

Automatisierte Aufbereitung archäologischer Grabungsfotos mittels Computer Vision

Simon Metzger

Masterarbeit

zur Erlangung des akademischen Grades Master of Arts im
Studiengang Digitale Methodik der Geistes- und
Kulturwissenschaften

Johannes-Gutenberg-Universität Mainz und Hochschule Mainz

Zusammenfassung

Im Format abstract

Inhaltsverzeichnis

1 Allgemeines	2
1.1 Unterpunkt	2
2 Einleitung	3
2.1 Datenlage Archäologie	3
2.2 Grabung Kapitol	3
2.3 Datengrundlage und Vorhaben	3
2.3.1 Datensatz vorstellen	3
3 Tafeldetektierung	4
3.1 Die Tafeln und ihre Tücken	4
3.1.1 Die Tafeln	4
3.1.2 Tafelvergleiche	6
3.2 Detektierungsmöglichkeiten	6
3.2.1 CNN	6
3.2.2 Ergebnisse CNN	7
3.2.3 Ergebnisse Feature Detection	7
3.2.4 Ergebnisse Feature Detection	8
3.2.5 Contours	8
3.2.6 Rectangle Detection	15
3.2.7 Hough	18
3.2.8 Ergebnisse Kantenerkennung /Contours	18
4 Texterkennung	20
4.1 Texterkennung allgemein	20
4.2 Das Ausgangsmaterial	20
4.3 Tesseract	20
4.4 Vorgehen	20
5 SIFT	22
5.1 SIFT allgemein	22
5.2 Ausgangsmaterial und Probleme	22
5.3 Vorgehen	22
6 Fazit	23

1 Allgemeines

Vom Allgemeinen

1.1 Unterpunkt

zum Speziellen [1]

2 Einleitung

Einleitung und Fragestellung

2.1 Datenlage Archäologie

viele Grabungen, bei denen keine solide Datenbasis vorhanden ist (Quelle!)
Digitalisierungsrückstand (Quelle!)

2.2 Grabung Kapitol

Grabungsverlauf bis 2014 (recherchieren)
Übernahme durch DAI (recherchieren)

2.3 Datengrundlage und Vorhaben

2.3.1 Datensatz vorstellen

Herkunft
Umfang
Fragestellungen des Projektes

drei Schritte: Tafeln/ Objekte erkennen und ausschneiden, Textererkennung,
SIFT

3 Tafeldetektierung

Das folgende Kapitel befasst sich mit dem ersten Schritt in der automatisierten Analyse der Grabungsfotos: der Erkennung der Schiefertafeln.

Zunächst sollen die Tafeln vorgestellt und die Probleme bei der Detektion erörtert werden. Im Anschluss werden verschiedene Möglichkeiten der Erkennung präsentiert. Schließlich werden mehrere angewandte Methoden erörtert und die erzielten Ergebnisse vorgestellt.

3.1 Die Tafeln und ihre Tücken

3.1.1 Die Tafeln

Die Verwendung von Tafeln zur Dokumentation von Fund- und Grabungsarealen ist in allen, im weitesten Sinne grabenden, Wissenschaften weit verbreitet (Vgl. Bildquellen). So setzt auch die Archäologie diese Methode ein. Dabei werden neben den zu dokumentierenden Gebieten verschiedenste Formen von Tafeln oder Schildern platziert, auf denen Zeit und Ort der Aufnahme sowie weitere bild- und motivbezogene Informationen festgehalten werden können. Der Vielfalt von Form und Material der Tafeln ist dabei keine Grenze gesetzt. Bei den Tafeln, die Gegenstand dieses Projektes sind, handelt es sich um Schiefertafeln mit einem Holzrahmen, die mit Kreide beschriftet wurden. Für die Detektion der Tafeln ergeben sich daraus folgende Faktoren:

1. Die Tafeln haben grundsätzlich eine rechteckige Form.
2. Durch die Breite des Rahmens können bis zu zwei Rechtecke erkannt werden, ein Inneres und ein Äußeres.
3. Durch die große Differenz zwischen dem hellen Holzrahmen und der dunklen Schieferplatte sollte der innere Rand in der Regel gut detektierbar sein.

