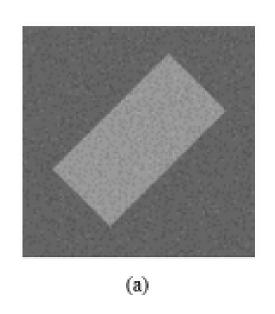
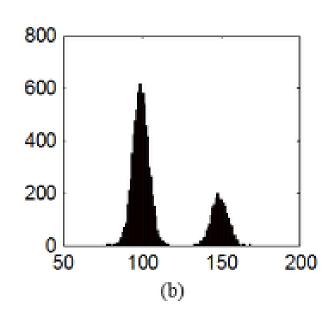
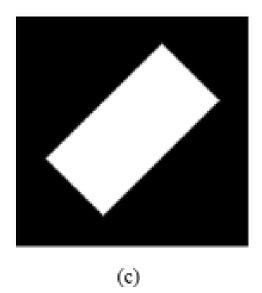
OpenCV를 활용한 이미지 처리3

- pixel과 image
- 특정 색상을 찾아라
- 영상 2진화 및 ROI 영역
- 이미지 Convolution과 이미지 블러링(Blur)
- 이미지에서 특징 추출(corner, line)
- Template Matching으로 물체인식
- 숨은 그림 찾기
- 이미지 변환(이동, 회전, Affine, Perspective Transform)

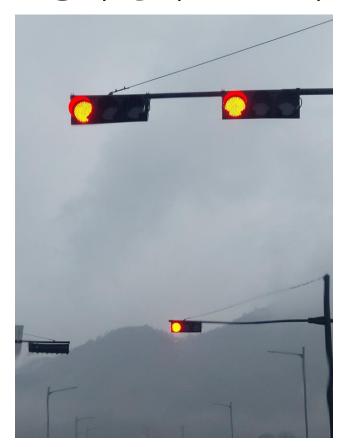
- 영상 2진화
 - 어떤 주어진 임계값(threshold)보다 밝은 픽셀들은 모두 흰색으로, 그렇지 않은 픽셀들은 모두 검은색으로 바꾸는 것을 지칭한다.



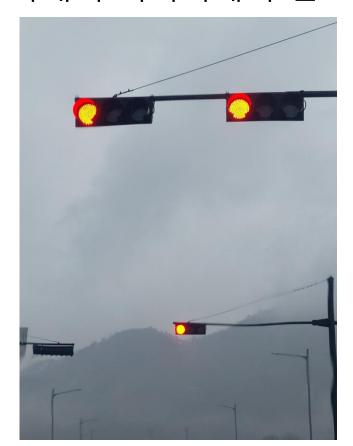


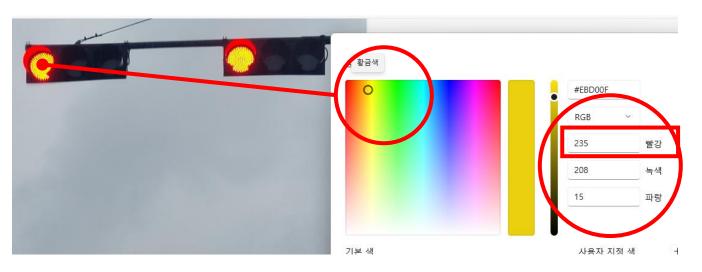


- 영상 2진화
 - 아래의 이미지에서 신호등이 정지 신호인지 어떻게 알 수 있지?

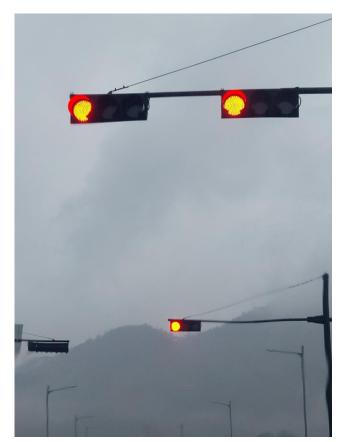


- 영상 2진화
 - 아래의 이미지에서 신호등이 정지 신호인지 어떻게 알 수 있지?





