실험 10 OpenCV와 카메라를 활용한 기본적인 영상처리

2025. 10. 29. (Wed)





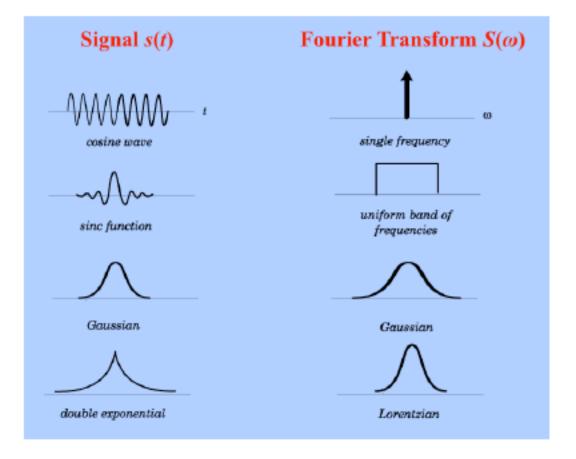
실험 목표

- 영상처리 라이브러리인 OpenCV를 통해 영상처리법을 체험해본다
- Gaussian filter 와 Sobel filter를 통해 이미지의 주파수 대역 특성을 파악한다.
- OpenCV에서 제공하는 기능인 Gaussian filter를 활용하여 새로운 응용을 해본다



영상의 주파수 정보

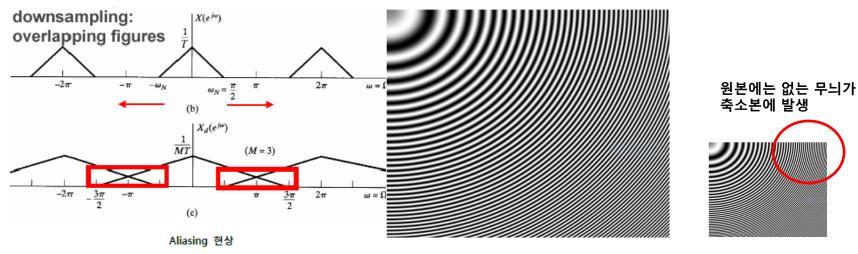
■ 푸리에 변환을 통해 영상을 이루는 이미지의 정보를 주파수 평면상에 나타낼 수 있다.





