## Γιώργος Γιαννιός 03116156 - Τσαμπάζη Μαρία 03115716 - Ομάδα F10

# Ερώτημα 2

Το βίντεο που αντιστοιχεί στην ομάδα F10 είναι το ακόλουθο: [ https://data.kitware.com/#item/56f5878d8d777f753209caf5 ] .

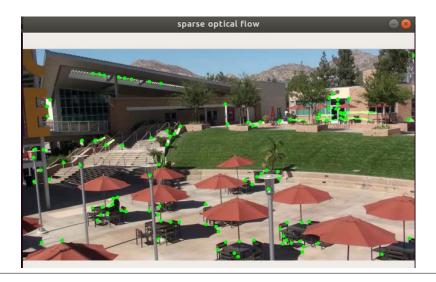
F10 VIRAT\_S\_010001\_04\_000583\_000646.mp4 11.02 MB

Κατεβάσαμε τοπικά το αρχείο βίντεο, και κάναμε downscale το κάθε frame που διαβάσαμε στη μισή ανάλυση, downscaling 50%, και αποθηκεύσαμε τις αλλαγές. Υλοποιήσαμε τόσο τον Harris Corner Detector όσο και τον Shi-Tomasi για διάφορες παραμέτρους και διαπιστώσαμε ότι με τον 20, Shi-Tomasi, εντοπίσαμε περισσότερα corners, που αποτελούν και τα σημεία ενδιαφέροντος, στα frames που επεξεργαστήκαμε.

xcorners:200, quality:0.3, mindistance:2, blocksi maxcorners:200, quality:0.3, mindistance:6, blocksiz corners:200, quality:0.3, mindistance:8, blocksize Shi-Tomasi

### **#Best result - Harris Corner Detector**

harris\_params = dict(maxCorners = 400, qualityLevel = 0.2, minDistance = 8, blockSize = 4, useHarrisDetector = True)



# #Best result - **Shi Tomasi Corner Detector** shitomasi\_params = dict(maxCorners = 200, qualityLevel = 0.3, minDistance = 8, blockSize = 4)



Επιθυμούμε να έχουμε σημεία ενδιαφέροντος εκεί που υπάρχει κυρίως κίνηση. Οι παράμετροι επιλέχθηκαν με τέτοιο τρόπο ώστε να είναι ευδιάκριτες οι κινήσεις των κινούμενων στοιχείων μεταξύ τους και ο αλγόριθμος να είναι αποδοτικός. Ο Shi-Tomasi δίνει ξανά καλύτερα αποτελέσματα.. Τρέχοντας τις δύο μεθόδους με τις ίδιες ακριβώς παραμέτρους ο Shi-Tomasi αποδίδει καλύτερα, ενώ για να αποδόσει περισσότερο ικανοποιητικά και ο Harris, πρέπει να αλλάξουμε τις τιμές των παραμέτρων όπως π.χ. maxCornerns.

Επιλέον, επιλέξαμε να μην αλλάξουμε τις τιμές ώστε να πετύχουμε σύγκλιση, καθώς δεν πετύχαμε αποδοτικότερα αποτελέσματα.

# sparse optical flow Harris Corner Detector \*\*Page 1871 \times R:90 G:111 B:63\*\*



Shi Tomasi Corner Detector

Λαμβάνοντας υπόψη και τα επόμενα frames, ανιχνεύεται και η κίνηση αντικειμένων (προσώπων) που εμφανίζονται σε επόμενα καρέ του βίντεο.

Κάποια σημεία του θορύβου υπολογίζονται ως σημεία ενδιαφέροντος, ενώ ο αλγόριθμος δεν μπορεί να κάνει track τα πραγματικά σημεία ενδιαφέροντος που εντοπίζονται.



**Harris Corner Detector** 



**Shi Tomasi Corner Detector** 

Τέλος, παρατηρούμε ότι η αποθορυβοποίηση βελτιώνει σχετικά τα δυσμενή αποτελέσματα του θορύβου, ιδίως για τον Shi-Tomasi.

