## REAL-TIME DOCUMENT DETECTION IN SMARTPHONE VIDEOS (+/- TRACKING)

Elodie Puybareau, Thierry Géraud

Présenté par Abdoulaye Baldé

| Introduction                        |   |
|-------------------------------------|---|
| la méthode de détection de document | 2 |
| Implementation et Résultats         | 3 |
| Une autre méthode de détection      |   |
| Suivi de document et Agrandissement |   |

Conclusion

Présentation de la méthode de détection

Mon objectif premier était d'implémenter une méthode robuste pour scanner des documents de manière automatique et intelligente avec son smartphone et en temps réel. Pour cela, il faut :

- Détecter les contours du document
- Faire des transformations de perspective
- S'assurer que l'utilisateur n'a pas pris la même image (suivi)
- Mettre les images prises dans un fichier PDF



#### REAL-TIME DOCUMENT DETECTION IN SMARTPHONE VIDEOS

Élodie Puybareau, Thierry Géraud†

EPITA Research and Development Laboratory (LRDE) 14-16, rue Voltaire F-94270, Le Kremlin-Bicêtre, France

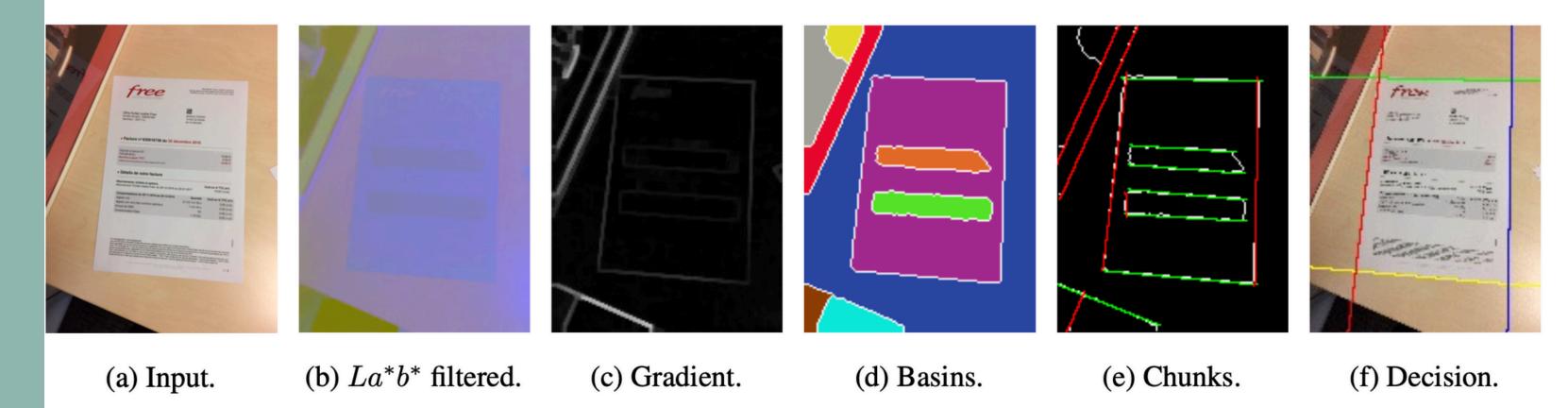
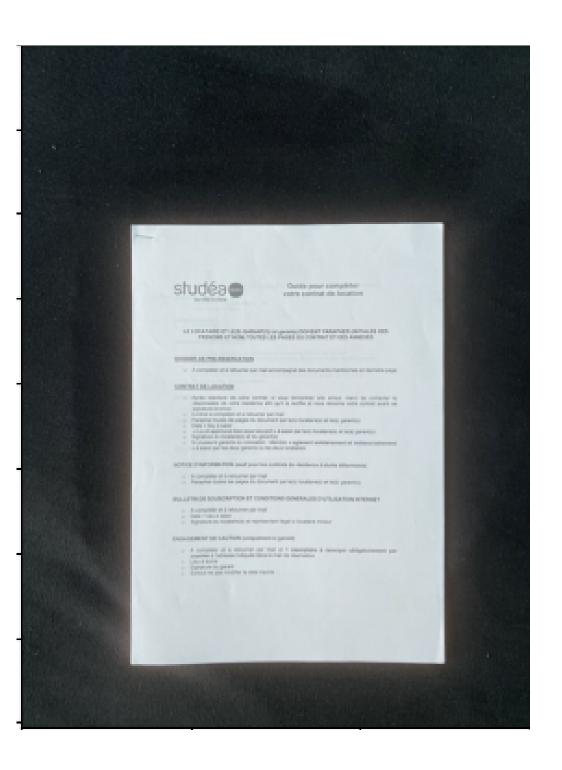


Fig. 1: Main steps of the document detection method.