Die im Beispielbild gezeigte Tafel stellt gewissermaßen ein Idealbild dar: Die Tafel nimmt einen relativ großen Teil des Originalbildes – bei der Darstellung



Abbildung 1: Beispiel eines Fotos der verwendeten Tafel. GOT bezeichnet die Kampagne, darunter folgt das Datum. US ist die Abkürzung für *unità stratigrafica*, die stratigrafische Einheit.

hier handelt es sich um einen Ausschnitt – ein. Sie ist frontal vor der Kamera positioniert. Die Beleuchtung ist gut und indirekt. Keines der weiteren Bildelemente verdeckt die Tafel. Diese Beschreibung impliziert schon die Problemfelder, die bei der Detektion beachtet werden müssen:

1. Die Tafel ist unter Umständen stark rotiert.
2. Die Distanz der Tafel zur Kamera und damit ihre Größe im Bild kann stark variieren.
3. Der Rahmen der Tafel kann teilweise verdeckt oder anderweitig durch Gegenstände überlagert sein.
4. Die Farbe des Tafelrahmens kann dazu führen, dass sie sich nicht klar vom Hintergrund abhebt, was die Detektion des äußeren Randes erschweren kann.
5. Unregelmäßigkeiten im Rahmen, die auf grobe Verarbeitung oder Abnutzung zurückzuführen sind, können die Detektion erschweren.
6. Die Beleuchtung kann zu Problemen führen. Grundsätzlich sind alle Fotos hell und gut ausgeleuchtet, direktes Licht kann sich aber negativ auf die Kontraste auswirken.
7. Weitere Gegenstände, die den Spezifika der Tafeln entsprechen, können im Bild vorhanden sein.

Teilweise werden die hier genannten Probleme auch bei der Texterkennung wieder relevant. Auf diese und auf weitere wird an geeigneter Stelle zurückgegriffen.

3.1.2 Tafelvergleiche

Im Rahmen der Arbeit wurden weitere Tafeln exemplarisch dem Algorithmus unterzogen. Dabei handelte es sich um Aufnahmen der späteren Grabungen des Deutschen Archäologischen Institutes am Kapitol in Rom sowie um vergleichbare Fotos von Bodenuntersuchungen der Gruppe Terrestrische Ökohydrologie der Friedrich-Schiller-Universität Jena. Der ursprüngliche Gedanke dahinter war eine möglichst universale Detektion von Tafeln aller Art anzustreben. Während dieses Vorhaben aus Zeit- und Komplexitätsgründen ohnehin zum Scheitern verurteilt war, warf das weitere Material die Frage auf, wo die Grenze des technisch möglichen liegt, vor allem mit der hier letztlich gewählten Methodik.

Die Tafeln beider Projekte sollen im Folgenden kurz vorgestellt werden, um das Spektrum der Komplexität evtl. Vergleiche zu Tafeln aus späterer Grabung als Positivbeispiel:

besser gearbeitete Tafeln

besser lesbare Schrift

evtl. Vergleiche zu Tafeln der Bodenkunde als Negativbeispiel:

Tafel schwierig durch Form und Farbe

Klarsichthülle: Reflektion und Formveränderung

oft verdeckt

3.2 Detektierungsmöglichkeiten

3.2.1 CNN

CNN

Convolutional Neural Networks (CNN) Kurzdefinition

Coco und Coco bzw. Yolo Weights erklären

Code Herkunft erklären (Rücksprache Sellent bzgl. Quelle und Zitation etc.)

