

دانشکده فنی و مهندسی - گروه مهندسی کامپیوتر

بینایی ماشین – پاییز ۱٤۰۳

آخرین موعد تحویل: ۱٤٠٣/٠٩/٣٠



بخش تئورى:

١. شار نورى:

- چه کاربردهایی برای شار نوری (Optical Flow) در حوزههای مختلف بینایی ماشین وجود دارد و چرا این ابزار برای تحلیل حرکت در تصاویر اهمیت دارد؟
- چه تفاوتها و محدودیتهایی بین روشهای سنتی (مانند Lucas-Kanade) و روشهای مدرن مبتنی بر یادگیری عمیق برای محاسبه شار نوری وجود دارد؟
- الگوریتم Shi-Tomasi چگونه نقاط کلیدی تصویر را انتخاب می کند و چرا این الگوریتم در مقایسه با Corner Detector برای ردیابی نقاط متحرک مناسب تر است؟
- چگونه ترکیب الگوریتمهای مبتنی بر نقاط کلیدی (مانند Shi-Tomasi) و شار نوری می تواند در مسائل ردیابی اجسام متحرک (Object Tracking) مؤثر باشد؟ آیا استفاده از این روشها برای سناریوهای با تغییرات نور و دید زاویهای قابل اعتماد است؟

۲. روش اوتسو:

- روش او تسو چگونه آستانه بهینه (Optimal Threshold) را برای سگمتنیشن تصویر تعیین می کند، و چرا این روش برای تصاویر با هیستوگرام دوقلهای (Bi-modal Histogram) مناسب است؟
- محدودیتهای روش اوتسو چیست و چگونه این محدودیتها در تصاویر با روشنایی غیر یکنواخت یا نویز بالا تأثیر می گذارند؟
 - یک تصویر با مقادیر شدت روشنایی زیر داده شده است:

۲.,	7	10.	10.	١	1	٥٠	٥٠

با استفاده از روش او تسو (Otsu's Method)، هیستوگرام تصویر را رسم کنید و آستانه بهینه (Optimal Threshold) را برای جداسازی پیکسلهای تصویر به دو کلاس محاسبه کنید. فرض کنید وزن هر پیکسل در توزیع برابر است.

۳. الگوریتم های قطعهبتدی کلاسیک:

- در روش سگمنتیشن مبتنی بر مرز (Edge-Based Segmentation)، چه تفاوتهایی میان استفاده از اپراتورهای لبهیابی (مانند Sobel و Canny) وجود دارد و در چه سناریوهایی هر یک عملکرد بهتری دارد؟
- روش سگمنتیشن مبتنی بر ناحیه (Region-Based Segmentation) مانند رشد ناحیه (Region Growing) چگونه عمل می کند، و چه عواملی باعث می شوند که این روش به تولید نتایج نادرست منجر شود؟



دانشكده فني و مهندسي - گروه مهندسي كامپيوتر

بینایی ماشین - پاییز ۱٤۰۳

آخرین موعد تحویل : ۱٤٠٣/٠٩/٣٠

۴. شبکههای پیچشی:

- یک شبکه CNN شامل سه لایه کانولوشن با فیلترهایی به اندازه ۳×۳ است. اگر ورودی شبکه تصویری با ابعاد ۱۲۸×۱۲۸ باشد و در هر لایه پد صفر (zero-padding) به کار رود، ابعاد خروجی تصویر پس از عبور از این سه لایه چه خواهد بود؟ (Stride برابر با ۱ در نظر بگیرید.)
- در شبکههای CNN، نقش لایههای کانولوشن (Convolutional Layers) در استخراج ویژگیهای مکانی چیست و چگونه استفاده از لایههای Pooling به کاهش پیچیدگی محاسباتی کمک میکند؟
- اگر یک شبکه CNN دارای ٦٤ فیلتر در لایه اول و ۱۲۸ فیلتر در لایه دوم باشد، تعداد کل پارامترهای قابل آموزش این دو لایه چقدر خواهد بود؟ فرض کنید اندازه هر فیلتر ٥×٥ است و هر لایه شامل یک بایاس به ازای هر فیلتر است. (فرمول را نیز توضیح دهید.)
- YOLO چگونه تشخیص اجسام (Object Detection) را به عنوان یک مسأله رگرسیون حل می کند و چرا این روش در مقایسه با مدلهای اسلایدینگ ویندو (Sliding Window) سریع تر است؟

