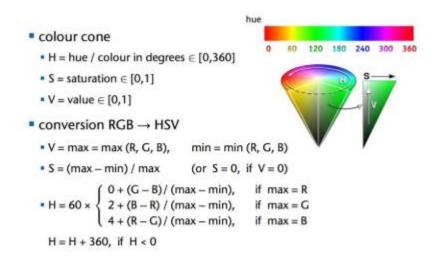
## 7nd Week Lab Assignment

## # Task 1

임의의 과일 사진을 입력했을 때 해당 과일의 색을 문자로 출력하고 과일 영역을 컬러 로 정확히 추출하는 코드를 구현 (BGR to HSV와 inRange() 함수는 직접 구현할 것)

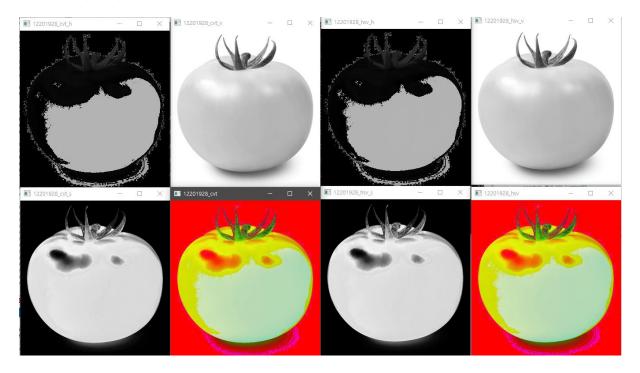


우선 코드 관련 사진이 주어져 이를 참고하여 코드의 빈 부분을 작성하였다. Cone의 모형을 활용해나의 함수를 구현해보았다.

```
∃Mat MyBgr2Hsv(Mat src_img) {
      double b, g, r, h, s, v;
      Mat dst_img(src_img.size(), src_img.type());
      for (int y = 0; y < src_img,rows; y++) {
          for (int x = 0; x < src_img.cols; x++) {
              b = (double)src_img.at<Vec3b>(y, x)[0];
              g = (double)src_img.at<Vec3b>(y, x)[1];
              r = (double)src_img.at<Vec3b>(y, x)[2];
              //// max, min 설정
              double minv = min({ b,g,r });
              double maxv = \max(\{b,g,r\});
              //v 값 설정해주기
              v = maxv;
              //s 설정(사진에 주어진 공식대로 조절)
              if (v == 0) s = 0;
              elses = (maxv - minv) / maxv;
              //h 설정
              if (maxv == r) h = 60 * (0 + ((g - b) / (maxv - minv)));
              if (maxv == g) h = 60 + (2 + ((b - r) / (maxv - minv)));
if (maxv == b) h = 60 + (4 + ((r - g) / (maxv - minv)));
              else if (h < 0) h = h + 360;
              h /= 2.0; // H 값을 0~180 범위로 조정
              h = max(min(h, 180.0), 0.0); // overflow 방지
s *= 255.0; // S 값을 0~255 범위로 조정
              s = max(min(s, 255.0), 0.0); // overflow 방지
              dst_img.at<Vec3b>(y, x)[0] = (uchar)h
              dst_img.at<Vec3b>(y, x)[1] = (uchar)s;
              dst_img.at<Vec3b>(y, x)[2] = (uchar)v;
      return_dst_img;
```

HSV를 우선 max min을 bgr에 따라 각각 구한이후에 이 값을 사용하여 정의해주었다. 여기까지 구

해주면 동일하게 값이 나올 줄 알았으나 그렇지 않았다. 따라서 각각에 따른 비트사이의 값을 정의해준 다음에 cvtColor를 이용한 모습과 나의 bgrtohsv함수의 모습이 거의 동일함을 확인할 수 있었다. 아래 사진에서 이 모습을 확인할 수 있다.



왼쪽의 사진이 cvtColor를 사용한 사진이고 오른쪽 사진이 내가 만든함수의 사진이다. 거의 일치함을 확인할 수 있다.

다음단계는 inRange함수를 구현하는 것이다.