3.2.2 Ergebnisse CNN

Der Ansatz bei der Arbeit mit CNNs bestand in der Überlegung, dass die Tafeln bestimmten Objekten, wie beispielsweise Büchern oder Müslipackungen, ausreichend ähneln, um als solche erkannt zu werden. Prinzipiell wäre es auch möglich, ein eigenes Modell zu trainieren, dass auf die Erkennung der Tafeln zugeschnitten ist. Dieser Ansatz wurde hier nicht weiter verfolgt, da einerseits die vorliegende Datenmenge von knapp 1500 Bildern gering für ein solches Vorhaben ist und andererseits der Aufwand sehr groß wäre für ein Problem, das sich mit klassischen Methoden der Computer Vision ohne Weiteres lösen lässt.

Entsprechend wurden sowohl der YOLO, als auch der COCO object detector auf den Datensatz angewandt. Die Ergebnisse sind dabei wenig überzeugend.



Abbildung 2: Eine beispielhafte Auswertung mit COCO-Weights: Es werden zwar durchaus Objekte erkannt, die Tafel ist aber nicht darunter. Die Objekte werden nicht korrekt erkannt, was aber bei dieser untypischen Fotografie nicht weiter verwunderlich ist.

3.2.3 Ergebnisse Feature Detection

theoretische Grundlagen Feature Detection



Abbildung 3: Auffällig häufig ist die Klassifizierung des Nordungspfeils als Surfbrett. Diese ist aber nicht häufig und zuverlässig genug, um COCO zur Erkennung des Pfeils einzusetzen.

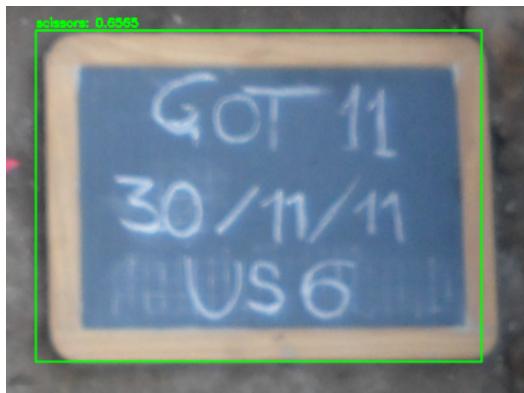


Abbildung 4: Ähnlich wie bei COCO klassifiziert auch YOLO die Tafeln nur auf wenigen Bildern. Dann allerdings als Scheren...

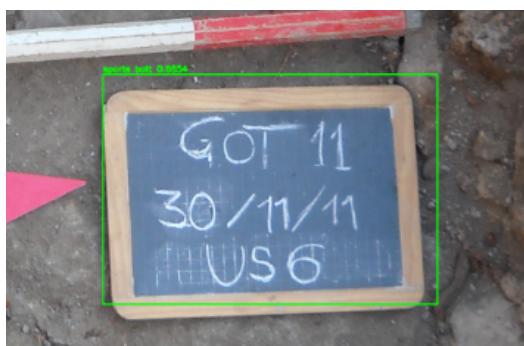


Abbildung 5: ... oder als Sportgerät. Die erhoffte Ähnlichkeit mit beschrifteten, rechteckigen Objekten wie Büchern besteht somit also nicht.

3.2.4 Ergebnisse Feature Detection

alten Code raussuchen, aufbereiten und präsentieren

3.2.5 Contours

Die Contours-Funktion von OpenCV basiert darauf, dass alle benachbarten Punkte mit gleicher Farbe oder Intensität als Teil einer Kontur betrachtet werden (Quelle OpenCV doc). Der Algorithmus liefert also eine Liste von Punkten, die Grund-

lage einer Vektorgrafik sind. Der Parameter `cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE` vereinfacht die Kontur, indem redundante Punkte entfernt werden. Als Input für Contours werden binarisierte Bilder empfohlen. Das sind Bilder, die in eine Grauskala umgewandelt und anhand eines Thresholds, eines Grenzwertes, in ein reines Schwarz-Weiß-Bild transformiert wurden. Zur Binarisierung wurden im Verlauf der Entwicklung zwei Verfahren geschrieben, von denen eines de facto nicht mehr in Verwendung ist, der Vollständigkeit halber hier aber aufgeführt werden soll. Das Kernproblem, das zu der parallelen Entstehung zweier Konzepte führte, waren vor allem falsch-positive Detektionen von Tafeln, also Fälle, in denen korrekt erweise Rechtecke erkannt wurden, die aber keine Tafeln waren.



