

情報計測学基礎

2017 年度 春学期 月曜日 2 限

工学研究科 機械システム工学専攻 T11709M 田口 皓一

担当教官：清水 優 教授

課題内容：画像中で動いている物体を判断し、その物体に対して矩形領域を囲う。

0. Ubuntu の環境構築

- 下記コマンドをターミナル上で入力すること。
 - ① `sudo apt-get install vim`
//vim をインストールする.
 - ② `sudo apt-get install chromium-browser`
//Google Chromium をインストールする.
 - ③ `sudo apt-get install git`
//Git をインストールする.
 - ④ `sudo apt-get update`
//パッケージリストの更新
 - ⑤ `sudo apt-get upgrade`
//インストールされてるパッケージの更新
 - ⑥ `git clone https://github.com/t11709m-chukyo/My1stRepository`
//github からフォルダをダウンロードする.
 - ⑦ `ren My1stRepository catkin_ws`
// My1stRepository というフォルダの名前を catkin_ws に変更する.
 - ⑧ `vim .bashrc`
//bashrc を開く.
 - ・ 最後の行に `source ~/catkin_ws/devel/setup.bash` と書き込む.

1. catkin_ws 内のプログラムの実行

- 3 つのターミナルを使用し、以下のコマンドを実行する。
 - ・ ターミナル 1
 - ① `roscore`
//ros を起動する.

- ・ ターミナル 2

- ① `roslaunch usb_cam usb_cam_node`
//ros のノードに `usb_camera` を接続すること.
※usb カメラを usb ポートに接続すること.

- ・ ターミナル 3

- ① `roslaunch my_image_converter image_converter`
//ros で `image_converter` を実行する.

2. image_converter のソースコードの説明

- 画像中で動いている領域を推定し、矩形領域で囲う.
ex. 図では、動き出した人を推定している.

移動前



移動後



- ・ プログラムの処理の流れ

- ① usb カメラから取得した画像をグレースケール化する.

- 関数名 : `cvtColor(src, dst, code)`
 - ✓ `src` : RGB 画像
 - ✓ `dst` : グレースケール画像
 - ✓ `code` : 処理内容
※`CV_BGR2GRAY` でグレースケール化

- ② オプティカルフローを算出する.

- 関数名 : `opticalFlow->calc(src, dst, x, y)`
 - ✓ `src` : 現フレームの 1 つ前の画像
 - ✓ `dst` : 現フレームの画像

- ✓ x : x 方向のフロー

- ✓ y : y 方向のフロー

- 関数名 : `cartToPolar(x, y, magnitude, angle, True)`

- ✓ x : x 方向のフロー

- ✓ y : y 方向のフロー

- ✓ magnitude : オプティカルフローの強度

- ✓ angle : オプティカルフローの角度

③ 膨張・縮小処理をおこなう.

- 関数名 : `morphologyEx(src, dst, code, karnel, point, iter)`

- ✓ src : 入力画像

- ✓ dst : 出力画像

- ✓ code : 処理内容

- ✓ karnel : フィルタのサイズ

- ✓ point : フィルタの重心の指定

- ✓ iter : 適用回数

④ 連続した領域をラベリングする.

※`labeling.h` は `/opt/ros/kinetic/include/opencv-3.2.0-dev/opencv2` に置くこと.

- 関数名 : `labeling.Exec(src, dst, w, h, true, size)`

- ✓ src : 入力画像

- ✓ dst : 出力画像

- ✓ w : 画像の幅

- ✓ h : 画像の高さ

- ✓ true : 領域のソート

- ✓ size : 小領域の消去 (size 以下)

⑤ 矩形領域の表示

- 関数名 : `rectangle(src, point1, point2, scalar, line, num)`

- ✓ src : 入力画像

- ✓ point1 : 矩形の左上の座標

- ✓ point2 : 矩形の右上の座標

- ✓ scalar : 矩形の線の色

- ✓ line : 線の太さ
- ✓ num : 連結する近傍数

3. 参考資料

- 【OpenCV】色変換(cvCvtColor)の組合せ
 - ・ <http://imagingsolution.blog107.fc2.com/blog-entry-242.html>
- Opencv で密なオブティカルフローを計算する.
 - ・ <http://whoopsidaies.hatenablog.com/entry/2013/12/15/020420>
- OpenCV による画像の膨張と縮小
 - ・ https://iwaki2009.blogspot.jp/2013/01/opencv_29.html
- ラベリングクラス
 - ・ <http://imura-lab.org/products/labeling/>
- C++版 OpenCV で四角形を描画
 - ・ http://opencv.blog.jp/cpp/draw_rectangle
- Github t11702m-chukyo
 - ・ <https://github.com/t11702m-chukyo>