

Practica 11

Centro de Enseñanza Técnica Industrial

<u>Mecatrónica</u>

Juan Alberto Carreon Merin

6G

Vision Artificial 12/06/25

https://github.com/yembo-34/Vision-Artificial

Objetivo:

Igualdades con rotación y reducción de fondo.

Objetivo: De la imagen deseada encontrar las similitudes en otra imagen.

Objetivo 2: En VIDEO poder extraer el fondo de la imagen mediante la detección de movimiento.

Código:

Parte1

import numpy as np

import cv2

import matplotlib.pyplot as plt

<u>img1 = cv2.imread('opencv-feature-matching-template.jpg',0)</u>

<u>img2 = cv2.imread('opencv-feature-matching-image.jpg',0)</u>

orb = cv2.ORB_create()

<u>kp1, des1 = orb.detectAndCompute(img1,None)</u>

kp2, des2 = orb.detectAndCompute(img2,None)

<u>bf = cv2.BFMatcher(cv2.NORM_HAMMING, crossCheck=True)</u>

matches = bf.match(des1,des2)

matches = sorted(matches, key = lambda x:x.distance)

<u>img3 = cv2.drawMatches(img1,kp1,img2,kp2,matches[:10],None, flags=2)</u>

plt.imshow(img3)

plt.show()

Parte 2

import numpy as np

import cv2

#cap = cv2.VideoCapture('people-walking.mp4')

cap = cv2.VideoCapture(0)

fgbg = cv2.createBackgroundSubtractorMOG2()

while(1):

ret, frame = cap.read()
fgmask = fgbg.apply(frame)
cv2.imshow('fgmask',frame)
cv2.imshow('frame',fgmask)

k = cv2.waitKey(30) & 0xff

<u>if k == 27:</u>

break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()

Evidencia:



