

Stripetykkelsesmåler Praktikrapport

Rudy Alex Kohn

04. August 2017

Rudy Alex Kohn
ruak@force.dk
s133235@student.dtu.dk



Indeks

Figurliste	3
Tabeller	3
1 DELTA	4
1.1 Lidt om	4
1.2 Afdelingen	4
1.3 Udviklingsmetoderne	4
1.4 Samarbejde med andre afdelinger	4
2 Praktikopgaven	5
3 Bevæggrunden	5
4 Krav for opgaven	5
4.1 Andre restriktioner	5
5 Afklaring	5
6 Teknologivalg	5
6.1 Kamera og Laser	6
6.2 Softwaren	6
6.3 Indtryk og personlige konklusioner	7
7 Erfaringer	7
7.1 Computer Vision	7
7.2 C++	7
8 Processen i detaljer	8
8.1 Lysproblematikken	8
8.2 Lokalisering af striben	8
8.3 Laseren uden for striben	9
8.4 Laseren på striben	9
8.5 Vægtet placering	9
9 Fejlede forsøg	10
9.1 Diagonal matricer	10
9.1.1 Problemstilling	10
9.1.2 Metode	10
9.1.3 Resultat	10
9.2 Differentiering	10
9.2.1 Problemstilling	10
9.2.2 Metode	10
9.2.3 Resultat	11
9.3 Histogram	11
9.3.1 Problemstilling	11
9.3.2 Metode	11
9.3.3 Nødvendigheder	11
9.3.4 Resultat	11

9.4	Nærheds højdemåling	11
9.4.1	Problemstilling	11
9.4.2	Metode	12
9.4.3	Resultat	12
10	Afklaringen	13
10.1	Resultaterne	13
11	Konklusion	13
11.1	Forhold	13
12	Fremadrettet	14
12.1	Bedre opstilling	14
12.2	Sammenhæng af laser og kamera	14
12.3	Kalibrering	14
12.4	Real højde	14
12.5	Lysforhold	14
	Referencer	15

Figurliste

Tabeller

1 DELTA

1.1 Lidt om

DELTA Road Sensors er afdelingen hvor der udvikles produkter der er vejrelaterede. F.eks. skiltemåler, vejstribes RL målere både som håndholdt og mobil. Der eksisterer kunder verden over, og det er typisk instanser der tilsvarende det danske vejdirektorat der er kunder.

1.2 Afdelingen

Da både hardware- og softwaredele bliver udviklet helt fra bunden, spiller softwareudviklerne en stor rolle i hele processen. Dette reflekteres i deres konstante involvering i processen samt at de typisk skal have et dybt kendskab til produktet. Grundet denne viden udøver de også support på produkterne, hvilket er en meget vigtig del af det samlede salg, da nogle af produkterne ligger på omkring en million.

1.3 Udviklingsmetoderne

På afdelingen findes der ikke nogen forskrifter til hvorledes produkterne udvikles og hvilke værktøjer der skal bruges. De enkelte udviklere besidder fuld kontrol over hvorledes det skal foregå, hvilket giver en høj grad af fleksibilitet, men kræver at hver udvikler skal som udgangspunkt være kendt med alle de gængse metoder og sprog.

1.4 Samarbejde med andre afdelinger

Afdelingerne fungerer som enkelte instanser. Det resulterer derfor i at de forskellige afdelinger tager betaling fra hinanden internt, for at holde styr på hvor meget tid der bliver brugt på hvad, og hvordan det ser ud økonomisk i forhold til budgettet. DELTA er meget bevidst omkring hvad de bruger deres budget, og sørger for at alt bliver dokumenteret og at de korrekte afdelinger "betaler" hvad de skal til hinanden af samme årsag.

2 Praktikopgaven

Opgaven er et afklaringsprojekt. Det går ud på hvorvidt det er muligt at kunne måle tykkelsen af en vejstribe, der typisk er af thermoplast med reflekterende elementer som f.eks. små perler.