## IMPLEMENTATION ET RÉSULTATS

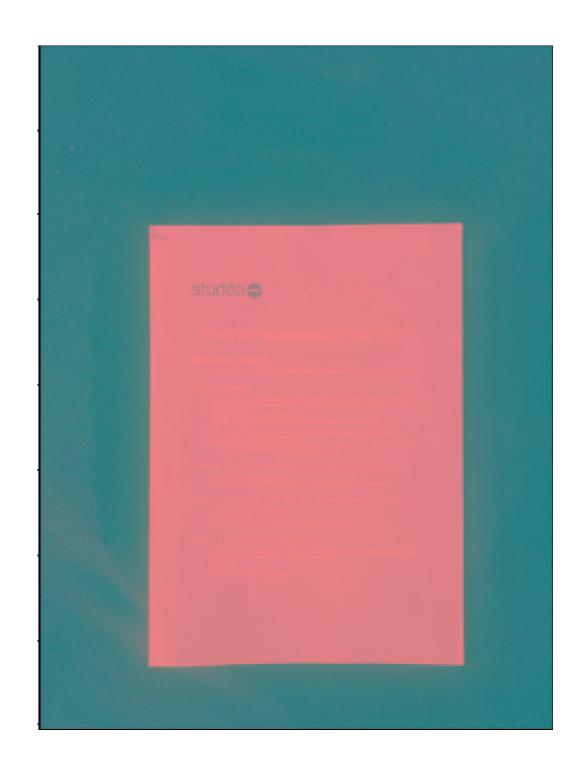


#### STEP1: PRE-PROCESSING





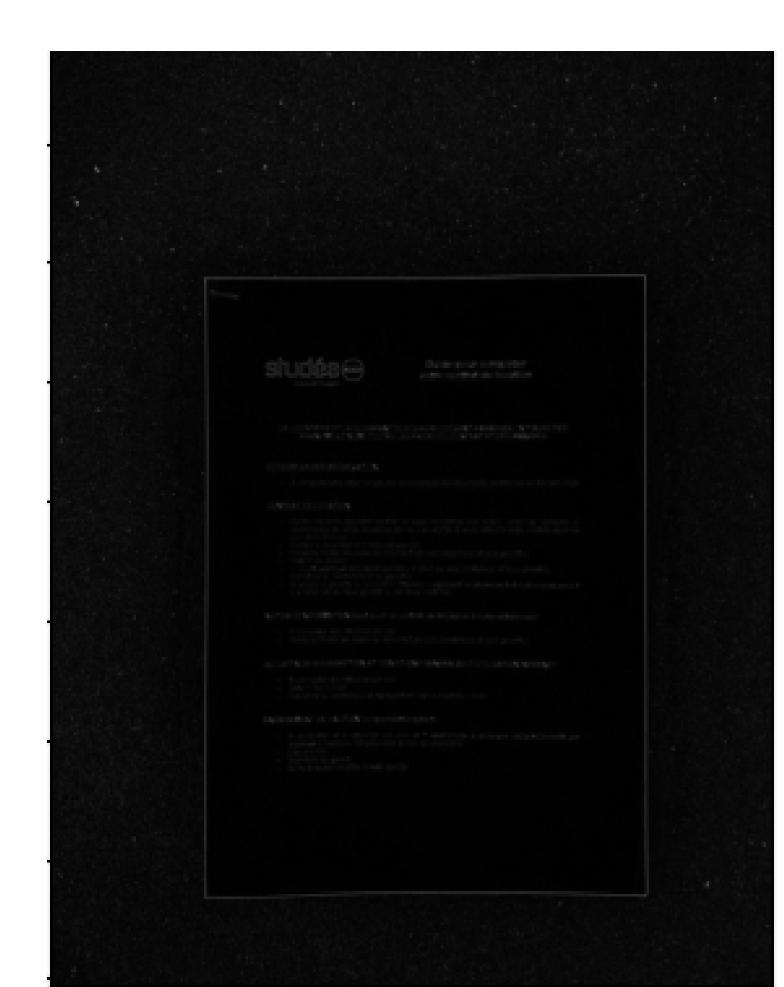
- Conversion RGB à LAB
- Fermeture + Erosion: supprime les textes



#### STEP2: SEGMENTATION

$$\nabla = \nabla(L) + \nabla(a^*) + \nabla(b^*)$$

Delta est la différence entre une dilation et erosion



#### STEP2: SEGMENTATION

On segmente le gradient obtenu avec le watershed.

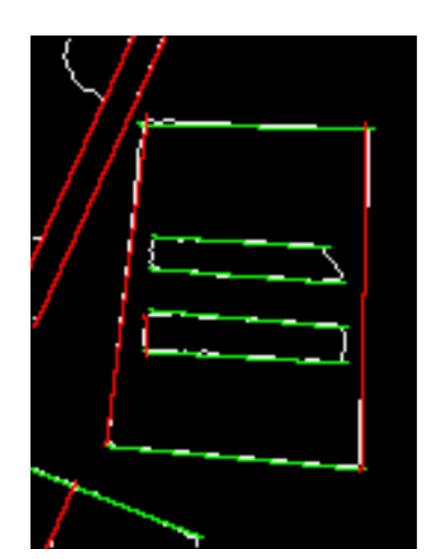


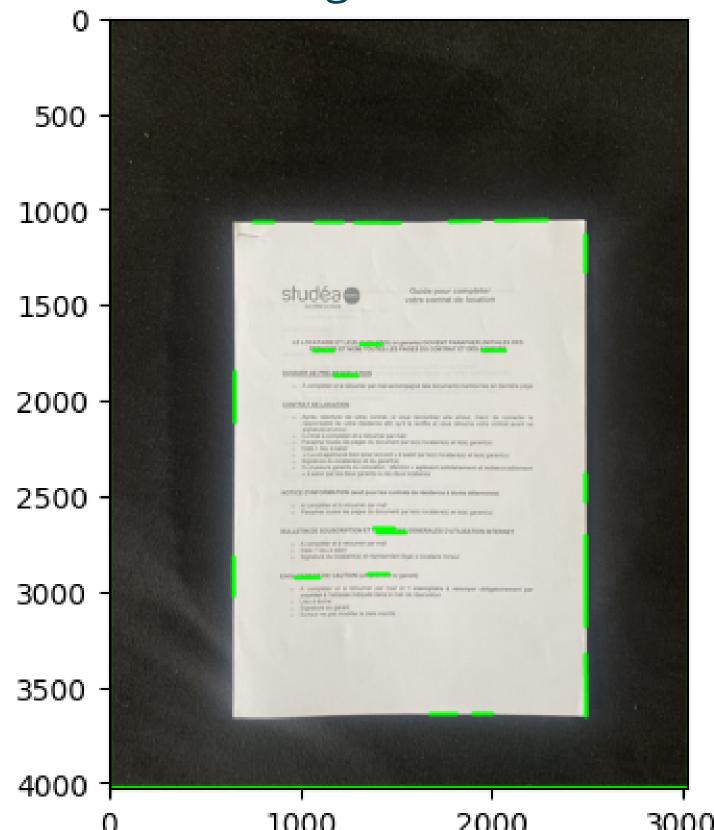
On applique la transformée de Hough pour détecter les lignes.

