

## Subtração da imagem de fundo Para Detecção de objetos

## ObjectDetection

September 19, 2023

## 1 Background Subtraction for Object Detection

Este código implementa um sistema de subtração de fundo para a detecção de objetos em um vídeo. Ele começa lendo um vídeo de entrada e obtendo informações sobre seus quadros, como largura, altura e taxa de quadros. Em seguida, configura um gravador de vídeo para salvar o resultado da subtração de fundo.

O algoritmo utiliza um modelo de fundo que é continuamente atualizado com base nos quadros do vídeo, usando uma taxa de aprendizado (parâmetro "alpha"). A diferença entre o quadro atual e o modelo de fundo é calculada e um limiar é aplicado para criar uma imagem binária que destaca os objetos em movimento. O código exibe as imagens originais, o modelo de fundo, a imagem de diferença e a imagem binária em janelas separadas enquanto grava o resultado em um arquivo de vídeo. O processo continua até o final do vídeo ou até que o usuário pressione a tecla Esc para sair.

Esse sistema é útil para detecção de movimento em cenários de vigilância e rastreamento de objetos em vídeos.

```
[]: import cv2
     import numpy as np
     # Lê o vídeo
     video_path = 'surveillance.avi'
     cap = cv2.VideoCapture(video_path)
     # Obtém informações do vídeo
     frame_width = int(cap.get(3))
     frame height = int(cap.get(4))
     frame rate = 30
     # Configura o gravador de vídeo
     fourcc = cv2.VideoWriter fourcc(*'MJPG')
     out = cv2. VideoWriter('Background_Subtraction.avi', fourcc, frame_rate,_
      →(frame_width, frame_height), 0)
     # Inicializa parâmetros
     alpha = 0.95
     theta = 0.1
     # Inicializa o fundo com o primeiro quadro
```

```
ret, background = cap.read()
     if not ret:
         raise ValueError("Erro ao ler o primeiro quadro do vídeo.")
     background = cv2.cvtColor(background, cv2.COLOR_BGR2GRAY).astype(np.float32)
     while True:
        ret, frame = cap.read()
         if not ret:
            break
         # Converte o quadro atual para escala de cinza
         gray frame = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR BGR2GRAY).astype(np.float32)
         # Atualiza o modelo de fundo
         background = alpha * background + (1 - alpha) * gray_frame
         # Calcula a diferença entre o quadro atual e o fundo
         diff_img = np.abs(gray_frame - background)
         # Aplica um limiar para criar uma imagem binária
         thresh_img = (diff_img > theta).astype(np.uint8) * 255
         # Mostra os quadros em janelas separadas
         cv2.imshow('New frame', gray_frame.astype(np.uint8))
         cv2.imshow('Background frame', background.astype(np.uint8))
         cv2.imshow('Difference image', diff_img.astype(np.uint8))
         cv2.imshow('Thresholded difference image', thresh_img)
         # Grava o quadro atual no arquivo de saída
         out.write(diff_img.astype(np.uint8))
         if cv2.waitKey(30) & OxFF == 27: # Pressione Esc para sair
            break
     # Libera os recursos
     cap.release()
     out.release()
     cv2.destroyAllWindows()
[]: %cd /content/drive/MyDrive/Colab Notebooks/aula7.1
     ! sudo apt update
     ! sudo apt-get install texlive-full
     ! jupyter nbconvert --to pdf Detection.ipynb
[]: from google.colab import drive
     drive.mount('/content/drive')
```