Down-sampling & Aliasing

- 이미지 축소
 - = 신호의 downsampling
 - = 주파수 대역의 확대
- Aliasing : 확대된 주파수 대역이 겹치는 현상

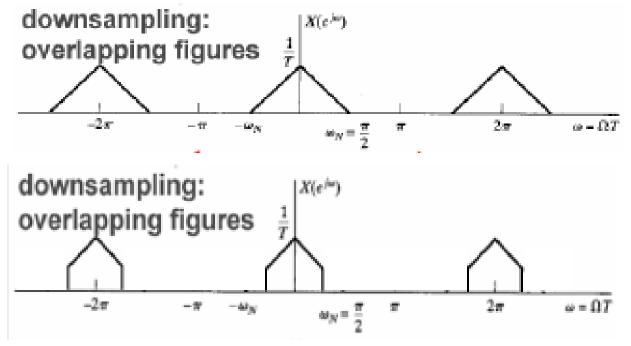


이미지 원본 및 축소본



Gaussian Filter

- 대표적 저주파 필터 (Low-pass filter)
- 하나의 픽셀을 중심으로 정해진 크기(NxM)의 필터 적용
- 고주파 신호를 무시

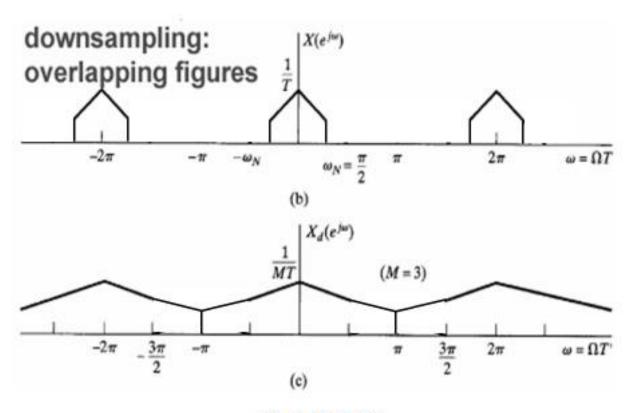




저주파 신호 유지, 고주파 신호 무시

Gaussian Filter

■ Gaussian Filter 적용 후 이미지 축소하여 aliasing 방지



Aliasing의 방지



Sobel Filter

- 이미지의 밝기 gradient를 검출하여 모서리 검출
- 가로축과 세로축의 gradient 사용







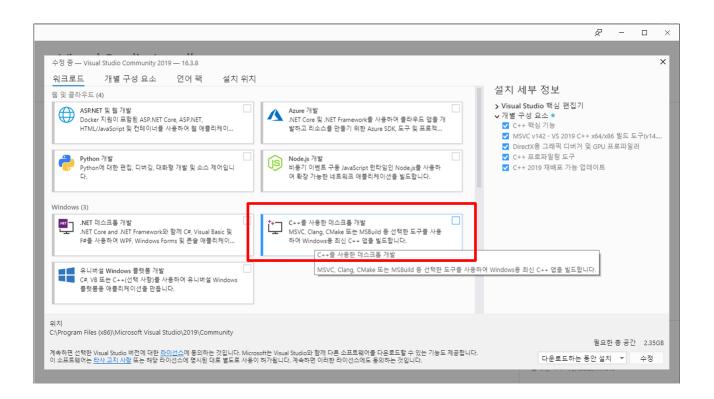
실험 내용

- 실험 1: OpenCV 세팅 및 기본 동작 확인
- 실험 2: 카메라 영상 출력
- 실험 3: Gaussian Filter 사용
- 실험 4: Sobel Filter 사용



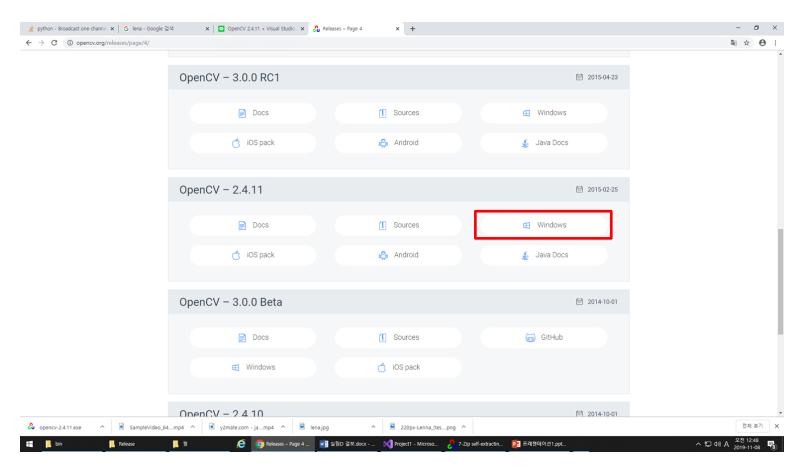
Visual Studio 설치

- Visual Studio Community 다운
- https://visualstudio.microsoft.com/ko/free-developer-offers/
- 워크로드 "C++을 사용한 데스크톱 개발" 선택 후 설치





■ https://opencv.org/releases/page/8/ 에서 OpenCV 2.4.11 다운로드 및 설치 파일 실행





■ 설치 경로는 C:\

2 7-Zip self-extracting archive		×
Extract to:		
<u></u>	Extract	Cancel
	Extract	Cancel

