Univerza v Ljubljani, Fakulteta za elektrotehniko

ZAGOVOR

Podiplomski magistrski študijski program 2. stopnje Elektrotehnika Informacijsko komunikacijske tehnologije - Obdelava slik in videa (64238)

Zagovor laboratorijskih vaj - Naloga 2021-3

Pripravila: Gašper Podobnik & Tomaž Vrtovec

Naloga

Z osnovnim znanjem iz obdelave slik lahko na slikah najdemo enostavne vzorce. Pri tej nalogi boste s pomočjo Houghove preslikave detektirali in orisali kvadrat, ki je narisan na zemljevidu Pariza in označuje ulice okoli parka Palais-Royal:





Dana je dvodimenzionalna (2D) RGB slika paris_map-807-421.png velikosti $X \times Y = 807 \times 421$ slikovnih elementov, ki je zapisana v PNG formatu, pri čemer so slikovni elementi izotropni.

1. Napišite funkcijo za pretvorbo barvne slike v sivinsko sliko:

vem grafičnem vmesniku za prikaz slik.

```
def color2grayscale(iImage):
 # ...
 return oImage
```

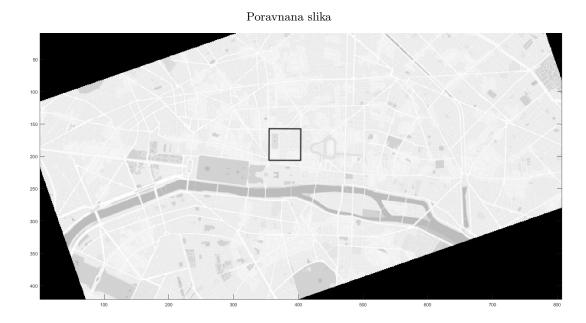
kjer vhodni argument iImage predstavlja barvno RGB sliko, izhodni argument oImage pa predstavlja 2D sivinsko sliko. Vrednosti sivinske slike naj bodo povprečje vrednosti R, G in B komponent barvne slike, zaokrožene na celo število navzdol.

Intenzitete vhodne slike najprej preslikajte tako, da bodo ležale na intervalu [0, 255]. Prikažite rezultat pretvorbe vhodne slike v sivinsko sliko.

- 2. Da bo naloga detekcije kvadrata na sliki enostavnejša, poravnajte sivinsko sliko dobljeno v prvi nalogi tako, da bodo stranice kvadrata vzporedne s koordinatnimi osmi, kot je prikazano na sliki spodaj. Pomagate si lahko z naslednjimi koraki:
 - določite točko A, ki leži v zgornjem levem oglišču kvadrata, in točko B, ki leži v zgornjem desnem oglišču kvadrata, glej sliko.
 Namig: koordinati obeh točk lahko na primer odčitate s pomočjo kurzorja v Matlabo-

- izračunajte kót ϕ med vektorjema \vec{a} in \vec{b} . Vektor \vec{a} povezuje točki A in B, za vektor \vec{b} pa lahko izberete enotski vektor v smeri osi x. Velja enačba skalarnega produkta vektorjev $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos(\phi)$.
- dobljeni kót uporabite za rotacijo sivinske slike okoli točke A. Uporabite linearno interpolacijo, vrednost ozadja nastavite na 0.

Namig: pomagate si lahko s funkcijo **transformImage** iz laboratorijskih vaj, ki jo je potrebno nadgraditi tako, da omogoča rotacijo okoli želene točke.



3. Iz poravnane sivinske slike, ki ste jo pripravili v nalogi 2, izločite robove. Uporabite lahko na primer Sobelov operator, pri tem pa poskrbite, da bodo intenzitete na amplitudni sliki

gradienta ležale na intervalu [0, 255].

Prikažite sliko robov, ki jo dobite po upragovanju vrednosti. Prag izberite smiselno, t.j. tako da bodo robovi kvadrata dobro vidni.

4. Napišite funkcijo, ki bo na podlagi Houghove preslikave določila koordinate središča kvadrata z dano dolžino stranice:

```
def getSquareCenterPoint(iImage, iLength):
 # ...
 return oCenter, oAcc
```

kjer vhodni argument iImage predstavlja binarno sliko robov, iLength pa dolžino stranice kvadrata, ki jo nastavite tako, da bo enaka dolžini stranice kvadrata, ki ga želimo detektirati. Izhodni argument oCenter predstavlja koordinate središča kvadrata (x_0, y_0) , oAcc pa akumulator Houghove preslikave.

V pomoč vam je lahko funkcija **getCenterPoint**, ki ste jo pripravili v okviru domače naloge pri vaji z naslovom *Houghova preslikava*.

Prikažite središče in stranice kvadrata na poravnani sivinski sliki, kot je prikazano na sliki spodaj. Poleg tega prikažite še sliko akumulatorja Houghove preslikave.

Končni rezultat