Abbildung 6:
Falsch-Positive:
Hier werden korrek-
terweise Rechtecke
detektiert, die
allerdings keine
Tafeln und so-
mit uninteressant
für die weitere
Verarbeitung sind.

Adaptiver Ansatz

Der adaptive Ansatz heißt so aufgrund der Verwendung eines adaptiven Thresholds, der auf Bildausschnitten vorher festgelegter Größe gewissermaßen lokale Thresholds festlegt und so gut geeignet ist, um Bilder mit großen Unterschieden in der Helligkeit zu binarisieren, ohne dass wichtige Informationen verloren gehen (Quelle OpenCV doc). Da es bei dem vorliegenden Material, vor allem

aufgrund von Schatten und direktem Sonnenlicht, große Helligkeitsunterschiede sowohl zwischen den Bildern als auch innerhalb eines einzelnen Bildes gibt, ist die Arbeit mit einem fixen Threshold schwierig und dieser Ansatz bot sich an. Allerdings entstand dadurch eine relativ große Zahl an falsch-positiven, wie oben zu sehen. So kam es zur Entwicklung des zweitens Ansatzes.

Die Umsetzung des adaptiven Ansatzes sieht wie folgt aus: Als Input für die entsprechende Funktion werden das zu bearbeitende Bild und der dazugehörige Dateiname übergeben, der für die Nachverfolgung und den Output wichtig ist. Das Bild wird in eine Grauskala umgewandelt und in mit der Funktion `scaleImage` auf eine Größe von 1000 Pixeln skaliert. Dieser Schritt erfolgt, um die Detektion durch kleinere Datenmengen zu beschleunigen und um durch die dadurch einheitliche Größe der Bilder präzisere Kriterien für die Rechteksdetektion formulieren zu können. Das skalierte Bild wird jetzt mittels adaptiven Threshold binarisiert. Es folgt die eigentliche Rechteksdetektion durch den Aufruf der Funktion `rect_detect`, auf die später genauer eingegangen wird. Die so gewonnenen Konturen und entdeckten Rechtecke werden auf das skalierte Bild übertragen und der `output`-Funktion übergeben. Die Rechtecke selbst, im Code als `rois` (region of interest) bezeichnet, werden auf die ursprüngliche Bildgröße zurückskaliert und in das Hauptprogramm übergeben, damit die Bilder in ihrer höheren Ursprungsauflösung weiter bearbeitet werden können.

```

1 def rect_detect_adaptive(img, fileName):
2
3     #convert to grayscale
4     gray = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
5
6     gray = normalizeImage(gray)
7
8     #scale image
9     scaled = scaleImage(gray)
10
11    #set threshold
12    binary = cv2.adaptiveThreshold(scaled, 255, cv2.
13                                    ADAPTIVE_THRESH_GAUSSIAN_C, cv2.THRESH_BINARY, 11, 1)
14
15    #detect contours and rectangles

```

```

15     contours, rois = rect_detect(binary)
16
17     scaled = cv2.cvtColor(scaled, cv2.COLOR_GRAY2BGR)
18
19     #add contours in red to image
20     roisImg = cv2.drawContours(scaled,contours, -1,(0,0,230))
21
22     #rescale rois
23     scaledrois = [rescale(gray, rect) for rect in rois]
24
25     #add the found rectangles in green to image
26     roisImg = cv2.drawContours(scaled, [cv2.boxPoints(rect).
27     astype('int32') for rect in rois], -1, (0, 230, 0), 2)
28
29     #send the modified images in the output function
30     output('output', roisImg, fileName, 'adaptive')
31
32     return(scaledrois)