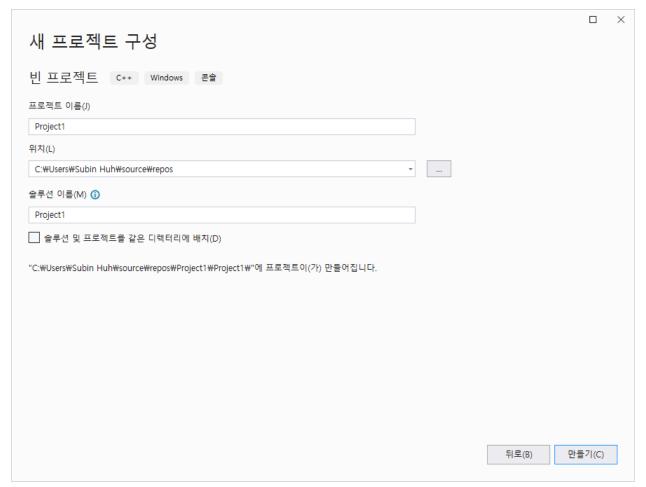


- Visual Studio > 새 프로젝트 만들기
 - 빈 프로젝트 만들기



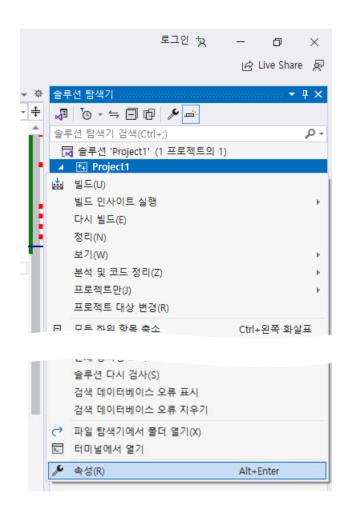


- Visual Studio > 새 프로젝트 만들기
 - 빈 프로젝트 만들기





- 프로젝트 > 속성
 - 외부 라이브러리인 OpenCV를 사용하기 위한 절차



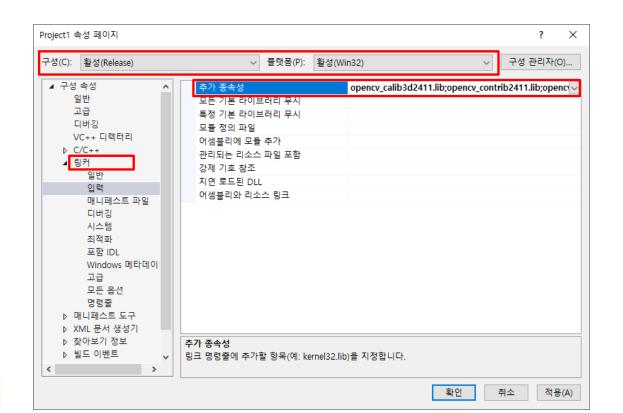


- 구성: Release / 플랫폼: x86(Win32) 설정
- VC++ 디렉터리 > 아래와 같이 openCV 경로 추가
 - C:\opencv\build\include;
 - C:\opencv\build\x86\vc12\lib;
 - 경로 사이에 띄어쓰기 없음



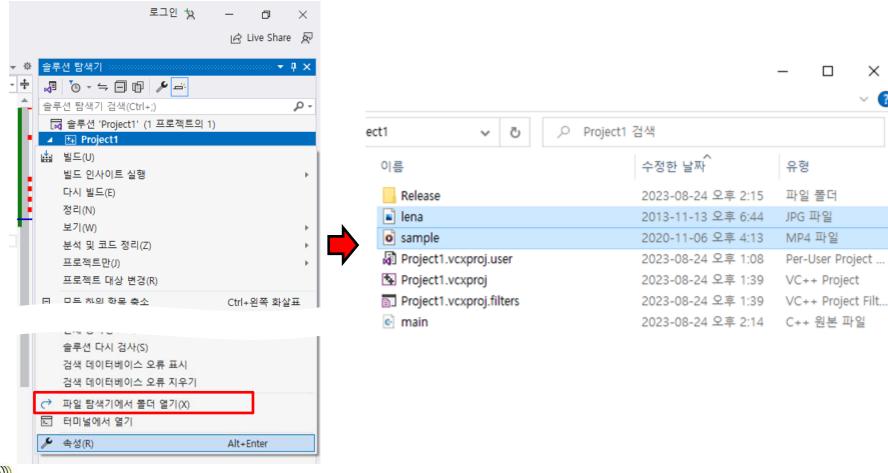


- 링커 > 입력 > 추가 종속성 추가 후 확인
- 기존 항목 지우지 않고 아래 항목 추가
 - opencv_calib3d2411.lib;opencv_contrib2411.lib;opencv_core2411.lib;opencv_features2d24
 11.lib;opencv_flann2411.lib;opencv_gpu2411.lib;opencv_highgui2411.lib;opencv_imgproc2
 411.lib;opencv_ml2411.lib;opencv_nonfree2411.lib;