3 Bevæggrunden

Virksomhederne der anlægger vejstriberne har interesse i at kunne være sikker på hvor meget de rent faktisk bruger, og at de opfylder de krav kunder har ønsket, og ikke har unødigt spild. Kunderne kan verificere den tykkelse der er ønsket, og over tid estimere stribernes levetid, da disse bliver slidt ved brug. En kunde kan derfor følge op over en længere periode hvorledes slitage påvirker striberne og hvornår det kan være nødvendigt at få dem genlagt på den givne strækning.

4 Krav for opgaven

Produktet det potentielt kan munde ud i, har visse krav der ikke må overskrides.

- Målepræcision indenfor 0.1 mm nøjagtighed
- Budgetteret til 25.000,- Dkr.

4.1 Andre restriktioner

Ikke tilladt at installere proprietært software på computeren, selvom jeg havde en gyldig licens.

5 Afklaring

Afklaringen bestod derfor i at, via selvvalgte metoder, at måle tykkelsen af på forhånd kendte hvide keramikplader, for at fastslå om det kan lade sig gøre under kontrollerede forhold. Grundlaget for dette valg var at kunne danne et overblik over mulighederne samt at determinere om hvorvidt målinger kunne hold en linearitet der var brugbar.

6 Teknologivalg

For at løse opgaven valgte jeg følgende teknologier, ud fra hvad jeg mente var det rigtige, til prisen.

6.1 Kamera og Laser

Ved begyndelsen af projektet var situationen, at der ikke var noget som helst information omkring hvilken måde opgaven skulle løses, og hvordan processen skulle foregå. Det var en tiltænkt del af opgaven, at indhente informationer, priser, finde kriterier for hvorledes og på hvilken måde opgaven skulle løses. Dette indebar en del research indenfor området, bl.a. profil laserskannere, linje lasere samt kameraer. Efterfølgende skulle budgettet tages i betragtning, hvilket inkluderede en del kontakt med mange forskellige sælgere verden rundt. Det resulterede i at den løsning der kunne bæres af budgettet samt kunne, i teorien, opfylde præcisionskravet, var et monokromatisk kamera på min. 5MP og en laser der kastede sit lys som en linje. Det var derfor ganske klart at der skulle foregå en del billedbehandling og manipulation af data for at opnå kravet, hvilket var evident da 5 pixels svarede til 1 mm og kravet var på en præcision på 0.1mm. Den basale årsag til at benytte sig af kamera og linjelaser var prisen. En profil laserscanner kunne billigst fås for ca. 20.000,- Dkr, hvilket efterlod meget lidt råderum til alt andet, hvorimod et fornuftigt mono kamera til opgaven kunne erhverves for under 6.000,- Dkr, og en linje laser for under 2.500,- Dkr. Til alt held havde DELTA en samling kameraer, dog lidt ældre modeller og med en anelse ringere specs, dog stadig inden for de krav jeg havde opsat, og hvis projektet kunne gøres med et af disse, ville resultaterne blive bedre ved en opgradering af kameraet. Fremgangsmåden ville så være at opstille laseren direkte over målet og kameraet i en 45 graders vinkel for at opnå den optimale synlighed af laseren.

6.2 Softwaren

Udviklet fra bunden i C++14, hvor der drages nytte af OpenCVs enorme samling af algoritmer samt kameraets C API til at opnå fuld kontrol af enheden. Softwaren blev udviklet i Visual Studio Community Edition 2017 og kan konfigureres via kommandolinje parametre. Derudover er der udviklet to hjælpe programmer, et til at generere nulbilleder¹ der potentielt kan trækkes fra de billeder der skal behandles og et til at kunne kalibrere kameraet.

¹Et billede er aldrig helt uden information, et nulbillede taget med linsens hætte på indeholder stadig information

6.3 Indtryk og personlige konklusioner

Set ud fra hele perioden, har det været fantastisk givende at skulle drive et projekt frem, helt fra bunden. Den første dag havde jeg ikke den fjerneste ide hvor jeg skulle starte, og det endte med at der blev løst en hel del problematikker inden for optik og computer vision.

7 Erfaringer

Denne sektion indeholder information omkring de områder jeg mener jeg har erhvervet mig mere erfaring.