#### Problèmes:

- Des segments trop petits
- Des segments aux extrémités du document

Très différent du resultat attendu !

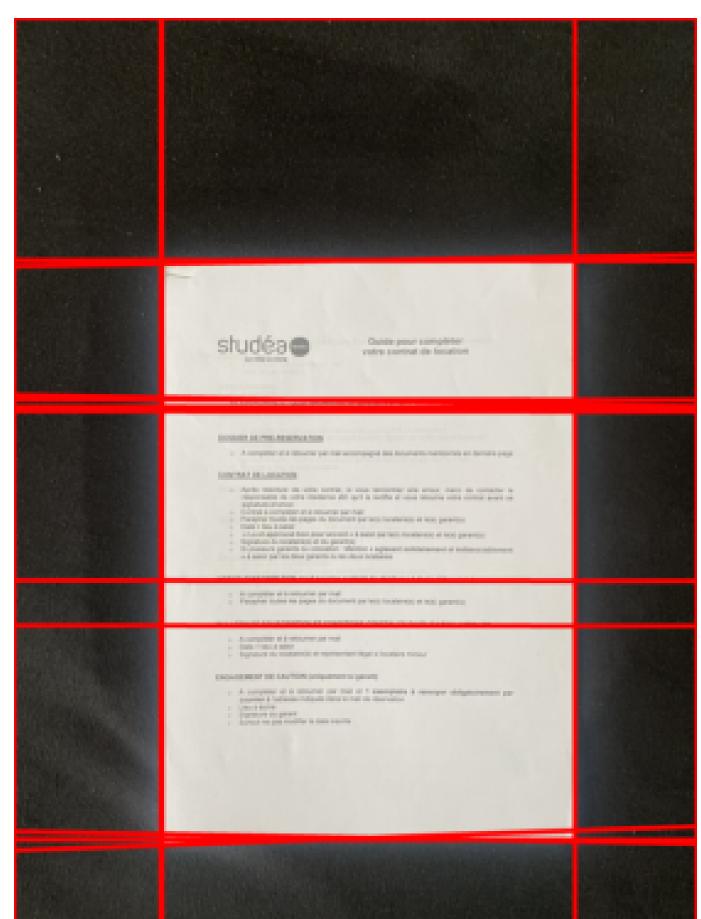




Pour la suite, dévions un peu du document.

- Gardons la longueur des segments
- Prolongeons ces segments à la taille de l'image

En fin un peu de ressemblance! 😂



Les droites obtenues sont divisées en deux catégories:

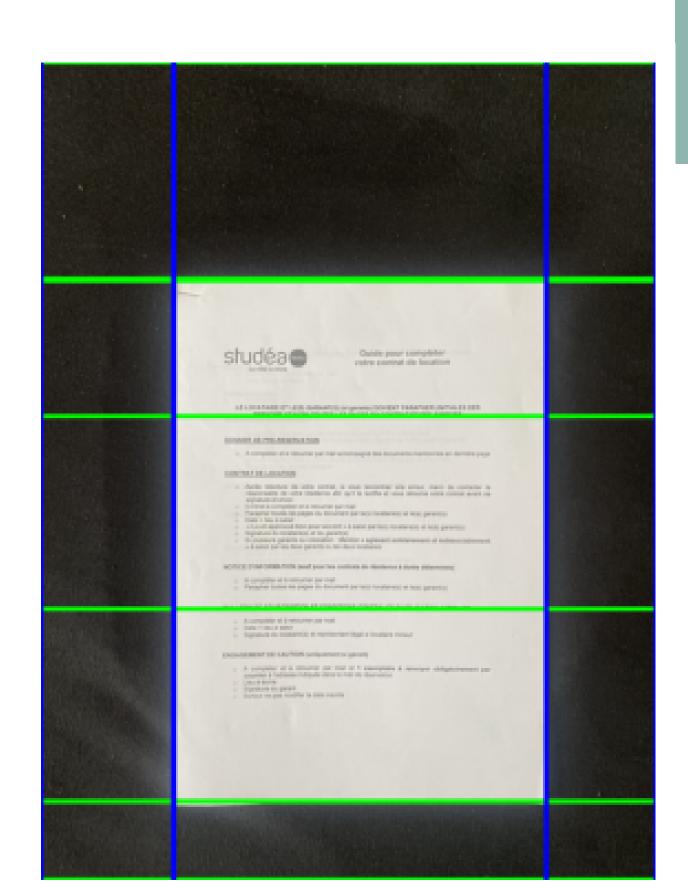
- Horizontale
- Verticale

On calcule aussi un indice qui nous permettra de trier les segments obtenus:

