

 x 

The main title of the slide, showing the logos of CODINGO and POSCO separated by a large black 'x' symbol. The CODINGO logo is the same as in the header, and the POSCO logo is in a blue, lowercase, sans-serif font.

K-Digital Training 스마트 팩토리 3기

OpenCV

OpenCV란?

- <https://opencv.org/>
- Open Source Computer Vision
- 영상 처리에 사용할 수 있는 오픈 소스 라이브러리
- 인텔에서 C/C++ 언어로 개발
- 공장에서 제품 검사, 의료 영상 처리 및 보정, CCTV, 로봇틱스 등에 활용
- 오픈 소스이면서 BSD 라이선스를 따르기 때문에 상업적 목적으로 사용 가능
- C, C++, Python, Java 등 지원
- https://docs.opencv.org/3.4/d6/d00/tutorial_py_root.html

OpenCV란?

- 기본적으로 numpy 배열 이용
- (width, height, channel)
- RGB가 아닌 BGR 이용

설치

- 설치
 - pip install opencv-python
- Import
 - import cv2

윈도우 만들기

- `cv2.namedWindow(winname[,flags= WINDOW_AUTOSIZE | WINDOW_KEEPRATIO | WINDOW_GUI_EXPANDED])`
 - 윈도우 생성
 - `winname` : 윈도우 이름
 - `flags` : 옵션, 윈도우를 만들 때 적용할 초기 상태
 - `WINDOW_NORMAL` : 사용자가 윈도우 크기 변경 가능, 전체화면 변경 가능
 - `WINDOW_AUTOSIZE` : 사용자가 윈도우 크기 변경 불가
 - `WINDOW_OPENGL` : OpenGL 지원하는 윈도우
 - `WINDOW_FULLSCREEN` : 전체화면 윈도우
 - `WINDOW_FREERATIO` : 이미지의 비율 상관없이 확장됨
 - `WINDOW_KEEPRATIO` : 이미지의 비율 고정
 - `WINDOW_GUI_EXPANDED` : status bar와 tool bar 존재
 - `WINDOW_GUI_NORMAL` : 예전 방식

- `cv2.imread(path[,flags= IMREAD_ANYCOLOR]) -> retval`
 - 이미지 읽기
 - `path` : 이미지 파일의 상대 경로, 절대 경로
 - `flags` : 옵션, 이미지를 불러올 때 적용할 초기 상태
 - `IMREAD_ANYCOLOR` : default, 가능한 3채널 이미지
 - `IMREAD_COLOR` : 3채널 BGR 이미지
 - `IMREAD_UNCHANGED` : 원본 그대로, Exif orientation 무시
 - `IMREAD_GRAYSCALE` : 채널이 하나인 회색 이미지
 - 등등...

이미지 출력

- `cv2.imshow(winname, mat)`
 - 이미지 출력
 - `winname` : 윈도우 이름
 - `mat` : 보여질 이미지의 배열

- `cv2.waitKey([,delay=0]) -> retval`
 - 키보드 입력을 기다림
 - 누른 키의 코드를 반환하거나 지정된 시간이 경과하기 전에 아무키도 누르지 않은 경우 -1을 반환
 - 키 누르기를 기다리지 않으려면 `pollKey()`를 사용
 - 0은 '영원히'를 의미하는 특별한 값

키보드 입력

- ord()
 - 문자의 아스키 코드 획득
- chr()
 - 아스키 코드를 문자로 변경

```
key = cv2.waitKey(0)
if key == ord('q') :
    print(chr(key))
```

창 닫기

- `cv2.destroyAllWindows()`
 - 모든 창을 닫음
- `cv2.destroyWindow(winname)`
 - 지정된 창을 닫음
 - `winname` : 닫을 창의 이름

영상 입력 초기화

- `cv2.VideoCapture(int index, apiPreference= CAP_ANY) -> VideoCapture`
 - 카메라 읽기
 - `index` : 비디오를 읽어들이 장치의 id, 기본 카메라의 경우는 0
 - `apiPreference` : 옵션, 사용할 캡처 API backend
 - VideoCapture 클래스 반환
- `cv2.VideoCapture(String filename, apiPreference= CAP_ANY) -> VideoCapture`
 - 비디오 읽기
 - `filename` : 비디오 파일의 이름, Url or 이미지의 배열 or Gstreamer pipeline string
 - `apiPreference` : 옵션, 사용할 캡처 API backend
 - VideoCapture 클래스 반환

