

بسمه تعالی

پروژه بینایی ماشین

نام و نام خانوادگی: رحیم برومندی

استاد راهنمای: جناب دکتر حامد مسندی شیرازی

هدف پروژه: تشخیص ماشین از کنار در یک عکس (Side Car Detection)

الگوریتم مورد استفاده: الگوریتم ویولا جونز

محیط های مورد استفاده: متلب و اپن سی وی



تابستان 94 دانشگاه شیراز

مقدمه:

این پروژه کارشناسی مدل کردن یک ماشین از کنار(Side Car)،از طریق الگوریتم ویولا جونز می باشد.در این پروژه از محیط های اپن سی وک و متلب استفاده کرده،و در نهایت از روی دیتابیس های جمع اوری شده،مدل ماشین که به صورت یک فایل xml می باشد،ساخته شده واز ان در تشخیص به کار گرفته می شود.تمامی سورس های در فولدر پروژه اورده شده است.تمامی عکس های استفاده شده در پروژه،از اینترنت و اسناد اپن سی وی گرفته شده است.در نهایت یک اپ ساده(به علت کمبود وقت به این اپ ساده بسنده کرده ام)برای اندروید،که با استفاده از مدل ماشین ساخته شده در این پروژه ماشین را تشخیص می دهد،اگر چه خطا هم دارد،کسی منکر خطا داشتن ان نیست.باید وقت گذاشت،و دیتابیس های بهتری جمع اوری کرد.این نوشته خالی از خطا نیست،و اگر اساتید خطا را دیدند،به بزرگی خودشان بیخشند.در نهایت از استاد گرانقدر جناب دکتر حامد مسندی،که بنده را در این پروژه یاری کردند،سپاسگزارم.

rahim.borumandi71@gmail.com

الگوریتم ویولا جونز:

کاربرد:به طور وسیع در تشخیص اشیا به صورت بلادرنگ به کار می رود.

مزایا:یکی از مزایای این الگوریتم این می باشد،که تشخیص خیلی سریع می باشد.(نسبت به الگوریتم های دیگر اصطلاحا بلادرنگ است)."("

معایب:یکی از معایب ان ،اموزش ان زمان زیادی می برد.

روش Haar feature-based cascade classifiers یکی از موثرترین روش ها در بینایی ماشین(تشخیص اشیا) می باشد،که به وسیله پل ویولا و مایکل جونز(Rapid Object Detection "Michael Jones و Paul Viola در مقاله ای تحت عنوان "using a Boosted Cascade of Simple Features در فولدر پروژه اورده شده است.

Rapid Object Detection using a Boosted Cascade of Simple Features

Paul Viola
viola@merl.com
Mitsubishi Electric Research Labs
201 Broadway, 8th FL
Cambridge, MA 02139

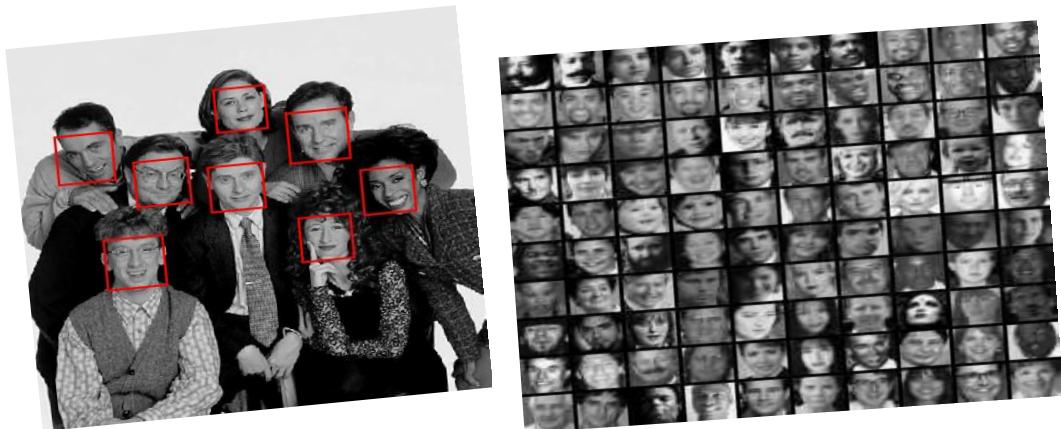
Michael Jones
mjones@crl.dec.com
Compaq CRL
One Cambridge Center
Cambridge, MA 02142

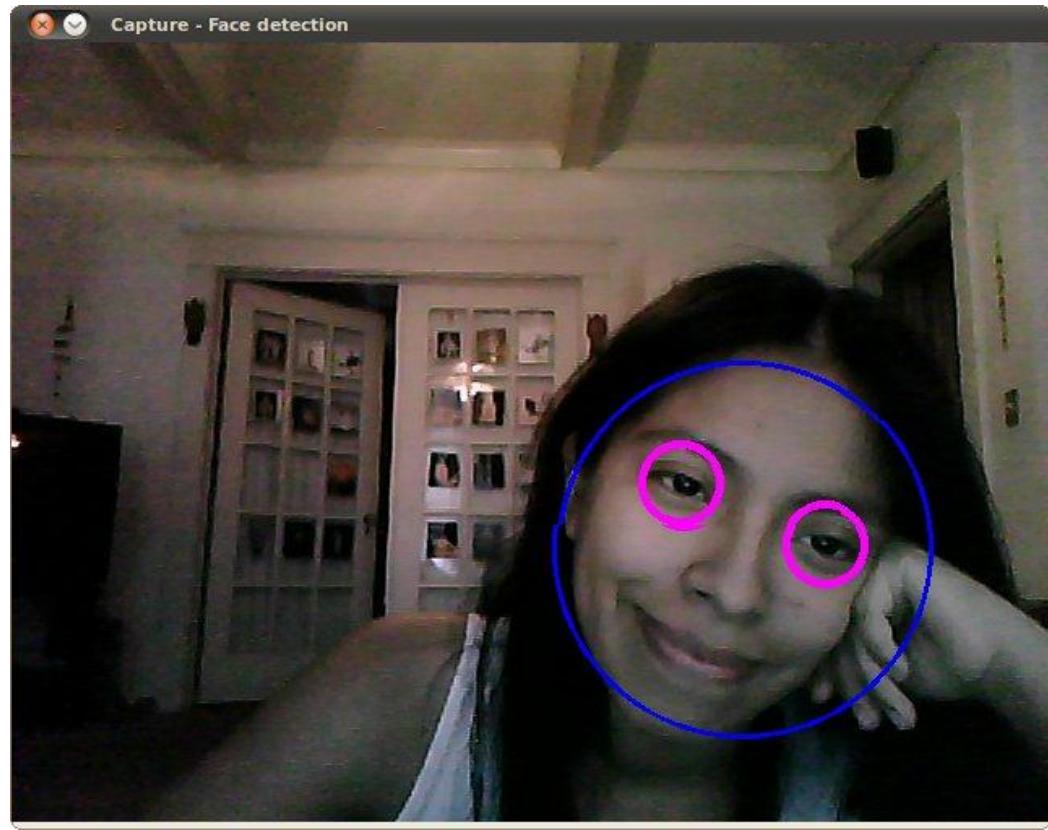
Abstract

This paper describes a machine learning approach for visual object detection which is capable of processing images

tected at 15 frames per second on a conventional 700 MHz Intel Pentium III. In other face detection systems, auxiliary information, such as image differences in video sequences, or pixel color in color images, have been used to achieve

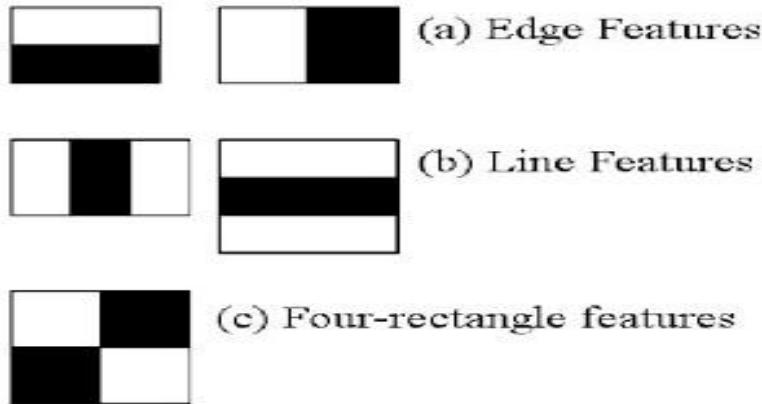
این الگوریتم ترکیب الگوریتم های AdaBoost و Cascade می باشد، که قادر بود در یک تصویر 288×384 چهره را در مدت زمان 0.067 ثانیه تشخیص دهد. این الگوریتم 15 بار سریع تر از اشکارساز های state-of-the-art و بادقتی بالاتر می باشد. این الگوریتم یکی از پیش رفته ترین الگوریتم های بینایی ماشین در دهه ۹۰ گذشته تا





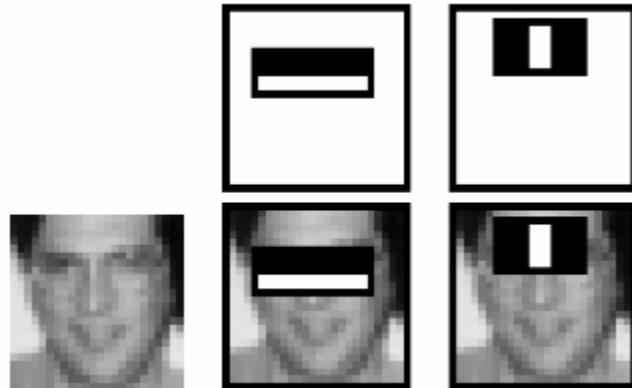
به حال بوده است. اما به طور خلاصه نقش هر کدام از الگوریتم های AdaBoost و Cascade در این الگوریتم شرح می دهیم.

ابتدا تصویر ورودی به تصاویر 24×24 تقسیم می شود، هر زیر تصویر بیان گر یک بردار ویژگی است. برای اینکه محاسبات موثر و کار امد باشد، از یک سری ویژگی های خیلی ساده استفاده می کنیم. تمام مستطیل های ممکن، درون زیر تصویر بررسی می شوند. در هر مستطیل چهار ویژگی به کمک ماسک هایی که در شکل زیر امده استخراج می شود. (چهار ماسک ویژگی که برای هر مستطیل استفاده می شود. معمولاً ماسک 2×2 کمتر مورد استفاده قرار می گیرد.)



با هر کدام از این ماسک‌ها، مجموع پیکسل‌های سطح خاکستری در نواحی سفید از مجموع پیکسل‌های نواحی سیاه کم می‌شود. پس می‌توانیم این طور بگوییم درون یک تصویر 24×24 یک میلیون ویژگی می‌توانیم داشته باشیم. (البته این ویژگی‌ها خیلی سریع محاسبه می‌شوند و می‌توانند کمتر از یک میلیون هم باشند مثلاً 64000، البته لازم به ذکر است هرچه تعداد ویژگی کمتر کنیم اموزش سریع‌تر، اما دقت کاهش می‌یابد). هرویژگی به عنوان یک یادگیرنده‌ی ضعیف در نظر گرفته می‌شود. الگوریتم یادگیری پایه تلاش می‌کند، که بهترین کلاسیفایر ضعیف را کوچکترین خطلا را در کلاس بندی دارد، پیدا کند. حال در بین تمامی زیر تصاویر ممکن، و تمامی مکان‌های کرنل، را باید چک کند، که ویژگی‌های بسیار زیادی بدست می‌اید. حال اگر بخواهیم این ویژگی‌ها را کمتر کنیم باید یک معیار داشته باشیم. حال تصور کنید، حال برای یک تصویر 24×24 ما 16000 ویژگی در نظر بگیریم. برای محاسبه‌ی هر ویژگی ما باید، جمع پیکسل‌های سیاه و سفید را بیابیم. برای حل سریع‌تر ان‌ها انتگرال تصاویر را معرفی کردند، این روش جمع پیکسل‌های را ساده‌تر می‌کند. حال در میان این همه ویژگی‌ها اکثر انها نامربوط می‌باشند، و برای کار تشخیص ما مفید نمی‌باشند. برای مثال به تصویر زیر نگاه

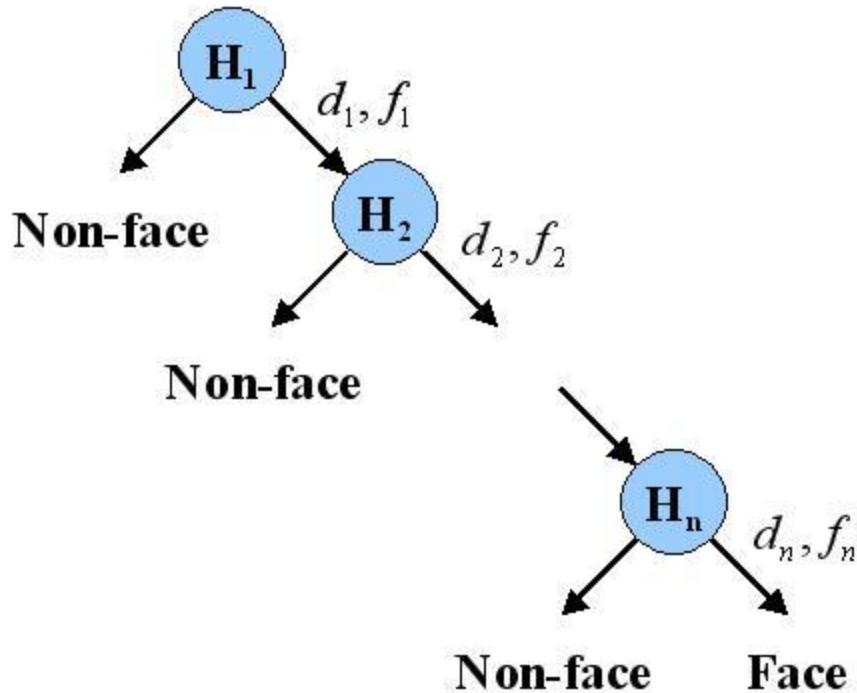
کنیدفاین دو ویژگی ردیفی و ستونی زیر را در نظر بگیرید.



ویژگی ردیفی چون شامل چشم می باشد، که معمولاً نسبت به بخش های دیگر صورت کمی تار تر است ویژگی خوبی به نظر می رسد، ویژگی ستونی هم ویژگی خوبی است، چون، بر روی بینی تمرکز کرده است، اما ویژگی های در بعضی جاهای نامربوط می باشد و کمکی در تشخیص به ما نمی کند. معیاری که با آن با بهترین ویژگی ها را انتخاب کنیم AdaBoost می باشد. برای این کار ما برای no object و object بودن یک حد استانه (که میزان خطای انسان را مشخص می کند) تعریف می کنیم، و برای آن ویژگی هایی که از حد استانه کمتر باشند، آنها را حذف می کنیم.

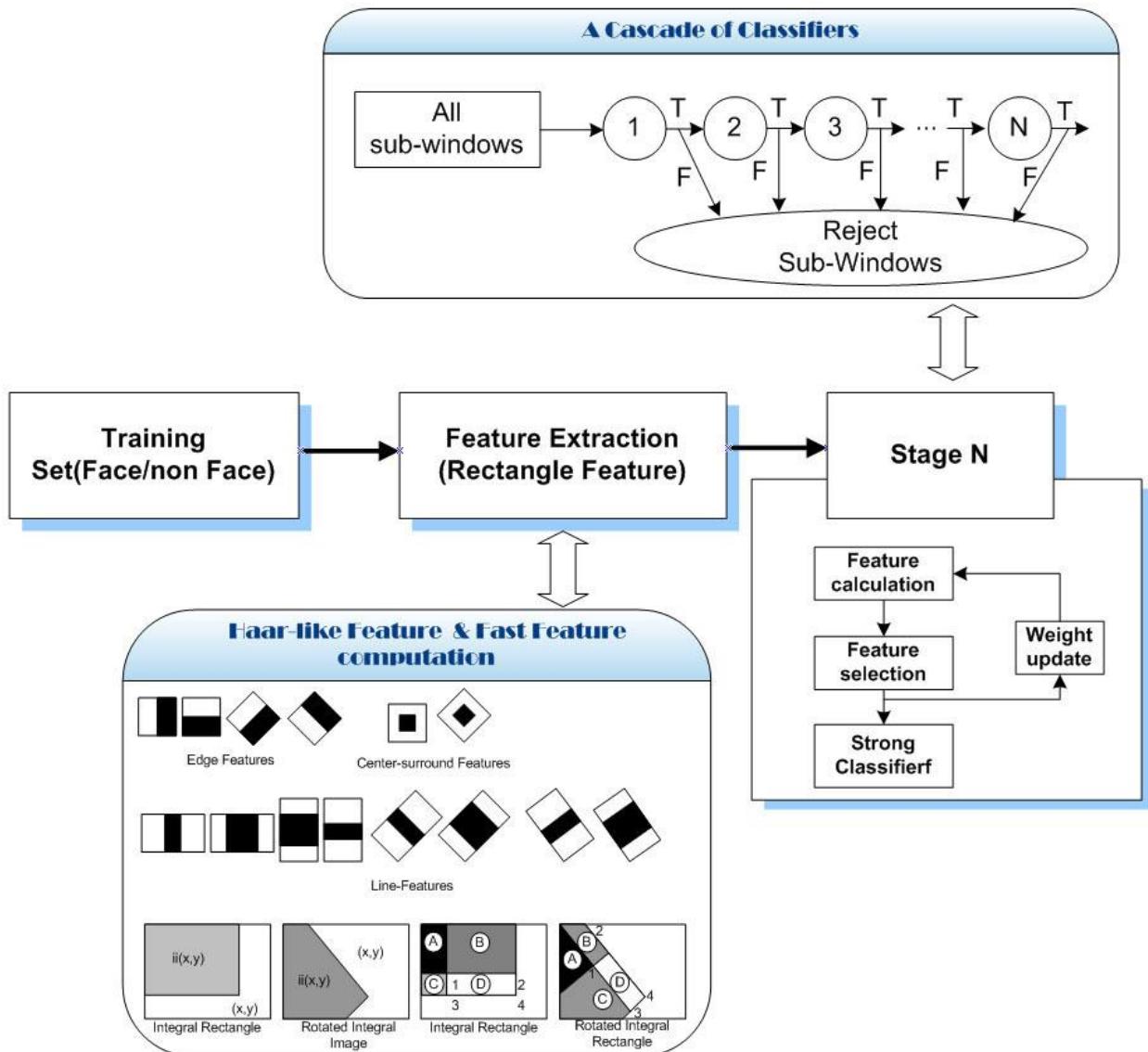
الگوریتم کسکید (Cascade Algorithm):

یک روش عددی در ریاضیات می باشد، که متناوباً پشت سر هم تکرار می شود، که بعد از مثلا N مرحله خطای آن از یک حد استانه کمتر می شود. از قضا این الگوریتم در پردازش تصویر نیز استفاده کرده اند.



الگوریتم ادا بوست (AdaBoost Algorithm): ادابوست که کوتاه شده ی "Adaptive boosting" می باشد، یکی از الگوریتم های بینایی ماشین می باشد، که به وسیله "Yoav Freund and Robert Schapire" فرمول بندی شد، که در سال 2003 جایزه "Gödel Prize" را بردند. این الگوریتم می تواند با سایر الگوریتم های بینایی ماشین ترکیب شود، که در نهایت باعث افزایش کارایی الگوریتم می شود. خروجی دیگر الگوریتم های بینایی ماشین (یادگیرنده ضعیف) با جمع وزن دار ترکیب می شود، که خروجی نهایی از کلاسیفایر بوست را بیان می کند. یکی از معضلات بینایی ماشین "curse of dimensionality" می باشد، همان طور که در قسمت بالا بحث شد، هر مثال ویژگی های زیادی دارد، که اگر بخواهیم همه آن ها را محاسبه کنیم مطمینا زمان زیادی را یاد برای آن صرف کرد. برای مثال وقتی ما از الگوریتم Haar features Viola-Jones object detection استفاده می کنیم تعداد 162,336 پیکسل 24x24 می رسد، که ارزیابی هر ویژگی می

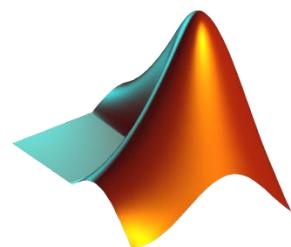
تواند نه تنها زمان اموزش را بالا ببرد، بلکه Hughes Effect را کاهش می دهد که این اصلا برای کارایی و اعتبار ان خوب نمی باشد. بر خلاف SVM ها، پروسه اموزش ادابوست ان ویژگی هایی را انتخاب می کند، که predictive power را بهبود و dimensionality را کاهش بدھند، زمان اموزش را کاهش، ویژگی های نامربوط را حذف کنند.



