KANGWON NATIONAL UNIVERSITY

컴퓨터비전 실습

|실습6 | Moravec

실습과제 이루리 내 제출

CVMIPLAB @ KNU

문제

주어진 코드를 활용하여 "bucks.jpg" 파일을 흑백으로 읽은 뒤,

Moravec Algorithm을 구현하세요.

요구 결과

Moravec::FindConfidenceMap 함수 안의 confidence_map에

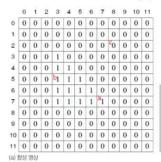
마지막 페이지의 이미지와 같이 Moravec Algorithm를 적용하여 Edge를 검출하고 저장합니다.

결과 이미지는 "bucks_moravec.bmp" 파일로 저장합니다.

저장된 영상과 구현한 ".cpp" 총 2개의 파일을 압축하여 이루리 시스템에 제출합니다.

Moravec Algorithm

$$S(v,u) = \sum_{y} \sum_{x} w(y,x) (f(y+v,x+u) - f(y,x))^{2}$$
(4.1)





| | | | u | | | | | u | | | | | u | |
|---|----|----|---|---|---|----|----|---|---|-----|----|----|---|---|
| | | -1 | 0 | 1 | | | -1 | 0 | 1 | | | -1 | 0 | 1 |
| v | -1 | 3 | 4 | 4 | | -1 | 3 | 1 | 6 | v 0 | -1 | 0 | 0 | 0 |
| | 0 | 2 | 0 | 2 | v | 0 | 3 | 0 | 4 | | 0 | 0 | 0 | 0 |
| | 1 | 4 | 3 | 2 | | 1 | 3 | 0 | 3 | | 1 | 0 | 0 | 0 |
| | | a | | | | b | | | | | c | | | |

(b) 세 지점에서 S(v, u) 맵

그림 4-3 S(v, u) 맵

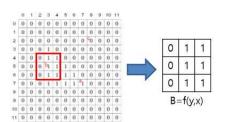
$$C = \min(S(0,1), S(0,-1), S(1,0), S(-1,0))$$

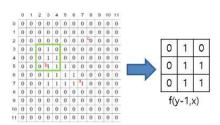
모라벡 알고리즘 Confidence

Moravec Algorithm

B에 Confidence를 계산하여 할당합니다.

$$S(v,u) = \sum_{y} \sum_{x} w(y,x) (f(y+v,x+u) - f(y,x))^{2}$$
(4.1)





$$C = \min(S(0,1), S(0,-1), S(1,0), S(-1,0))$$

결과화면

