

## 08 Practicando – Seguimiento pelota roja

Tutorial Procesamiento de Imagen con webcam

## **Estudiantes Practicantes:**

Javiera Gutiérrez Javiera Henríquez Teresa Vidal

**Profesor:** Luis Vera

Laboratorio CIMUBB

## Seguimiento pelota roja

Para este proyecto utilizaremos nuestra webcam y haremos que rastree y marque en pantalla una pelota roja.

Creamos otro archivo .py y le importamos las siguientes librerías, en este caso no utilizaremos Tkinter para la creación de la ventana:

```
05 Seguimiento pelota roja.py > ...
1   from collections import deque
2   from imutils.video import VideoStream
3   import numpy as np
4   import argparse
5   import cv2
6   import imutils
7   import time
8
```

Luego, escribimos las siguientes líneas para inicializar nuestra aplicación:

Definimos los valores **Low** y **Upper** en los que estará nuestro color Rojo, usando el formato **BGR**.

```
# Se definen los valores Low y Upper del color rojo
redLower = (161, 155, 84)
redUpper = (179, 255, 255)
pts = deque(maxlen=args["buffer"])
```

Se inicia la captura de video utilizando nuestra webcam y se crea una **mask** para nuestra imagen.

```
if not args.get("video", False):
23
         vs = VideoStream(src=0).start()
25
     else:
         vs = cv2.VideoCapture(args["video"])
26
     # Tiempo para que la cámara cargue
27
     time.sleep(2.0)
29
     while True:
32
         frame = vs.read()
         frame = frame[1] if args.get("video", False) else frame
         if frame is None:
             break
         frame = imutils.resize(frame, width=600)
         blurred = cv2.GaussianBlur(frame, (11, 11), 0)
         hsv = cv2.cvtColor(blurred, cv2.COLOR BGR2HSV)
41
         mask = cv2.inRange(hsv, redLower, redUpper)
         mask = cv2.erode(mask, None, iterations=2)
42
         mask = cv2.dilate(mask, None, iterations=2)
43
```

Con el siguiente código se buscará el punto central de nuestra pelota y se le creará un contorno. Si se detecta uno o varios contornos, el programa analizará cual es el más grande y guarda el valor, también busca cual es el contorno más pequeño. Calcula el Radio de la pelota y su centro.

Sí el radio cumple con un mínimo dado, crea un círculo que va marcando la pelota a medida que se mueve.

Se va actualizando la cola con los puntos obtenidos a medida que se mueve la pelota.

```
# Encuentra el punto central de la pelota
cnts = cv2.findContours(mask.copy(), cv2.RETR_EXTERNAL,
    cv2.CHAIN APPROX SIMPLE)
cnts = imutils.grab contours(cnts)
center = None
if len(cnts) > 0:
    # Encuentra el contorno más grande y lo usa
    c = max(cnts, key=cv2.contourArea)
    ((x, y), radius) = cv2.minEnclosingCircle(c)
    M = cv2.moments(c)
    center = (int(M["m10"] / M["m00"]), int(M["m01"] / M["m00"]))
    if radius > 10:
        # Dibuja el círculo
        cv2.circle(frame, (int(x), int(y)), int(radius),
            (0, 255, 255), 2)
        cv2.circle(frame, center, 5, (0, 0, 255), -1)
pts.appendleft(center)
```

Se hace un loop sobre los puntos rastreados y se dibuja una línea siguiendo el recorrido de nuestra pelota.

Se le añade un **if** para cerrar el programa usando la tecla 'q'.

```
# Hace loop sobre el conjunto de puntos rastreados

for i in range(1, len(pts)):

# Si no hay puntos ignora

if pts[i - 1] is None or pts[i] is None:

continue

# Calcula el grosor de la línea y la dibuja

thickness = int(np.sqrt(args["buffer"] / float(i + 1)) * 2.5)

cv2.line(frame, pts[i - 1], pts[i], (0, 0, 255), thickness)

# muestra la ventana en la pantalla

cv2.imshow("Seguimiento pelota roja", frame)

key = cv2.waitKey(1) & 0xFF

# Cierra el programa al apretar la tecla 'q'

if key == ord("q"):

break

if not args.get("video", False):

vs.stop()

else:

vs.release()

#Para cerrar este programa hay que hacer clic en la tecla 'q' de nuestro teclado.
```