

## Imágenes: Visión Computacional

# Introducción: Tecnologías emergentes y Visión por computador

D.Sc. Manuel Eduardo Loaiza Fernández
Centro de Investigación y Innovación en Ciencia de la
Computación
Universidad Católica San Pablo

Tópicos:

Visión computacional, algoritmos y aplicaciones Arequipa – 2018

- En la parte relacionada a visión computacional o visión por computador la idea es poder tener un examen teórico sobre los artículos del trabajo 1 y las presentaciones de avances del trabajo 1 y 2.
- En relación a los dos trabajos:
  - El trabajo 1 es igual para todos y avanzado a cada clase.
  - El trabajo 2 es el artículo que fue escogido por cada grupo y evaluado en clase por el profesor.
- El promedio de cada nota de cada trabajo se calcula promediando los avances:
  - Promedio Final =

 $0.5 * Trab.1 (=\Sigma(Avances)/n) + 0.5 * Trab.2 (=\Sigma(Avances)/n)$ 



- En relación a los dos trabajos:
  - Trabajo 1 enfocado en Calibración de cámara.
  - **Trabajo 2** estudiar, analizar, entender, reproducir con datos propios el demo de cada artículo y finalmente adaptarlo a código en C++. Un cronograma de desenvolvimiento del trabajo y entrega de reportes de sus avances al profesor será definido.

Como parte de la idea de explorar y investigar la tecnología en conjunto con la teoría detrás de su funcionamiento, en la parte de visión computacional, será usada durante el semestre una cámara Intel Realsense, Kinect V1 y V2, Playstation Eye adaptada y Camara Microsoft LifeCam para que los alumnos puedan investigar, generar sus propios datos e implementar sus propuestas de trabajos para el curso.











- El uso y pruebas del dispositivo serán hechos dentro del laboratorio, esto para incentivar la colaboración y discusión sobre este dispositivo y su tecnología entre los alumnos de la maestría.
- Lo que se propone inicialmente es que todos los alumnos del curso puedan experimentar y conocer la tecnología. Entender puntos específicos como: saber su correcta instalación, uso de su SDK y ejecutar los ejemplos que vienen con el SDK.
- Una vez terminada esta primera parte de exploración cada alumno deberá encontrar como usar el dispositivo en su tema específico para investigar y proponer cuál será el alcance de su trabajo 2 (Sean creativos con lo que tienen).
- Para la propuesta del trabajo 2 se aceptarán grupos de no más de 2 alumnos por grupo.

#### Cronograma de trabajos

Fechas de clases: 20/11, 27/11, 04/12, 11/12, 18/12, 08/01, 15/01, 22/01

#### Trabajo 01:

- **Avance 01**: 04/12, algoritmo de detección del padrón de calibración.
- **Avance 02**: 11/12 algoritmo de detección del padrón de calibración (Detección en tiempo real).
- **Avance 03**: 18/12 febrero, Calibración inicial de la cámara.
- **Avance 04**: 08/01, implementación de la transformación frontal parallel, detección y refinamiento de puntos de control del "grid" de círculos concéntricos.
- Avance 05: 15/01, Detección en tiempo real del padrón en diferentes cámaras y comparación de resultados entre los grupos.

#### Cronograma de trabajos

Fechas de clases: 18/12, 08/01, 15/01, 22/01

#### Trabajo 02:

- Avance 01: 18/12, presentación inicial sobre el artículo escogido por cada grupo, resaltar idea principal de artículo, algoritmos y base matemática del mismo y definir complejidad del mismo.
- **Avance 02**: 08/01, presentación del demo del artículo con la data disponible en la página o implementación propia.
- **Avance 03**: 22/01, presentación final del demo con datos generados por el propio grupo (Versión en C++).