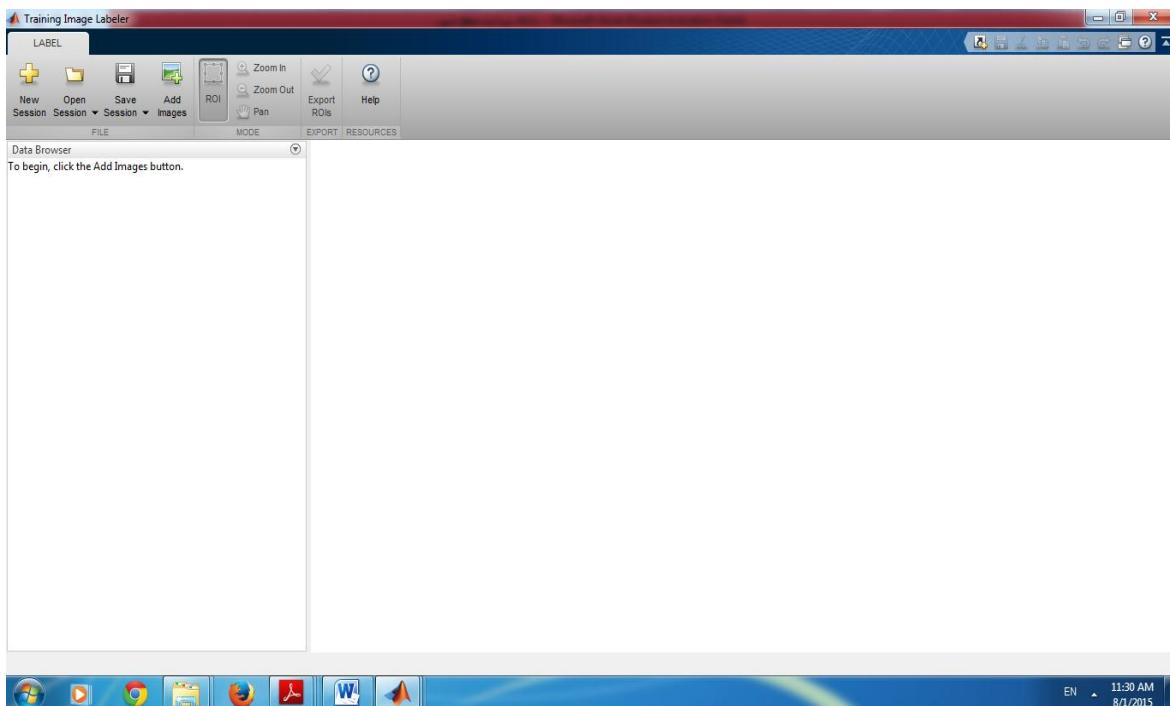
کلاسیفایر از برچسب گذاری داده ها، اموزش داده می شود. در اموزش با روش الگوریتم ما با دو گروه عکس (به عنوان دیتا) سرو کار داریم. object, no object در روشن ویولا جونز از 5000 تا face و از 300 میلیون no face تشکیل شده

است. عکس های face ها همگی نرمالیزه شده اند. برای مطالعه عمیق تر الگوریتم های پردازش تصویر می توانید به کتاب های پردازش تصویر مراجعه کنید.

روش انجام پروژه در محیط های متلب و این سی وی:

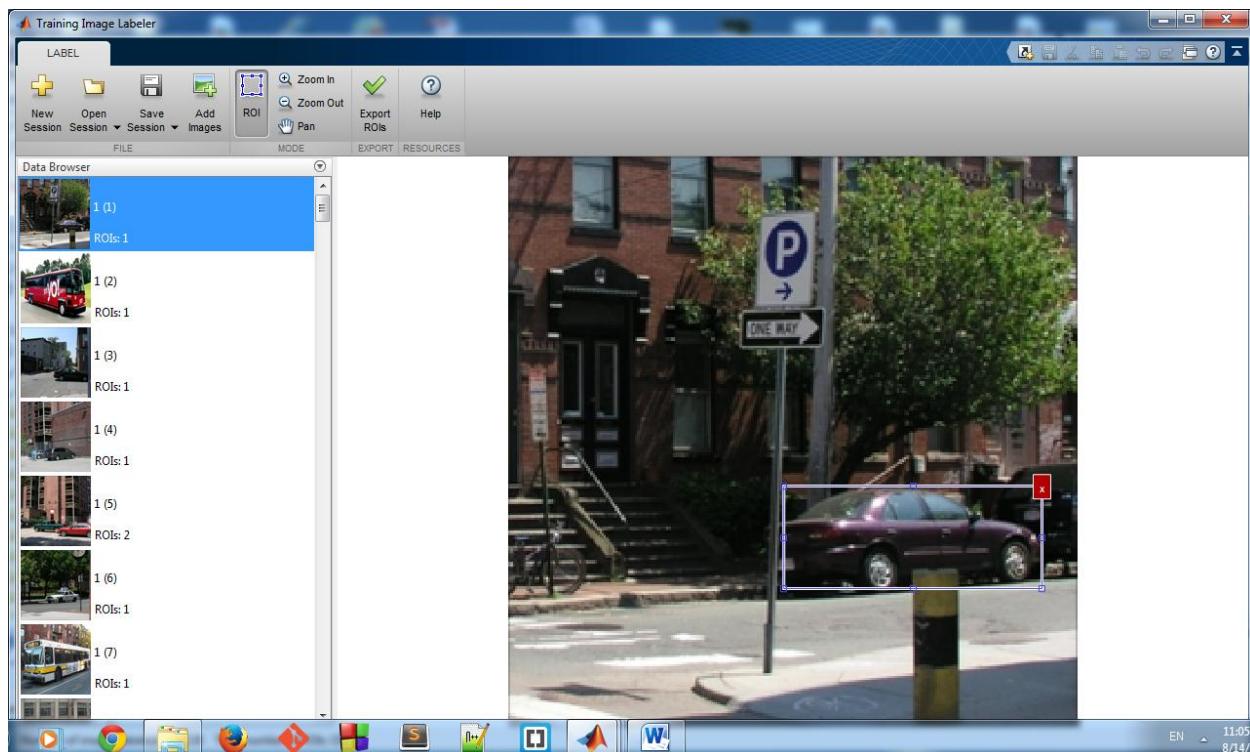


از انجا که پروژه بنده تشخیص ماشین با استفاده از الگوریتم viola-jones داده های عکس من شامل car و no car می باشد، که این دو فولدر عکس از روی اینترنت جمع اوری شده است. بعد از اینکه این دوفولدر عکس اماده شد، (قاعده تراهنما افزایش می یابد). نکته ای که باید بیان کنم تمامی عکس های استفاده شده در پروژه، از اینترنت و اپن سی وی و متلب گرفته شده است. بعد از آن برای آموزش آن در متلب، باید با یک ابزار به نام trainingImageLabeler استفاده می کنیم که کافی نام انرا در کامند ویندو متلب تایپ کنیم. این ابزار جهت استفاده ساده تر از الگوریتم viola-jones در آموزش اشیایی می باشد که مدل آن در متلب موجود نیست. (مدل های صورت، بینی، چشم، دست، علامت راهنمای ایست آموزش داده شده اند.) این ابزار در متلب R2015a اضافه شده است. (برای اینکه در انجام مراحل جهت ساخت مدل مورد نظر خود، به مشکل برخود کنید ورژن های نرم افزار ها را دقت کنید، که از همین ورژن (شدیداً توصیه می کنم) یا ورژن های جدید تر استفاده کنید).

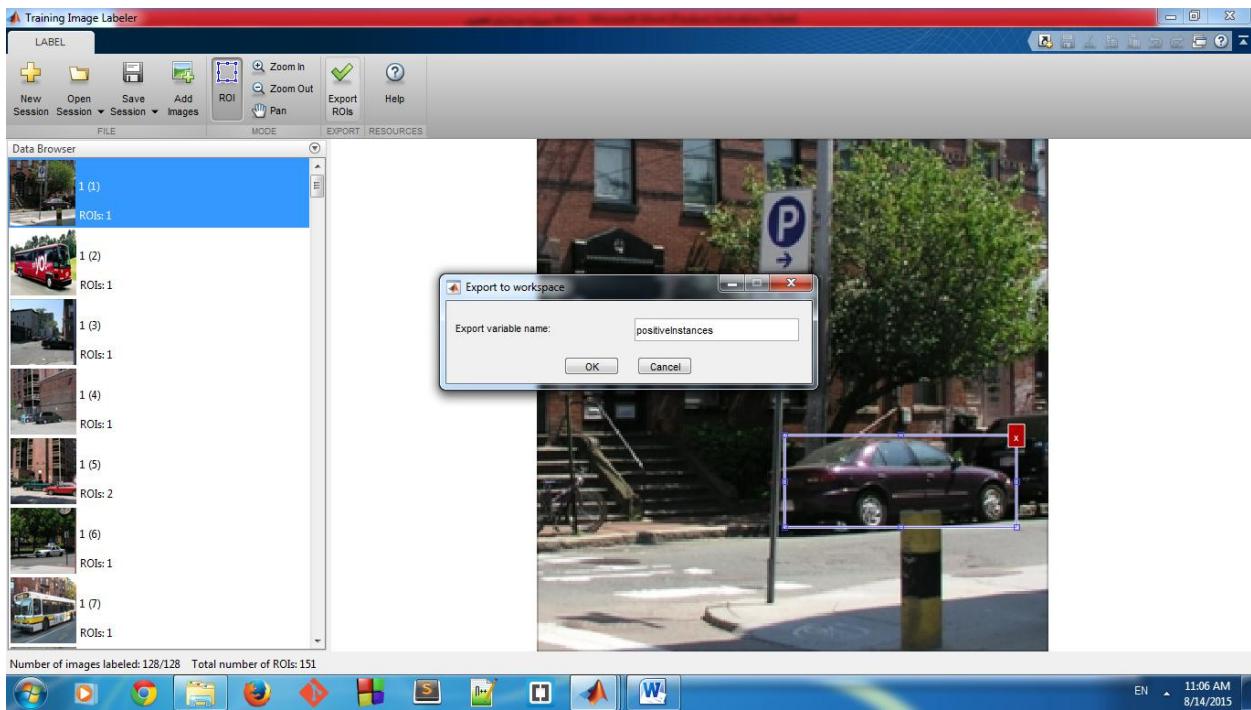


حال می بینم که این ابزار از طریق Add image می توانیم تصویر های car خود را به ان داده و ROI (Region of interest) هر تصویر را مشخص کنیم. همان طور که از نامش پیدا است یعنی باید با این منو ناحیه از تصویر که شی ما دران واقع شده

است مشخص کنیم، باید برای این تک تک تصاویر این کار را کنیم، و در نهایت مطلب از روی ان ها یک فایل با فرمت mat می سازد، که این فایل در اموزش مدل خیلی مهم است، که با زدن منوی ذخیره (save) فایل با فرمت mat را در محل دلخواهمان ذخیره می کنیم. (اگر کنجکاو شدید که این فایل چیست، باید بگم مشیر عکس های مثبت و ROI در خود ذخیره می کند، برای اطلاعات بیشتر به workspace مطلب رجوع کنید).



حال برای اموزش با استفاده از داده های no car و car و فایل mat ساخته شده از تکه کد زیر در مطلب استفاده می کنیم. قبل اجری این کد، برای ابزار برچسب گذار تصویر منو export را زده، و نام ورودی را نام پیش فرض بگذارد.



کردن در اینجا در واقع متغیر های داخل فایل mat را به workspace متبلاً انتقال می دهد.

حال تکه کد زیر را اجرا کنید،

```
load('labelingSessioncarDetect.mat');
imDir = fullfile('car');
addpath(imDir);
negativeFolder = fullfile('nocar');
trainCascadeObjectDetector('CarModel.xml',
positiveInstances,negativeFolder,'FalseAlarmRate',0.2,'NumCascadeStages',5);
```

در تکه کد بالا اولین چیزی که باید بارگذاری شود، فایل mat می باشد، (لازم به ذکر است نام آن را اگر غیر این گذاشته اید، نام خود بگذارید، و باید این فایل در current path متبلاً باشد، در غیر این صورت خطأ خواهد داد، بعد از آن ما تمام فایل های فolder car و بعد از آن فolder nocar را اضافه می کنیم.

که در کد بالا 2. مقدار، خطای قابل قبول و 5 تعداد لایه های اموزش می باشد. باید توجه داشته باشیم هرچه تعداد لایه های اموزش ما بیشتر و ضریب خطای ما کمتر باشد، برای عکس های negative که در اینجا nocar می باشد، باید خیلی زیاد باشد، مثلاً در صفحات بعد به ان خواهیم رسید که بنده برای خطای 2. و 8 مرحله اموزش حدود سه هزار عکس استفاده کرده ام.

بعد از آموزش خروجی در متلب یک فایل xml خواهد بود که ما از روی آن در تشخیص اشیا به کار می گیریم.(می دانید که xml یک زبان است که برای دینا به کار می رود) نمونه یک فایل xml ساخته شده در زیر می بینید.(اطلاعاتی در مورد ویژگی ها، نوع الگوریتم، وی یک سری پارامتر های دیگر که اگر دوست داشتید داخل فolder پروژه CarDatabase می توانید ببینید.

```

1  <?xml version="1.0"?>
2  <opencv_storage>
3  <!-- Created using Computer Vision System Toolbox(tm) for MATLAB(R) -->
4  <!-- Version 8.5.0.197613 (R2015a) -->
5  <!-- Compatible with OpenCV 2.4 -->
6  <cascade>
7      <stageType>BOOST</stageType>
8      <featureType>HOG</featureType>
9      <height>32</height>
10     <width>89</width>
11     <stageParams>
12         <boostType>GAB</boostType>
13         <minHitRate>9.9500000476837158e-01</minHitRate>
14         <maxFalseAlarm>2.0000000298023224e-01</maxFalseAlarm>
15         <weightTrimRate>9.499999999999996e-01</weightTrimRate>
16         <maxDepth>1</maxDepth>
17         <maxWeakCount>100</maxWeakCount>
18     <featureParams>
19         <maxCatCount>0</maxCatCount>
20         <featSize>36</featSize>
21     <stageNum>8</stageNum>
22     <stages>
23         <!-- stage 0 -->
24         <_>
25             <maxWeakCount>6</maxWeakCount>
26             <stageThreshold>-8.2882702350616455e-01</stageThreshold>
27             <weakClassifiers>
28                 <_>
29                     <internalNodes>
30                         0 -1 26 2.2797845304012299e-03</internalNodes>
31                     <leafValues>
32                         8.3999997377395630e-01 -6.6572237014770508e-01</leafValues>
33                 <_>
34             </internalNodes>

```

بعد از آن با تکه کد زیر ما برای تشخیص ماشین در تصویر استفاده می کنیم، که اول مدل خود را به اسکار ساز معرفی می کنیم. بعد که باید نام تصویر را در قسمت خواندن تصویر جایگزین کنیم. خط بعد در عکس در صورت وجود مدل را تشخیص می دهد، و خط بعدی، دور مدل قرار است مستطیل بکشد، خط بعد هم نشان دادن عکس خروجی.

```

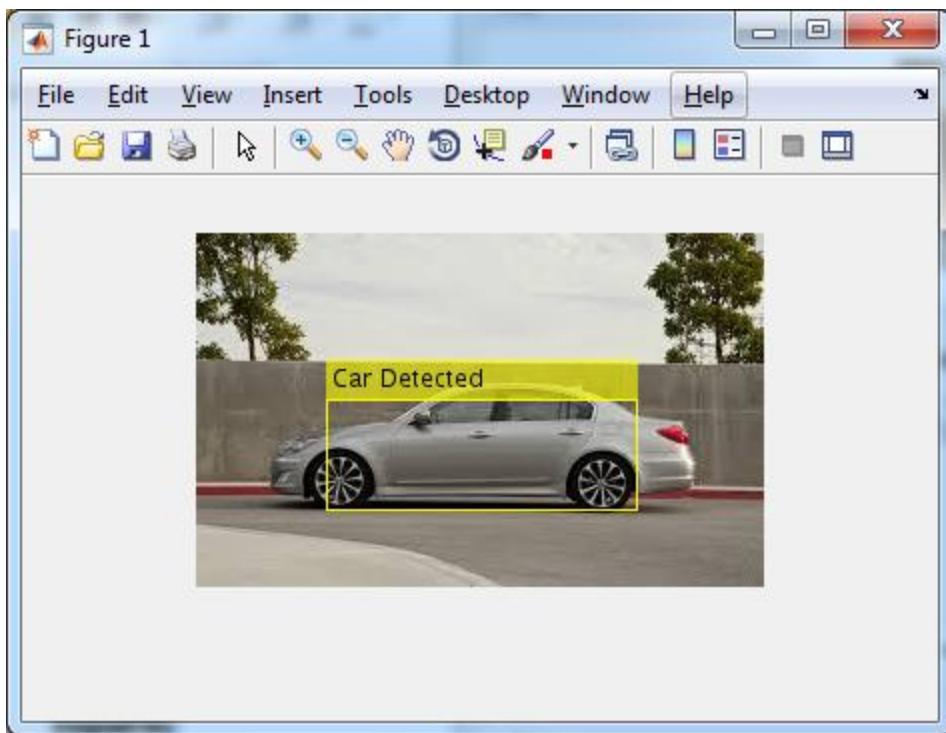
detector = vision.CascadeObjectDetector('CarModel.xml');
img = imread('image.jpg');
bbox = step(detector,img);
detectedImg = insertObjectAnnotation(img,'rectangle',bbox,'cardetection');
figure;
imshow(detectedImg);

```

اکنون ما باید داده های تصویر خود را زیاد کنیم تا ،دقت تشخیص ماشین در عکس را افزایش دهیم.برای این کار ما از دیتابیس تصویر جمع اوری شده به وسیله خودم از روی اینترنت،اموزش داده و نتایج را با هم مدل ساخته شده به وسیله ی UIUC dataset مقایسه می کنیم.لازم به ذکر است فرمت عکس های که برای اموزش استفاده می کنیم، jpg است.ما برای اموزش از 128 عکس مثبت و 3567 عکس منفی استفاده کرده و در هشت لایه اموزش می دهیم.

دیتابیس UIUC یک دیتابیس استاندارد،برای ماشین می باشد،که فرمت عکس های ان ppm می باشد،با دستور imread میتوانید آن هارا بخوانید،هم این فرمت را پشتیبانی می کند،که به وسیله این افراد Dan Roth و Shivani Agarwal، Aatif Awan ساخته شده ،که در فایل پروژه در فolder std فایل database CarData.tar.gz می باشد،که با WinRaR به راحتی می توانید اکسٹرکت کنید.

البته لینک این دیتابیس هم <https://cogcomp.cs.illinois.edu/Data/Car> می باشد.



یک فرد به نام abhi-kumar امده با این دیتابیس استاندارد، از طریق اپن سی وی، مدل ماشین را آموزش داده، که یک سری فایل xml به اشتراک گذاشته، به عنوان مدل ماشین، که قرار شد (استاد و بندہ) مدل خودمون را با این مدل مقایسه کنیم.

اگر از مدل دیگری که به سیله دیتابیس UIUC توسط abhi-kumar آموزش داده شده است، که فایل های ان در پوشه database std قرار دارد، مقایسه کنیم، می بینیم، فایل مدل ما دقیق بیشتری دارد. لینک سایت و پروژه ان را از لینک زیر می توانید مشاهده کنید.

<http://abhishek4273.com/2014/03/16/traincascade-and-car-detection-using-opencv/>

Firefox has prevented the outdated plugin "Adobe Flash" from running on abhishek4273.com.

A GATEWAY TO ROBOTIC VISION

Robotics And Computer Vision

ABOUT ME


Abhishek Kumar Annamraju
Undergraduate engineering student of Electrical and Electronics department,Bits Pilani Goa,India
[View Full Profile →](#)

FOLLOW BLOG VIA EMAIL

Enter your email address to follow this blog and receive notifications of new posts by email.
[Join 41 other followers](#)

HEXAPOD VISION. OPENCV

TRAINCASCADE AND CAR DETECTION USING OPENCV

MARCH 16, 2014 BY ABHISHEK KUMAR ANNAMRAJU 64 COMMENTS

AUTHORS:Abhishek Kumar Annamraju,Akashdeep Singh,Adhesh Shrivastava

Hello Friends

My last post explained how segmentation can be used to detect roads.

This post will explain the following things:

- 1.Optimum use of traincascade
- 2.Creating xml files for object detection
- 3.Using multiple xml files to detect object.here it is cars
- 4.Using multiple xml files without detecting a single object twice.

