

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**  
**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ  
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ**  
**НОВОСИБИРСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ  
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ**  
**Факультет информационных технологий**  
**Кафедра параллельных вычислений**

**ОТЧЕТ**  
**О ВЫПОЛНЕНИИ ПРАКТИЧЕСКОЙ РАБОТЫ**

«Библиотеки OpenCV и libusb»

студента 2 курса, группы 21204

**Осипова Александра Александровича**

Направление 09.03.01 – «Информатика и вычислительная техника»

Преподаватель:  
Кандидат технических наук  
А. Ю. Власенко

Новосибирск 2022

## СОДЕРЖАНИЕ

|   |    |
|---|----|
| ЦЕЛЬ.....   | 3  |
| ЗАДАНИЕ .....   | 3  |
| ОПИСАНИЕ РАБОТЫ.....  | 4  |
| ЗАКЛЮЧЕНИЕ .....  | 5  |
| Приложение 1. Листинг программы для захвата и размытия лица .....                 | 6  |
| Приложение 2. Результаты измерений времени обработки<br>видеоданных с камеры..... | 8  |
| Приложение 3. Листинг программы для печати информации о<br>usb-устройствах.....   | 8  |
| Приложение 4. Результат работы программы usb.out.....                             | 11 |

## **ЦЕЛЬ**

1. Ознакомиться с программированием периферийных устройств на примере ввода данных с Web-камеры с использованием библиотеки OpenCV.
2. Ознакомиться с началами низкоуровневого программирования периферийных устройств на примере получения информации о доступных USB-устройствах с помощью библиотеки libusb.

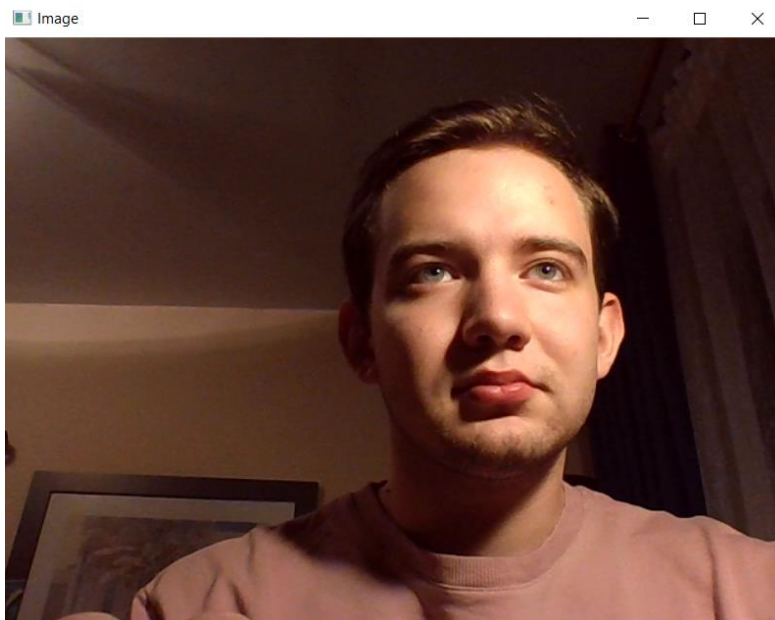
## **ЗАДАНИЕ**

1. Реализовать программу №1 с использованием OpenCV, которая получает поток видеоданных с камеры и выводит его на экран.
2. Выполнить произвольное преобразование изображения.
3. Измерить количество кадров, обрабатываемое программой в секунду. Оценить долю времени, затрачиваемого процессором на обработку (ввод, преобразование, показ) видеоданных, получаемых с камеры.
4. Реализовать программу, получающую список всех подключенных к машине USB устройств с использованием libusb. Для каждого найденного устройства напечатать его класс, идентификатор производителя, идентификатор изделия и серийный номер.
5. Составить отчет по лабораторной работе.