```

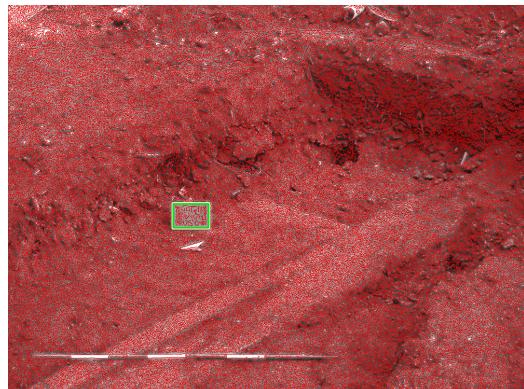


Abbildung 7:
Detektion mittels adaptiven Ansatz:
Aus allen gefundenen Konturen (rot) werden die Rechtecke ausgewählt (grün).

Iterativer Ansatz

Der Iterative Ansatz ist danach benannt, dass durch ein Spektrum an Thresholds iteriert wird. In jedem dieser so entstandenen binären Bilder werden anschließend die Contours gesucht und aus diesen wiederum die Rechtecke ausgewählt. Die Idee dahinter war, dass die Falsch-Positiven oft weniger konstant in den Bildern detektiert wurden als die tatsächlichen Tafeln. Würde man also ein Bild mit verschiedenen Thresholds binarisieren sollte das Rechteck, dass in den meisten

dieser binären Bilder entdeckt wird, die Tafel sein. In der Implementierung dieses Ansatzes werden von 20 bis 200 in Fünferschritten 37 Thresholds durchlaufen. Die Gleichheit zweier Rechtecke wird dabei mittels *Intersection over Union* berechnet, deren Ergebnis sich der 1 nähert, je gleicher die Rechtecke in Position und Größe sind. Im Detail sieht das wie folgt aus: Aus den globalen Flags wird ein Wert für den minimalen Threshold übernommen. Wie bereits in dem adaptiven Verfahren wird das Bild in eine Grauskala umgewandelt. Beginnend beim minimalen Threshold (default = 20) werden die Bilder binarisiert und mit `rect_detect` auf Rechtecke untersucht. Diese werden in der Liste `allRois` gespeichert und der Threshold um 5 erhöht, bis der Wert von 200 erreicht ist. Im Anschluss werden die Rechtecke in eine Liste von Dictionaries überführt. Das hat den Hintergrund, dass sich hier leicht und übersichtlich ein Keyword einfügen lässt, mit dem die Zahl ähnlicher Rechtecke gemessen werden kann. In zwei Schleifen wird diese Liste durchlaufen und so je zwei Rechtecke mittels `intersection_over_union` miteinander verglichen. Wird ein Wert von über 0.9, also eine hohe Übereinstimmung, erzielt, wird das Keyword `same` um eins erhöht. Schließlich wird das Rechteck mit dem höchsten `same`-Wert als ein Tafelfund betrachtet. Das weitere Verfahren ist wie beim adaptiven Ansatz: Das gefundene Rechteck wird auf das Bild übertragen und ausgegeben und dann ins Hauptprogramm zurückgegeben. Im Gegensatz zum adaptiven Ansatz ist hier eine Rückgabe mehrerer Rechtecke nicht möglich; Es wird immer genau ein Rechteck übergeben.

```

1 def rect_detect_iterative(img, fileName):
2
3     thresh = THRESHOLD_MIN
4     allRois = []
5
6     #convert to grayscale and normalize
7     gray = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
8     gray = normalizeImage(gray)
9
10    #search for rectangles with increasing threshold, max 200
11    while thresh <= 200:
12
13        rois = []