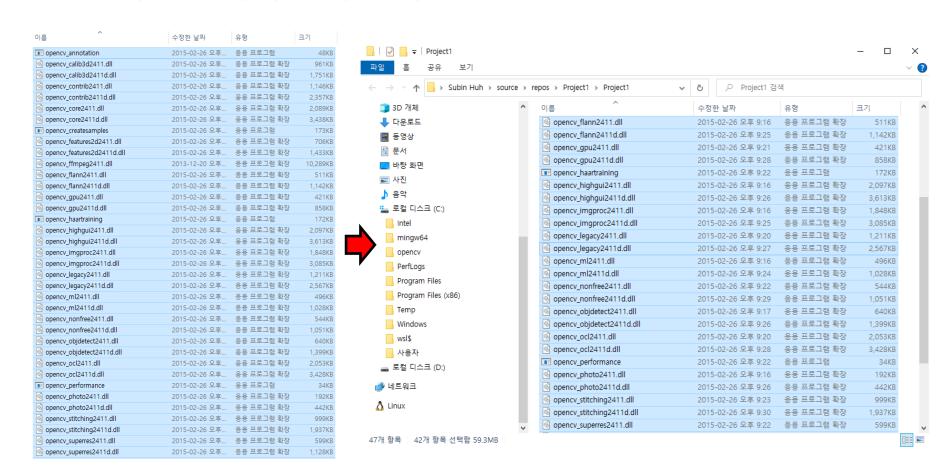


- 프로젝트명 우클릭 > 파일 탐색기에서 폴더 열기
- 제공된 이미지 파일 및 동영상 파일 붙여 넣기



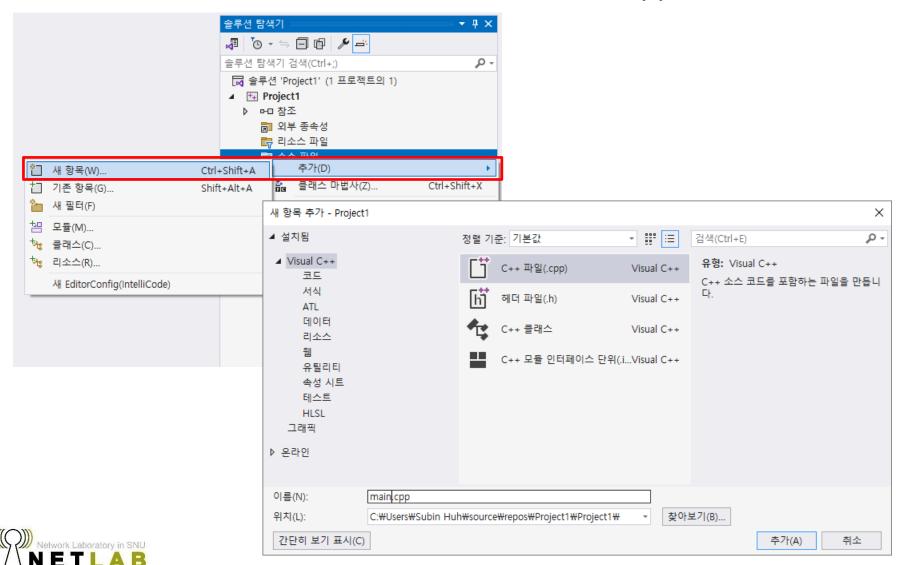


- C:\opencv\build\x86\vc12\bin에 있는 모든 파일 복사
- 프로젝트 폴더에 붙여 넣기





■ 소스 파일 우클릭 > 추가 > 새 항목 > main.cpp 추가



- 아래 코드 작성
- 구성, 플랫폼 설정
 - 각각 Release, x86(Win32)
- 빌드 및 실행
 - Ctrl + F5 누르기 > 에러 메시지에 '아니요' 누르기

```
보기(V)
                                                  빌드(B)
                              Git(G)
                                      프로젝트(P)
(6 + (9 | 10 + 🚅 🖺 📵 | 19 + (2 |
                                       Release
main.cpp* → ×
++ Project1
           ⊟#include <opencv2/opencv.hpp>
            #include <iostream>
      3
                                                       Microsoft Visual Studio
                                                                                                            X
      4
           ⊟using namespace cv;
            using namespace std:
                                                              빌드 오류가 발생했습니다. 계속하고 마지막으로 성공한 빌드를 실행
      6
                                                              하시겠습니까?
      7
           ⊟int main() {
      8
                Mat src:
                                                                                          예(Y)
                                                                                                    아니요(N)
      9
                string windowName = "LENA";
                src = imread("lena.jpg");
     10
                                                        □ 이 대화 상자를 다시 표시 안 함(D)
     11
                imshow(windowName, src);
     12
                 waitKey(0);
```