# ОПИСАНИЕ РАБОТЫ

## Часть 1. OpenCV

1. Была локально установлена библиотека OpenCV на ноутбук.
2. С помощью функций библиотеки OpenCV была написана программа (см. Приложение 1), реализующая захват лица с веб-камеры и его размытие.



*Изображение без преобразований*



*Изображение с преобразованиями*

3. Было измерено количество кадров, обрабатываемое программой в секунду (как с преобразованиями, так и без них). Так же была оценена доля времени, затрачиваемая процессором на обработку видеоданных, получаемых с камеры (см. Приложение 2).

Без преобразований:

- ~30 FPS

С преобразованиями:

- 2-6 FPS
- ~0.1% времени затрачено на ввод
- ~98% времени затрачено на обработку
- ~1% времени затрачено на вывод
- остальное время затрачено реализацией измерения времени

## **Часть 2. libusb**

1. Была создана папка lab3 на сервере кафедры, куда был добавлен исходный файл usb.cpp
2. За основу была взята программы, листинг которой прикреплен к описанию лабораторной работы.
3. Для печати серийного номера, текстовой строки изделия и производителя исходная программа была дополнена следующими строчками кода:

```
libusb_device_handle *handle = nullptr;
if (libusb_open(dev, &handle) == LIBUSB_SUCCESS){
    unsigned char str[256];
    r = libusb_get_string_descriptor_ascii(handle, desc.iSerialNumber, str, sizeof(str));
    if (r > 0){
        cout << "Serial number: " << str << endl;
    }
    else {
        cout << "Serial number: empty" << endl;
    }
    r = libusb_get_string_descriptor_ascii(handle, desc.iProduct, str, sizeof(str));
    if (r > 0){
        cout << "Product: " << str << endl;
    }
    else {
        cout << "Product: empty" << endl;
    }
    r = libusb_get_string_descriptor_ascii(handle, desc.iManufacturer, str, sizeof(str));
    if (r > 0){
        cout << "Manufacturer: " << str << endl;
    }
    else {
        cout << "Manufacturer: empty" << endl;
    }
}
else {
    cout << "FAILURE" << endl;
}
cout << endl;
libusb_close(handle);
```

4. Программа была скомпилирована с помощью команды:  
g++ -o usb.out -I/usr/include/libusb-1.0 usb.cpp -lusb-1.0
5. Были получены количество обнаруженных устройств, их серийный номер, текстовая строка изделия и производителя (см. Приложение 4)

## **ЗАКЛЮЧЕНИЕ**

В рамках данной лабораторной работы были изучены такие библиотеки для программирования периферийных устройств, как OpenCV и libusb. Работа с OpenCV показала, как сильно может снизиться количество кадров, обрабатываемых в секунду, если добавить всего два преобразования: захват лица с веб-камеры и его размытие. Так же было зафиксировано, что почти 100% времени от обработки видеоданных занимает преобразование изображения. Программа usb.out обнаружила и напечатала информацию о 12 usb-устройствах. Большинство из них — это хост-контроллеры. Также нашлись клавиатура, мышь и картридер.