```

```

14     contours = []
15
16     ret, binary = cv2.threshold(gray, thresh, THRESHOLD_MAX,
17                                 cv2.THRESH_BINARY)
18
19     contours, rois = rect_detect(binary)
20
21     if len(rois) > 0:
22
23         allRois.append(rois)
24
25         thresh += 5
26
27     #new rois list
28     rois_list = []
29     #go through the found rectangles and add them to an array of
30     #dictionaries
31     for r in allRois:
32
33         for i in range(len(r)):
34             (x,y), (w,h), angle = r[i]
35             rois_dict = {
36                 }
37             rois_dict["x"] = x
38             rois_dict["y"] = y
39             rois_dict["w"] = w
40             rois_dict["h"] = h
41             rois_dict["angle"] = angle
42             rois_dict["same"] = 0
43
44             rois_list.append(rois_dict)
45
46     #find and count rectangles in the same area
47     for i in range (len(rois_list)):
48         for j in range (len(rois_list)):
49             recta = rois_list[i]["x"], rois_list[i]["y"],
50             rois_list[i]["w"],rois_list[i]["h"]
51             rectb = rois_list[j]["x"], rois_list[j]["y"],
52             rois_list[j]["w"],rois_list[j]["h"]

```

```

49         if intersection_over_union(recta, rectb) > 0.9:
50             rois_list[i]["same"] = rois_list[i]["same"] + 1
51             rois_list[j]["same"] = rois_list[j]["same"] + 1
52     #new rectangle list
53     rects = []
54     #same is the number of same rois in the area, 0 is default
55     same = 0
56
57     #if there are dictionaries in the list, search for the one
58     #with the highest number of same rectangles in the area
59     if len(rois_list) > 0:
60         roi = rois_list[0]
61         for i in range(len(rois_list)):
62             if rois_list[i]["same"] >= roi["same"]:
63                 roi = rois_list[i]
64     #add contours in red to image
65     if roi["same"] >= 6:
66         #roisImg = cv2.drawContours(gray, contours, -1, (0,
67         0, 230))
68         rect = (roi["x"],roi["y"]),(roi["w"],roi["h"]),roi["angle"]
69         rects.append(rect)
70         same = roi["same"]
71     #convert to colored img for output
72     gray = cv2.cvtColor(gray, cv2.COLOR_GRAY2BGR)
73     #add contours in red to image
74     #roisImg = cv2.drawContours(gray, contours, -1, (0, 0, 230))
75     #add the found rectangles in green to image
76     roisImg = cv2.drawContours(gray, [cv2.boxPoints(rect).astype
77     ('int32') for rect in rects], -1, (0, 230, 0),3)
78
79     #send the modified images in the output function
80     output('output', roisImg, fileName, str(same))
81
82     return(rects)

```

Tatsächlich können mit diesem Verfahren die Zahl der Falsch-Positiven reduziert werden, ohne das Problem allerdings ganz zu lösen. Generell lässt sich sagen, dass je öfter ein Rechteck in einer der Iterationen erkannt wird, desto größer ist die

Wahrscheinlichkeit, dass es sich tatsächlich um eine Tafel handelt. Ab einem Wert von 20 liegt die Quote bei 100%. Es gibt aber auch korrekt erkannte Tafeln, die nur in 6 der Iterationen detektiert werden und umgekehrt Falsch-Positive, die in bis zu 14 Iterationen vorkommen. Zwar handelt es sich hier jeweils um Ausreißer, das Problem bleibt jedoch bestehen. Empirisch hat sich gezeigt, dass alles unter 6 Iterationen mit Sicherheit keine Tafel ist und somit aussortiert werden kann. Wenige Ausreißer verhindern, dass diese Grenze nach oben gesetzt werden kann. Auch dieser Ansatz führte also nicht zum gewünschten Ergebnis.



Abbildung 8:
Falsch-Positive
beim Iterativen An-
satz. Hier wurden
in 14 Iterationen
die Holzbret-
ter als Rechteck
identifiziert.