- VideoCapture.set(int propId, double value) -> retval
 - 캡처 속성 설정
 - propId : 속성 Id
 - CAP_PROP_POS_MSEC : msec 단위의 위치
 - CAP_PROP_POS_FRAMES : frame 단위의 위치
 - CAP_PROP_FRAME_WIDTH : 프레임의 넓이
 - CAP_PROP_FRAME_HEIGHT : 프레임의 높이
 - CAP_PROP_FPS : 프레임 레이트
 - CAP_PROP_FRAME_COUNT : 총 프레임 개수
 - CAP_PROP_BRIGHTNESS : 이미지의 밝기 (카메라가 지원할 경우에)
 - 등등...
 - value : 설정할 속성 값

영상 정보 얻기

- VideoCapture.get(int propId) -> retval
 - 영상 속성 얻기
 - propId : 속성 Id
 - retval : 얻어온 속성 값

- `VideoCapture.read([,image]) -> retval, image`
 - 영상 읽기
 - `retval : false` – 만약에 출력할 프레임이 없다면
 - `[out] image` : 출력할 이미지 배열
 - `grap()`(다음 프레임을 캡처) 과 `retrieve()`(디코드)의 함수를 묶은 함수

영상 입력 종료

- VideoCapture.release()
 - 비디오 파일이나 입력 디바이스 닫기
 - VideoCapture 클래스가 open되면 소멸자에서 자동으로 호출

이미지 조정

- `cv2.flip(input, flipCode[, dst]) -> dst`
 - input : 원본 이미지
 - dst : 원본과 동일한 크기의 이미지
 - flipCode : 어떻게 flip 시킬지
 - = 0 : x축 반전
 - > 0 : y축 반전
 - < 0 : x,y축 반전

이미지 조정

- `cv2. getRotationMatrix2D(center, angle, scale) -> retval`
 - center : 회전 중심점
 - angle : 회전 시킬 각도(반시계방향)
 - scale : 크기 factor

이미지 조정

- `cv2.wrapAffine(src, matrix, (width, height)[,dst[,flags[,borderMode[,borderValue]]]]) -> dst`
 - 아핀 변환 함수 적용
 - `src` : 원본 이미지
 - `matrix` : 아핀 맵 행렬
 - `size` : 출력 이미지 크기
 - `dst` : 출력 이미지
 - `flags` : 보간 방법과 option flag의 조합
 - `borderMode` : 픽셀 외삽 방법
 - `borderValue` : 일정한 경계의 경우 사용되는 값, 기본적으로 0

이미지 조정

- `cv2.pyrUp(src[, dst[, dsize[, borderType]])` → dst
 - 이미지 크기를 키우는 함수
 - src : 입력 이미지
 - dst : 결과 이미지
 - dsize : 결과 이미지의 크기
 - borderType : 경계 type
- `cv2.pyrDown(src[, dst[, dsize[, borderType]])` → dst
 - 이미지 크기를 줄이는 함수
- 기본적으로 2배씩 확대, 축소

이미지 조정

- **borderType** : 테두리 보정 방법

Enumerator	
BORDER_CONSTANT Python: cv.BORDER_CONSTANT	iiiiii abcdefgh iiiiiii with some specified i
BORDER_REPLICATE Python: cv.BORDER_REPLICATE	aaaaaa abcdefgh hhhhhhh
BORDER_REFLECT Python: cv.BORDER_REFLECT	fedcba abcdefgh hgfedcb
BORDER_WRAP Python: cv.BORDER_WRAP	cdefgh abcdefgh abcdefg
BORDER_REFLECT_101 Python: cv.BORDER_REFLECT_101	gfedcb abcdefgh gfedcba
BORDER_TRANSPARENT Python: cv.BORDER_TRANSPARENT	uvwxyz abcdefgh ijklmno
BORDER_REFLECT101 Python: cv.BORDER_REFLECT101	same as BORDER_REFLECT_101
BORDER_DEFAULT Python: cv.BORDER_DEFAULT	same as BORDER_REFLECT_101
BORDER_ISOLATED Python: cv.BORDER_ISOLATED	do not look outside of ROI