Haartraining is stated to provide better results than traincascade but it is automatically slow. Sometimes it may take some time to train

ROBOTICS AND COMPUTER VISION

CATEGORIES

Select Category

SEARCH FOR OTHER POSTS

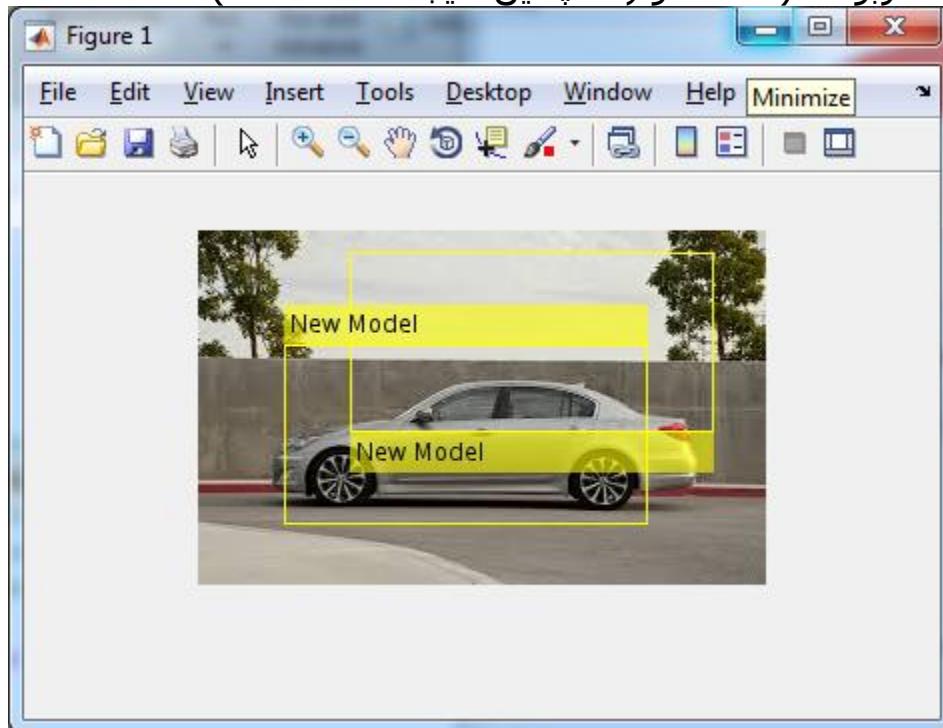
Search ...

RECENT POSTS: A GATEWAY TO ROBOTIC VISION

Basic Image Feature Extraction Tools
2014 in review
MOTION TRACKING USING OPENCV
WORKING WITH OPENCV IN WINDOWS
PLAYING WITH STEREO IMAGES AND DEPTH MAP
TRACK THE REGION OF INTEREST

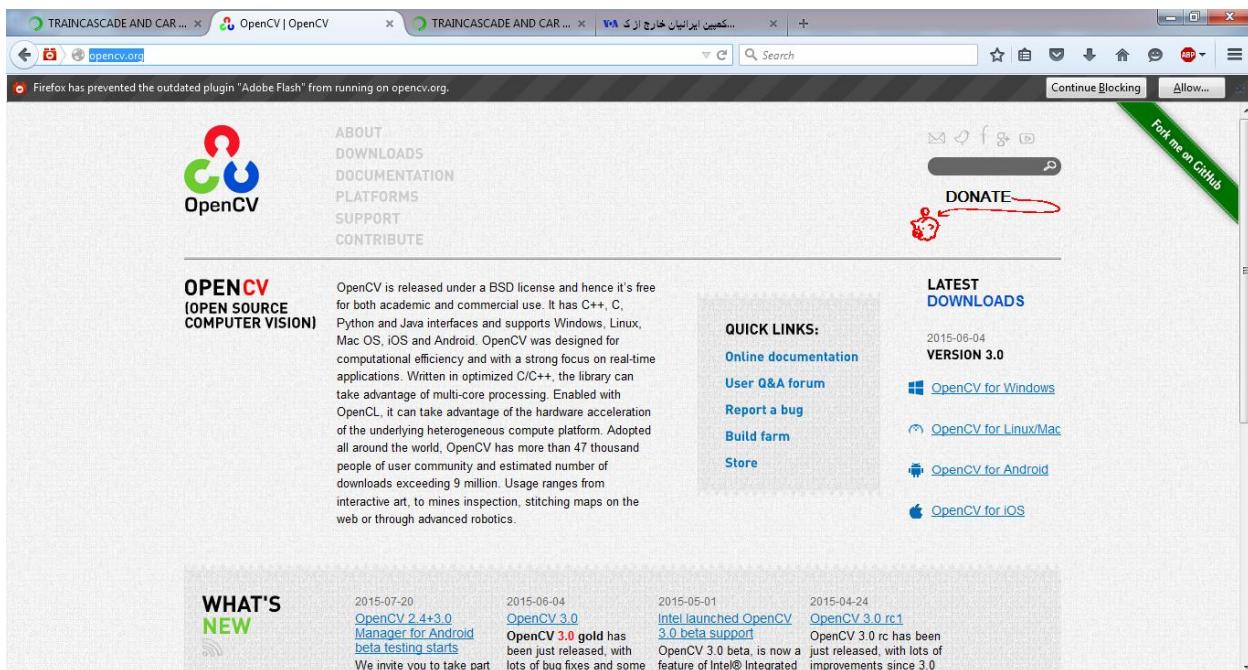
Follow

عکس خروجی با مدل مربوطه: (مدل سوم ان چنین نتیجه ای داشت.)

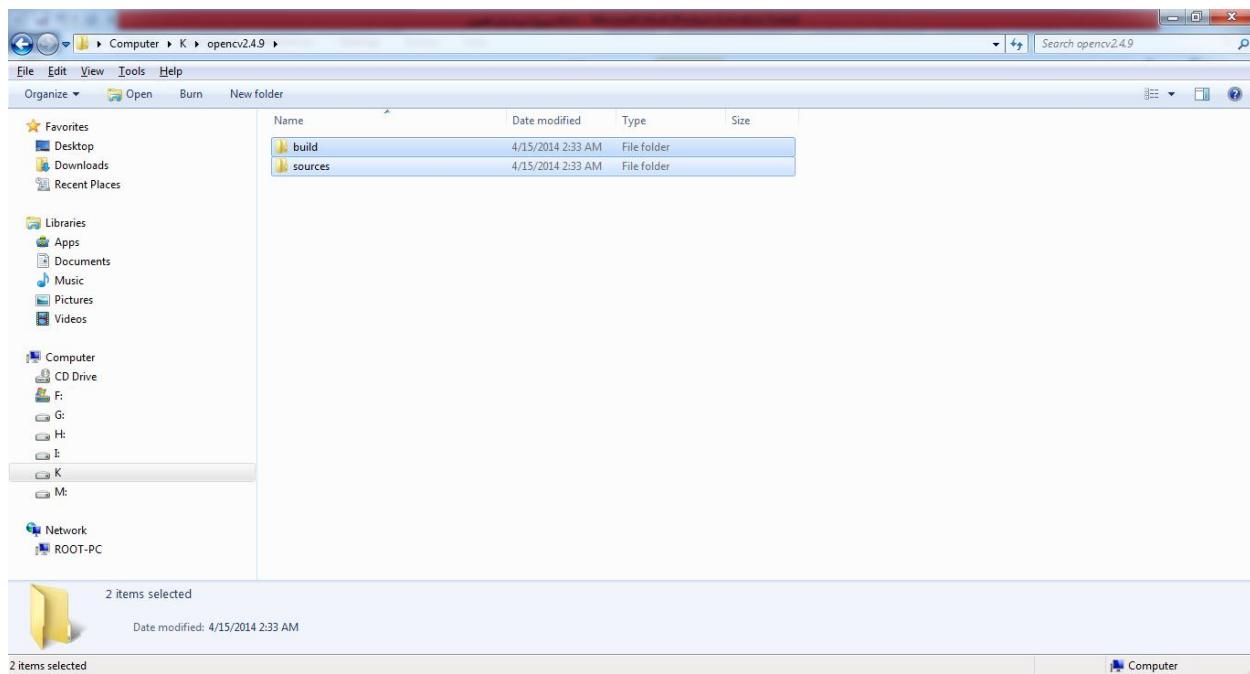


برای آموزش در این سی وی از دستورات خط فرمان استفاده کرده و آموزش را می دهیم در نهایت یک فایل xml ساخته می شود.(مانند مطلب این فایل با فایل که در مطلب ساخته می شود، فرقی ندارد، در مطلب هم می توان از آن استفاده کرد.)

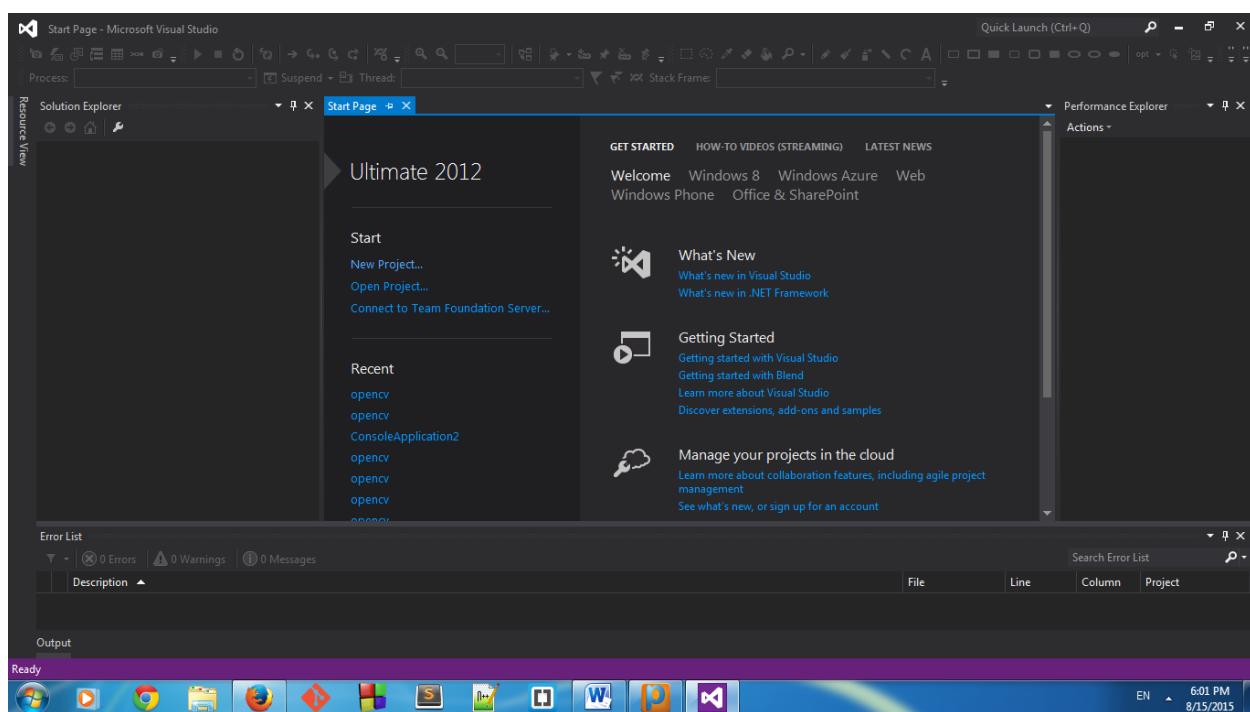
برای استفاده از این سی وی در پردازش تصویر باید اولین مرحله به سایت [opencv2.4.9](http://opencv.org) رفته و نسخه <http://opencv.org> را برای ویندوز دانلود کنید.



دومین مرحله بعد از اکستركت کردن آن، دو پوشه دارد، build و source که ما از نسخه بیلد شده استفاده کرده، در Visual Studio 2012 باشد این را پیکره بندی کنیم. نسخه سورس برآ وقتی هست که ما می خواهیم از طریق یک کامپایلر خودمان نسخه بیلد را بسازیم، مثلا برای استفاده از این سی وی در کیوت حتما باید خودتون از روی سورس آن را بیلد کنید.

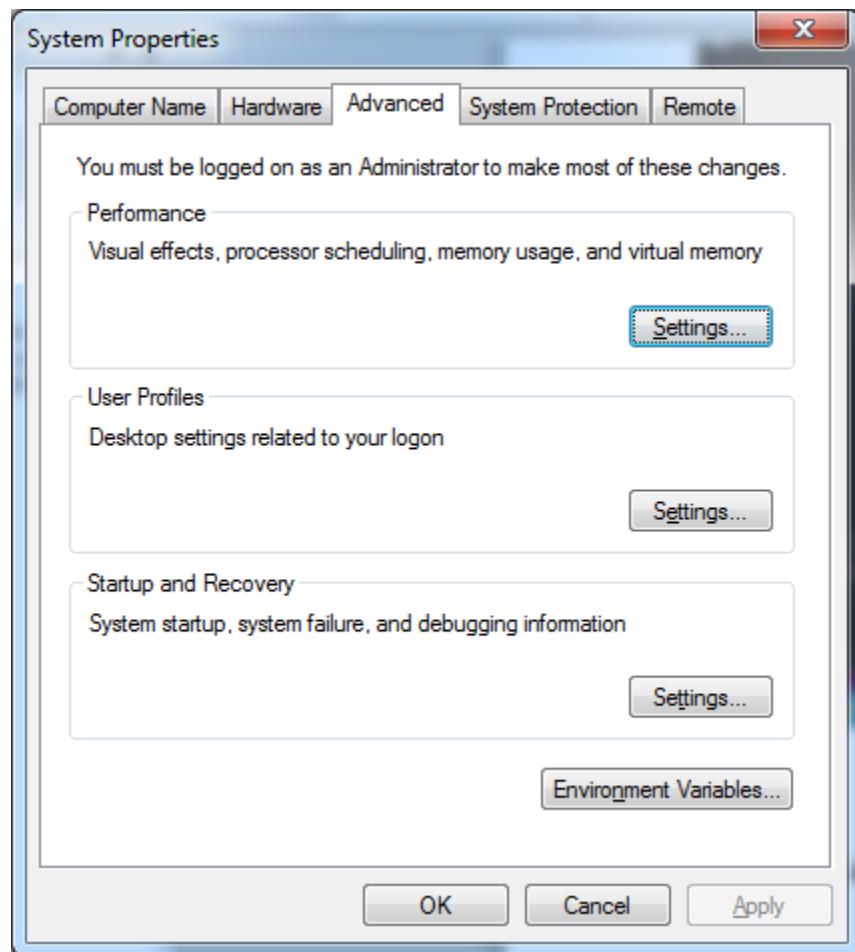


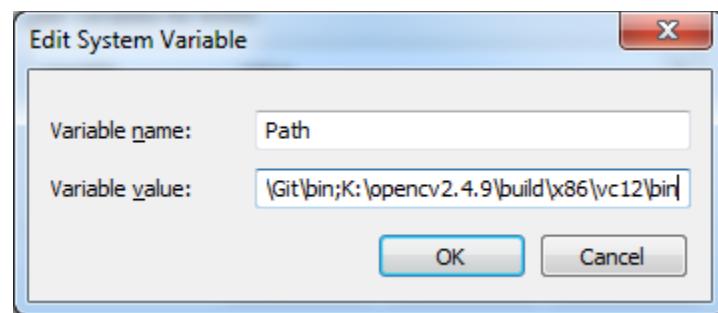
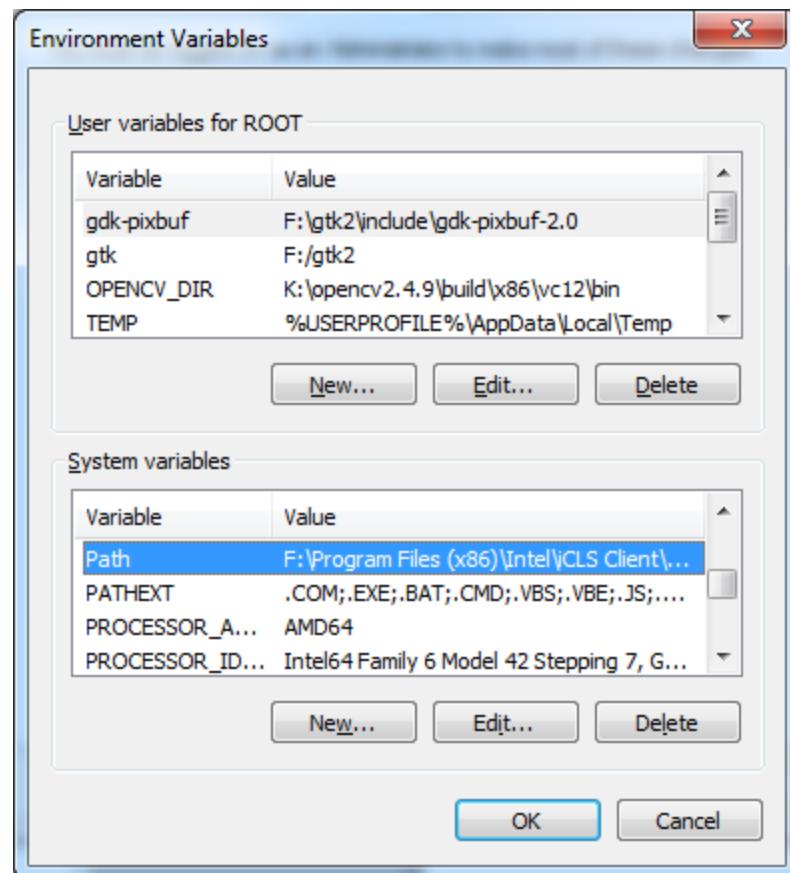
(پس فرض می کنم ویژوال استودیو 2012 را نصب دارید.)



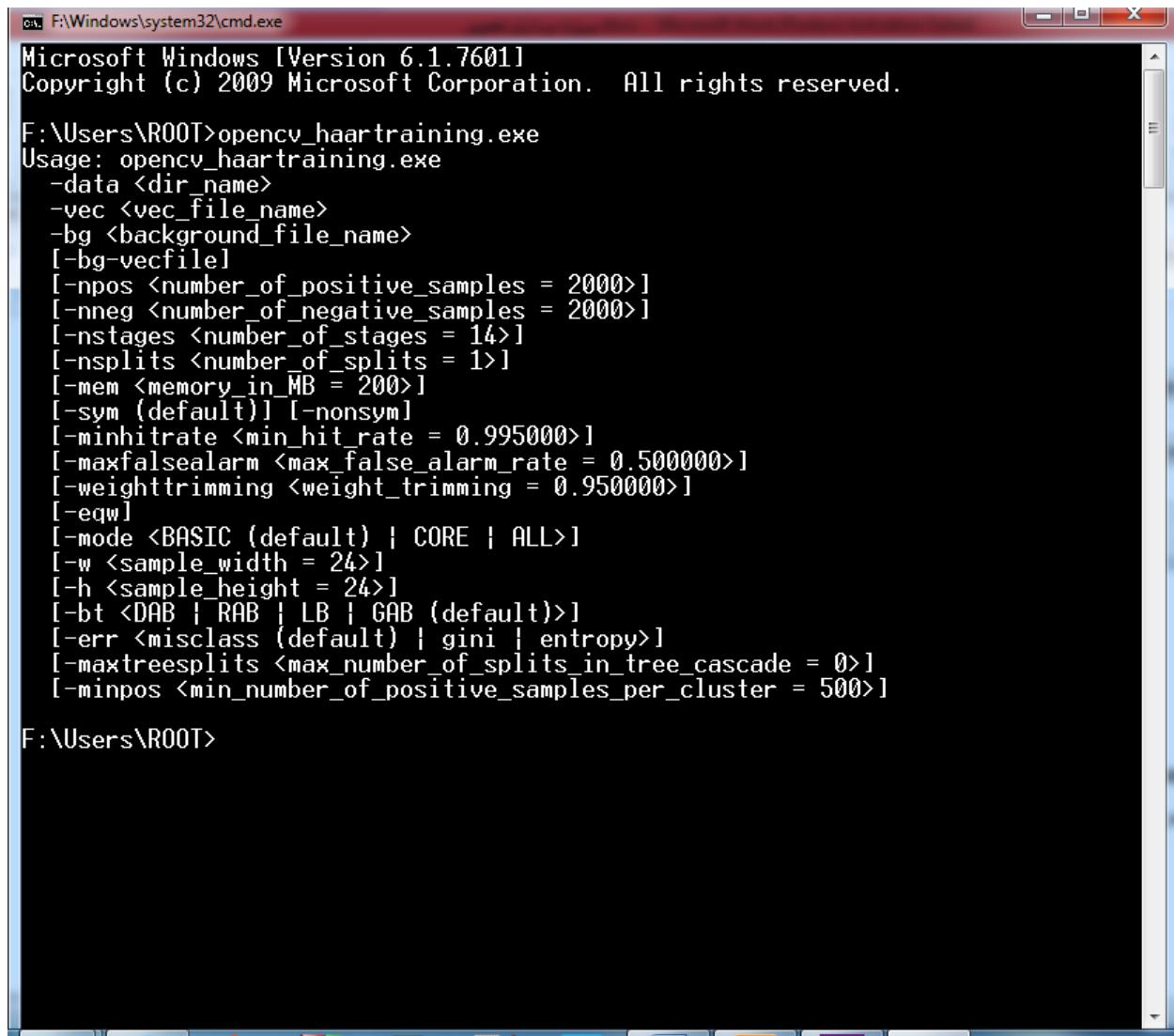
اولین مرحله باید مسیر opencv را به متغیر سیستمی ویندوز اضافه کنید، در منوی سرچ کافی است تایپ کنید Edit system environment variables.