## Приложение 1. Листинг программы для захвата и размытия лица

```
#include <iostream> // for standard I/O
#include <string> // for strings
#include <iomanip> // for controlling float print precision
#include <sstream> // string to number conversion
#include <opencv2/core.hpp> // Basic OpenCV structures (cv::Mat, Scalar)
#include <opencv2/imgproc.hpp> // Gaussian Blur
#include <opencv2/videoio.hpp>
#include <opencv2/highgui.hpp> // OpenCV window I/O
#include <opencv2/imgcodecs.hpp>
#include <opencv2/objdetect.hpp>
#include <time.h>
#include <chrono>
using namespace std;
using namespace cv;

using std::chrono::duration_cast;
using std::chrono::milliseconds;
using std::chrono::system_clock;

void getClearImg(Mat img, VideoCapture &cap, int numFrames) {
    time_t start, end;

    time(&start);
    while (true) {
        cap.read(img);
        imshow("Image", img);
        char c = waitKey(1);
        if (c == 'z') break;
        ++numFrames;
    }
    time(&end);
    double seconds = difftime(end, start);
    double fps = numFrames / seconds;
    cout << "FPS: " << fps << endl;
}

void getConvertedImg(Mat img, VideoCapture &cap, int numFrames) {
    CascadeClassifier faceCascade;
    faceCascade.load("Resources/haarcascade_frontalface_default.xml");
    assert(!faceCascade.empty());

    double timeInput = 0;
    double timeProc = 0;
    double timeOutput = 0;

    auto start =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();

    while (true) {
        auto startInput =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();
        cap.read(img);
        auto endInput =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();

        auto startProc =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();
        vector<Rect> faces;
        faceCascade.detectMultiScale(img, faces, 1.1, 2);
        for (int i = 0; i < faces.size(); ++i) {
            GaussianBlur(img(faces[i]), img(faces[i]), Size(55, 55), 100);
        }
    }
}
```

```

    }
    auto endProc =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();

    auto startOutput =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();
    imshow("Image", img);
    auto endOutput =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();

    char c = waitKey(1);
    if (c == 'z') break;

    ++numFrames;
    timeInput += (endInput - startInput);
    timeProc += (endProc - startProc);
    timeOutput += (endOutput - startOutput);
}
auto end =
duration_cast<milliseconds>(system_clock::now().time_since_epoch()).count();
double seconds = (end - start)/1000.0;
double fps = numFrames / seconds;
cout << "Total time: " << seconds << " sec" << endl;
cout << "FPS: " << fps << endl;
cout << "Time for input: " << ((timeInput/1000.0)/seconds)*100 << " %" <<
endl;
cout << "Time for processing: " << ((timeProc / 1000.0) / seconds) * 100 << "
%" << endl;
cout << "Time for output: " << ((timeOutput / 1000.0) / seconds) * 100 << "
%" << endl;
}

int main(int argc, char* argv[]) {
    VideoCapture cap(0);
    Mat img;

    int numFrames = 0;
    getClearImg(img, cap, numFrames);
    getConvertedImg(img, cap, numFrames);

    return 0;
}

```

## Приложение 2. Результаты измерений времени обработки видеоданных с камеры

|                    |                                |
|--------------------|--------------------------------|
| FPS: 32.4286       | Total time: 11.206 sec         |
| [ INFO:0@9.317] gl | FPS: 6.51437                   |
| [ INFO:0@9.385] gl | Time for input: 0.107085 %     |
| [ INFO:0@9.386] gl | Time for processing: 98.0546 % |
| ontext             | Time for output: 1.04408 %     |

## Приложение 3. Листинг программы для печати информации о usb-устройствах

```

#include <iostream>
#include <libusb.h>
#include <stdio.h>
using namespace std;