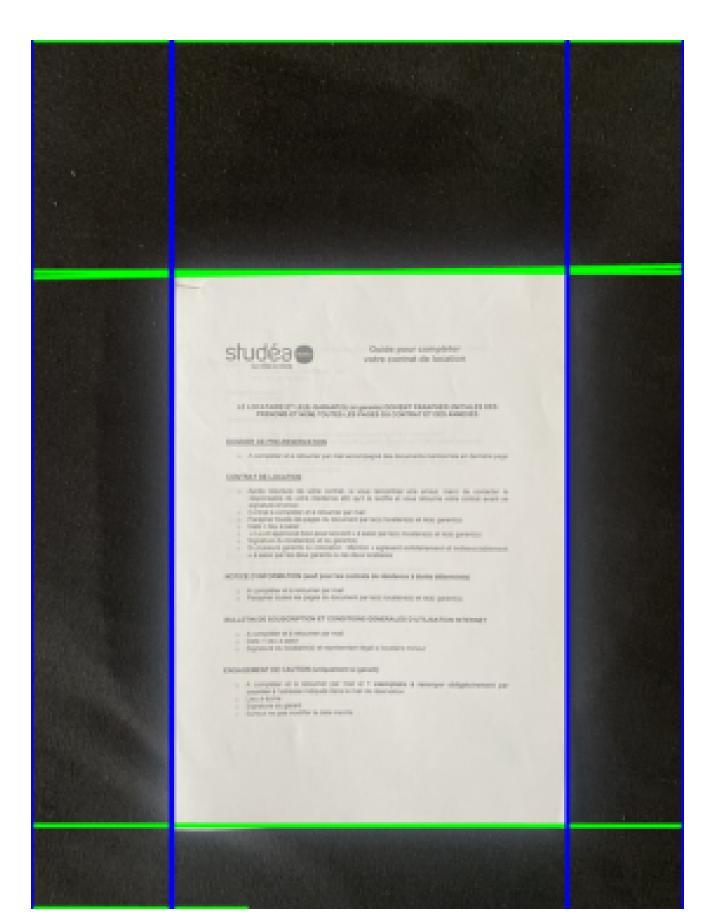
$$U = d/\sqrt{l+1},$$

#### Avec:

- d: distance entre segment et ligne watershed
- I: longueur du segment



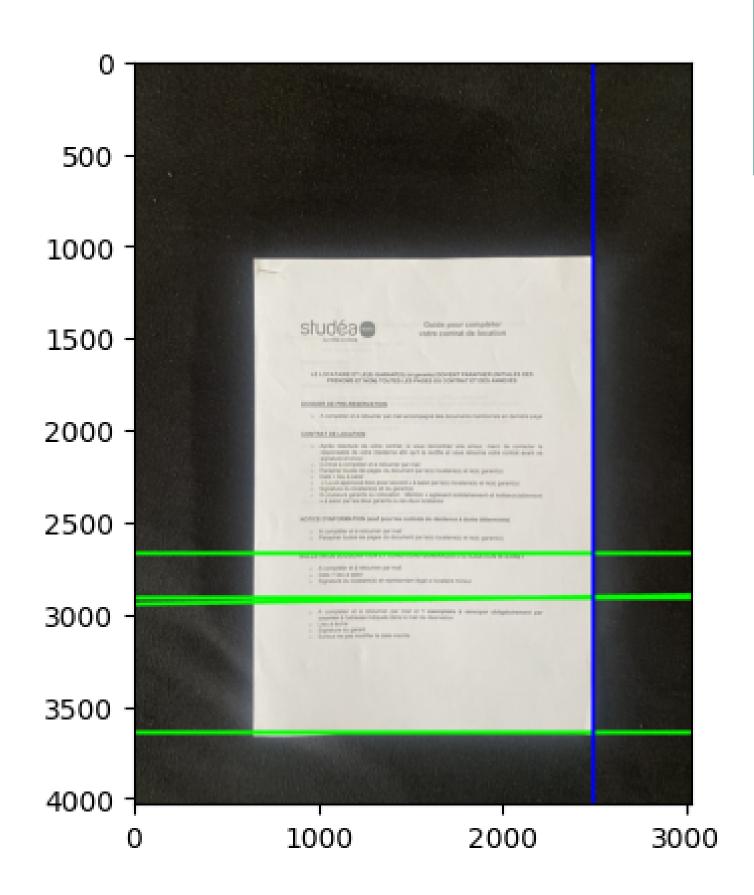
Remarque : Utiliser uniquement la longueur de mon segment a donné de meilleurs résultats.



#### STEP4: SELECTION DES SEGMENTS

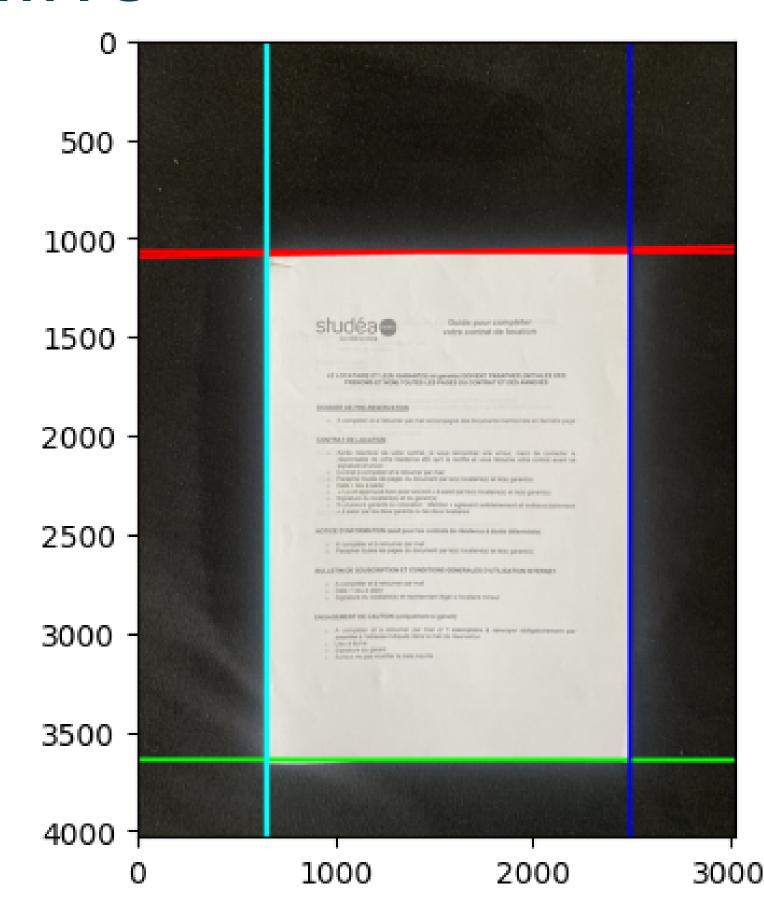
En fonction de U et de la variation de saturation entre deux coupures de segments, on classe les segments horizontaux / verticaux:

- Horizontal:
  - top: Delta S < 0</li>
  - bottom: Delta S >0
- Vertical:
  - left: Delta S < 0</li>
  - right: Delta S > 0



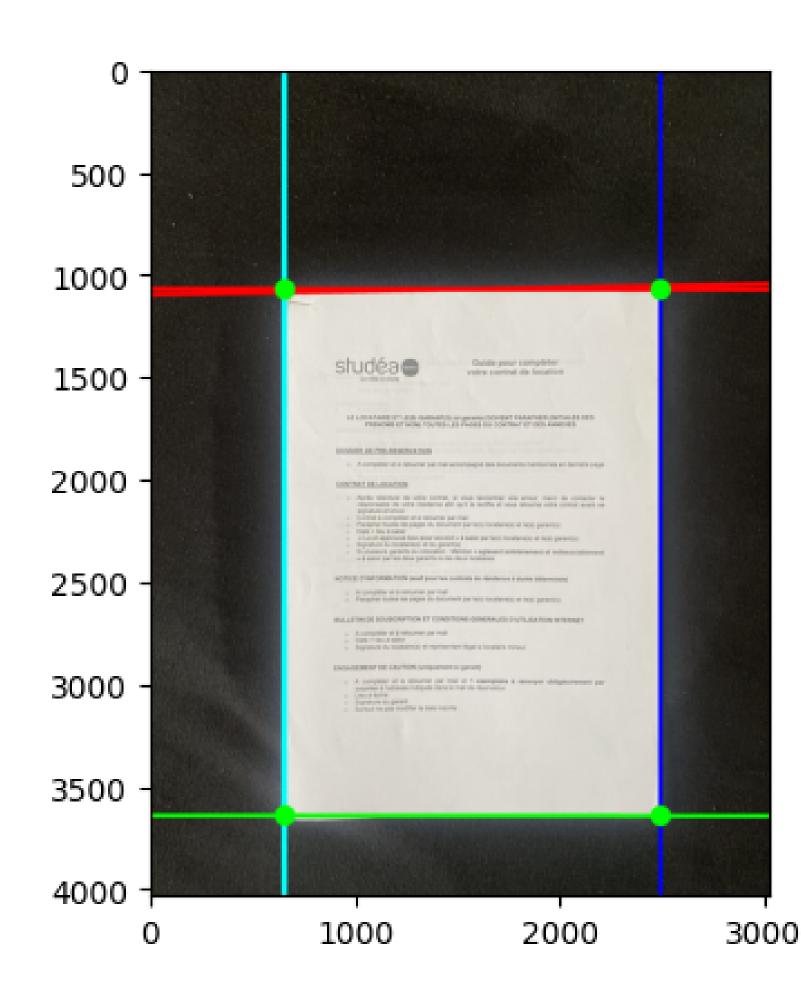
#### STEP4: SELECTION DES SEGMENTS

Uniquement avec la longueur des segments:



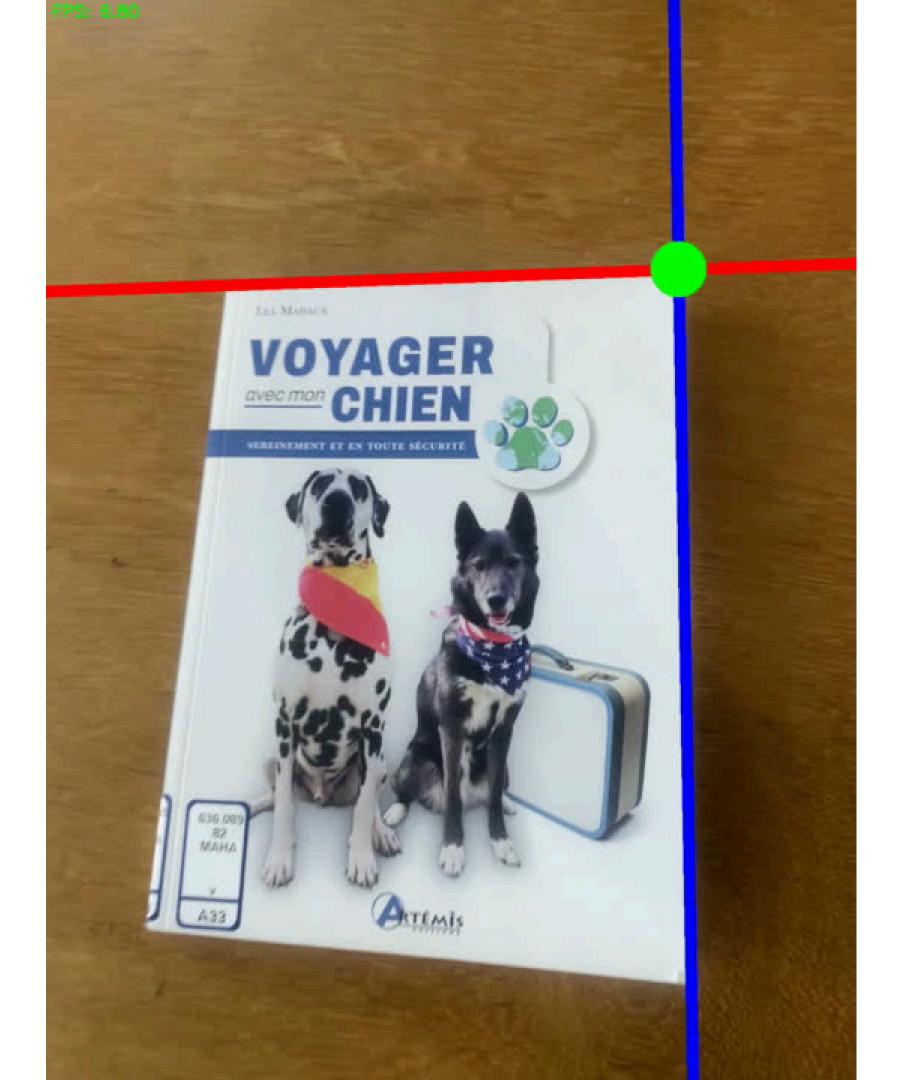
#### STEP5: CHOIX DE LA BBOX

On prend les intersections des quatres lignes.



6.5 FPS

REEL TIME?