بعد روی Environment Variables کلیک کنید. در قسمت system variables، path را باز کرده، و مسیر K:\opencv2.4.9\build\x86\vc12\bin را به انتهای PATH اضافه کرده و در انتهای آن سمتی کولن بگذارید و ذخیره کنید. (اگر درایوی که اپن سی وی داخل آن است C است به جای K، C بگذارید.)





بعد از آن opencv_haartraining.exe داخل CMD تایپ کنید، اگر نتایج مانند عکس بود یعنی مرحله اول را درست رفته اید.

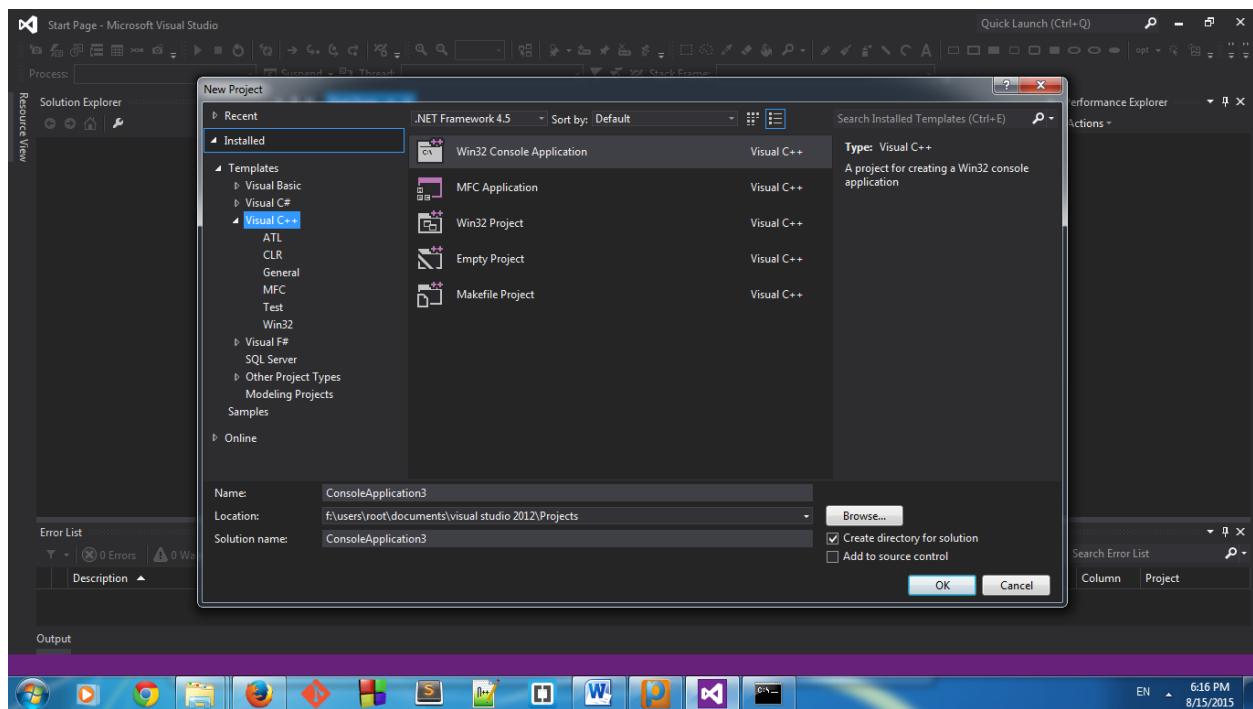
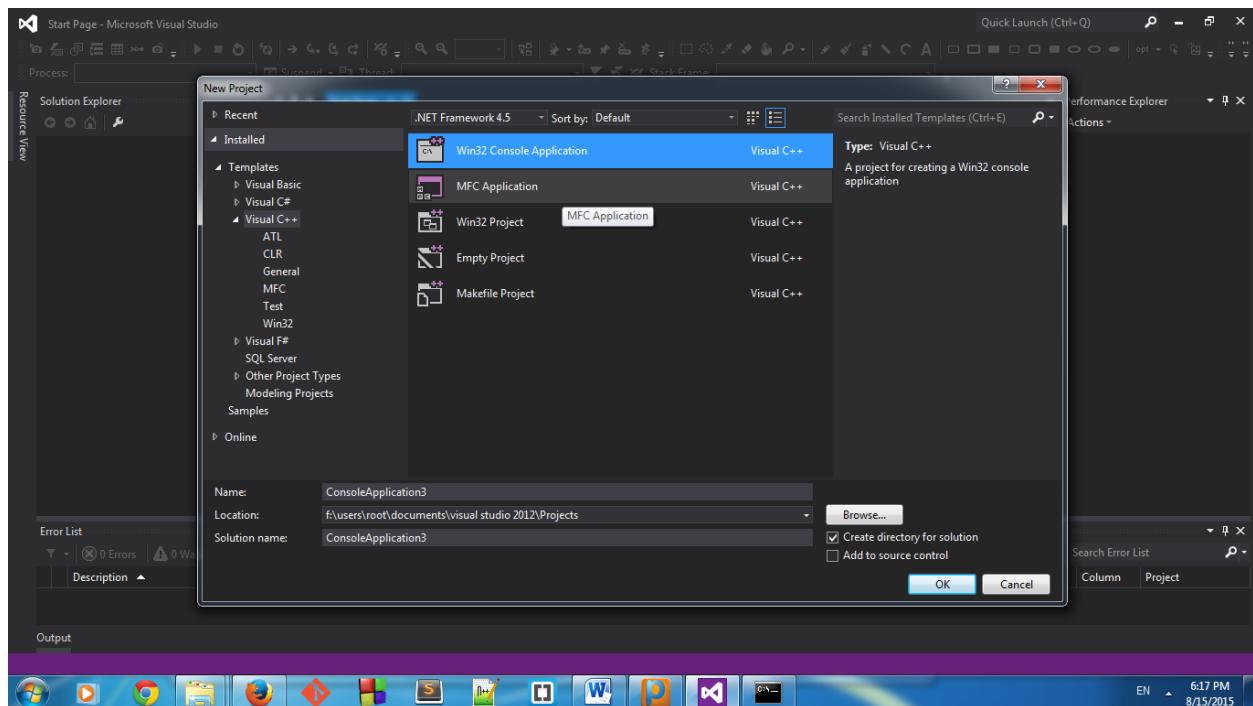


```
F:\Windows\system32\cmd.exe
Microsoft Windows [Version 6.1.7601]
Copyright (c) 2009 Microsoft Corporation. All rights reserved.

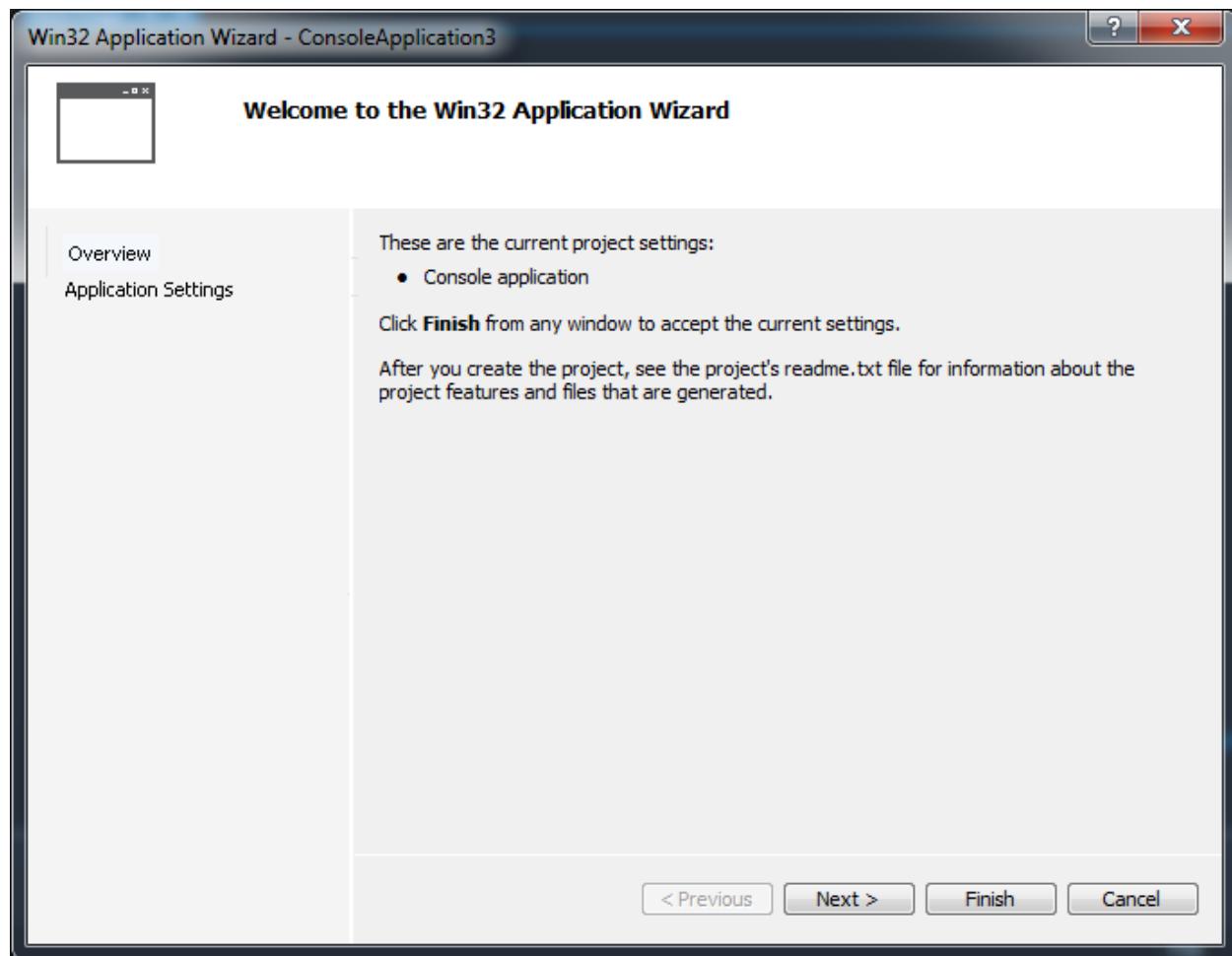
F:\Users\ROOT>opencv_haartraining.exe
Usage: opencv_haartraining.exe
    -data <dir_name>
    -vec <vec_file_name>
    -bg <background_file_name>
    [-bg-vecfile]
    [-npos <number_of_positive_samples = 2000>]
    [-nneg <number_of_negative_samples = 2000>]
    [-nstages <number_of_stages = 14>]
    [-nsplits <number_of_splits = 1>]
    [-mem <memory_in_MB = 200>]
    [-sym {default} | {-nonsym}]
    [-minhitrate <min_hit_rate = 0.995000>]
    [-maxfalsealarm <max_false_alarm_rate = 0.500000>]
    [-weighttrimming <weight_trimming = 0.950000>]
    [-eqw]
    [-mode <BASIC (default) | CORE | ALL>]
    [-w <sample_width = 24>]
    [-h <sample_height = 24>]
    [-bt <DAB | RAB | LB | GAB (default)>]
    [-err <misclass (default) | gini | entropy>]
    [-maxtreesplits <max_number_of_splits_in_tree_cascade = 0>]
    [-minpos <min_number_of_positive_samples_per_cluster = 500>]

F:\Users\ROOT>
```

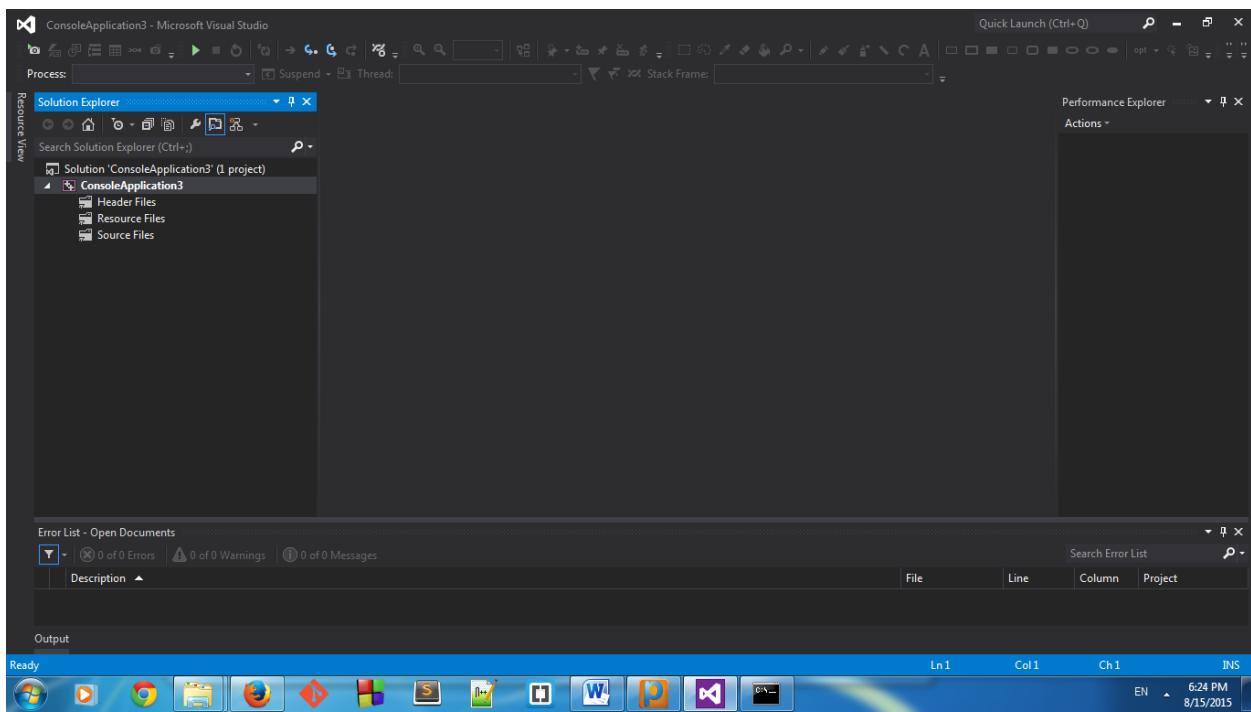
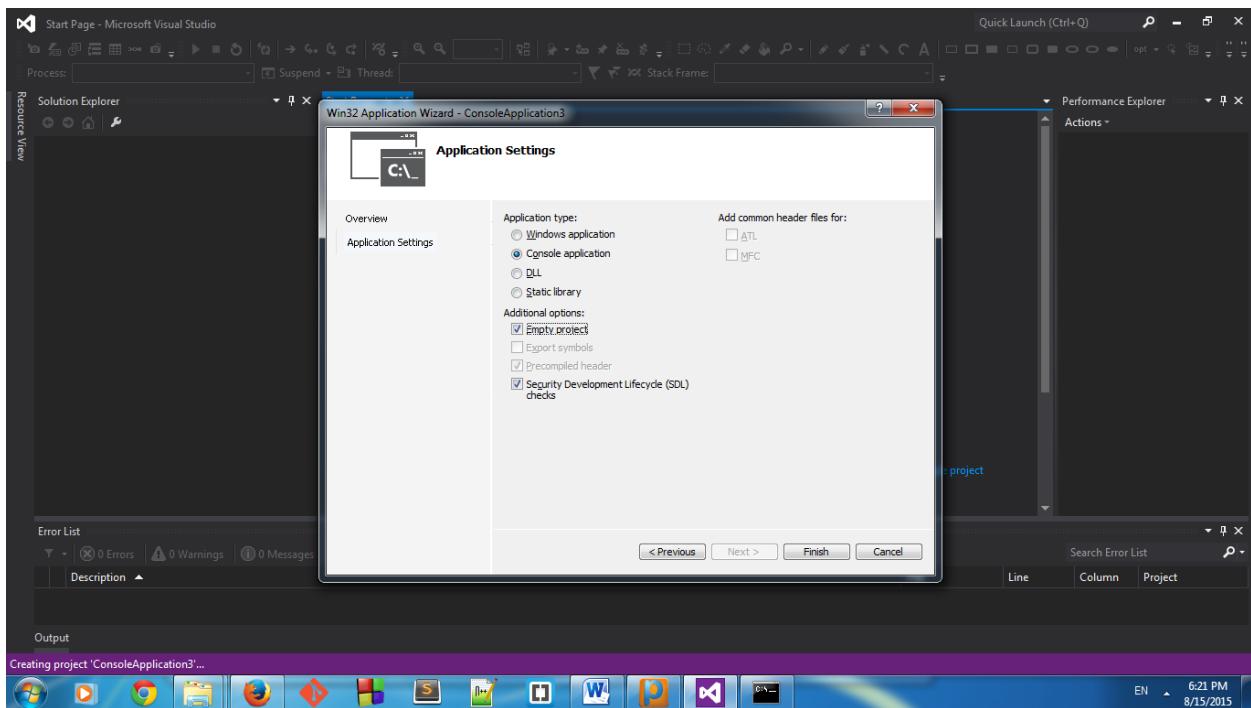
بعد از ویژوال استدیو 2012 را باز کنید و Win 32 Console Application را انتخاب کنید.



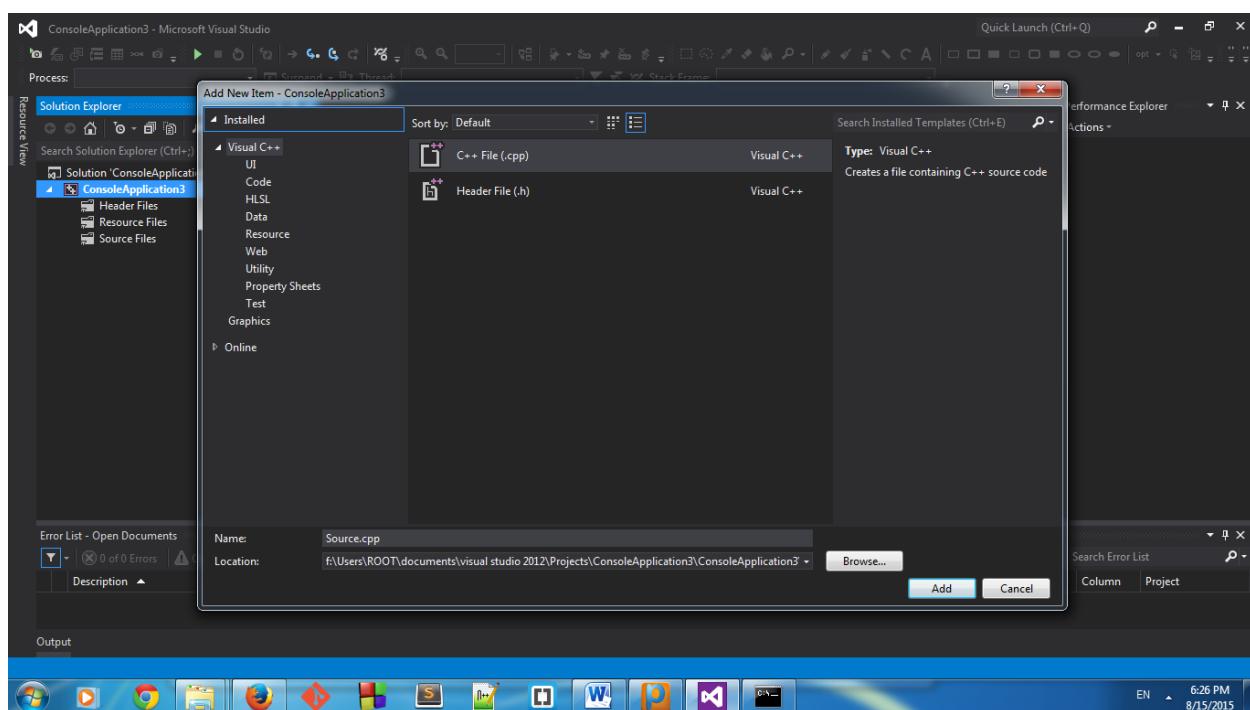
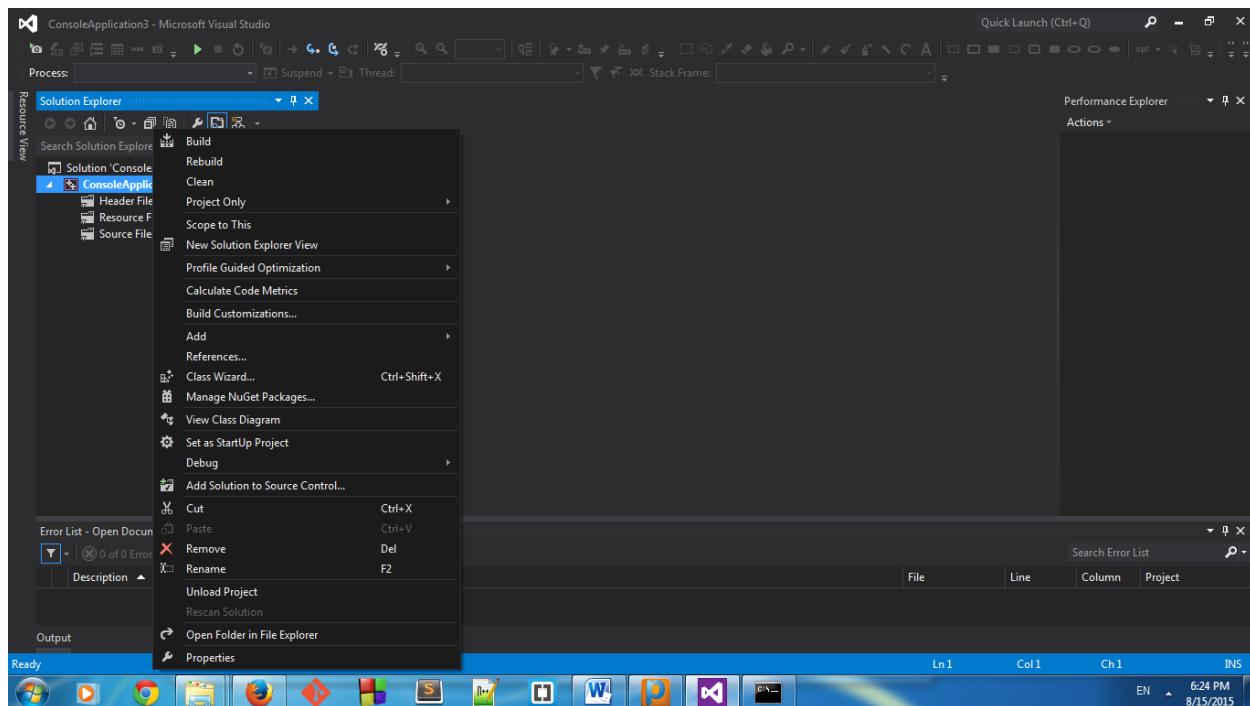
در مرحله بعد ، پنجره زير باز می شود، Next را بزنيد.