7.1 Computer Vision

Projektet har stået på meget arbejde inden for dette område, og har lært rigtigt meget om emnet, både på det overfladiske niveau og i dybden. Der har været en del research af emnet generelt der har været meget givende, og var bærende i forhold til at løse opgaven. Det er altid nemt bare at læse et APIs dokumentation, og så benytte sig af det, men jeg var fast besluttet på at lære hvordan de rent faktisk virkede bagved. F.eks. en algoritme som Canny, hvilket er en edge detection algoritme, blev nøje studeret, hvilket gjorde mig i stand til at bedre kunne bruge denne og rent faktisk få et resultat ud der var positivt. Har førhen stiftet bekendtskab med billedbehandling i to kurser, **Brugerinteraktion og udvikling til mobile enheder** samt 4. semesters CDIO projekt hvor det blev brugt med meget positive resultater i begge dele. Projektets process i hvorledes hovedopgaven er løst, er at finde i en semantisk beskrivelse i sektion 8.

7.2 C++

Har intet fag haft for C++, men der har været en smule C i **Operativ Systemer** og **Parallelle Systemer**. Ellers er det nærmeste nok de indledende programmeringskurser på 1. og 2. semester. Jeg har selv også valgt før at benytte mig af C++ i valgfaget **Kunstig intelligens i computerspil**, vil at konstruere en skakmotor med stor succes. I løbet af hele projektet har jeg tilegnet mig meget viden omkring sproget i mange af dets facetter, ofte meget detaljeret.

8 Processen i detaljer

Denne sektion afdækker det flow der ligger til grunde for hvorledes det kan bevises at målinger kan foretages under kontrollerede forhold. Beskrivelserne af de individuelle faser for hvorledes billedet er behandlet samt hvilke algoritmer der er i brug.

Det antages at læseren har et grundlæggende kendskab til de nævnte algoritmer.

Formålet er at dokumentere semantikken bag, således at det er muligt at kunne genskabe det samme resultat ud fra denne information på anden vis.

Der er set bort fra detaljer der er specifikke for implementeringen, bortset fra at illustrere eksempler. For implementering af følgende, henvises til Bilag A, lokaliseret i filen

8.1 Lysproblematikken

I den eksisterende iteration af sribemålingen bliver kameraets eksponering kontrolleret i hver fase. Dette er for at sikre at målingen kan foretages under skiftende lysforhold, da selv lysforskellen fra når en sky passerer ind foran solen påvirker enten at det ikke er muligt at lokalisere vejstriben eller har indflydelse på resultatet i en sådan grad at det er umuligt at verificere dataen. Alle faser løser problematikken med skiftende ambient lysforhold ved selv at tage kontrollen over kameraets eksponering og derved finde den optimale længde.

8.2 Lokalisering af striben

Det første problem er at kunne identificere hvor i billedet vejstriben er lokaliseret. Dette er en kritisk fase og har ligget til grundlag for de fleste problematikker som helhed.

Billedet bliver foldet med en diagonal kernel, der sørger for at fremhæve striben, da dennes kanter består af to skrå kanter. Derefter bliver en regulær edge detection, i dette tilfælde Canny, udført på det resulterende billede. For at finde striben på det resulterende billede, benyttes houghlines algoritmen, hvor en afgrænsning i et bestemt antal grader er fastsat. Kriterierne for hvorvidt den mener den har lokaliseret striben er sat ud fra houghline resultaterne. Houghlines lokalisere typisk en mængde linjer der vil, grundet sribens kant, være lokaliseret oven i hinanden, i to klumper, i hver sin side af striben. Ved at verificere at hver første linje i hver klump skær med de andre linjer i samme klump, kan der med rimelig sikkerhed siges at striben er lokaliseret.

Ud fra lokationerne af de to sider, dannes et område der afgrænser kanterne af striben. Dette område benyttes til at danne afgrænsninger af de tre hovedområder, hvor striben er og hvor den ikke er.