- 영상 2진화
 - 아래의 이미지에서 신호등이 정지 신호인지 어떻게 알 수 있지?



다시한번 이미지를 읽어 cv::imshow를 통해 화면에 표시하자.

```
#include "opencv2/opencv.hpp"
int main(void)
                                        경로 주의
       cv::Mat image = cv::imread("/home/dsu/test/test.png");
        cv::imshow("test2", image);
        cv::waitKey(0);
        return 0;
```

- 영상 2진화
 - 아래의 이미지에서 신호등이 정지 신호인지 어떻게 알 수 있지?



다시한번 이미지를 읽어 cv::imshow를 통해 화면에 표시하자.

#include "opencv2/opencv.hpp"
int main(void)

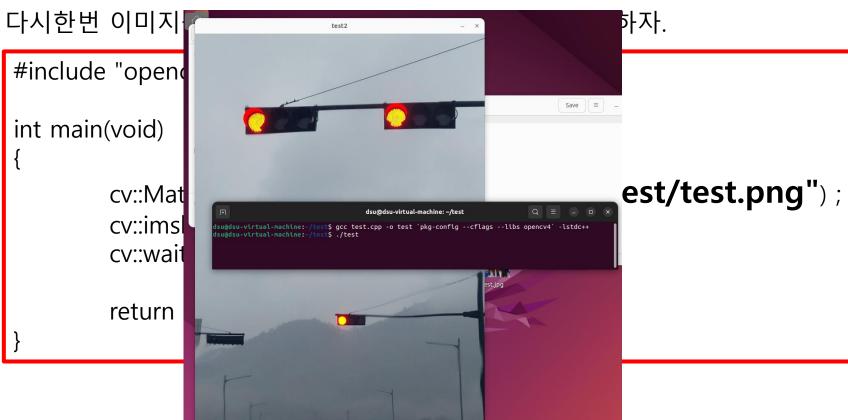
\$ gcc test.cpp -o test `pkg-config --cflags --libs opencv4` -lstdc++



cv::imshow("test2", image); cv::waitKey(0); return 0;

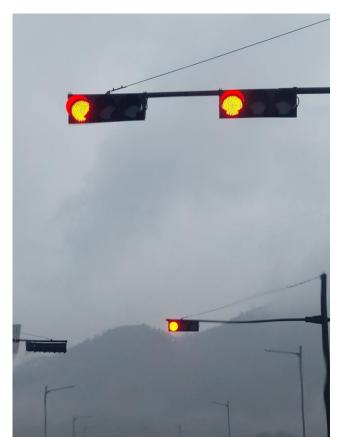
- 영상 2진화
 - 아래의 이미지에서 신호등이 정지 신호인지 어떻게 알 수 있지?





#EBDOOF RGB 기본 생 사용자 지정 생 - -

- 영상 2진화
 - 아래의 이미지에서 신호등이 정지 신호인지 어떻게 알 수 있지?



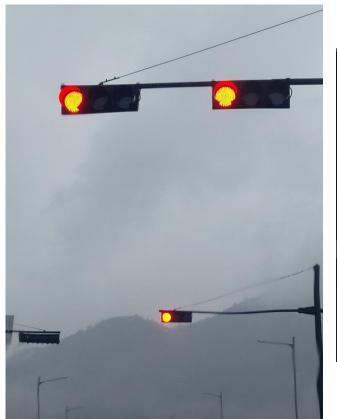
Red값이 큰 값을 갖는 pixel만 남기고 나머지는 모두 RGB(0,0,0) 으로 만들자

```
if( red_value > 220 )
{
    image.data[red_index] = 255; //red
    image.data[green_index] = 255; //green
    image.data[blue_index] = 255; //blue
}
else
{
    image.data[red_index] = 0; //red
    image.data[green_index] = 0; //green
    image.data[blue_index] = 0; //blue
}
```