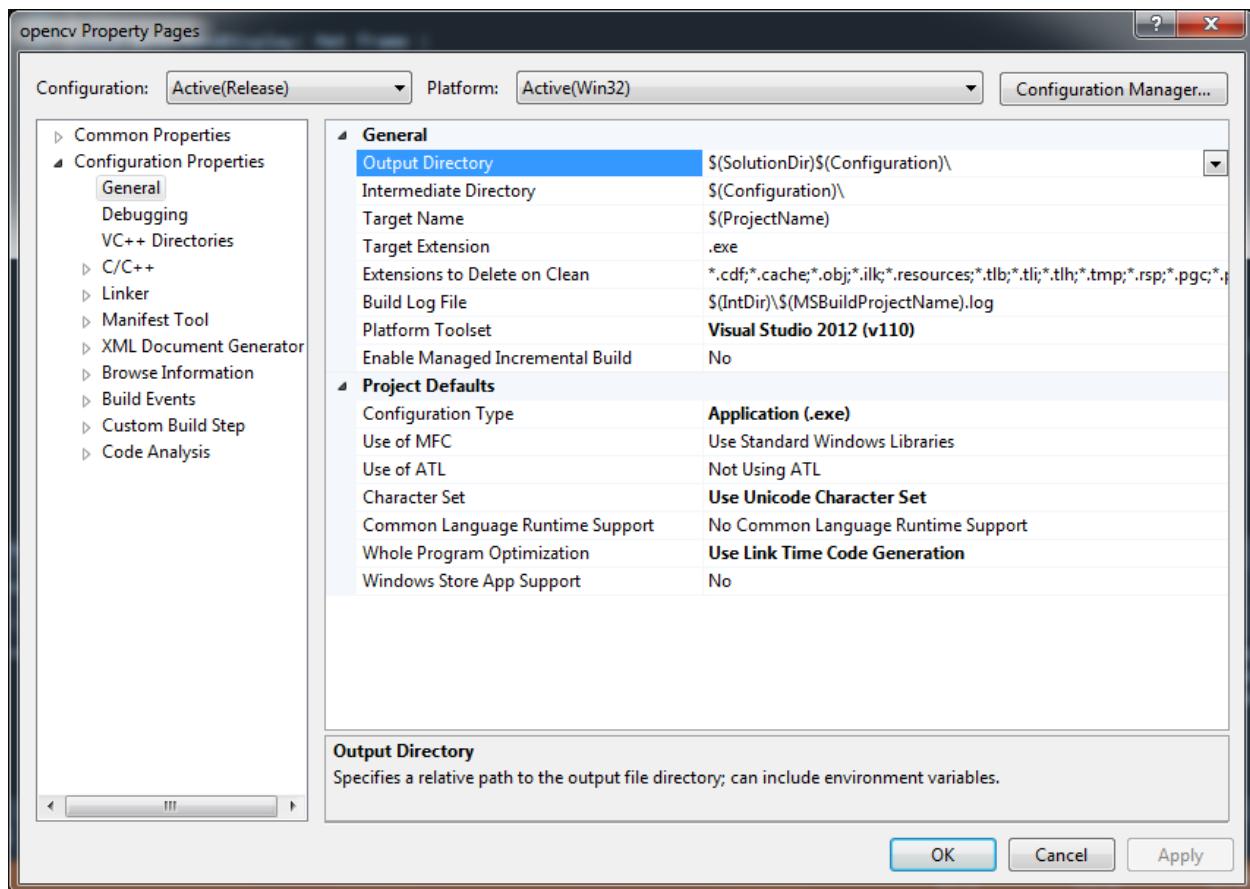
در مرحله بعد empty project را تيک و بعد Finish را بزنيد.



بعد بر روی پروژه کلیک راست کرده،
از Add>New Item>Visual C++> C++ File بزنید.



بعد از آن، روی پروژه خود راست کلیک کرده، در پنجره باز شده، C++>general را بزنید.

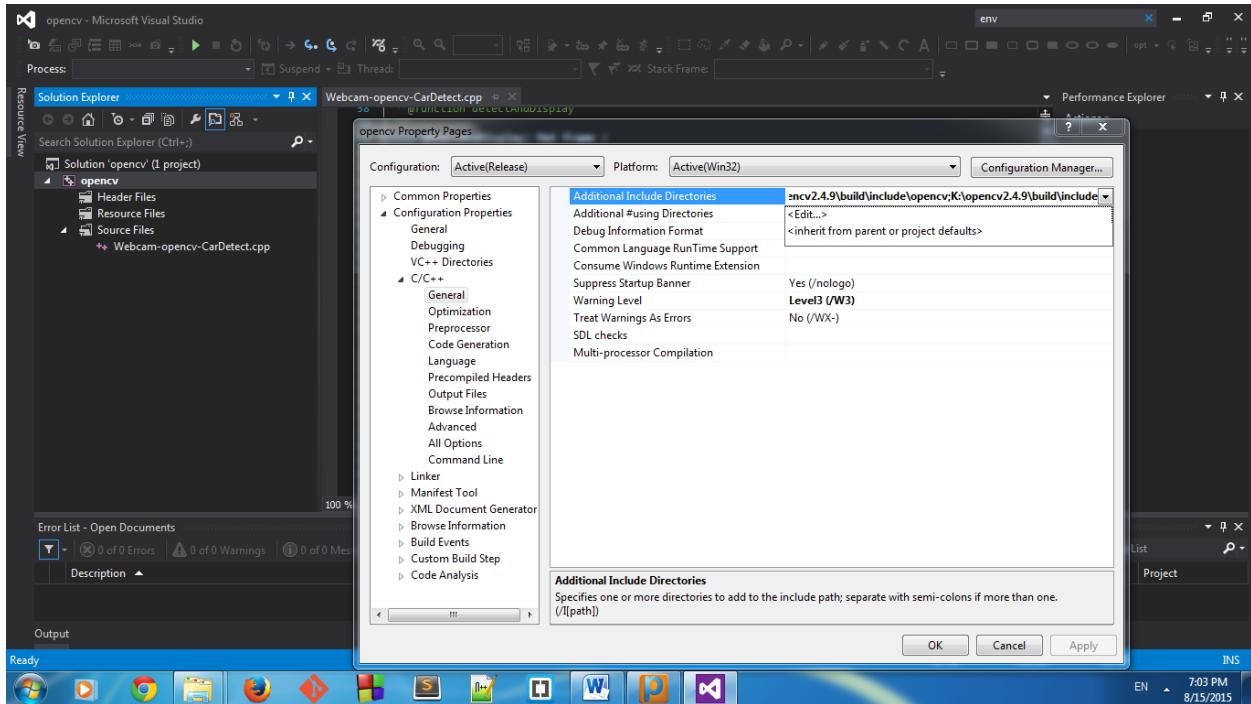


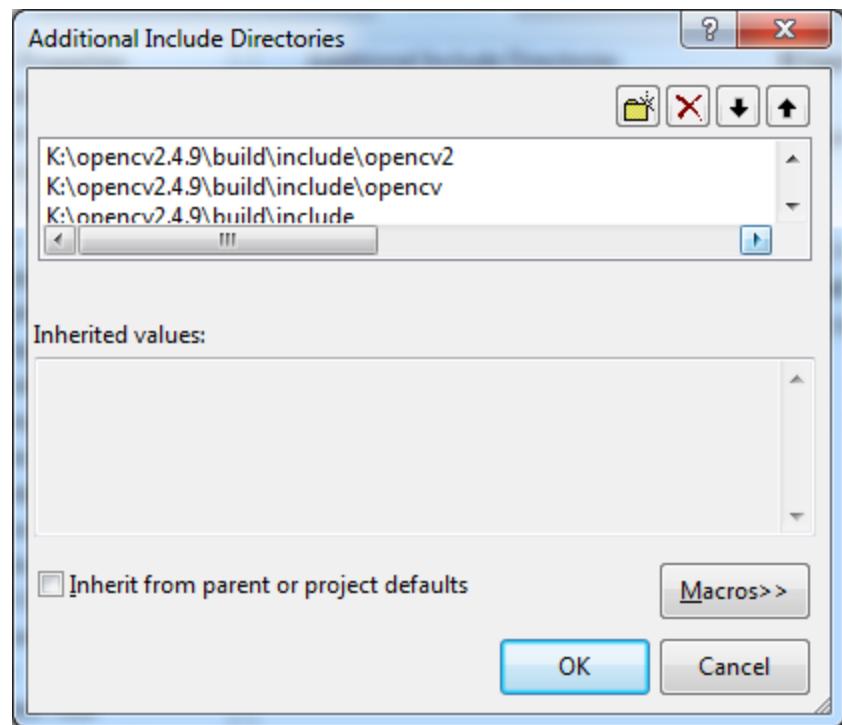
در قسمت Additional include directory این را کپی کنید. (اگر درایو یک چیز دیگه بود، اسم اون را بگذارید.)

K:\opencv2.4.9\build\include\opencv2

K:\opencv2.4.9\build\include

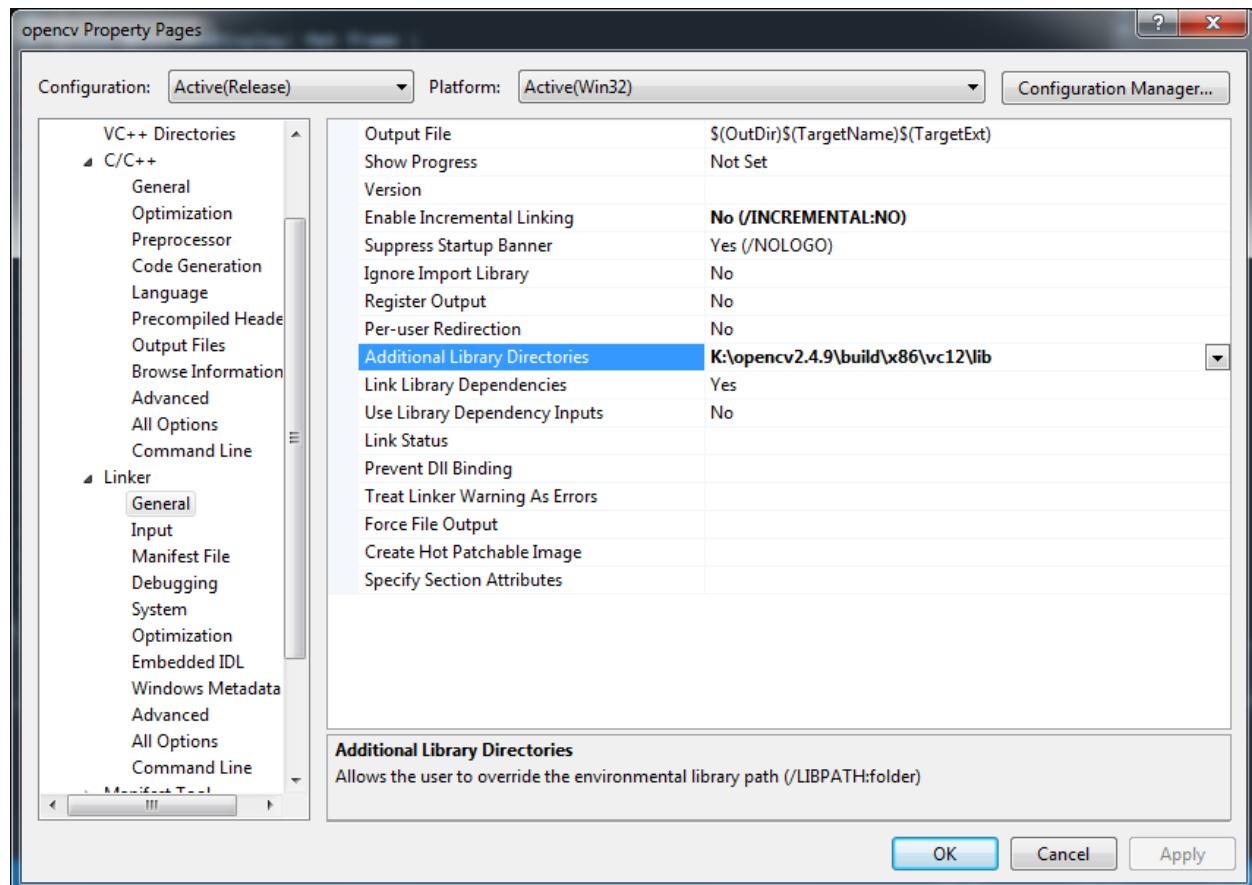
K:\opencv2.4.9\build\include\opencv





به قسمت لینکر بروید، در قسمت Additional library directory این را کپی کنید.

K:\opencv2.4.9\build\x86\vc12\lib



بعد از در قسمت `linker>input` رفته، در قسمت `Additional dependencies` عبارت زیر را کپی کنید.

`opencv_calib3d249.lib`

`opencv_calib3d249d.lib`

`opencv_contrib249.lib`

`opencv_contrib249d.lib`

`opencv_core249.lib`

`opencv_core249d.lib`

`opencv_features2d249.lib`

`opencv_features2d249d.lib`

`opencv_flann249.lib`

opencv_flann249d.lib
opencv_gpu249.lib
opencv_gpu249d.lib
opencv_highgui249.lib
opencv_highgui249d.lib
opencv_imgproc249.lib
opencv_imgproc249d.lib
opencv_legacy249.lib
opencv_legacy249d.lib
opencv_ml249.lib
opencv_ml249d.lib
opencv_nonfree249.lib
opencv_nonfree249d.lib
opencv_objdetect249.lib
opencv_objdetect249d.lib
opencv_ocl249.lib
opencv_ocl249d.lib
opencv_photo249.lib
opencv_photo249d.lib
opencv_stitching249.lib
opencv_stitching249d.lib
opencv_superres249.lib

opencv_superres249d.lib

opencv_ts249.lib

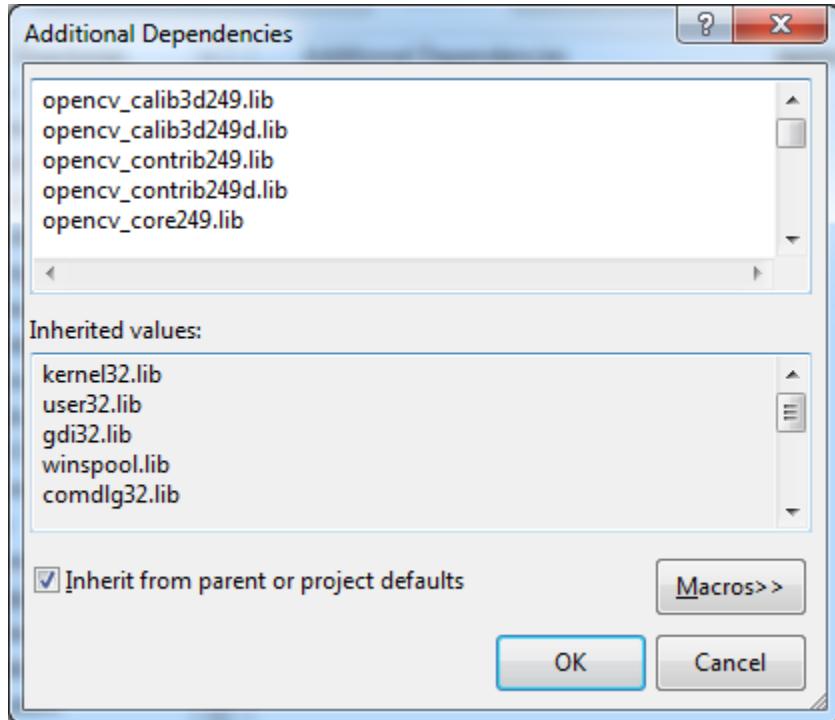
opencv_ts249d.lib

opencv_video249.lib

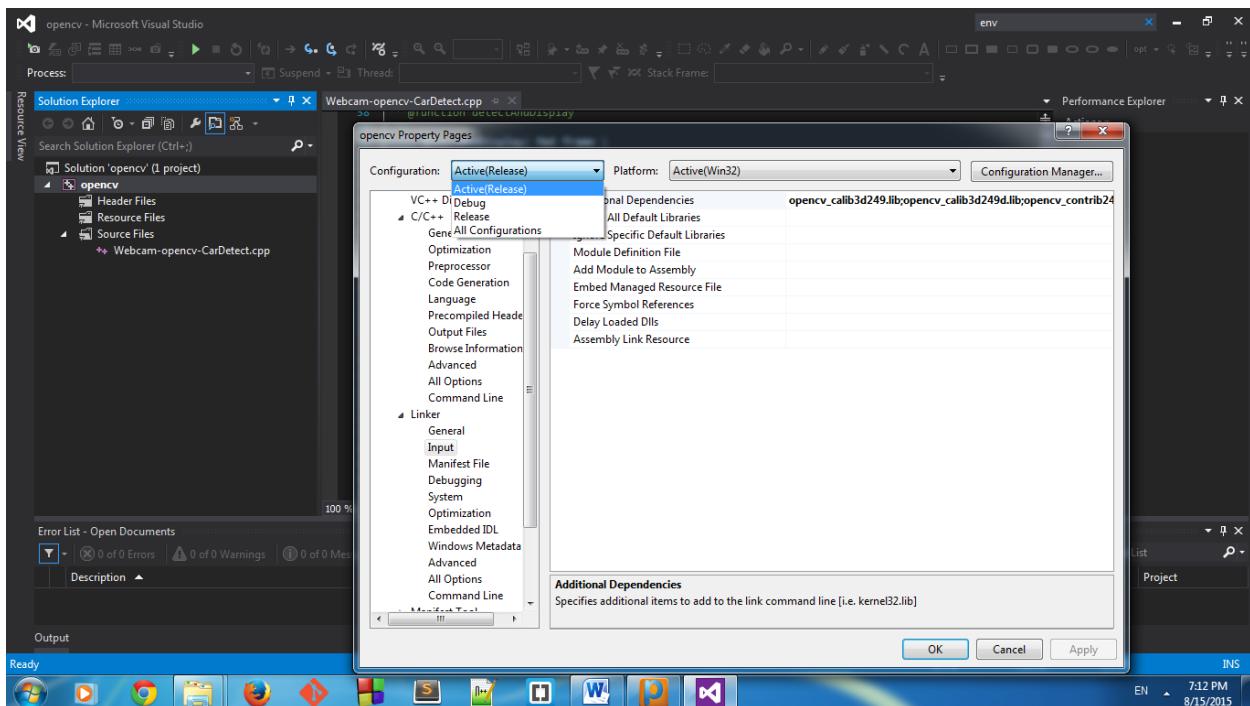
opencv_video249d.lib

opencv_videostab249.lib

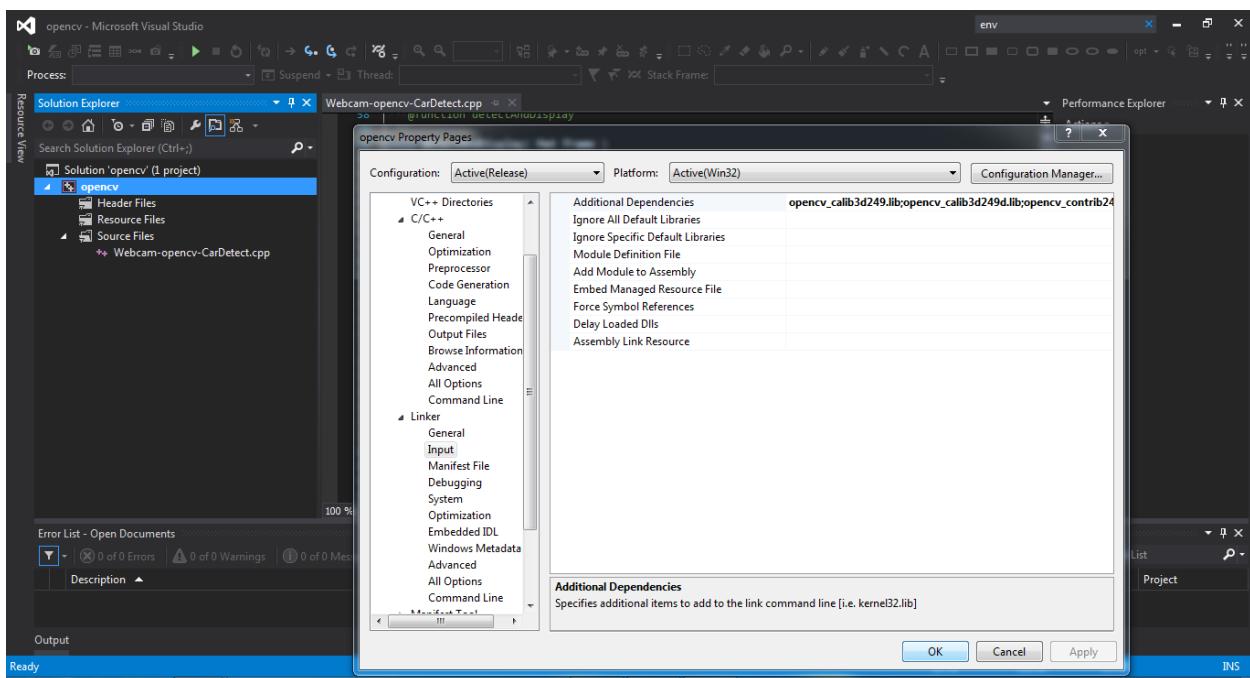
opencv_videostab249d.lib



همه این کارها در مدرد Debug بود، مد را به حالت Release برده و همه ی این مراحل را دوباره رفته،



بعد یادتون باشه، هم از همان اول کار روی Win32 باشد، بعد هم ok می زنیم.



