Corso di Sistemi Interattivi

Lezione 9. Riconoscimento oggetti

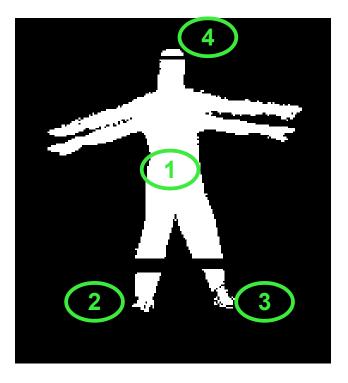
Prof. Rudy Melli (rudymelli@ababrera.it)

www.vision-e.it/si

ACCADEMIA DI BELLE ARTI DI BRERA Anno accademico 2019/2020

Riconoscimento di blob

- A partire da una maschera è possibile estrarre informazioni topologiche/geometriche sul suo contenuto analizzando i blob
- Un blob è un agglomerato di punti bianchi connessi(uniti) tra loro, in una maschera possono essere presenti più blob
 - Un blob è una nuvola di punti che può corrispondere ad un oggetto



In questa immagine ci sono 4 blob

Object detection

- I blob ci permettono di rilevare oggetti
- Un blob può essere una persona o un oggetto
- Ma una persona/oggetto può essere formata da più blob
 - "Spezzettata" durante la segmentazione
 - Si può ridurre con un'operazione morfologica chiamata Chiusura → parametro ClosingPass della SIPLib
 - Possiamo "scartare" i blob troppo piccoli e quindi poco interessanti
- Per ogni blob possono essere calcolate delle informazioni topologiche:
 - Contorno
 - Rettangolo minimo che lo contiene (chiamato anche extent o boundingbox)
 - Questo dato approssima altezza e larghezza dell'oggetto
 - Baricentro → Posizione nell'immagine
 - Numero di punti (area)
- Come riconosciamo la posizione di una persona nella stanza
 - Usiamo la posizione dei piedi
 - Indipendente dall'altezza della persona
 - Il pavimento è un piano che non varia rispetto ad una telecamera fissa

Libreria del corso SIPLib

- E' la libreria del corso, basata sulla libreria OpenCv for Processing, che semplifica le operazioni di segmentazione e deve essere già installata in Processing
- Per integrarla nel codice è necessario copiare il file SIPLib.pde nella cartella dello sketch
- Aggiungere una variabile di tipo SIPLib all'inizio del programma:
 - SIPLib siplib;
- Istanziare la variabile dentro la funzione setup con le dimensioni da elaborare a seconda del video o della camera:
 - siplib = new SIPLib(this, 640, 480, <SegmentationMode>);
 - siplib.closingPass = 2; ← Opzionale, serve per avere silhouette senza fori o separazioni
 - SegmentationMode è un parametro di valore 0-5 che determina la tecnica di segmentazione da utilizzare:
 - 0=ShadowSegmentation
 - 1=SingleDifference
 - 2=BackgroundSuppression
 - 3=BackgroundSuppression manuale
 - 4=ColorSegmentation
 - 5=LightSegmentation

Libreria del corso SIPLib

- Inserire all'inizio dello sketch la variabile threshold e colTrack:
 - int threshold = 50;
 - color colTrack = 0;
- Inserire, a seconda dell'uso di video o telecamera, una delle seguenti funzioni che contiene la funzione siplib.analyze

```
void movieEvent(Movie c) {
   c.read();
   siplib.analyze(c, threshold, 50, colTrack, 40, 50);
   image_source = siplib.imgCurrent;
}

void captureEvent(Capture c) {
   c.read();
   siplib.analyze(c, threshold, 50, colTrack, 40, 50);
   image_source = siplib.imgCurrent;
}
```

- siplib.analyze ha 6 parametri:
 - Immagine
 - Soglia segmentazione
 - Dimenzione minima blob (pixel)
 - Colore da tracciare (valido solo per colorSegmentation)
 - Soglia movimento (Valido solo per background suppression smart)
 - Dimenzione minima blob (Valido solo per background suppression smart)

Tecniche di segmentazione

- Utilizzare la tecnica di segmentazione scelta
 - 0 = shadowSegmentation
 - Segmentazione in base alla luminosità, per trovare le ombre
 - 1 = singleDifference
 - 2 = backgroundSuppression
 - Il quarto parametro, con *true*, imposta una modalità automatica di aggiornamento del background quando non viene rilevato movimento per 15 sec
 - 3 = backgroundSuppression
 - Background suppression con memorizzazione manuale del background, cioè il background viene memorizzato quando viene
 - 4 = colorSegmentation
 - Segmentazione del colore
 - 5 = lightSegmentation
 - Segmentazione in base alla luminosità, per trovare le luci

Siplib - Proprietà di un blob (Topologia)

- La libreria SIPLib del corso permette di estrarre i blobs presenti nell'immagine segmentata e di accedere alle relative proprietà topologiche che li descrivono e li identificano nello spazio
- Il baricentro globale è identificato dalla variabile cog
- Solitamente si crea un ciclo per accedere ad ogni blob di tipo Contour:
 - Contour c = siplib.blobs.get(i);
 - Contour è un tipo dato delle OpenCv
- Proprietà principali:
 - Rectangle r = c.getBoundingBox();è il rettangolo minimo che contiene il blob
 - int a = contour.area();
 area in pixel del blob

```
87  // Tracking multiplo
88  for(int i=0; i<siplib.blobs.size(); i++)
89  {
90    noFill();
91    color ci = siplib.GetIndexColor(i);
92    stroke(ci);
93    Contour contour = siplib.blobs.get(i);
94    Rectangle r = contour.getBoundingBox();</pre>
```

- Come baricentro si può usare il centro del rettangolo BoundingBox:
 - float cog_x = (float)r.getCenterX();
 - float cog_y = (float)r.getCenterY();
- Per calcolare il punto dei piedi si usa sempre il BoundingBox:
 - float foot_x = (float)(r.x + r.width/2);
 - float foot x = (float)(r.y + r.height);

MultiBlob

E' possibile individuare e lavorare con più blob contemporaneamente



- Per sapere se c'è movimento/presenza in un rettangolo si può usare la funzione:
 - float GetRectMotion(Rectangle rc)
 - Utilizzo → float motion=siplib.GetRectMotion(rc);
 - Restituisce un valore % da 0 (nessun moto/presenza) a 1(massimo moto/presenza)

Esercizi

- Testare le varie tecniche di segmentazione implementate in SIPLib con la webcam
- Modificare l'eventuale soglia di segmentazione collegandola al valore del mouse in modo che il valore passato abbia un range corretto (usare la funzione map())
- Disegnare un cerchio nell'immagine in funzione delle coordinate del baricentro globale rilevate da SIPLib
- Testare gli esempi del corso Sketches→Motion
- Testare gli esempi in Contributed Libraries→OpenCV For Processing
- Testare gli esempi in Contributed Libraries→BoofCv For Processing