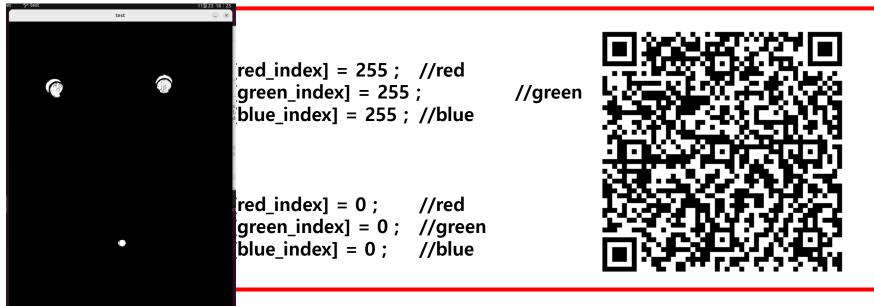
예제) 09_opencv/07_red_bin.cpp

기는 색 사용자 지정 색 너

- 영상 2진화
 - 아래의 이미지에서 신호등이 정지 신호인지 어떻게 알 수 있지?



Red값이 큰 값을 갖는 pixel만 남기고 나머지는 모두 RGB(0,0,0) 으로 만들자

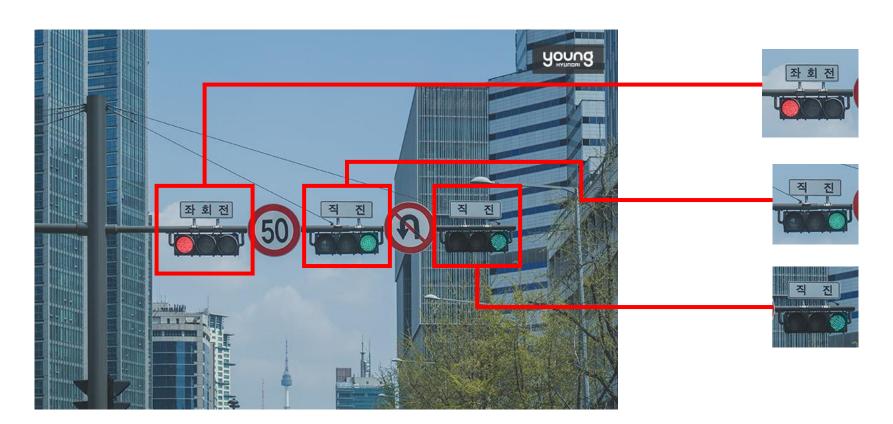


예제) 09_opencv/07_red_bin.cpp

- 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역)
 - ROI 란? 말 그대로 영상 내에서 관심이 있는 영역을 뜻합니다.



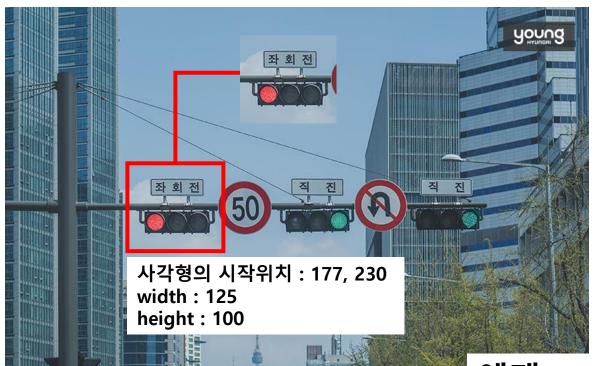
- 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역)
 - ROI 란? 말 그대로 영상 내에서 관심이 있는 영역을 뜻합니다.



- 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역)
 - 이미지에서 신호등 이미지만 잘라보자.