8.3 Laseren uden for striben

Ved brug af det afgrænsede område fra sektion 8.2, antages det at laseren vil befinde sig i den nederste kvarte del af billedet. Hvis ikke dette er tilfælde, er lokationen af måleenheden i forhold til striben ikke egnet til at måle fra. Når afgrænsningen er foretaget, bliver området filtreret med et filter der hjælper med at lokalisere laseren via en hertil valgt kernel. Herefter bliver dataen manipuleret i samme stil som i sektion 8.2. Grundet det faktum at laserens repræsentation ved siden af striben ikke er så tydelig, bliver billedet herefter behandlet via en gradient morphology algoritme, der sørger for at lukke små huller ud fra Canny algoritmens resultat. På dette punkt er informationen tilstrækkelig rig til at kunne benytte en properlistisk houghlines algoritme til at lokalisere det område hvor laseren befinder sig. Ud fra de informationer der bliver dannet via houghlines, kan laseren komplette område rammes ind. Herefter følger en vægtning af det indrammede information der er beskrevet mere detaljeret i sektion 8.5.

8.4 Laseren på striben

Informationerne i denne del af billedet er temmelig anderledes, grundet laseren placering oven på vejstriben. Derfor kan der tages udgangspunkt i den originale eksponering da denne var den lavest mulige til at kunne identificere vejstriben. Det resulterer i at selve laseren vil have en meget høj intensitet i forhold til resten, og det udnyttes til at kunne adskille den position hvor den er ret nemt. Laserens billede bliver udglattet for at modvirke eventuelle mindre overlapninger fra laser til stribe i intensitet hvor det ikke ville være muligt at identificere hvad der hører til laseren og hvad der hører til striben. Når antagelsen af hvor laserens lokation er fundet, bliver dennes data også positionsvægtet, hvilket er beskrevet i sektion 8.5.

8.5 Vægtet placering

Algoritmen benytter sig af moments, og mere specifikt m_{01} og m_{00} til at udregne vægtningerne. Den opbygger en liste af punkter, hvor alle X-koordinaterne befinder sig i stigende orden fra 0 til N, hvor N i dette tilfælde er bredden af det billede den skal bearbejde. Y-koordinaterne bliver sat ud fra det billede der skal bearbejdes. Den vil opdele dette billede i små bidder der er præcis 1 pixel bred, og derefter udfører moments algoritmen på hver af disse bidder. Dette resulterer i en enkelt værdi, der er det vægtede punkt i Y, for lige præcis den X. Denne Y-værdi bliver indsat i punktlisten og derved indeholder listen en komplet vægtning i Y for pixel intensiteter, for alle X i et givent billede. Meta data der omhandler den reale lokation for den udregnede punktliste, bør opbevares andet steds.

9 Fejlede forsøg

Undervejs i forløbet er forskellige metoder til stadierne i processen blevet afprøvet, hvoraf alle endte med at blive skrottet. Denne sektion beskriver de forskellige procedurer, hvilket problem de skulle løse og hvad ideen bag dem var, og hvorfor de ikke var brugbare i praksis.

9.1 Diagonal matricer

9.1.1 Problemstilling

Identificering af start og slutpunkter for laseren på striben

9.1.2 Metode

Opdele billedet i diagonale matricer for derefter at gennemløbe disse for at identificere dobbeltskæringer af laseren. Selve billedet ville opdelt i matricer, præcist det dobbelt antal i forhold til billedets højde, på begge leder. Dette ville resultere i et net af matricer på tværs i begge retninger, hvor pixel intensitetsforskelle for hver i forhold til dens naboer ville medføre en slags toppunkt. I tilfælde af at to var tilstede og det matchede med naboerne, kunne denne information benyttes til at søge efter intensitets variationer, der i sidste ende ville medføre at en potentiel lokation der kunne bruges var fundet.

9.1.3 Resultat

Denne metode viste sig at være utroligt krævende, både med hensyn til design og med hensyn til regnekraft samt noget utilregnelig. Under perfekte situationer virkede det nogenlunde, og hvis der var nogen diskrepans i laseren position grundet støj eller andre elementer ville den give resultater der ikke kunne bruges. Den blev derfor kasseret i et forholdsvis tidligt stadie da det ikke var rentabelt at gå videre i denne retning.

9.2 Differentiering

9.2.1 Problemstilling

Lokalisering af laser på stribe kontra jord.