우선 opencv안에서 구현된 함수에 대해 먼저 알아보았다. 범위안에 들어가게 되면 0으로 만들어주고 나머지는 1로 만들어 흑백사진으로 만드는 것이다. 따라서 매개변수에 주어진 값에 사진의 값이 존재 하면 0 아니면 255로 설정해주면 될 것이라는 판단을 내렸다!

```
Mat mask1 = MyinRange(dst_img2, cv::Scalar(0, 100, 100), cv::Scalar(10, 255, 255));
Mat mask2;
inRange(dst_img2, cv::Scalar(170, 50, 50), cv::Scalar(180, 255, 255), mask2);
imshow("MyinRange", mask1);
imshow("inRange", mask2);
imshow("12201928_original", src_img);
```

이렇게 진행을 해주니 동일한 모습임을 확인할 수 있었다. 빨간색 범위를 hsv 값으로 지정을 해주고 딸기의 사진을 확인해보자.



이렇게 빨간색에 해당하는부분만 하얀색으로 표시되는 모습을 확인하였다.

이제 이 빨간색을 출력하고 컬러로 이미지를 가지는 함수를 구현해보았다.

```
avoid PrintColor(Mat src_img) {
    Mat hsvimg = MvBgr2Hsv(src_img);
    // 각 색상별 픽셀 수를 저장할 맵
    map<string, int> colorCounts;
    // 각 픽셀의 H 값을 확인하여 색상 통계 작성
    for (int y = 0; y < hsving.rows; y++) {
        for (int x = 0; x < hsving.cols; x++) {
            Vec3b pixel = hsvimg.at<Vec3b>(y, x);
            int hValue = pixel[0]; // H 값은 첫 번째 채널에 저장됨
            string color = getColor(hValue);
            // 해당 색상의 개수를 증가
            colorCounts[color]++;
    // 색상 통계 출력
     for (const auto& entry : colorCounts) {
        cout << "Color: " << entry.first << ", Count: " << entry.second << endl:
    string bestColor;
     int maxCount = 0;
     for (const auto& entry : colorCounts) {
        if (entry.second > maxCount) {
            bestColor = entry.first;
            maxCount = entry.second;
    // 가장 많이 나온 색상 출력
     cout << "Most frequent color: " << bestColor << ", Count: " << maxCount << endl;
```

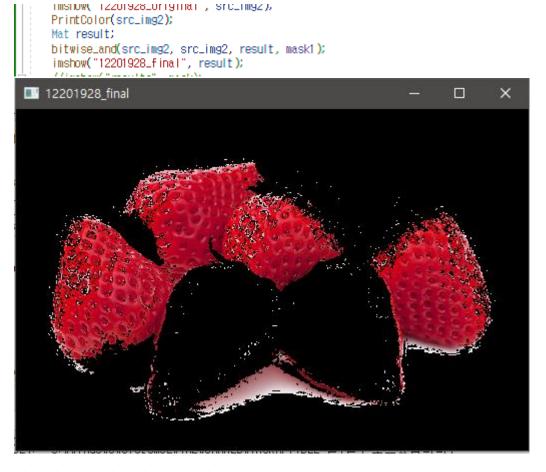
우선 이렇게 색상을 출력하는 함수를 구현하였다. 변환한 hsv 사진의 픽셀값 접근을 통해 h값에서 가장많은 수를 지니는 색상을 출력하도록 하였다.

```
∃string getColor(int hValue) {
       if (hValue >= 0 \&\& hValue < 30)
            return "Red";
       else if (hValue >= 30 && hValue < 60)
            return "Orange";
       else if (hValue >= 60 && hValue < 90)
            return "Yellow";
       else if (hValue >= 90 && hValue < 150)
            return "Green";
       else if (hValue >= 150 && hValue < 210)
            return "Cyan";
       else if (hValue >= 210 && hValue < 270)
                                                          Color: Cyan, Count: 41031
            return "Blue";
      else if (hValue >= 270 && hValue < 330)
return "Magenta";

else
return "Red";

Color: Green, Count: 2183
Color: Orange, Count: 5016
Color: Red, Count: 125646
Color: Yellow, Count: 716
Most frequent color: Red, Count: 125646
       Contract Contract
```

- 이 함수도 작성하여 위 함수안에서 사용하였다.
- 이후 만들어진 mask와 원 사진의 bit연산을 이용하여 사진을 구하도록 코드를 작성해보았다.



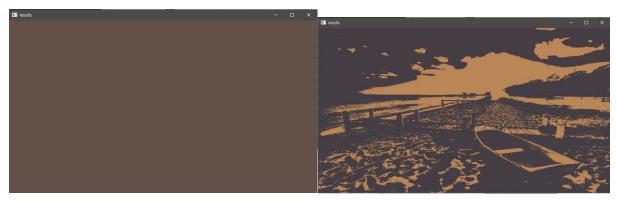
최종 결과는 이와 같이 나오게 되었다.