حالا در سورس اماده نوشتن کد خود هستیم، حال برای چک کردن اینکه کار می کند، سورس زیر را در ان کپی کنید، بعد یک عکس با نام image.jpg در پوشه پروژه قسمت سورس ان کپی کنید، باید یک عکس خروجی را به ما نشان دهد و اگر ماشین در ان است باید برای ما تشخیص دهد.

برای تشخیص ماشین در عکس در محیط اپن سی وی از سورس کد زیر استفاده می کنیم، لازم به ذکر است opencv 2.4.9 در ای دی ای ویژوال استدیو 2012 بیکره بندی شده است. باید فایل image.jpg و CarModel.xml را در پوشه سورس خود کپی کنیم.

```
/*
Image CarDetect By R.Borumandi Shiraz University
*/
#include "opencv2/objdetect/objdetect.hpp"
#include "opencv2/highgui/highgui.hpp"
face_cascade_name
#include "opencv2/imgproc/imgproc.hpp"

#include <iostream>
#include <stdio.h>

using namespace std;
using namespace cv;

/** Function Headers */
void detectAndDisplay( Mat frame );

/** Global variables */
//--- Note, either copy these two files from opencv/data/haarscascades to your current
//folder, or change these locations
String car_cascade_name = "CarModel.xml";

CascadeClassifier car_cascade;

string window_name = "Capture - car detection";
RNG rng(12345);

/**
 * @function main
 */
int main( void )
{
```

```

Mat frame;
string imageName("image.jpg");

frame= imread(imageName.c_str(), IMREAD_COLOR);

//-- 1. Load the cascades
if( !car_cascade.load( car_cascade_name ) ){ printf("--(!)Error loading\n"); return -1;
};

//-- 3. Apply the classifier to the frame
detectAndDisplay( frame );

waitKey(0);

return 0;
}

/**
 * @function detectAndDisplay
 */
void detectAndDisplay( Mat frame )
{
    std::vector<Rect> faces;
    Mat frame_gray;

    cvtColor( frame, frame_gray, COLOR_BGR2GRAY );
    equalizeHist( frame_gray, frame_gray );
    //-- Detect car
    car_cascade.detectMultiScale( frame_gray, faces, 1.1, 2, 0|CV_HAAR_SCALE_IMAGE,
Size(30, 30) );

    for( size_t i = 0; i < faces.size(); i++ )
    {
        Point center( faces[i].x + faces[i].width/2, faces[i].y + faces[i].height/2 );
        ellipse( frame, center, Size( faces[i].width/2, faces[i].height/2 ), 0, 0, 360,
Scalar( 255, 0, 255 ), 2, 8, 0 );

        Mat faceROI = frame_gray( faces[i] );
        std::vector<Rect> eyes;

    }
    //-- Show what you got
    imshow( window_name, frame );
}

```

```
opencv - Microsoft Visual Studio
Process: Suspend Thread: Stack Frame:
Quick Launch (Ctrl+Q) opt % 94 % 94 %
Resource View Solution Explorer Image-opencv-CarDetect.cpp
Search Solution Explorer (Ctrl+Shift+F)
Solution 'opencv' (1 project)
    openvc
        Header Files
        Resource Files
    Source Files
        + Image-opencv-CarDetect.cpp
Performance Explorer Actions

56 L
57 void detectAndDisplay( Mat frame )
58 {
59     std::vector<Rect> faces;
60     Mat frame_gray;
61
62     cvtColor( frame, frame_gray, COLOR_BGR2GRAY );
63     equalizeHist( frame_gray, frame_gray );
64     //-- Detect car
65     car_cascade.detectMultiScale( frame_gray, faces, 1.1, 2, 0|CV_HAAR_SCALE_IMAGE, Size(30, 30) );
66
67     for( size_t i = 0; i < faces.size(); i++ )
68     {
69         Point center( faces[i].x + faces[i].width/2, faces[i].y + faces[i].height/2 );
70         ellipse( frame, center, Size( faces[i].width/2, faces[i].height/2 ), 0, 0, 360, Scalar( 255, 0,
71             255 ), 2, 8, 0 );
72
73         Mat faceROI = frame_gray( faces[i] );
74         std::vector<Rect> eyes;
75
76     }
77     //-- Show what you got
78     imshow( window_name, frame );
79 }
80
81
100 %
```

خروجی آن به صورت زیر است:

The screenshot shows a Microsoft Visual Studio interface with the following details:

- Title Bar:** opencv (Running) - Microsoft Visual Studio
- Quick Launch:** Quick Launch (Ctrl+Q)
- Toolbars:** Standard, Status, Help
- Windows:**
 - Capture - car detection:** A window displaying a live video feed of a silver car. The front-left wheel area is highlighted with a magenta oval.
 - Code Editor:** Displays C++ code for face detection using OpenCV's Haar cascade classifier. The code includes loading the classifier, processing frames, and drawing rectangles around detected faces.
 - Output Window:** Shows build output for 'Debug' configuration, indicating that 'ole32.dll' was unloaded from both 'opencv.exe' processes.
 - Memory 2:** A memory dump tool window.
 - Solution Explorer:** Shows the project structure.
 - Class View:** Shows the class hierarchy.
 - Properties:** Shows the properties of selected items.
- Taskbar:** Shows icons for various applications including Windows File Explorer, Internet Explorer, and MATLAB.
- System Tray:** Shows battery status and system icons.
- Bottom Bar:** Shows the date and time (11:32 AM, 8/14/2015), language (EN), and other system status indicators.



پس از این به بعد برای ساخت پروژه اپن سی وی مراحل قبل را رفته، و در قسمت سورس ان را کپی کرده البته باید توجه داشته باشیم، اگر حوصله ندارید هر دفعه همه مراحل را بروید از یکی که درست کردید، کپی کنید، و برای مراحل بعد فقط سورس ان را عوض کنید، چون این تنظیمات در فایل های مایکروسافت همراه پروژه ذخیره شده است. (لازم به ذکر دو پروژه اپن سی وی در فولدر پروژه در قسمت opencv CarDetection قرار داده شده است).

برای تشخیص عکس ماشین در محیط اپن سی وی از طریق وب کم از کد زیر استفاده می کنیم. (یادتون نره مدل CarModel را داخل پوشه سورس بگذارید).

```
/*
Car Detection Project By R.Borumandi Shiraz University
*/
#include "opencv2/objdetect/objdetect.hpp"
#include "opencv2/highgui/highgui.hpp"
#include "opencv2/imgproc/imgproc.hpp"

#include <iostream>
#include <stdio.h>

using namespace std;
using namespace cv;

/** Function Headers */
void detectAndDisplay( Mat frame );

/** Global variables */
//-- Note, either copy these two files from opencv/data/haarscascades to your current
// folder, or change these locations
String car_cascade_name = "CarModel.xml";
CascadeClassifier car_cascade;
string window_name = "Capture - Car Detection";
RNG rng(12345);
```

```

/**
 * @function main
 */
int main( void )
{
    VideoCapture capture;
    Mat frame;

    //-- 1. Load the cascades
    if( !car_cascade.load( car_cascade_name ) ){ printf("--(!)Error loading\n"); return -1;
};

    //-- 2. Read the video stream
    capture.open( 0 );
    if( capture.isOpened() )
    {
        for(;;)
        {
            capture >> frame;

            //-- 3. Apply the classifier to the frame
            if( !frame.empty() )
                { detectAndDisplay( frame ); }
            else
                { printf(" --(!) No captured frame -- Break!"); break; }

            int c = waitKey(10);
            if( (char)c == 'c' ) { break; }

        }
    }
    return 0;
}

/**
 * @function detectAndDisplay
 */
void detectAndDisplay( Mat frame )
{
    std::vector<Rect> faces;
    Mat frame_gray;

    cvtColor( frame, frame_gray, COLOR_BGR2GRAY );
    equalizeHist( frame_gray, frame_gray );
    //-- Detect car
    car_cascade.detectMultiScale( frame_gray, faces, 1.1, 2, 0|CV_HAAR_SCALE_IMAGE,
Size(30, 30) );

    for( size_t i = 0; i < faces.size(); i++ )
    {
        Point center( faces[i].x + faces[i].width/2, faces[i].y + faces[i].height/2 );
        ellipse( frame, center, Size( faces[i].width/2, faces[i].height/2 ), 0, 0, 360,
Scalar( 255, 0, 255 ), 2, 8, 0 );

        Mat faceROI = frame_gray( faces[i] );
        std::vector<Rect> eyes;

```

```

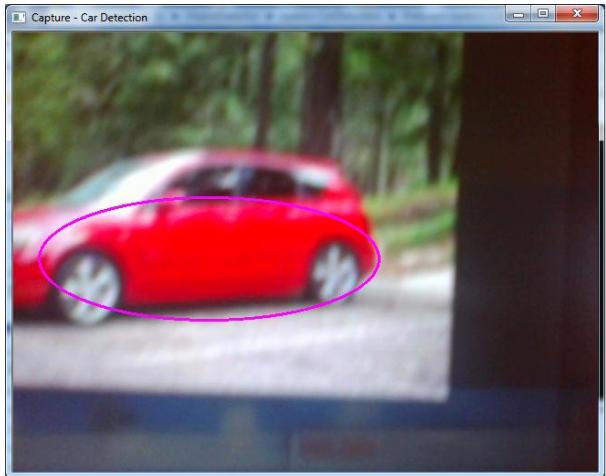
    }
    //--- Show what you got
    imshow( window_name, frame );
}

```

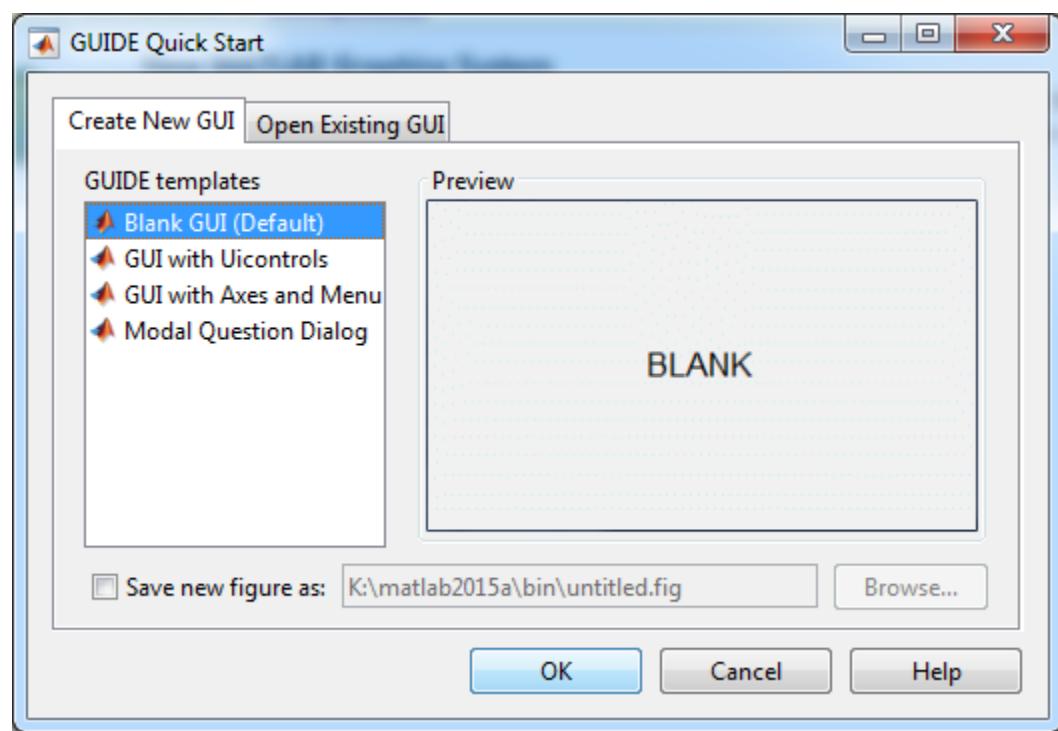
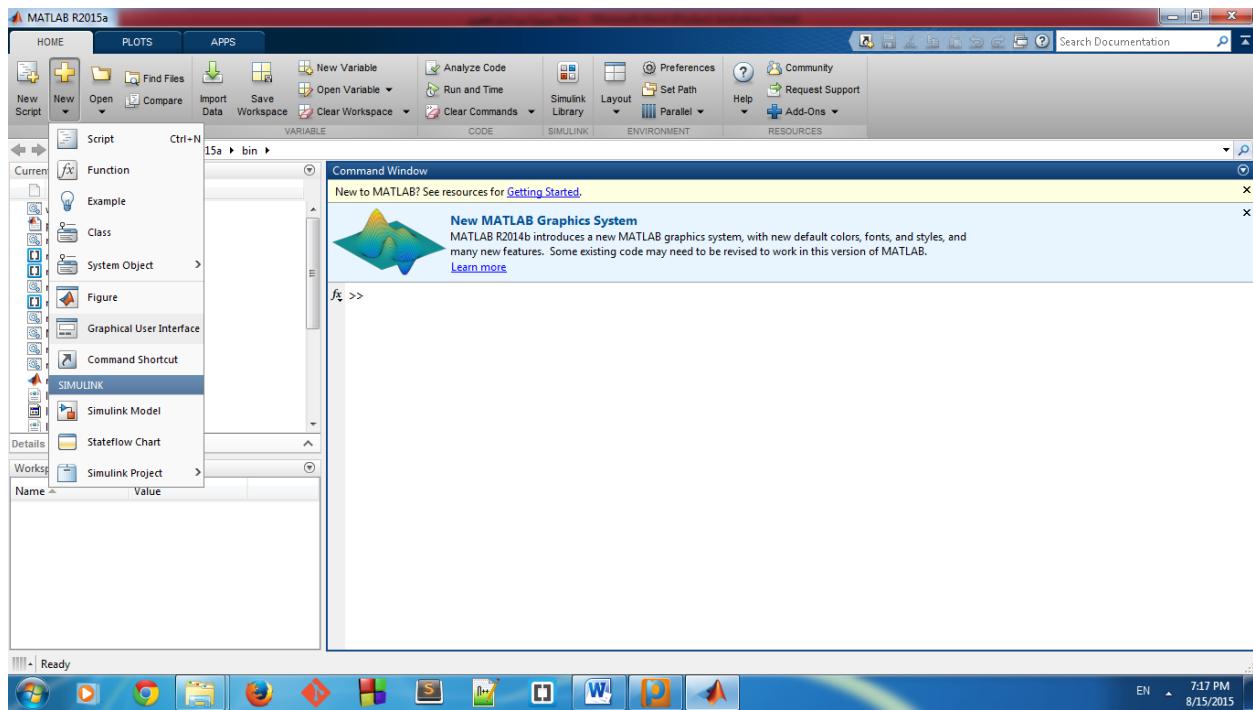
The screenshot shows the Microsoft Visual Studio interface with the following details:

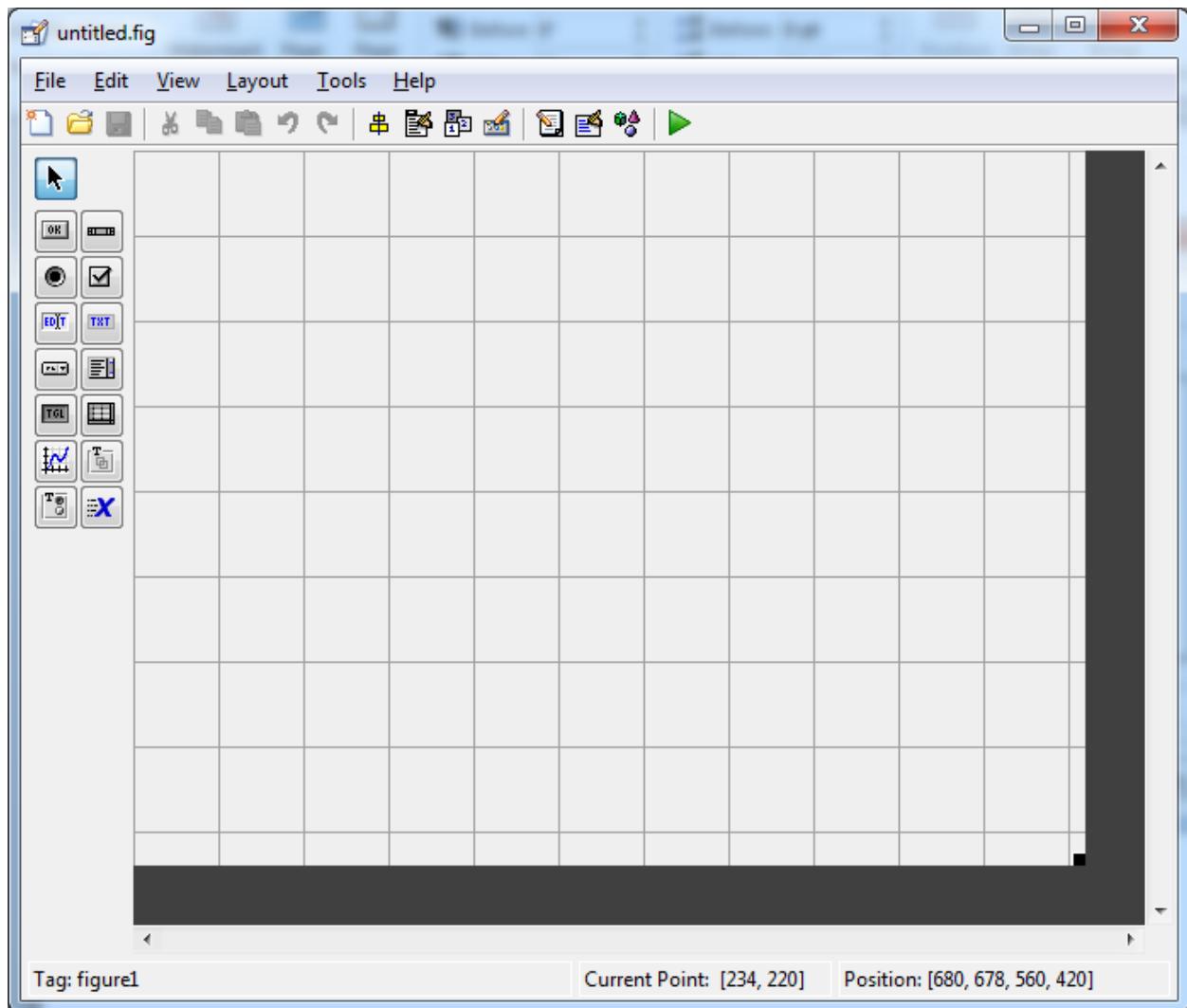
- Solution Explorer:** Shows the project structure with a single file `Webcam-opencv-CarDetect.cpp` selected.
- Code Editor:** Displays the C++ code for `Webcam-opencv-CarDetect.cpp`. The code defines a function `detectAndDisplay` that processes a frame, detects faces, and then detects and draws eyes within those faces.
- Error List:** Shows 0 errors, 0 warnings, and 0 messages.
- Output:** Shows the status "Ready" and various system icons at the bottom.