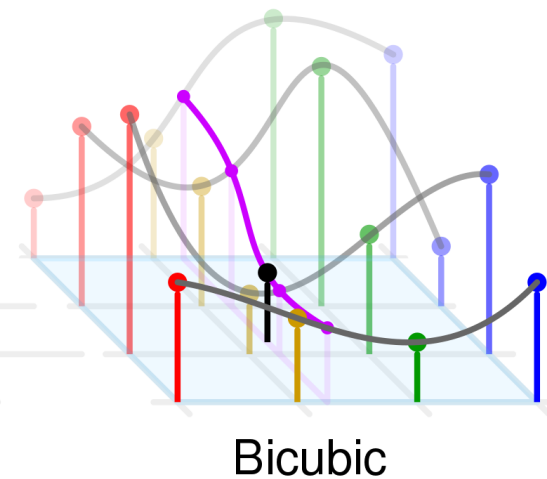
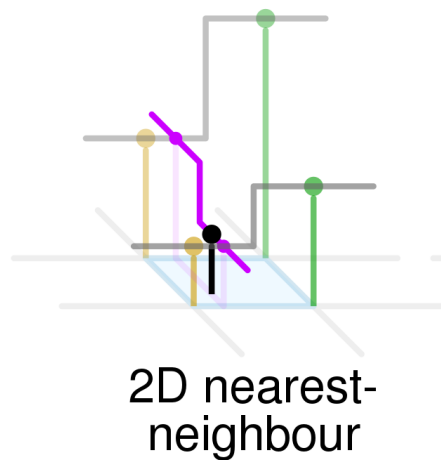
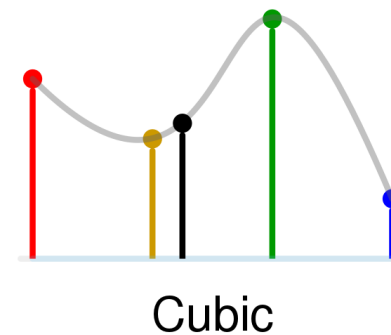
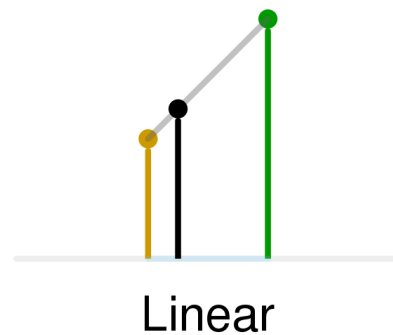
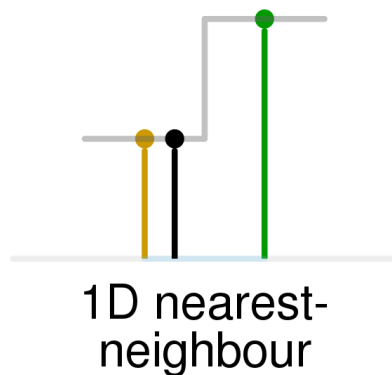
이미지 조정

- `cv2.resize(src, dsize[, dst[, fx=0[, fy=0[, interpolation=INTER_LINEAR]]]) -> dst`
 - 이미지 크기 조정 함수
 - `src` : 입력 이미지
 - `dst` : 출력 이미지
 - `dsize` : 출력 이미지 크기
 - `fx` : 가로축에 대한 scale factor
 - `fy` : 세로축에 대한 scale factor
 - `dsize` 또는 `fx`, `fy` 는 모두 0이 아니어야함
 - `interpolation` : 보간법

- interpolation (보간법) 종류
 - INTER_NEAREST : 최근방 이웃 보간법
 - **INTER_LINEAR** : 양선형 보간법(가장 많이 씀) (2x2 이웃 픽셀 참조)
 - INTER_CUBIC : 3차회선 보간법 (4x4 이웃 픽셀 참조)
 - INTER_LANCZOS4 : 랑코즈 보간법 (8x8 이웃 픽셀 참조)
 - INTER_AREA : 영상 축소시 주로 사용

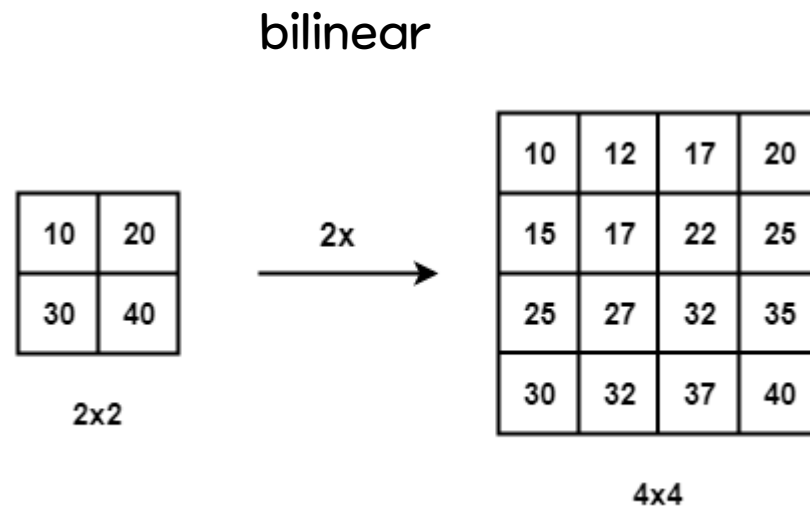
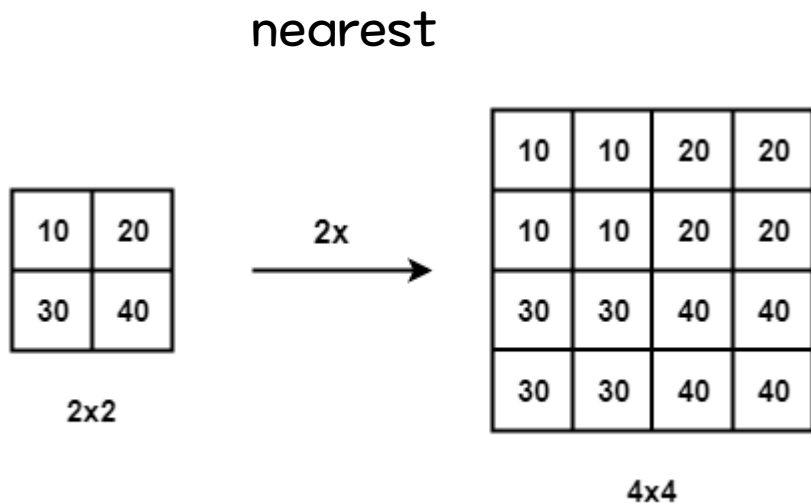
이미지 조정