```



```
void printdev(libusb_device* dev);  
int main() {  
    libusb_device** devs; // указатель на указатель на устройство,  
    // используется для получения списка устройств  
    libusb_context* ctx = NULL; // контекст сессии libusb  
    int r; // для возвращаемых значений  
    ssize_t cnt; // число найденных USB-устройств  
    ssize_t i; // индексная переменная цикла перебора всех устройств  
    // инициализировать библиотеку libusb, открыть сессию работы с libusb  
    r = libusb_init(&ctx);  
    if (r < 0) {  
        fprintf(stderr,  
            "Ошибка: инициализация не выполнена, код: %d.\n", r);  
        return 1;  
    }  
    // задать уровень подробности отладочных сообщений  
    libusb_set_debug(ctx, 3);  
    // получить список всех найденных USB-устройств  
    cnt = libusb_get_device_list(ctx, &devs);  
    if (cnt < 0) {  
        fprintf(stderr,  
            "Ошибка: список USB устройств не получен.\n", r);  
        return 1;  
    }  
    printf("найдено устройств: %d\n", cnt);  
    printf("=====================  
    =====\n");  
    printf("* количество возможных конфигураций\n");  
    printf("| * класс устройства\n");  
    printf("| | * идентификатор производителя\n");  
    printf("| | | * идентификатор устройства\n");  
    printf("| | | | * количество интерфейсов\n");  
    printf("| | | | | * количество "  
        "альтернативных настроек\n");  
    printf("| | | | | | * класс устройства\n");  
    printf("| | | | | | * номер интерфейса\n");  
    printf("| | | | | | | * количество "  
        "конечных точек\n");  
    printf("| | | | | | | | * тип дескриптора\n");  
    printf("| | | | | | | | * адрес "  
        "конечной точки\n");  
    printf("+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---"  
        "-----\n");  
    for (i = 0; i < cnt; i++) { // цикл перебора всех устройств  
        printdev(devs[i]); // печать параметров устройства  
    }  
    printf("=====================  
    =====\n");  
    // освободить память, выделенную функцией получения списка устройств  
    libusb_free_device_list(devs, 1);  
    libusb_exit(ctx); // завершить работу с библиотекой libusb,  
    // закрыть сессию работы с libusb  
    return 0;  
}  
  
void printdev(libusb_device* dev) {  
    libusb_device_descriptor desc; // дескриптор устройства  
    libusb_config_descriptor* config; // дескриптор конфигурации объекта  
    const libusb_interface* inter;  
    const libusb_interface_descriptor* interdesc;  
    const libusb_endpoint_descriptor* epdesc;  
    int r = libusb_get_device_descriptor(dev, &desc);  
    if (r < 0) {  
        fprintf(stderr,  
            "Ошибка: дескриптор устройства не получен, код: %d.\n", r);  
        return;
```

```

}
// получить конфигурацию устройства
libusb_get_config_descriptor(dev, 0, &config);
printf("%.2d %.2d %.4d %.4d %.3d | | | | | \n",
    (int)desc.bNumConfigurations,
    (int)desc.bDeviceClass,
    desc.idVendor,
    desc.idProduct,
    (int)config->bNumInterfaces
);
for (int i = 0; i < (int)config->bNumInterfaces; i++) {
    inter = &config->interface[i];
    printf("| | | | | "
        "%.2d %.2d | | | | \n",
        inter->num_altsetting,
        (int)desc.bDeviceClass
    );
    for (int j = 0; j < inter->num_altsetting; j++) {
        interdesc = &inter->altsetting[j];
        printf("| | | | | | | | "
            "%.2d %.2d | | \n",
            (int)interdesc->bInterfaceNumber,
            (int)interdesc->bNumEndpoints
        );
        for (int k = 0; k < (int)interdesc->bNumEndpoints; k++) {
            epdesc = &interdesc->endpoint[k];
            printf(
                "| | | | | | | | | | "
                "%.2d %.9d \n",
                (int)epdesc->bDescriptorType,
                (int)(int)epdesc->bEndpointAddress
            );
        }
    }
}
libusb_free_config_descriptor(config);

libusb_device_handle* handle = nullptr;
if (libusb_open(dev, &handle) == LIBUSB_SUCCESS) {
    unsigned char str[256];
    r = libusb_get_string_descriptor_ascii(handle, desc.iSerialNumber, str,
sizeof(str));
    if (r > 0) {
        cout << "Serial number: " << str << endl;
    }
    else {
        cout << "Serial number: empty" << endl;
    }
    r = libusb_get_string_descriptor_ascii(handle, desc.iProduct, str,
sizeof(str));
    if (r > 0) {
        cout << "Product: " << str << endl;
    }
    else {
        cout << "Product: empty" << endl;
    }
    r = libusb_get_string_descriptor_ascii(handle, desc.iManufacturer, str,
sizeof(str));
    if (r > 0) {
        cout << "Manufacturer: " << str << endl;
    }
    else {
        cout << "Manufacturer: empty" << endl;
    }
}
}

```