خروجی ان چنین است:

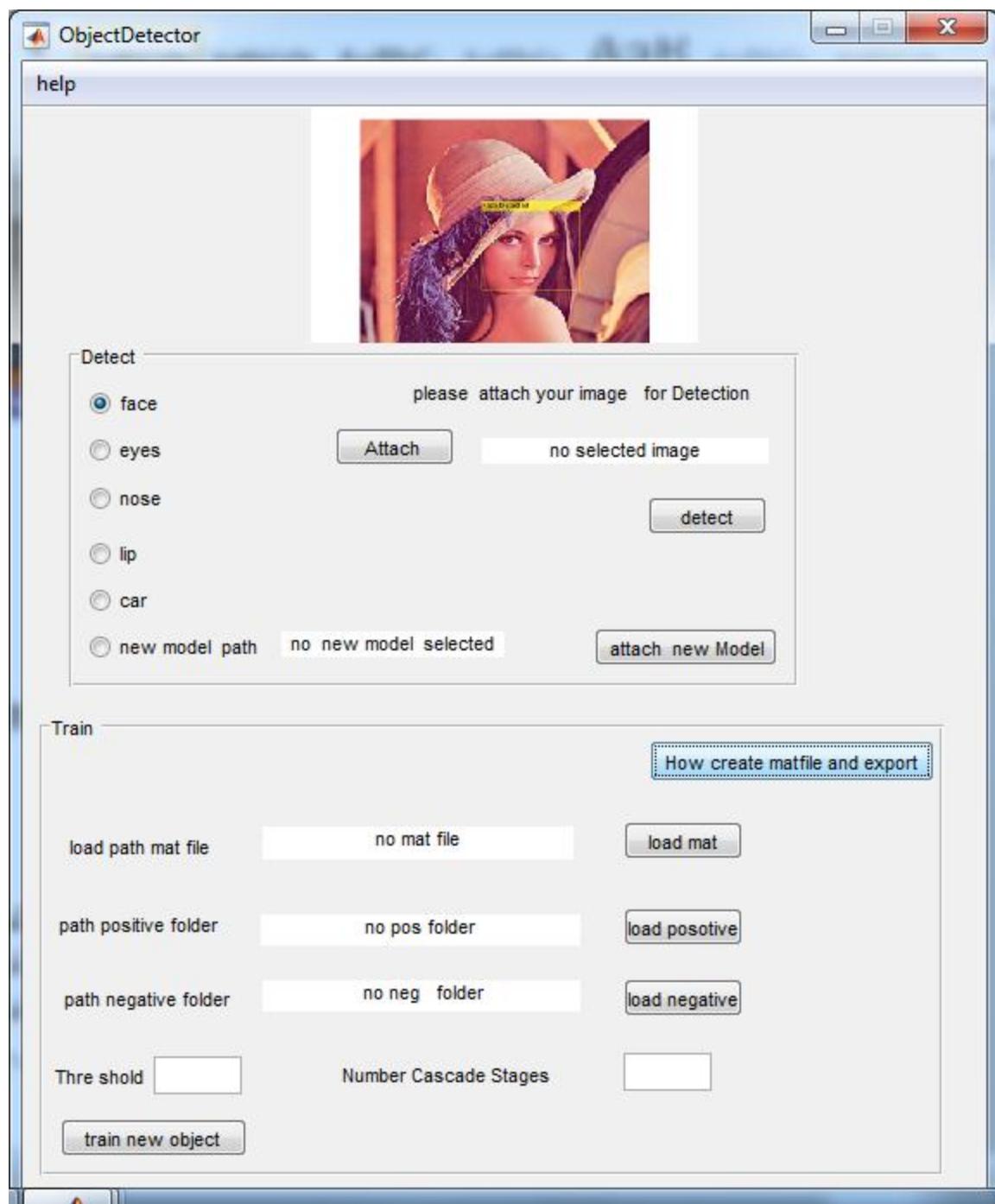


در نهایت ما از GUI مطلب استفاده کرده، یک مینی تولباکس نوشتم که کار تشخیص اشیا و آموزش مدل جدید را برای ما بسیار ساده می کند، شما با این تولباکس به راحتی می توانید هر مدل جدیدی با استفاده از الگوریتم ویولا جونز آموزش دهید. عکس های Object Detector را در زیر می بینید. برای ساختن GUI می توانید، از منوی New>Graphic User Interface یک فایل config بسازید.

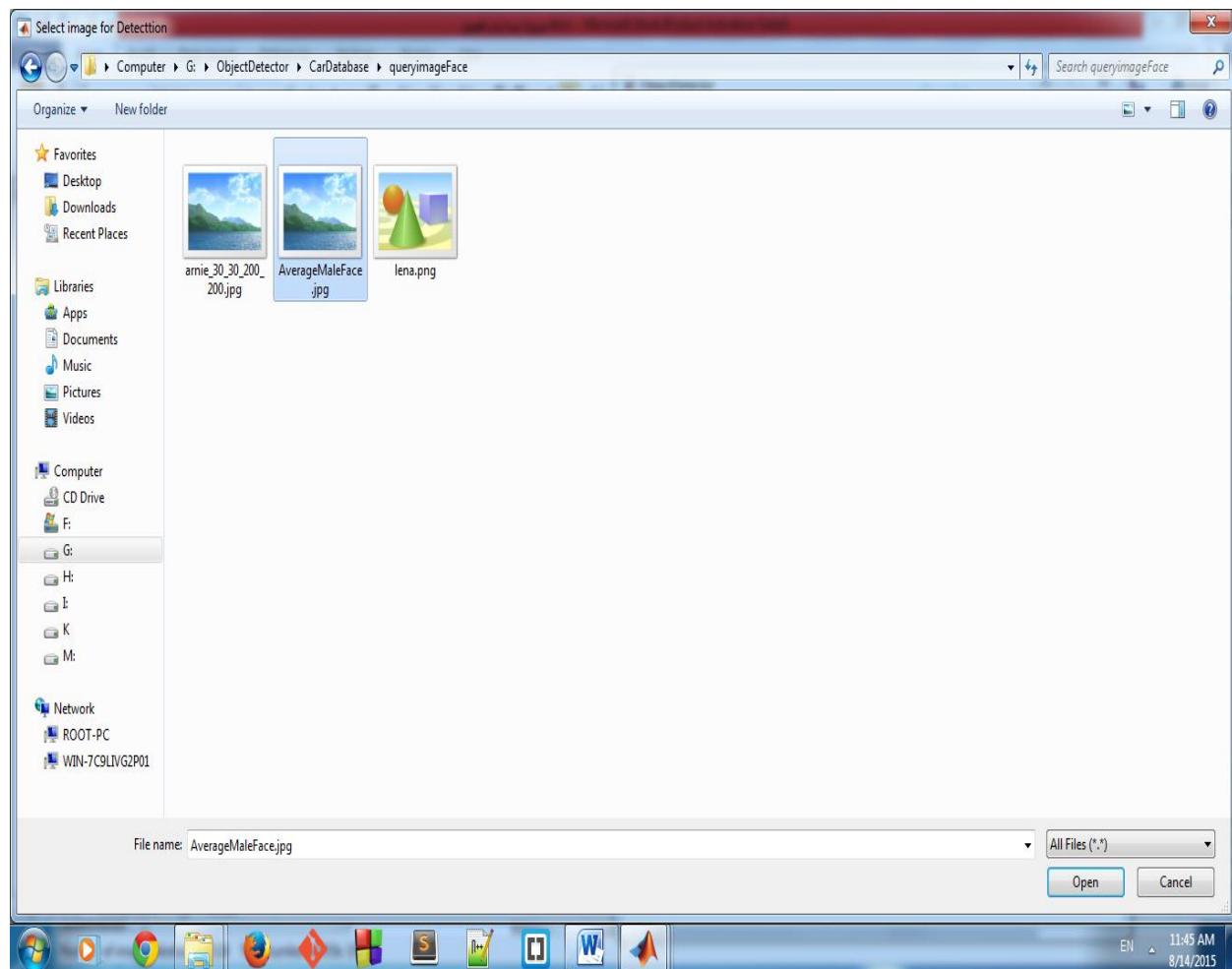


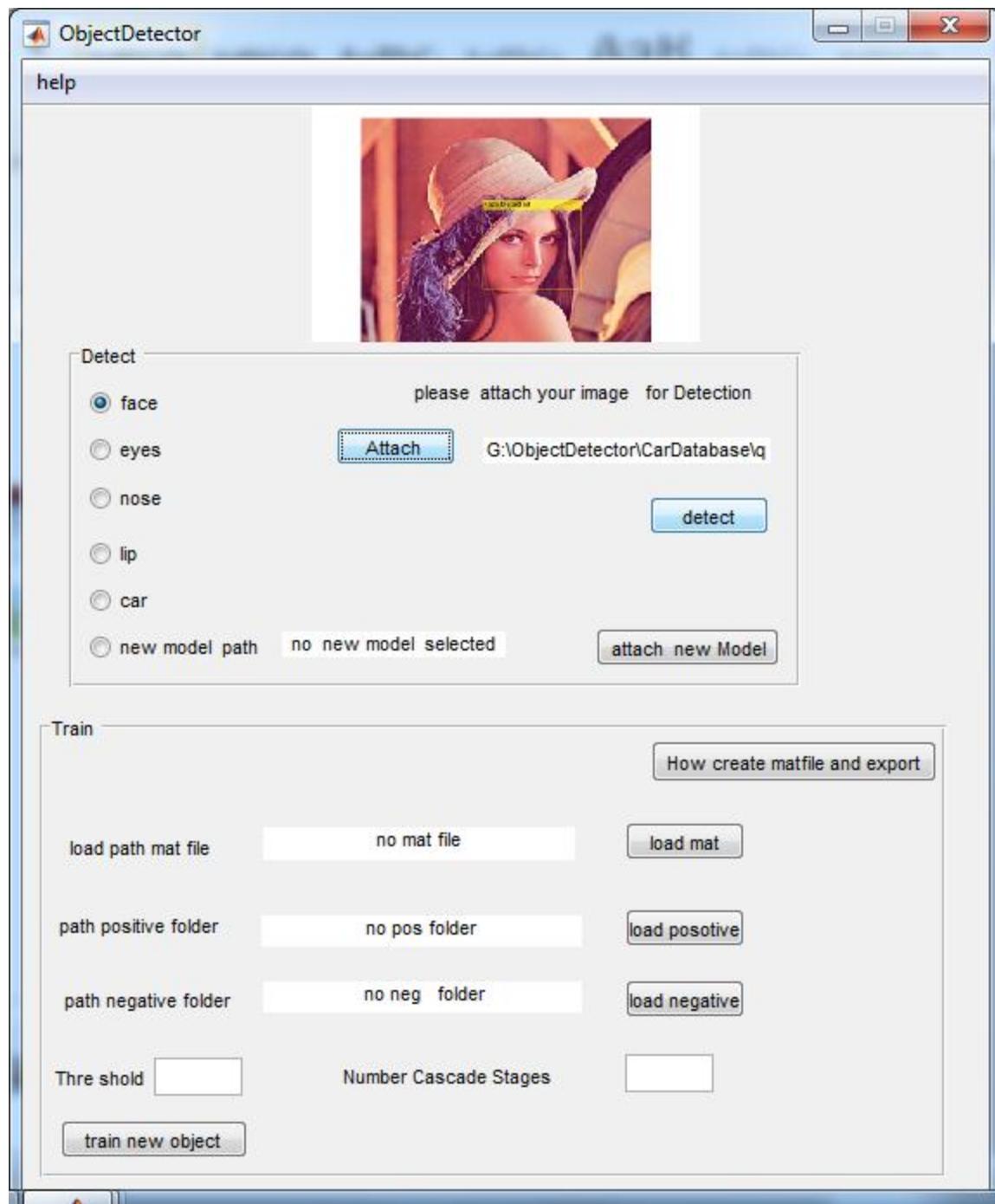


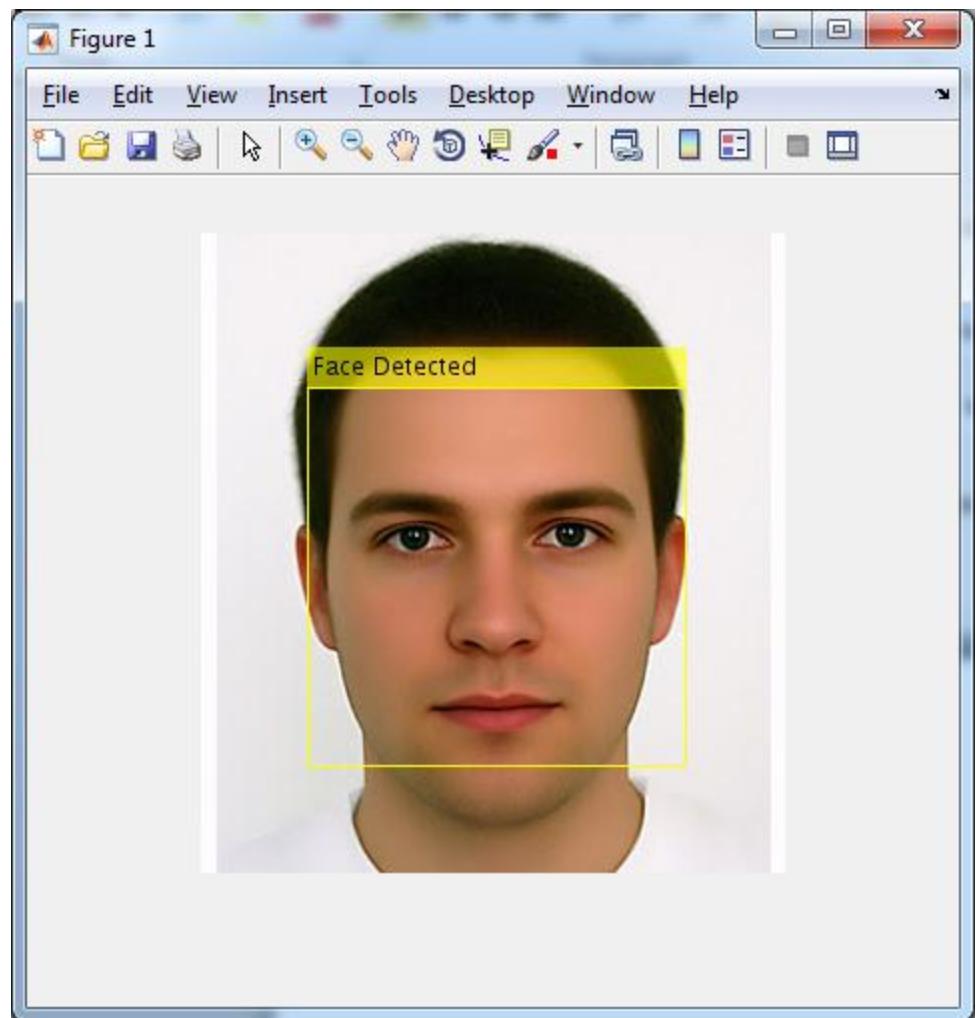
که برای اجزای گرافیکی باید کد نویسی کرد، برای آموزش نحوه کد نویسی به سایت www.mathworks.com مراجعه کنید. نحوی استفاده از تولباکس را شرح می‌دهیم. فایل `ObjectDetector.m` را که در پوشه پروژه می‌باشد، باز کرده، و با متلب اجرا می‌کنیم.



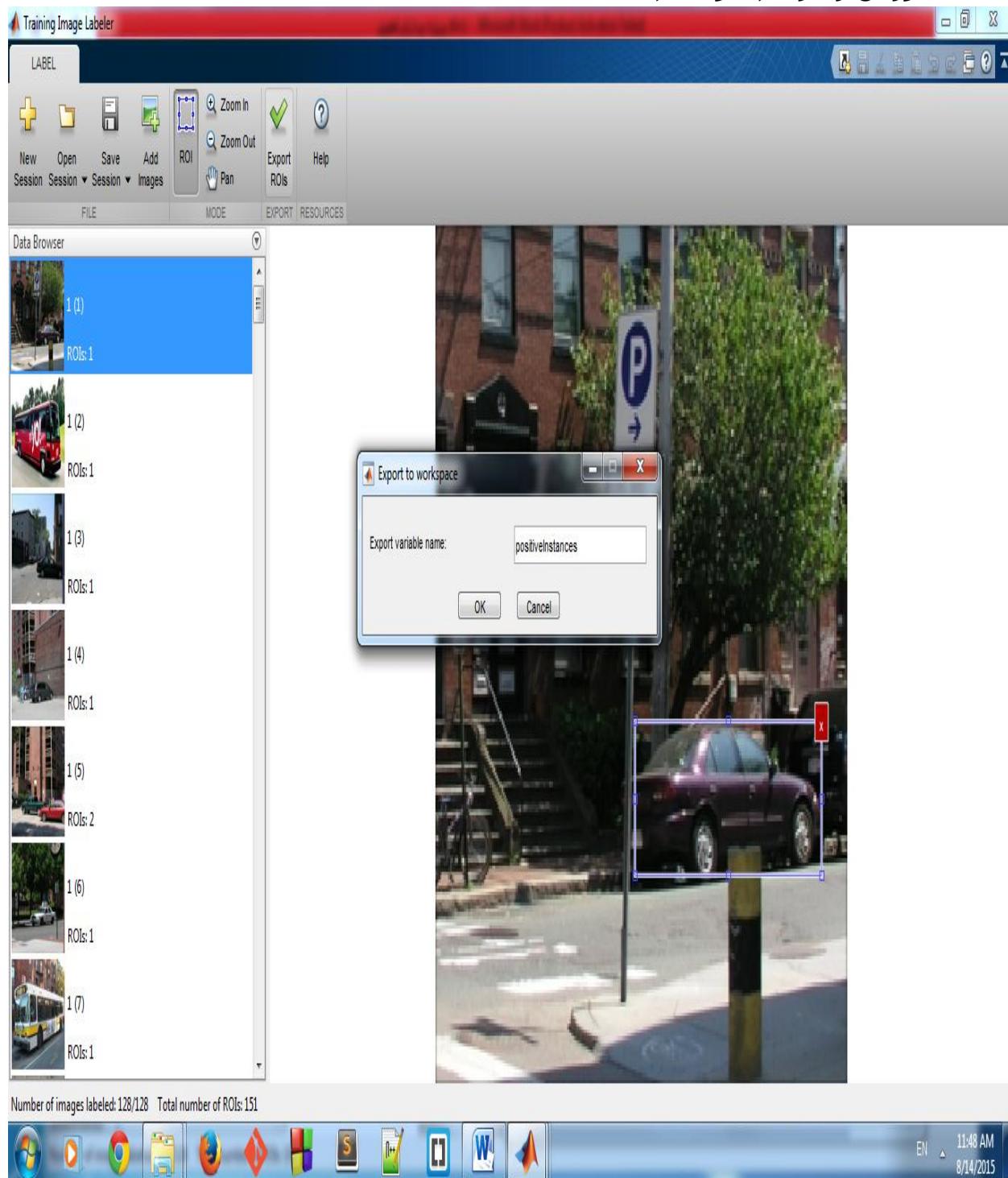
در قسمت Detect کافی است عکس را لود کنید، و بگید چه چیزی قرار است تشخیص بده، در قسمت اموزش هم با گرفتن پارامتری لازم برای شما مدل مد نظرتون را اموزش می دهد.