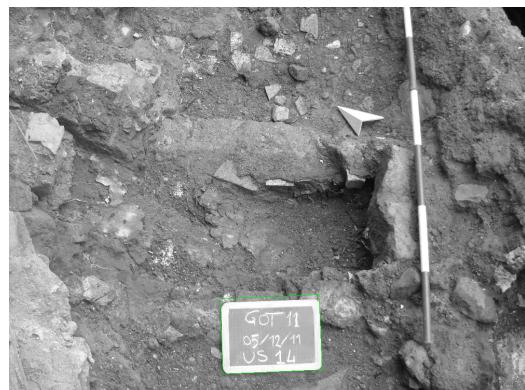


Abbildung 9:
Direkte Sonnen-
einstrahlung macht
die Erkennung
schwierig, vor
allem, da sich der
Rahmen nicht mehr
stark vom Schiefer
abhebt. Nur in 6
Iterationen wurde
diese Tafel erkannt.

3.2.6 Rectangle Detection

Die beiden vorgestellten Ansätze beziehen sich auf das Verfahren der Binarisierung. Die eigentliche Rechteksdetektion wird von beiden aber in die Funktion

`rect_detect` ausgelagert. Das zugrundeliegende Verfahren ist dabei einfach gehalten: Mittels `cv2.minAreaRect` wird das kleinstmögliche Rechteck um eine Kontur gelegt. Der Flächeninhalt dieses Rechtecks wird mit dem der Kontur verglichen. Gleichen sich die Flächen zu einem gewissen Grad – bewährt hat sich hier eine Konturfläche von 85% der Rechtecksfläche – kann angenommen werden, dass es sich bei der Kontur um ein Rechteck handelt. Der ursprüngliche Gedanke war, weitere Auswahlkriterien möglichst bereits in der Binarisierung zu treffen. Da hier aber zunächst garantiert werden muss, dass kein mögliches Rechteck ausgeschlossen wird, also Falsch-Positive in Kauf genommen werden müssen, um Falsch-Negative auszuschließen, entstehen hier widersprüchliche Anforderungen. Diese Priorisierung folgt daraus, dass eine erneute Prüfung einmal aussortierter Areale nicht möglich ist und diese für weitere Prozesse verloren sind. Dieser Gedanke wurde jedoch verworfen. Stattdessen wurden die Auswahlkriterien, ab wann eine Kontur als gültiges Rechteck betrachtet, immer weiter verfeinert. Der folgende Code zeigt die zahlreichen Bedingungen, die zum Ausschluss einer Kontur als mögliche Tafel führen. Zunächst werden alle Konturen mittels `findContours` ermittelt. Aus diesen werden dann alle zu kleinen Elemente aussortiert: Was in der Fläche eine gewisse Größe unterschreitet kann keine Tafel sein, da diese immer eine gewisse Prominenz im Bild haben. Der nächste Schritt ist dann der bereits beschriebene Vergleich zwischen Fläche der Kontur und Fläche des kleinsten, die Kontur umfassenden Rechtecks. Als nächstes werden dann Rechtecke aussortiert, die einen großen Teil des Bildes – über 90% einer Kantenlänge – einnehmen. Eine Tafel wird niemals diese Größe im Bild erreichen, stattdessen können hier Bilder aussortiert werden, die in ihrer Gesamtheit von einer Kontur eingerahmt sind und so zu Fehlern führen. Schließlich wird geprüft, ob die Seitenverhältnisse stimmen. Das geschieht anhand eines optionalen Templates. Dieses Template besteht aus einem Bild, das der Nutzer im Input-Ordner hinterlegen kann. Dieses Bild sollte optimale Bedingungen für eine Erkennung bieten, also eine gut sichtbare Tafel und keine Störobjekte und mögliche Falsch-Positive enthalten. Die Tafel auf diesem Bild wird gleich zu Beginn des Programmes erkannt und daraus das Seitenverhältnis der Tafel berechnet. Dieses Seitenverhältnis kann mit dem jedes Rechtecks verglichen werden. Weichen die Werte zu stark voneinander ab, kann es sich nicht um eine der gesuchten Tafeln