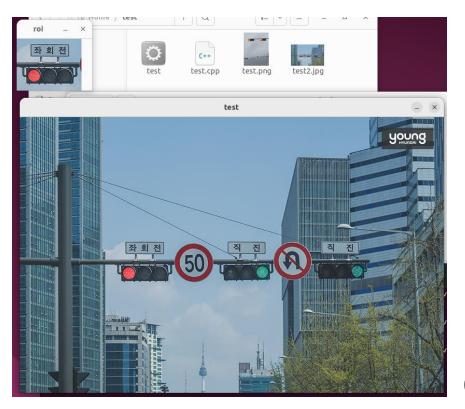
- 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역)
 - 이미지에서 신호등 이미지만 잘라보자.



```
cv::Rect roi;
roi.x = 177;
roi.y = 230;
roi.width = 125;
roi.height = 100;
cv::Mat roi_image;
image(roi).copyTo(roi_image);
```

예제) 09_opencv/08_roi_image.cpp

- 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역)
 - 이미지에서 신호등 이미지만 잘라보자.

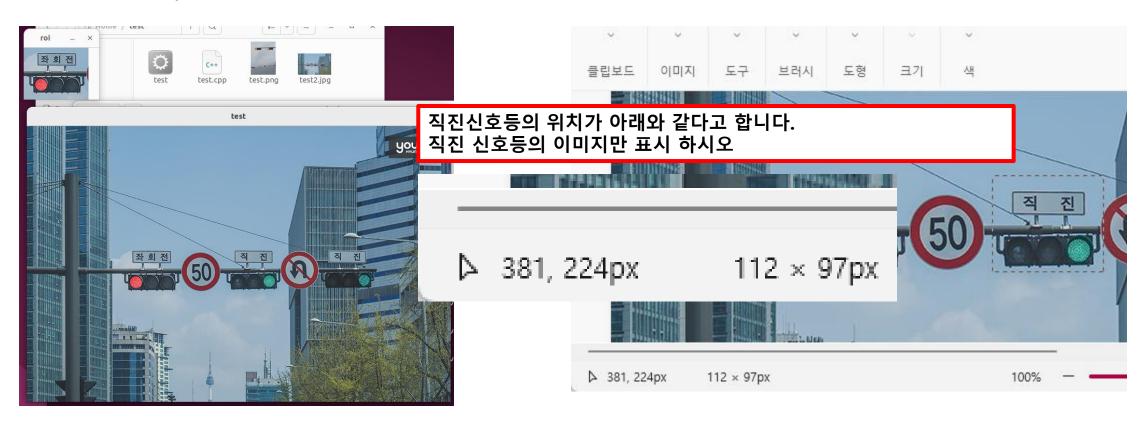


```
cv::Rect roi;
roi.x = 177;
roi.y = 230;
roi.width = 125;
roi.height = 100;

cv::Mat roi_image;
image(roi).copyTo(roi_image);
```

예제) 09_opencv/08_roi_image.cpp

- 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역)
 - QUIZ) 이미지에서 직진 신호등 이미지만 잘라보자.



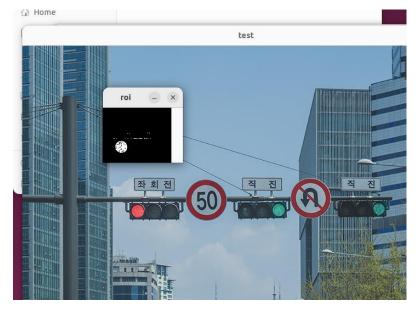
- 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역) 이미지에서 영상처리
 - ROI 이미지에서 신호등 색상을 분석하자.



• 이미지 ROI(Region of interest 관심 영역) 이미지에서 영상처리

• ROI 이미지에서 신호등 색상을 분석하자.