- 아래 코드로 제공된 lena 이미지 출력하기
- waitKey(N) : N ms 정지
- N=0일 때에는 키보드 입력 있을 때까지 정지

```
#include <opencv2\(\text{Wopencv.hpp}>\)
                                                             III LENA
#include <iostream>
using namespace std;
using namespace cv;
void main(void) {
         Mat src:
         string windowName = "LENA";
         src = imread("lena.jpg");
         imshow(windowName, src);
         waitKey(0);
```



실험 2: 샘플 영상 출력

▶ 아래 코드로 샘플 영상 출력하기

```
□#include <opency2/opency.hpp>
                                        ⊡int main() {
     #include <iostream>
                                     8
                                              char keychar;
                                              Mat frame:
                                    10
                                              VideoCapture vid_in = VideoCapture("sample.mp4");
    ⊟using namespace cv;
     using namespace std;
                                    11
                                    12
                                              if (vid_in.isOpened())
                                    13
                                    14
                                                  cout < "Error: Unable to open camera!" << endl;
                                    15
                                    16
                                    17
                                              while (1)
                                    18
                                    19
                                                  vid_in.read(frame);
                                    20
                                                  if (frame.empty())
  동영상에서 1개 이미지
                                  22 23
읽어서 frame에 저장하기
                                                      cout << "Error: Disconnection happened!" << endl;</pre>
                                    24
                                                  imshow("CAM", frame);
                                  25
26
27
28
29
30
                                                  kevchar = waitKev(5);
                                                  if (keychar == 'c' || keychar == 'C')
 영상 재생 중 c키 누르면
                                                      break;
                       종료됨
```

실험 3: Gaussian Filter 사용

- 아래 코드로 이미지에 Gaussian filter 적용
- kernel_size(홀수) 조절하며 blur의 정도 변경 가능

```
#include <iostream>
using namespace std;
using namespace cv;
void main(void){
       Mat src. dst;
       string winName1 = "Origninal";
       string winName2 = "Blurred";
        int kernel_size = 3;
       src = imread("lenal.jpg");
       dst = src.clone();
        if (kernel_size % 2 == 0)
               kernel size += 1;
        imshow(winName1, src);
```

```
GaussianBlur(src, dst, Size(kernel_size, kernel_size), 0, 0);
imshow(winName2, dst);
waitKey(0);
}
```



실험 3: Gaussian Filter 사용

- kernel_size를 0.1초마다 증가시키면서 이미지가 점점 흐릿하게 보이도록 statement 추가하기
- 힌트: for 문, waitKey(100), kernel_size+=2

```
#include <opency2\opency.hpp>
#include <iostream>
using namespace std;
using namespace cv;
void main(void)
        Mat src, dst;
        string winName1 = "Origninal";
        string winName2 = "Blurred";
        int kernel_size = 3;
        src = imread("lena.ipg");
        dst = src.clone();
        if (kernel_size % 2 == 0)
                 kernel size += 1;
        imshow(winName1, src);
        Insert your code
        waitKey(0);
```



실험 4: Sobel Filter 사용

■ 아래 코드로 입력 이미지에 Sobel filter 적용

```
#include <opency2\opency.hpp>
#include <iostream>
using namespace std;
using namespace cv;
void main(void)
       Mat src. dst;
       string winName1 = "Origninal";
       string winName2 = "Edge";
       int scale = 1; //Sobel filter 연산결과에 곱할 값
       int delta = 0; //Sobel filter 연산결과에 더할 값
       int kernel_size = 3; //Sobel filter의 크기 3x3
       int ddepth = CV_16S; //Filter 연산시 overflow를 방지하기 위한
형변화할 대상
       src = imread("lena.jpg");
       dst = src.clone();
       /* edge detect start */
       cvtColor(src, dst, CV_BGR2GRAY); /// 편의상 흑백이미지로 변환
       Mat grad_x, grad_y, grad;
       Mat abs_grad_x, abs_grad_y;
       /// X방향에 대해 Sobel filter를 적용하여 arad x에 저장
       Sobel(dst, grad_x, ddepth, 1, 0, kernel_size, scale, delta,
BORDER_DEFAULT);
       /// Y방향에 대해 Sobel filter를 적용 grad_y에 저장
       Sobel(dst, grad_y, ddepth, 0, 1, kernel_size, scale, delta,
BORDER_DEFAULT);
```

```
/// Sobel filter를 사용하면 음수가 발생할 수 있다 픽셀 값은 0-255의 값이므로 아래 함수를 이용하여 절대값을 구한다. 결과는 abs_grad_*에 저장 convertScaleAbs(grad_x, abs_grad_x); convertScaleAbs(grad_y, abs_grad_y);

/// X와 Y방향에 대한 Sobel filter의 결과를 0.5의 가중치를 두고합친다. 결과는 grad에 저장. 이 함수에 대한 설명은 추가 실험 참고. addWeighted(abs_grad_x, 0.5, abs_grad_y, 0.5, 0, grad); /* edge detect end */
imshow(winName2, grad);

waitKey(0);
}
```