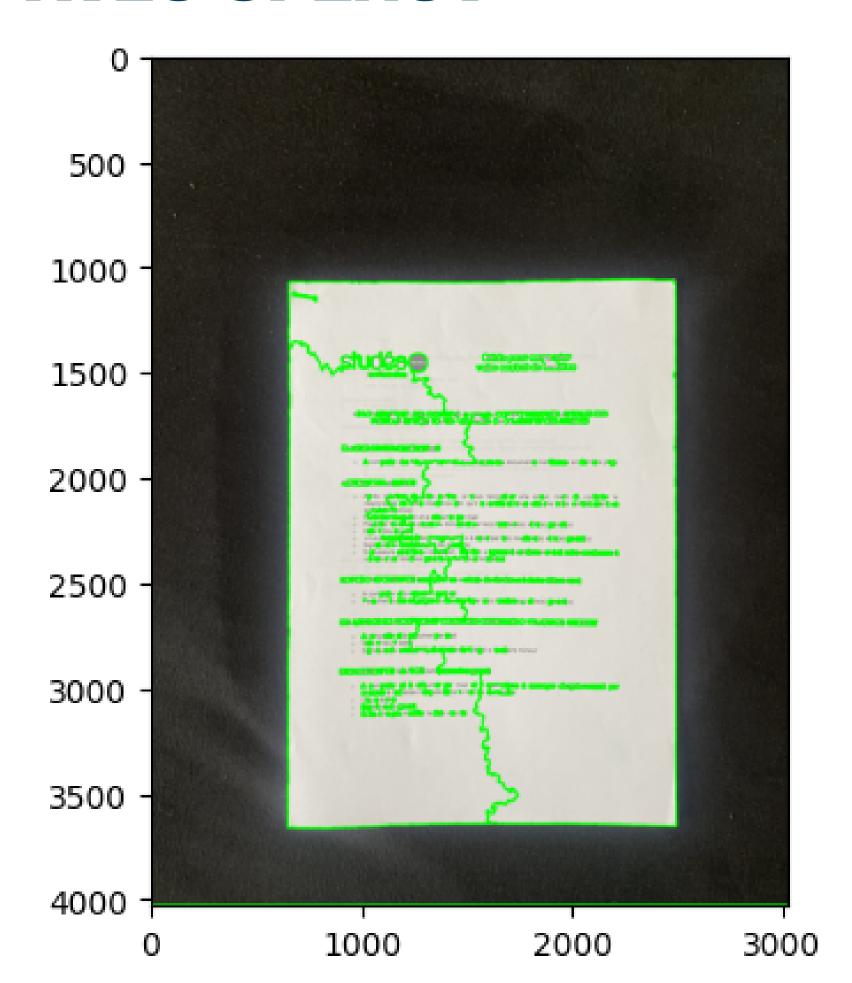


## UNE AUTRE MÉTHODE DE DÉTECTION

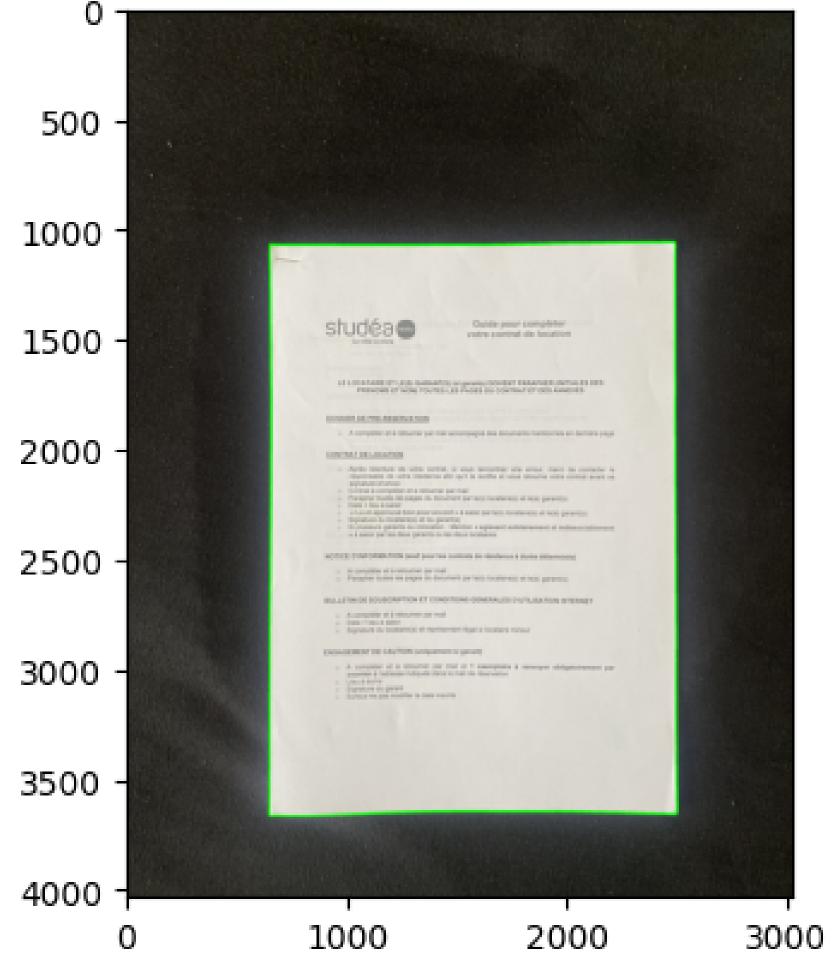
#### **METHODE**

- Refaire la partie post-traitement
- Appliquer la fonction : cv2.findContours
- Faire une approximation polynomiale sur les contours pour obtenir des rectangles (4 points)
- Filtrer les rectangles en fonction de leur aire

#### **CONTOURS AVEC OPENCY**



APPROXIMATION POLYNOMIALE DES CONTOURS



**24 FPS** 

REEL TIME? 😜

DETECTION BBOX TROP GRANDE?



### QUELLE MÉTHODE CHOISIR ? 👺

VITESSE VS QUALITÉ

### SUIVI DE DOCUMENT ET AGRANDISSEMENT

Le suivi de document permettrait d'ignorer les documents scannés plusieurs fois.

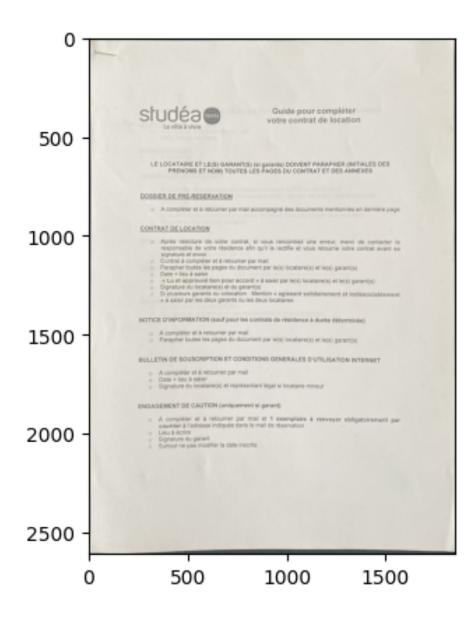


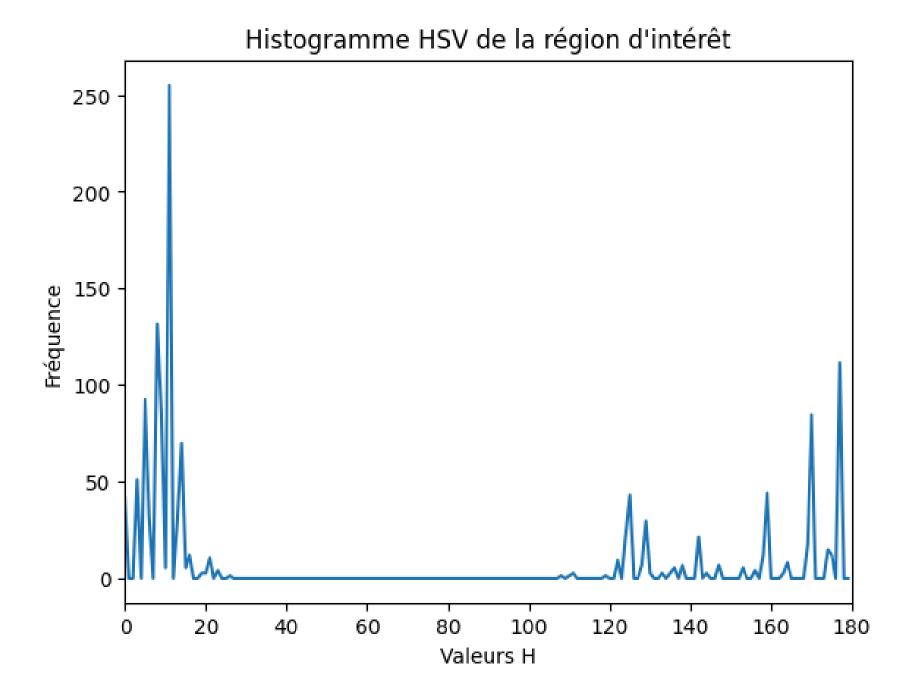
#### TRACKING

#### Methode:

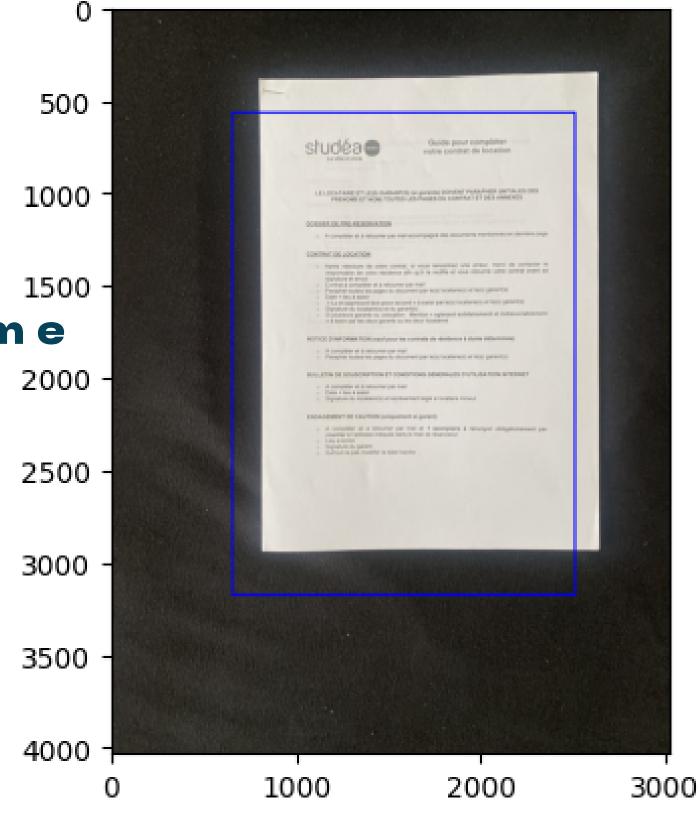
- Calcul de l'histogramme du ROI du document sur la première frame et des suivantes sur l'espace HSV
- Calcul de la back projection de l'histogramme ROI sur le HSV de la nouvelle frame
- Puis application du meanshift pour avoir la bbox du document dans la nouvelle frame