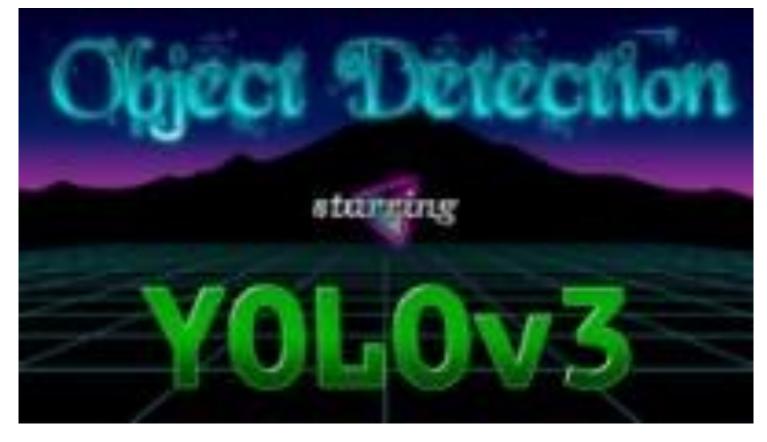


```
cv::Rect roi :
roi.x = 177;
roi.y = 230;
roi.width = 125;
roi.height = 100;
cv::Mat roi_image = image(roi);
if( red_value > 220 )
             roi_image.data[red_index] = 255;
                                                      //red
             roi image.data[green_index] = 255;
                                                      //gre
                                                      //blue
              roi image.data[blue index] = 255;
              roi_image.data[red_index] = 0;
                                                     //red
             roi image.data[green index] = 0;
                                                     //green
             roi_image.data[blue_index] = 0;
                                                      //blue
```

예제) 09_opencv/09_roi_image_bin.cpp

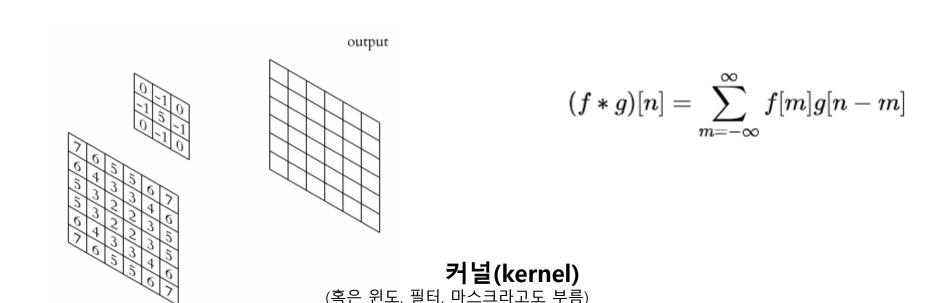
• ROI는 그럼 어떻게 알수있지?? : 물체 검출 알고리즘을 이용

YOLO



https://pjreddie.com/darknet/yolo/

- 이미지 Convolution
 - Filter(필터)와 Convolution(컨볼루션)
 - 컨볼루션 연산은 공간 영역 필터링을 위한 핵심 연산 방법
 - 커널을 이용한 콘볼루션 계산을 통해 새로운 정보로 만드는 방법



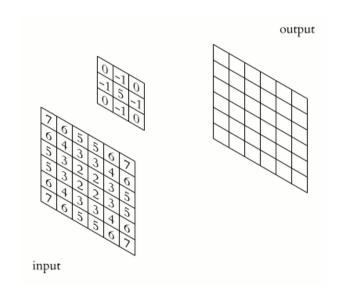
- 이미지 Convolution
 - Filter(필터)와 Convolution(컨볼루션)
 - 평균 필터를 적용해 보자

$\frac{1}{9}$ ×	1	1	1
	1	1	1
	1	1	1

$\frac{1}{25}$ ×	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1
	1	1	1	1	1

평균 커널(kernel)

(혹은 윈도, 필터, 마스크라고도 부름)



$$(fst g)[n]=\sum_{m=-\infty}^{\infty}f[m]g[n-m]$$