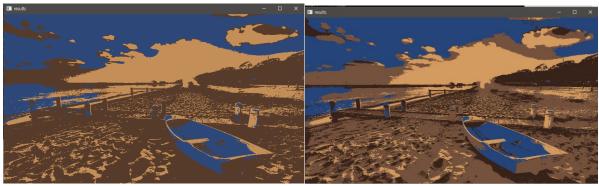
## # Task 2

beach.jpg에 대해 군집 간 평균 색으로 segmentation을 수행하는 k-means clustering 수행 (OpenCV 사용, 군집 수인 k에 따른 결과 확인 및 분석)

```
<u>■</u>Mat CvKmeans(Mat src_img, int k) {
     //2차원 영상 -> 1차원 벡터
     Mat samples(src_img.rows * src_img.cols, src_img.channels(), CV_32F);
     for (int y = 0; y < src_img.rows; y++){
          for (int x = 0; x < src_img.cols; x++) {
              if (src_img.channels() = 3) {
                  for (int z = 0; z < src_img.channels(); <math>z++) {
                      samples.at<float>(y + x * src_img.rows, z) = (float)src_img.at<\text{Vec3b>(y, x)[z]};
             else {
                 samples.at < float > (y + x + src_img.rows) = (float) src_img.at < uchar > (y, x);
     //opency k-means 수행
     Mat labels:
     Mat centers;
     int attemps = 5;
     kmeans(samples, k, labels,
         TermCriteria(TermCriteria::MAX_ITER | TermCriteria::EPS, 10000, 0.0001),
         attemps, KMEANS_PP_CENTERS, centers);
     //1차원 벡터 => 2차원 영상
     Mat dst_img(src_img.size(), src_img.type());
     for (int y = 0; y < src_img.rows; y++) {</pre>
         for (int x = 0; x < src_img.cols; x++) {
              int cluster_idx = labels.at<int>(y + x * src_img.rows, 0);
              if (src_img.channels() = 3) {
                  for (int z = 0; z < src_img.channels(); <math>z++) {
                     dst_img.at<Vec3b>(y, x)[z] =
                          (uchar)centers.at<float>(cluster_idx, z);
                      //군집판별 결과에 따라 각 군집의 중앙값으로 결과 생성
```

실습시간에 활용했던 이와 같은 코드로 k means clusturing을 진행하여 보겠다.



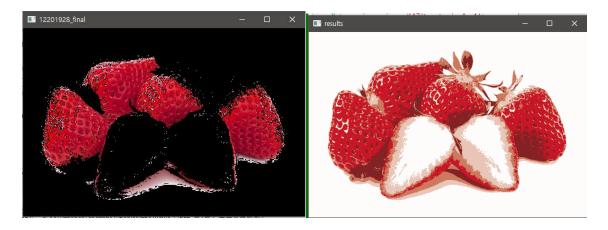




왼쪽 위에서부터 k 의 값이 1,2,3,4,5 인 사진의 모습이다. k 값이 작을때는 사진에 아무것도 안보이는 듯한 모습으로 클러스터의 개수가 적어 데이터가 더 큰 그룹으로 합쳐졌다. 따라서 segmentation 이 잘 이루어지지 않았다. K 의 값이 증가할수록 클러스터의 개수가 많아지므로 데이터가 더 작은 그룹으로 분할됨을 보인다. 따라서 이미지에서 보이는것처럼 클러스터가 증가하면 더 세부적이고 지역적인 특징을 확인할 수 있으며 패턴도 이에 따라 확인이 가능함을 확인할 수 있었다.

## # Task 3

임의의 과일 사진에 대해 K-means clustering로 segmentation 수행 후, 과일 영역 컬러 추출 수행 (1번 과제 결과와 비교)



CvKmeans(src\_img2, 5);

waitKey(0);
destroyAllWindows();

확실하게 k-means 를 사용하여 segmentation 한 결과가 세부적으로 디테일을 포함해서 segmetation 의 정확도가 매우 높음을 확인할 수 있다. 기존의 방법은 hsv 를 통한 이진화 방법이였기에 한게점이 명확하나 클러스터를 통해서 특징점을 잡으므로 디테일, 정확도 면에서 우수한 모습을 보인다.

고찰 : hsv 의 색상표현에 대해 명확히 알게 되었으며 kmeans clusturing 의 원리와 작동방식, k의 의미에 대해 명확히 알 수 있었던 과제였습니다!