handeln. Eine gewissen Abweichung muss aber durch die Rotation der Tafeln in Kauf genommen werden. Dieser Prozess könnte verbessert werden, indem man ihn in spätere Bereiche des Programmes verschiebt, an denen die Rotation herausgerechnet wird. Da der Vorgang allerdings schon ausreichend gut funktioniert ist der zusätzliche Aufwand nicht nötig.

```

1 def rect_detect(binary):
2
3     #findcontours
4     contours, hierarchy = cv2.findContours(binary, cv2.
5         RETR_LIST, cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE)
6
7     #creat array for regions of interest
8     rois = []
9
10    #move through every contour in array contours
11    for contour in contours:
12
13        #compute contour area
14        contArea = cv2.contourArea(contour)
15
16        #throw out too small areas
17        if not max(binary.shape[0],binary.shape[1]) < contArea:
18            continue
19
20        #create rectangle around contours
21        (x, y), (w, h), angle = rect = cv2.minAreaRect(contour)
22
23        #compute area of this rectangle
24        rectArea = w * h
25
26        #compare the areas to each other, make sure they don't
27        #differ too much
28        if contArea / rectArea < 0.85:
29            continue
30
31        #ignore contours as big as the image
32        if w > binary.shape[0] * 0.9 or h > binary.shape[1]*0.9:
33            continue

```

```

32
33     #compute if area is not empty
34     if rectArea != 0:
35
36         #if template is used, check for aspect ratio
37         if USE_TEMPLATE == True and aspectRatio != 0:
38
39             #get aspect ratios of rect and approx
40             asra = max(w,h)/min(w,h)
41
42             #ignore this shape if aspect ratio doesn't fit
43             if not (asra < aspectRatio * 1.3 and asra >
44             aspectRatio *0.7):
45                 continue
46
47             #else aspect ratio should be max 2:1
48             else:
49                 #make sure the aspect ratio is max 2:1
50                 if max(w,h) > 2 * min(w,h):
51                     continue
52
53             #if every condition is met, save the rectangle area in
54             #the array
55             rois.append(rect)

      return (contours, rois)

```

3.2.7 Hough

Später schreiben, je nachdem ob sich der Algorithmus verbessern lässt und präzisere Ergebnisse zu erzielen als simple crop oder nicht. In letzterem Falle Ansatz und Fehlschlag vorstellen.

3.2.8 Ergebnisse Kantenerkennung /Contours

Detaillierte Beschreibung des Vorgehens
Vor- und Nachteile aufzählen

konkrete Probleme benennen

4 Texterkennung

4.1 Texterkennung allgemein

Tesseract: was kann es, wie funktioniert es

4.2 Das Ausgangsmaterial

Probleme benennen wie: verwischte Kreide, das Karomuster der Tafeln, Handschrift per se, Licht und Beleuchtung

Funktion der Tafeln und Beschreibung
rechteckig -> klare Umrisse
doppelter Rand
grobe Verarbeitung
unterschiedliche Positionierung (Entfernung, Winkel)
wechselnde Beschriftung
wechselnde Beleuchtung
rechteckiges Muster im Hintergrund

Problematiken aufzeigen: unterschiedliche Größe, Licht und Beleuchtung, Winkel, Verdeckung
andere Objekte die als Tafeln erkannt werden könnten

4.3 Tesseract

evtl ALternativen

4.4 Vorgehen

Evaluation: Vorgehen, Überlegungen

Preprocessing: besondere Herausforderungen, vorgehen, beide Varianten vorstellen

Grabungsfotos

20

len

normales Modell

eigenes Modell

Vergleich: Tafeln aus späterer Grabung (gesetzte Lettern)

evtl. Vergleich Tafeln Bodenkunde

5 SIFT

5.1 SIFT allgemein

5.2 Ausgangsmaterial und Probleme

5.3 Vorgehen

Ausschneiden der anderen beweglichen Elemente (Zollstock, Nordungspfeil)

6 Fazit

Literatur

- [1] Gerald Teschl and Susanne Teschl. *Mathematik für Informatiker*, volume 2. Springer, 2014.