- interpolation (보간법) 종류



이미지 조정

- interpolation (보간법) 종류



이미지 조정

- 이미지 slice
 - `dst = src` : 얇은 복사, `dst`가 바뀌면 `src`도 영향을 받음
 - `dst = src.copy()` : 깊은 복사
- `dst = src[100:200, 200:300]`
- `dst = src[100:200, 200:300].copy()`
- `dst[0:300, 0:300] = src[100:400, 200:500]`

이미지 조정

- `src.shape`
 - (가로, 세로, 채널) 정보

이미지 조정

- `cv2.cvtColor(src, code[,dst[, dstCn=0]]) -> dst`

- 이미지 color space 변경
- src : 입력 이미지
- dst : 출력 이미지
- code : 변경할 color space code
 - 참고

https://docs.opencv.org/4.x/d8/d01/group_imgproc_color_conversions.html#ga4e0972be5de079fed4e3a10e24ef5ef0

- dstCn : 변경할 이미지의 채널 개수

이미지 조정

- `cv2.split(m[,mv]) -> mv`
 - 이미지 채널 분리
 - `m` : 입력 이미지 (multi channel array)
 - `mv` : 출력 어레이
- `cv2.merge(mv[,dst]) -> dst`
 - 이미지 채널 병합
 - `mv` : 병합할 매트릭스, size와 depth가 동일해야함
 - `dst` : 입력과 depth가 같은 출력 어레이
- OpenCV는 RGB가 아닌 BGR 포맷을 기본으로 사용

이미지 조정

- `cv2.threshold(src, thresh, maxval, type) -> retval, dst`
 - array 에 threshold 적용
 - `src` : 입력 배열
 - `dst` : 출력 배열
 - `thresh` : threshold 값
 - `maxval` : threshold 타입에서에 최대값
 - `type` : thresholding type

이미지 조정

Enumerator	
THRESH_BINARY Python: cv.THRESH_BINARY	$\text{dst}(x, y) = \begin{cases} \text{maxval} & \text{if } \text{src}(x, y) > \text{thresh} \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$
THRESH_BINARY_INV Python: cv.THRESH_BINARY_INV	$\text{dst}(x, y) = \begin{cases} 0 & \text{if } \text{src}(x, y) > \text{thresh} \\ \text{maxval} & \text{otherwise} \end{cases}$
THRESH_TRUNC Python: cv.THRESH_TRUNC	$\text{dst}(x, y) = \begin{cases} \text{threshold} & \text{if } \text{src}(x, y) > \text{thresh} \\ \text{src}(x, y) & \text{otherwise} \end{cases}$
THRESH_TOZERO Python: cv.THRESH_TOZERO	$\text{dst}(x, y) = \begin{cases} \text{src}(x, y) & \text{if } \text{src}(x, y) > \text{thresh} \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$
THRESH_TOZERO_INV Python: cv.THRESH_TOZERO_INV	$\text{dst}(x, y) = \begin{cases} 0 & \text{if } \text{src}(x, y) > \text{thresh} \\ \text{src}(x, y) & \text{otherwise} \end{cases}$
THRESH_MASK Python: cv.THRESH_MASK	
THRESH_OTSU Python: cv.THRESH_OTSU	flag, use Otsu algorithm to choose the optimal threshold value
THRESH_TRIANGLE Python: cv.THRESH_TRIANGLE	flag, use Triangle algorithm to choose the optimal threshold value