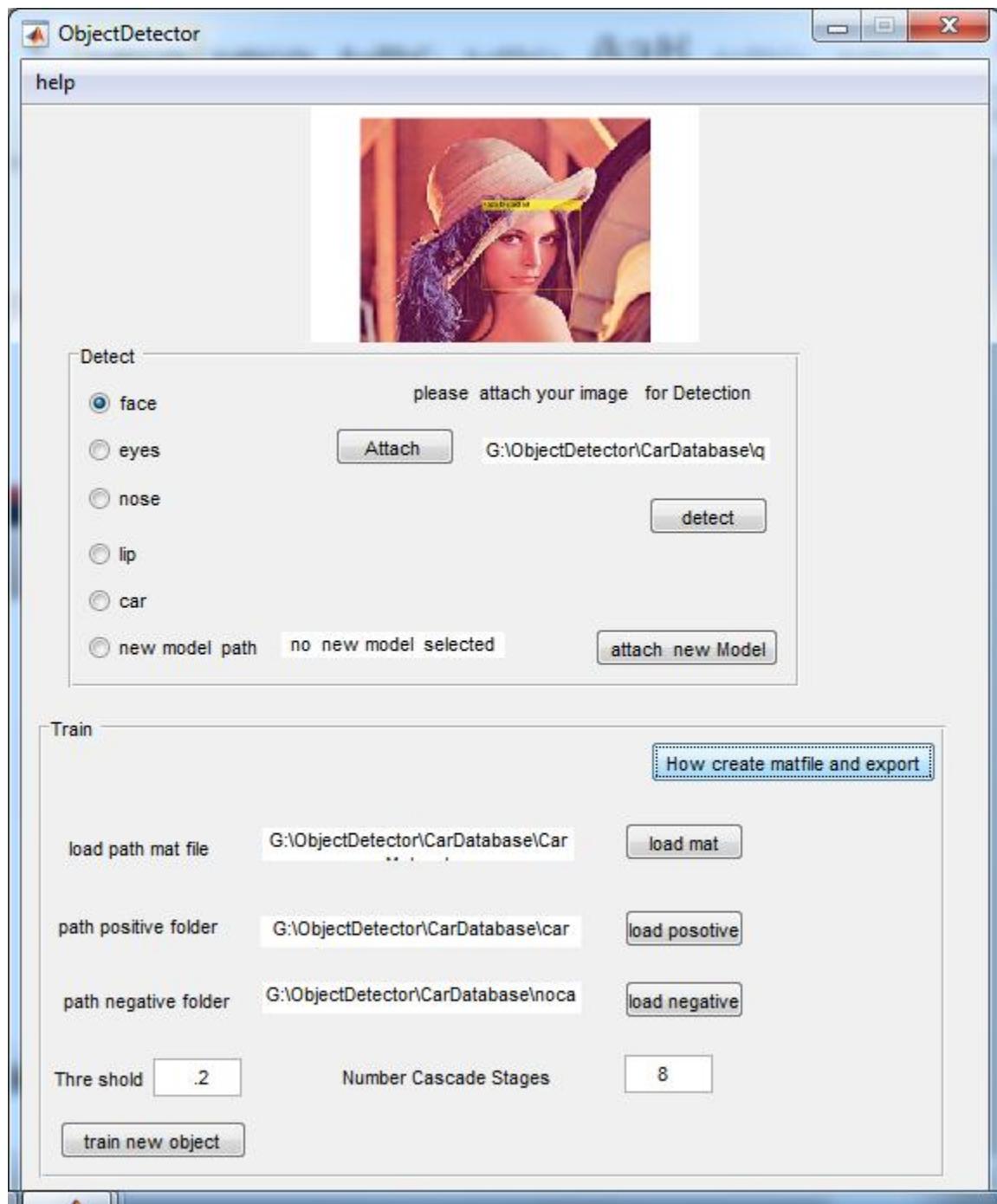


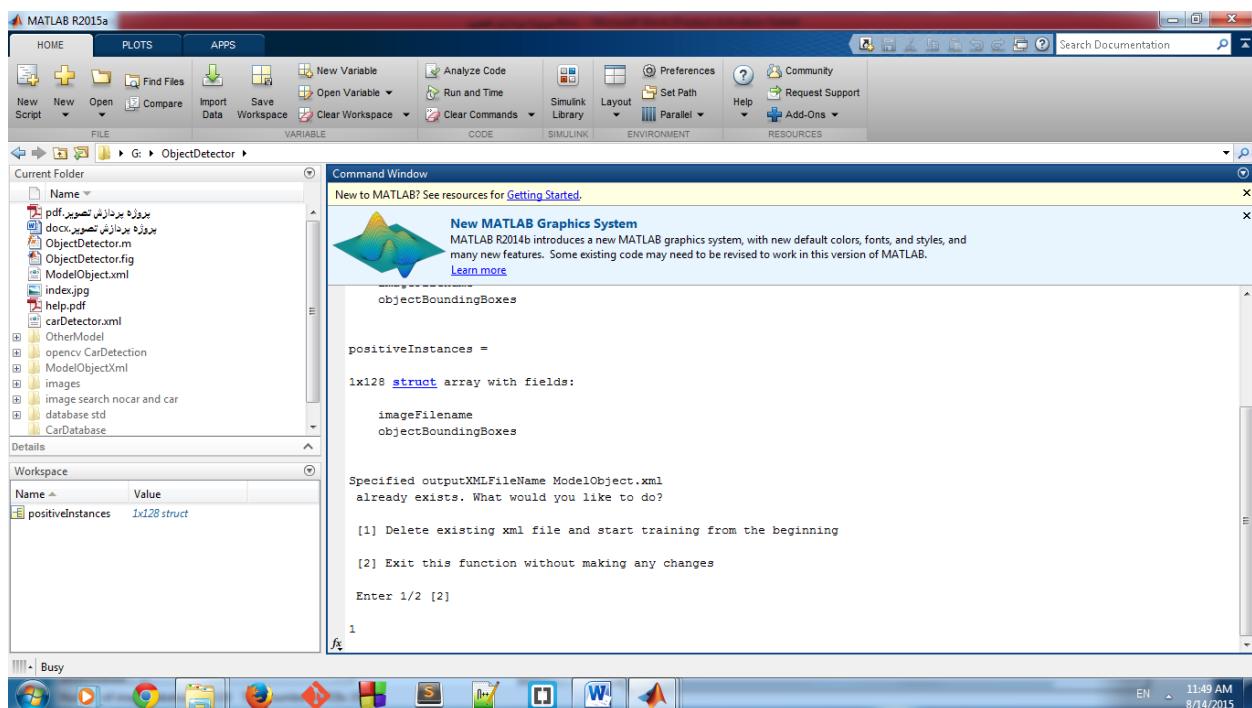
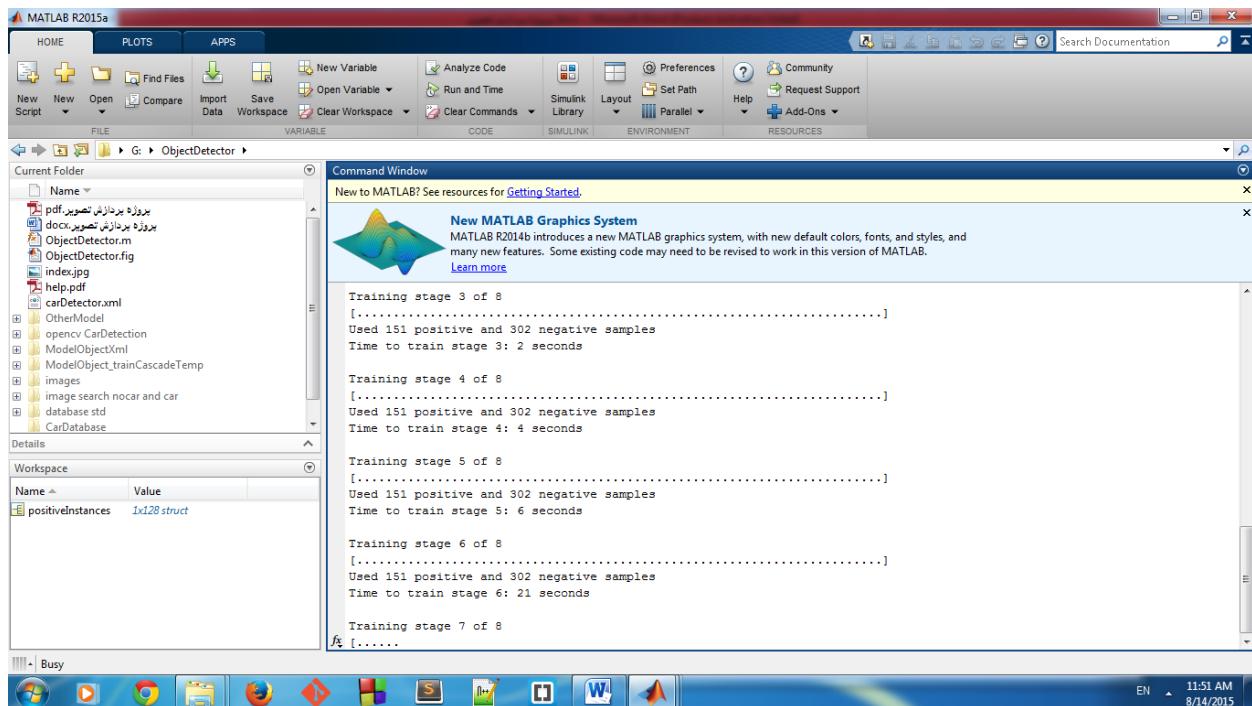


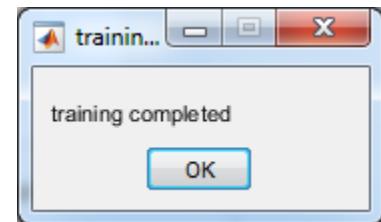
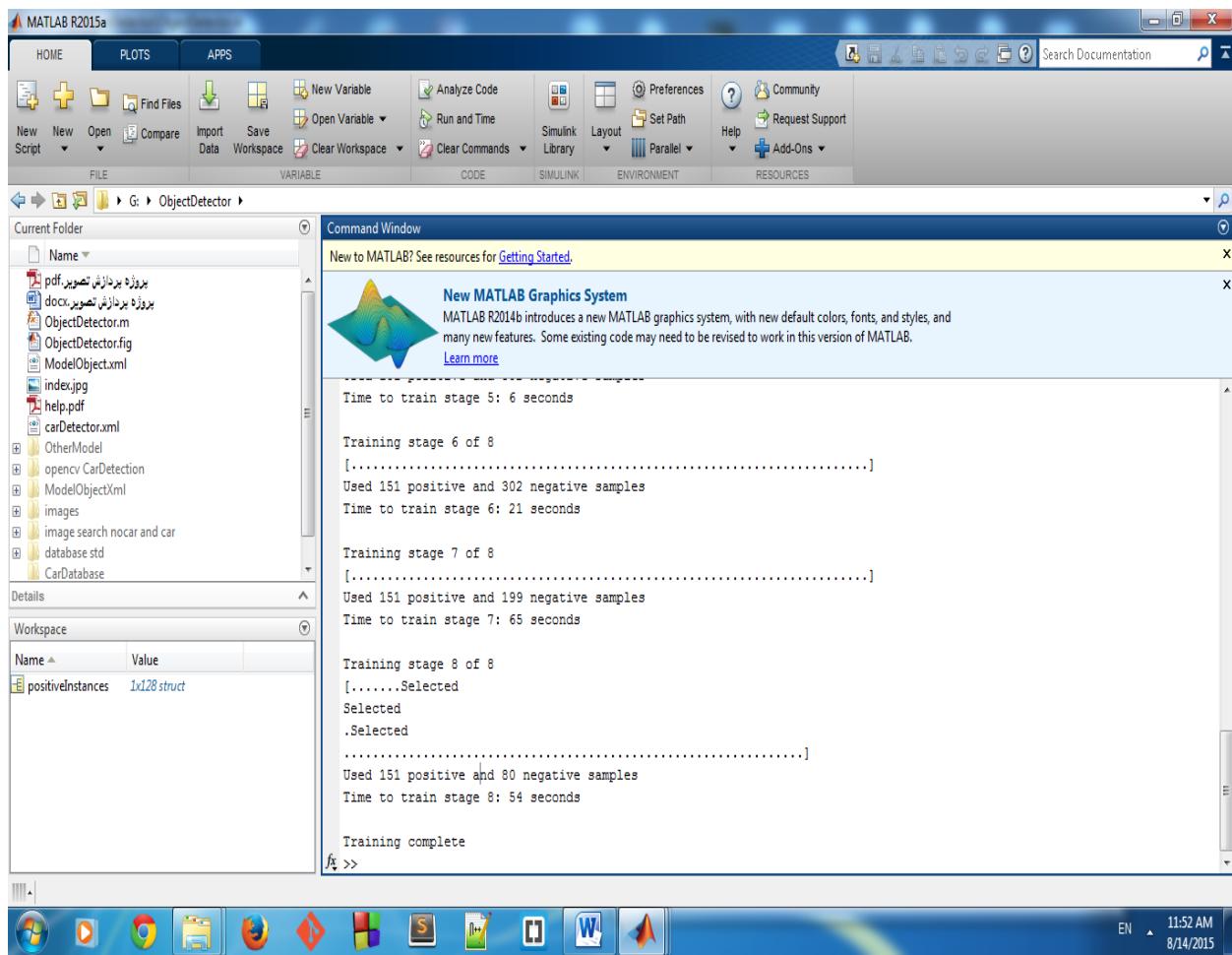


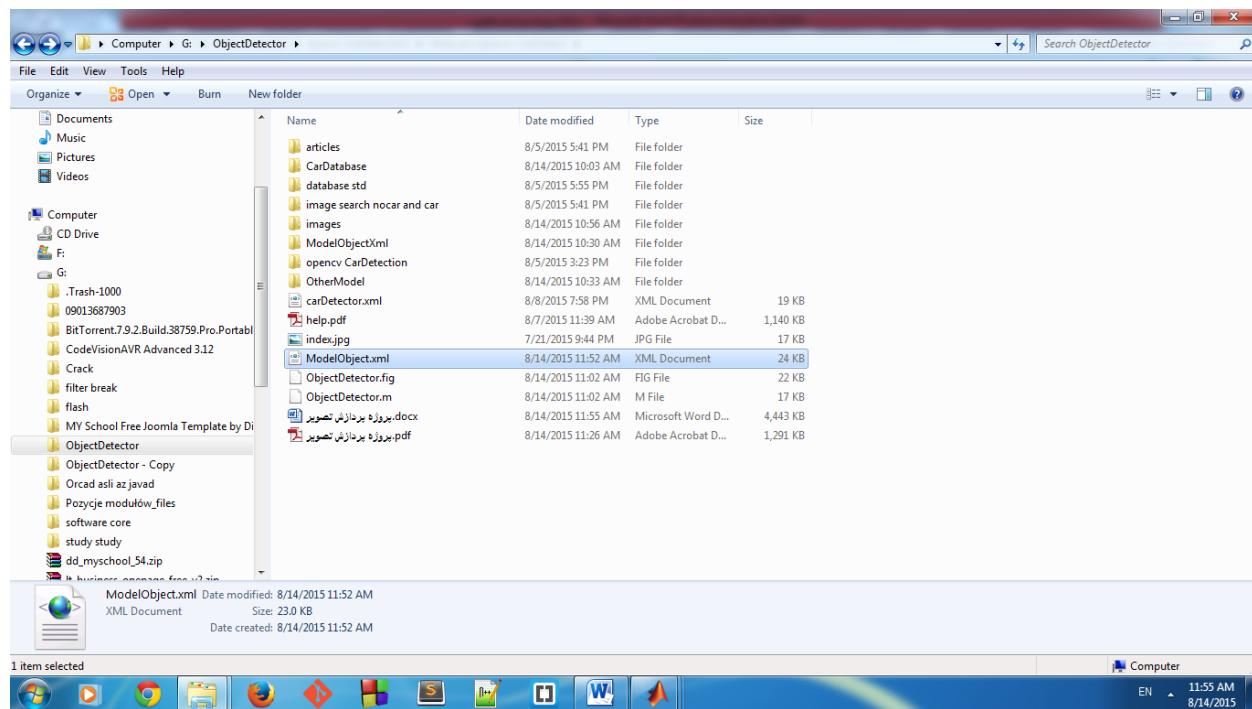
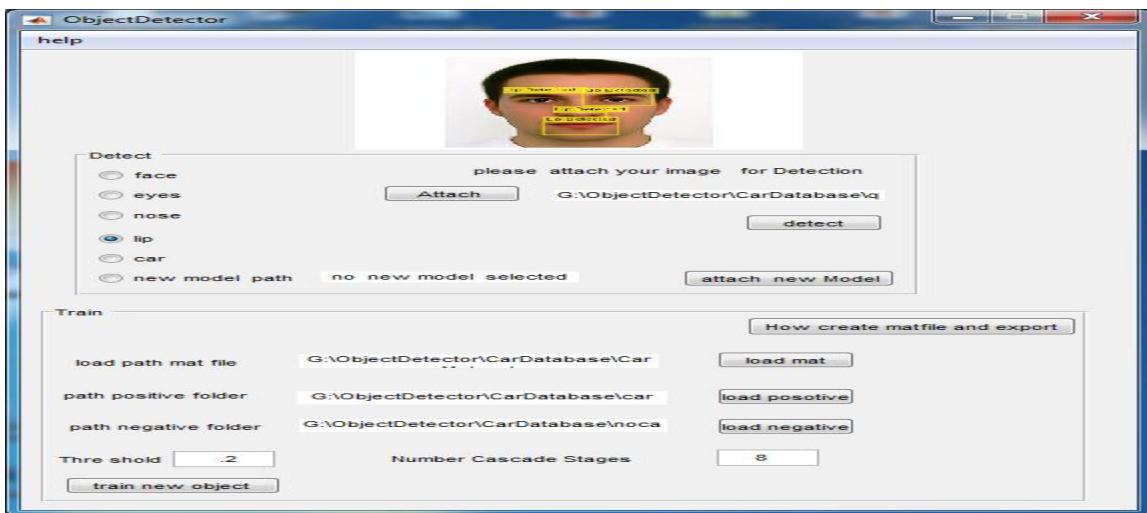
بعد از دادن پارامتر های مورد نیاز آموزش و اکسپورت کردن داده های مت فایل اگر
دکمه آموزش را بزنیم، خواهیم دید







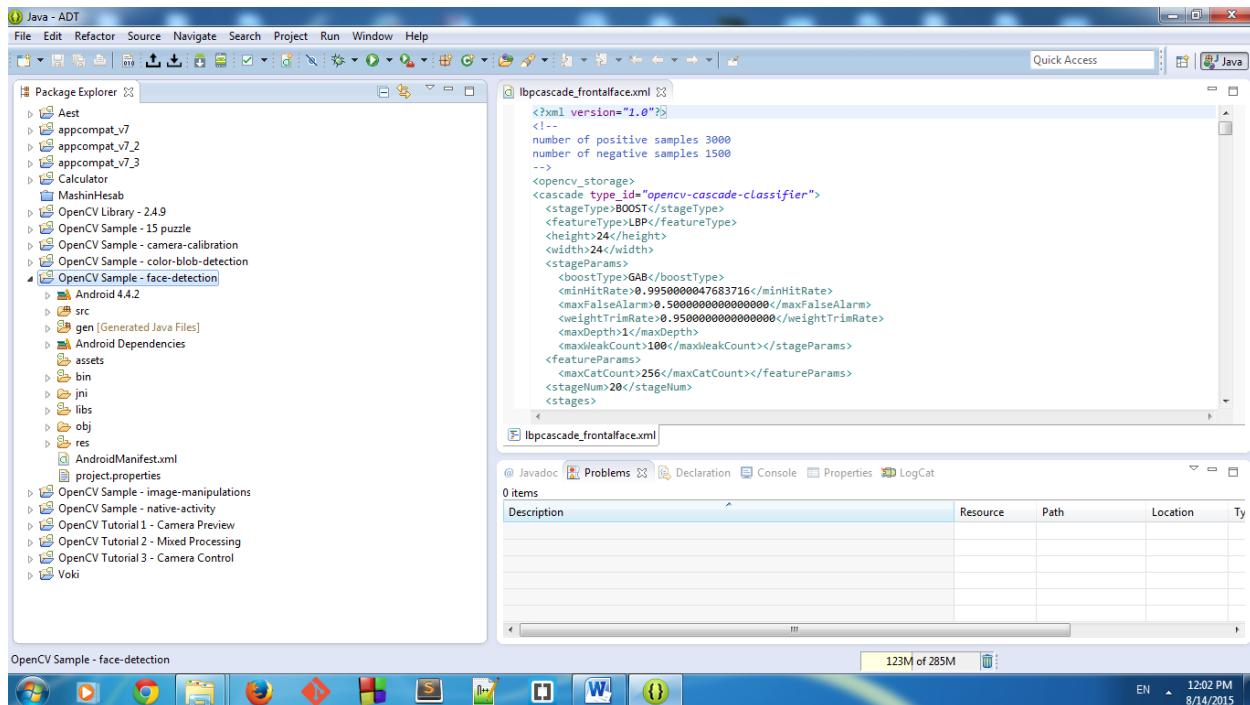




در نهایت از ADT اندروید استفاده کرده، OPENCV4Android در ان پیکره بندی می کنیم، از مثال تشخیص چهره ان را کمی عوض کرده، مدل ماشین را در ان

وارد می کنیم، با این اپ اندرویدی قادر خواهیم بود ماشین را از طرف بغل تشخیص دهیم. (برای اطلاع از برنامه نویسی اندروید به سایت <http://developer.android.com/index.html> رجوع کنید.





در نهایت فایل apk، تشخیص ماشین را ساخته که در پوشه پروژه اورده شده است، که برای نصب آن، به پوشه apk رفته، به پوشه opencvmanager یکی از آن ها را براساس سخت افزار گوشی که هسته‌ی آن چه نوع ارمی است، که معمولاً نرم افزار برای اجرای صحیح ObjectDetector لازمی است، بعد به پوشه Object Detector رفته و نرم افزار را نصب کنید، که در تصویر نتیجه کار را می‌بینید.





دوست داشتم داخل محیط کیوت Qt opencv را بیارم، که به علت کمبود وقت موفق نشدم. شما را به خدای بزرگ می سپارم.

موفق باشید