9.2.2 Metode

Ved at tage alle punkter i X-aksen, og tage forskellen på dem i stigende orden, ville det være muligt at se om et givent koordinat steg eller faldt i højde. Denne process udføres to gange, for at få absolutte værdier der indikerer udsving i niveau. Ved at finde de største af disse var forhåbningen af det kunne bruges til at finde ud af hvor den stigning laseren var på striben befandt sig.

9.2.3 Resultat

I teorien var det en fantastisk ide, men det forblev også kun i teorien. Det viste sig at grundet afveksling af laserens intensitet på jorden, f.eks. fra fremmedlegemer såsom småsten eller deres refleksioner herfra, hurtigt kunne gøre det af med den metode. Det viste sig derfor umuligt at være sikker på om de punkter der blev lokaliseret rent faktisk var stribens position eller noget der bare havde dannet en afvigelse et helt andet sted. På trods af det var det dog en ganske effektiv og simpel metode til at identificere niveauvariationer.

9.3 Histogram

9.3.1 Problemstilling

Lokalisering af stribe

9.3.2 Metode

Ved at opdele alle billedets pixels i et intensitets histogram kunne de forskellige intensiteter være med til at identificere hvilke der tilhørte striben og derved lokalisere dens position.

9.3.3 Nødvendigheder

Algoritmer til at identificere højde- og lavpunkter ud fra data samt en manuel opbygget histogram datastruktur.

9.3.4 Resultat

I teorien skulle det være muligt, men her opstod et problem der ikke var forudset. Intensiteten af pixels for

- Stribe med og uden laser
- Jord med og uden laser

befandt sig inden for et så lille område at det praktisk var umuligt at foretage udvælgelse af værdierne for videre identificering. Det viste sig også at der, på trods af udelukkelse af for mørke dele, ikke var mulighed for at garantere hvilke intensiteter der tilhørte hvad. Dette forsagede desværre også at det ikke var muligt at søge efter intensitetsgrænser. Derudover blev situationen heller ikke forbedret grundet eksponerings problematikker og støv på kamerachippen osv. Det havde den effekt at det var stort set umuligt at separere de forskellige elementer da overgangene var utroligt ustabile og kunne blive influeret af hvad som helst. På den lyse side blev der dog udviklet to algoritmer, en til at finde højdepunkter og en til at finde lavpunkter, der begge er justerbare i med forskellige parametre.

9.4 Nærheds højdemåling

9.4.1 Problemstilling

Undgå indflydelse fra skæv laser ved måling af højden.

9.4.2 Metode

Grundet laserens bueform, blev to små bider af laseren udskåret, hvis disse faldt inde for samme vinkel ville betydningen af laserens bueform have minimal indflydelse. Desværre er denne metode ikke præcis nok da den ikke tager højde for bl.a. udsving i laserens intensitetsvariationer over tid eller elementer der kunne være betydningsfulde for målingen som f.eks. fremmedlegemer.

9.4.3 Resultat

Målinger foretaget ved denne metode viser markant andre værdier, og er temmelig svingene i resultater.

10 Afklaringen

Målet var at få afklaret, om det kan lade sig gøre at lave et produkt, der kan måle tykkelsen af en vejstribe. Målingen bliver foretaget ved at tage billeder med et kamera af en stribe hvor en laser kaster en linje på tværs af striben, og det er forskellen fra hvor laseren rammer striben, og hvor den ikke rammer striben. Forskellen i niveauet for disse to lokationer udgør tykkelsen.

10.1 Resultaterne

Resultaterne viser at ud fra en række målinger foretaget, fra og med 0 mm til og med 6 mm, at diskrepansen mellem de faktuelle tykkelser der er kendt i forvejen, og de udregninger foretaget på baggrund af sammenhængen mellem resultaterne af de foretagne målinger, stiger lineært i takt med højden. Det tyder på der er en god og stabil måde at aflæse sribetykkelsen på. De afvigelser mellem højderne der fremkommer, kan der tages højde for. Til trods for at der forefindes, under de eksisterende forhold, udefrakommende faktorer, som f.eks. varieret ambient lysniveau, er resultaterne stadig gode. Alle målinger er foretaget under kontrollerede forhold med på forhånd kendte højder. Dette betyder at det var muligt nemt at se om målinger stemte overens med hinanden på tværs af de forskellige højder målingerne blev foretaget ved. Der er benyttet keramikplader på 1 mm i højden i stedet for alm. vejstriber. De primære årsager til valget af keramikpladerne er, at højden på disse er kendt på forhånd og at sikre stabilitet i højdemålingerne. Alm. vejstriber er meget varierende i højderne, og det ville derfor give anledning til en for stor variation i målingerne hvilket kun ville give resultater der ikke kunne sammenlignes præcist nok.