결과 예시

실험 4: Sobel Filter 사용

- 샘플 영상에 Sobel filter 적용하도록 코드 추가
- 변경: VideoCapture(0) > VideoCapture("sample.mp4")

```
#include <opency2\opency.hpp>
#include <iostream>
using namespace std;
using namespace cv;
void main(void)
        char keychar;
        Mat frame;
        VideoCapture vid_in = VideoCapture(0);
        if (!vid_in.isOpened())
                 cout << "Error: Unable to open camera!" << endl;
        while(1)
                vid_in.read(frame);
                 /* edge detect start */
                 /* edge detect end */
                 if (frame.empty())
                         cout << "Error: Disconnection happened!" << endl;
                 imshow("CAM", frame);
                keychar = waitKey(5);
                 if (keychar == 'c' || keychar == 'C')
                         break;
```



실험 검사 항목

- 실험 1
 - 이미지가 정상적으로 출력되는지 확인
- 실험 2
 - □ 입력 동영상이 정상적으로 출력되는지 확인
- 실험 3
 - □ Gaussian filter 적용 결과가 정상적으로 출력되는지 확인
 - □ 100ms 간격으로 blurring이 심화되는지 확인
- 실험 4
 - 이미지 및 동영상에 대해서 Sobel filter 적용 결과가 정상적으로 출력되는지 확인



결과보고서 항목

■ 모든 실험 과정 및 결과 정리

■ 추가실험 A (코드 첨부 필수)

- 제공된 "alias_test.jpg" 이미지를 단순 축소한 것과 Gaussian filter를 적용한 후에 축소한 것을 비교하여 Gaussian filter가 만들어낸 효과에 대해 주파수 관점에서 설명
- □ 사용할 축소 함수 : resize(src, dst, Size(), 0.5, 0.5, 0)

■ 추가실험 B (코드 첨부 필수)

- □ 실험3 두 번째 항목의 코드와 실험4에서 사용한 addWeighted()함수를 사용해서 이미지 내 모서리를 강화하는 image sharpening 구현
- □ 원본 이미지와 Sobel filter 적용 결과의 가중합
- □ 교재 10주차 추가 실험B 설명 참고!



결과보고서 항목

■ 추가 실험 교재 설명

6. 추가 실험

A. "alias_test.jpg" 이미지를 불러온다. 그리고 resize(src, dst, Size(), 0.5, 0.5, 0)함수를 이용하여 이미지가 절반으로 축소하여 dst에 저장한다. 여기서 함수에 들어갈 parameter는 첫 번째와 두 번째만 (src, dst) 빼고 나머지는 그대로 유지한다. 네 번째와 다섯 번째 parameter는 각각 x와 y방향으로 얼마나 resizing할 지 결정하는 factor이다.

그리고 원본 이미지에 Gaussian 블러링을 한 다음 축소를 한 것과 비교하여 어떻게 다른 지를 보고서에 작성하고 코드를 첨부한다.

B. 실험3의 두 번째 항목의 코드에 실험4의 addWeighted()함수를 추가하여 image sharpening (이미지의 엣지를 강화)하는 작업을 한다. 결과는 100ms마다 바뀔 것이다. 발 생하는 현상을 보고서에 작성하고 코드를 첨부한다.

참고로 addWeighted()는 두 이미지에 각각 일정한 가중치를 두어 합해주는 함수이다. 함 수의 argument와 그에 대한 제한 조건은 다음과 같다.

addWeighted(first image, weight of first image, second image, weight of second image, offset(usually 0), output Mat data)

Constraint: weight of first image + weight of second image = 1