#### HISTOGRAMME HSV

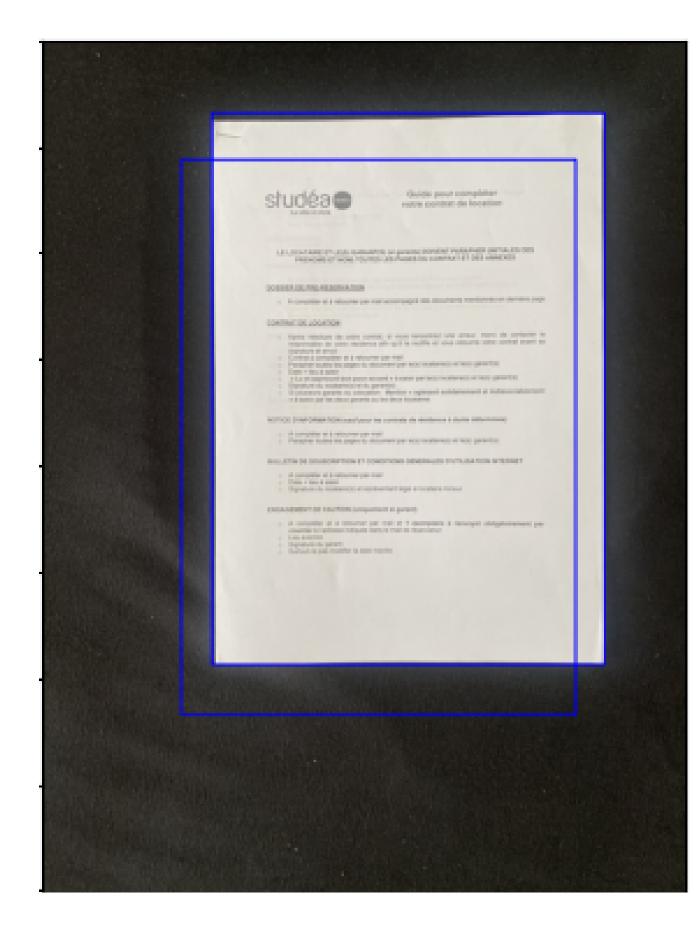




Backprojection de l'histogramme sur l'image courante et 200 application De l'algorithme de MeanShift



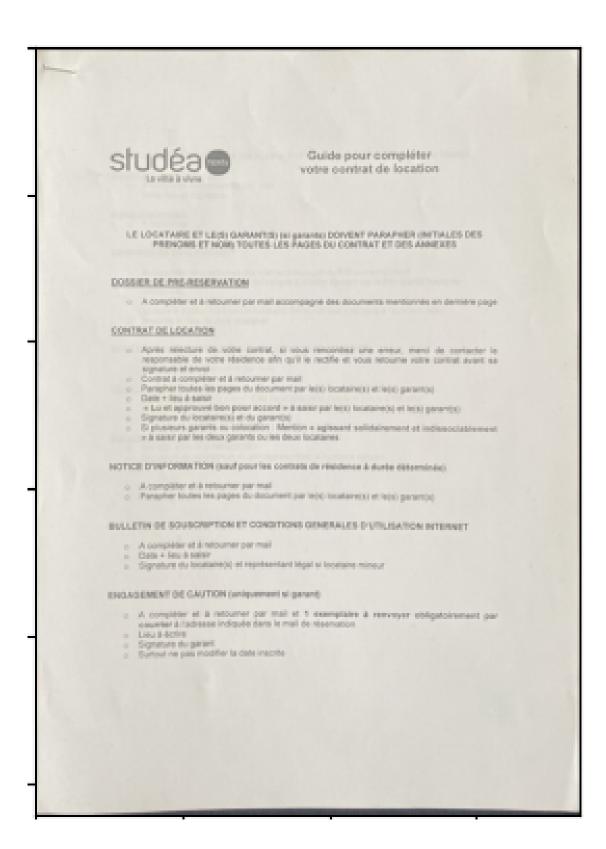
Application de la méthode de détection de documents : Si le rectangle détecté est inclus à 50 % (à définir) dans le rectangle obtenu par suivi, alors c'est le même document.



#### AGGRANDISSEMENT DE LA BBOX

# Utiliser la BBOX obtenue de l'algorithme de détection pour ensuite l'agrandir :

- cv2.getPerspectiveTransform
- cv2.warpPerspective



- DÉTECTER LES CONTOURS DU DOCUMENT
- FAIRE DES TRANSFORMATIONS DE PERSPECTIVE
- S'ASSURER QUE L'UTILISATEUR N'A PAS PRIS LA MÊME IMAGE (SUIVI)
- METTRE LES IMAGES PRISES DANS UN FICHIER PDF



JE VOUS REMERCIE DE M'AVOIR SUIVI AVEC ATTENTION.
AVEZ-VOUS DES QUESTIONS ?