11 Konklusion

Det er lykkedes at udvikle software der kan foretage målinger ret nøjagtigt, og holder sig inden for kravet omkring en maksimal afvigelse i resultaterne på 0.1 millimeter. De basale problematikker omkring målingen er overkommet, og der er en solid base for videreudvikling. Ydermere er softwaren konstrueret således, at det er muligt at indstille på mange områder, hvilket vil være til stor gavn senere i projektets forløb.

11.1 Forhold

Da målingerne er foretaget ved brug af kontrollerede højder og at resultaterne er baseret på disse, er der grund til at opfatte hele processen som et rent afklaringsprojekt. Grundet denne klassificering er der stadig en lang vej forude, da målinger foretaget på vejstriber vil antageligvis indeholde problematikker, der ligger uden for domænet for de problemer der er løst i denne del af projektet.

Til trods for at der foreligger en del problemer der skal løses fremover, må denne del af processen betegnes som en succes. Der er løst nogle væsentlige problemer i forhold til om det overhovedet kan lade sig gøre. Hvis det ikke var muligt at kunne foretage målinger under disse kontrollerede forhold, ville det vise sig meget vanskeligt at foretage målinger under stærkt varierende forhold. Det står derfor klart, at på baggrund af de resultater der er opnået i denne tidlige fase, at dette projekt ville have stor gavn af et blive videreudviklet. De basale problematikker er blevet løst, og resultaterne under de kontrollerede forhold er gode. Det vil dog kræve at opsætningen forbedres, for at kunne foretage mere kontrollerede målinger af striber der har en større variation samt at overkomme de problematikker der eksisterer på dette stadie i projektet som helhed.

12 Fremadrettet

Denne sektion fremstiller forslag til områder der kan arbejdes videre med i projektet.

12.1 Bedre opstilling

Den nuværende opstilling er primitiv, dette gør den er meget usikker og følsom. Forbedringer på dette punkt vil være en stor fordel. Hvorledes dette realiseres, er afhængig af hvilken retning projektet drejer, og ligger på nuværende tidspunkt kun grund til antagelser bedst udeladt.

12.2 Sammenhæng af laser og kamera

De to hovedelementer i opstillingen, kameraet og laseren, er separate entiteter på nuværende tidspunkt. Dette gør det meget svært at lave vinklede målinger, da flytningen af den ene kræver at den anden flyttes i samme grad, hvilket er et stort problem at gøre med den påkrævede nøjagtighed individuelt. Derudover er den nuværende opstilling i særdeleshed umobil, hvilket gør den upraktisk til eventuelt tests i felten.

12.3 Kalibrering

I den på nuværende tidspunkt eksisterende software er der udviklet et kalibreringsmodul. Modulet fungerer som en separat instans og vil kunne kalibrere kameraet med selvvalgte muligheder og gemme resultatet. Selve hovedprogrammet kan benytte sig af de tidligere gemte kalibreringsinformationer, transparent ved indhentning af billeder via kameraet, hvilket vil give en forøget nøjagtighed i målingerne.

12.4 Real højde

Udregningerne af pixels til millimeter kan baseret på den information der opnås ved kalibrerings målinger, både i højden og i bredden. Dette ville sammen med information omkring kameraets specifikationer kunne danne rammen for de formler der kan drages nytte af den sammenhæng.

12.5 Lysforhold

Et af de største problemer er det udefrakommende lys, dette ligger op til at der kunne forbedres på det område, hvorledes opsætningen skal forbedres kommer an på hvilken drejning projektet tager fremover.

Referencer