بخش عملي:

- ۱. برای سوال اول و دوم باید دو تصویر انتخاب کنید و الگوریتم ها را روی این دو تصویر پیاده و مقایسه کنید. در سوال اول باید الگوریتم otsu را برای پیدا کردن یک سطح استانه مناسب استانه سازی برای جدا کردن پس زمینه از بقیه تصویر پیاده سازی کنید. پیاده سازی باید به نحوی باشد که پس زمینه مشکی شود و بقیه تصویر تغییری نکند.
- ۲. در سوال دوم باید الگوریتم iterative method را برای پیدا کردن سطح استانه مناسب برای جدا کردن پس زمینه از بقیه تصویر پیاده سازی کنید. پیاده سازی باید به نحوی باشد که پس زمینه مشکی شود و بقیه تصویر تغییری نکند. برای این سوال و سوال اول باید الگوریتم را روی هر دو تصویر انتخاب شده اعمال کنید و نتیجه را نمایش دهید.

٣. تشخيص يلاك:

در این سوال قصد داریم تا با استفاده از مدل yolo بتوانیم پلاک ماشینهای ایرانی را مشخص کنیم. این سوال از ۲ بخش تشکیل شده است. ابتدا باید مدلی را آموزش دهید تا بتواند در تصاویر ماشین محل پلاک را تشخیص دهد. سپس این پلاک را از تصویر جداسازی کرده و در مرحله بعدی با استفاده از دیتاست دوم مدل دیگری را آموزش داده تا بتواند اعداد و حروف این پلاک را خوانده و جداگانه تشخیص دهد.

پس از آموزش مدل دوم به روی داده های دیتاست پلاک، تصاویر جدا شده از ماشینها را به مدل دوم وارد کرده و نتیجه نهایی را نمایش دهید.



دانشکده فنی و مهندسی – گروه مهندسی کامپیوتر

بینایی ماشین – پاییز ۱٤۰۳

آخرین موعد تحویل: ۱٤٠٣/٠٩/٣٠

دیتاست ماشینها را میتوانید از لینک زیر دریافت کنید:

 $https://w\underline{w}\underline{w}.\underline{k}\underline{a}\underline{g}\underline{l}\underline{e}.\underline{c}\underline{o}\underline{m}/\underline{d}\underline{a}\underline{t}\underline{s}\underline{e}\underline{t}\underline{s}/\underline{n}\underline{i}\underline{m}\underline{a}\underline{p}\underline{o}\underline{u}\underline{r}\underline{o}\underline{r}\underline{e}\underline{t}\underline{e}\underline{t}\underline{c}\underline{t}\underline{i}\underline{o}\underline{n}\underline{-y}\underline{o}\underline{l}\underline{v}\underline{8}$

دیتاست مربوط به پلاک را میتوانید از لینک زیر دریافت نمایید:

https://www.kaggle.com/datasets/nimapourmoradi/persian-car-plates-digits-detection-yolov8

همچنین برای دریافت مدل yolov8 میتوانید از پکیج ultralytics را ابتدا نصب کرده سپس از این طریق به مدل YOLO دسترسی پیدا کنید:

YOLO('yolov8n.yaml')

توضيحات :

- ارائه گزارش برای تمرینها الزامی میباشد. برای نوشتن گزارش **از گزارش دیگران استفاده نکنید**. در نهایت هر فرد گزارش خود را نوشته و تحویل دهد.
- پاسخ این تمرین را در قالب یک فایل فشرده با نام fname_lname_studentnumber_HW02 به آدرس ایمیل باسخ این تمرین را در قالب یک فایل فشرده با نام <u>MV-03-1-HW02</u> با عنوان <u>ai.ivp.lab@gmail.com</u>

موفق باشيد.

پاییز ۱٤۰۳