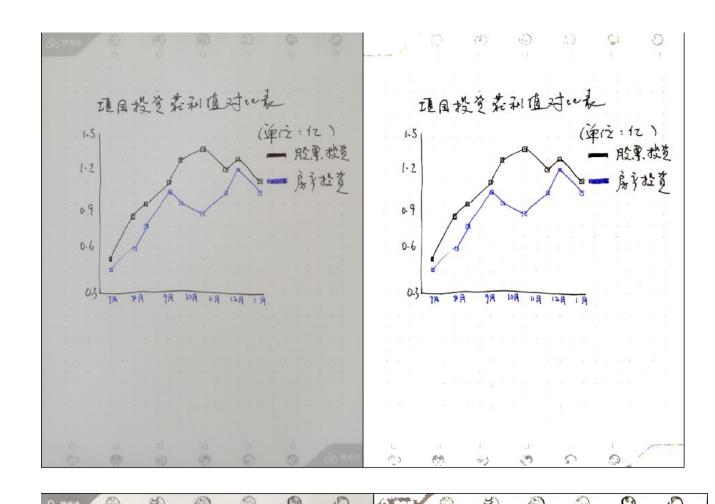


China's benchmark stock index
Closed down nearly 1 purcent on
Monday.

Monday.

中国基础设施工作上证得标
用一收查7.82证 1%。

A-42查7.82证 1%。



加拿大的特种室外级

为特部拿大外主身将不断升级,健上周的拿大外的处理四击,指意的拿大外的处理四击,指意的拿大致的作为拿大致的作为拿大致的作业拿不知道和拿大致的作业全有地是在加国的沿路是一部高压之之后,的作业全有地是在加国的沿路是一个人

加拿大的特种意印红

为何知等不外是多许不断升级,但上周的等不外是的是对对了对对的人对不可有下的特殊的是不知道的等不知的,并是中部运动等不强的作为 使、海信和拿大之间的的更多不受的。 同时,仍许近宝布地是在如圆在智慧 和适应证差别,仍许我会将他的等不配