

ДОДАТОК А

Графічний матеріал кваліфікаційної роботи

ХАРКІВСЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ РАДІОЕЛЕКТРОНІКИ

Програмне забезпечення комп'ютерного зору для розпізнавання множини об'єктів на зображенні

Автор:

Кирил МАКЄЄВ
студ. гр. КІУКІ-21-4

Керівник:

Наталія БОЛОГОВА
доц. каф.ЕОМ

Мета. Завдання

Метою кваліфікаційної роботи є створення програмного продукту для комп'ютерного зору, здатного виявляти різні типи об'єктів на зображенні з використанням алгоритму Віоли-Джонса.

У ході виконання кваліфікаційної роботи було поставлено такі завдання:

- проаналізувати принципи роботи алгоритму Віоли-Джонса та його особливості в контексті комп'ютерного зору;
- реалізувати програму, що демонструє локалізацію кількох об'єктів із використанням механізмів багатопотоковості;
- провести порівняльне тестування реалізації алгоритму в однопоточному та багатопотоковому виконанні.

1	2	5	7	2	8	0	6	4	6
9	8	0	4	9	5	10	7	10	3
7	6	10	2	0	10	4	8	10	8
3	8	1	5	4	8	0	9	5	8
9	5	0	1	3	4	1	9	6	1
1	2	5	6	9	9	0	2	4	0
1	2	4	1	6	6	10	4	2	5
5	6	2	10	5	3	9	10	10	2

1	3	8	15	17	25	25	31	35	41
10	20	25	36	47	60	70	83	97	106
17	33	48	61	72	95	109	131	155	172
20	44	60	78	93	124	138	169	198	223
29	58	74	93	111	146	161	201	236	262
30	61	82	107	134	178	193	235	274	300
31	64	89	115	148	198	223	269	310	341
36	75	102	138	176	229	263	319	370	403

$$235 - 83 + 47 - 134 = 65$$

Рисунок 1 – Приклад обчислення інтегрального зображення

Підрахунки яскравості у довільному прямокутнику проводяться за формулою:

$$I(x,y) = \sum_{i=0, j=0}^{i \leq x, j \leq y} I(i,j),$$

де $I(i,j)$ – це яскравість пікселя вихідного зображення.

$I(x,y)$ — значення інтегрального зображення у точці (x,y) .

$I(i,j)$ — яскравість (інтенсивність) пікселя на координатах (i,j) у вихідному зображенні.

координати $(0,0)$ до точки (x,y) .

3

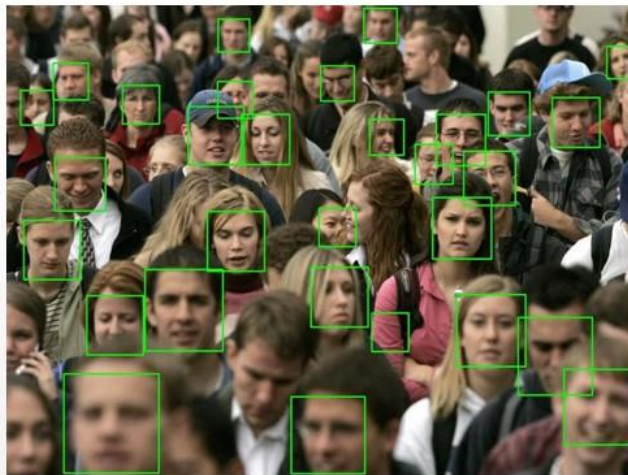


Рисунок 2 – Приклад роботи методу Віоли-Джонса

4

Require: scaled input image X , classifier cascade S
 Ensure: vector V of detected faces (bounding boxes)

```

1: for  $y \leftarrow 0$  to  $X.height - subwindow.height$  do
2:    $\Delta_x \leftarrow 1$ 
3:   for  $x \leftarrow 0$  to  $X.width - subwindow.width$  do
4:      $\Delta_x \leftarrow \Delta_x - 1$ 
5:      $\Delta_y[x] \leftarrow \Delta_y[x] - 1$ 
6:     if  $\Delta_x = 0$  AND  $\Delta_y[x] = 0$  then
7:        $exit-stage \leftarrow S(x, y)$ 
8:       if  $exit-stage = n$  then
9:          $R \leftarrow (x, y, width, height)$ 
10:        push  $R$  into  $V$ 
11:      end if
12:      if  $exit-stage < \Delta_{x,t1}$  then
13:         $\Delta_x = \Delta_{x,max}$ 
14:      else if  $\Delta_{x,t1} \leq exit-stage < \Delta_{x,t2}$  then
15:         $\Delta_x = \Delta_{x,nom}$ 
16:      else
17:         $\Delta_x = \Delta_{x,min}$ 
18:      end if
19:    else if  $\Delta_x = 0$  then
20:       $\Delta_x \leftarrow \Delta_{x,min}$ 
21:    else if  $\Delta_y[x] = 0$  then
22:       $\Delta_y[x] \leftarrow \Delta_{y,min}$ 
23:    end if
24:  end for
25: end for

```

Рисунок 3 – Алгоритм методу RASW

5

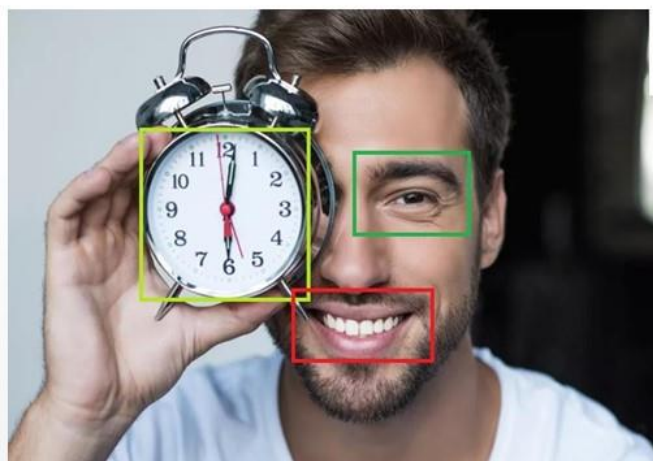


Рисунок 4 – Приклад результату роботи алгоритму

6

Діаграма бізнес-процесу, розроблена на основі методології IDEF0



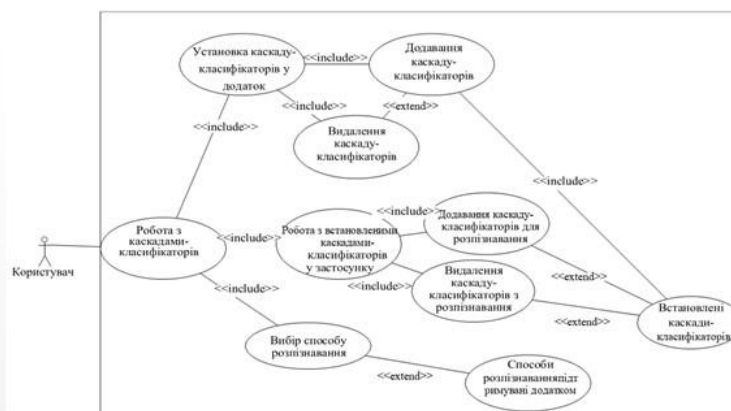
Рисунок 5 – IDEF0-діаграма розпізнавання об'єкта



Рисунок 6 – IDEF0-діаграма завантаження навченого каскаду-класифікаторів у застосунок

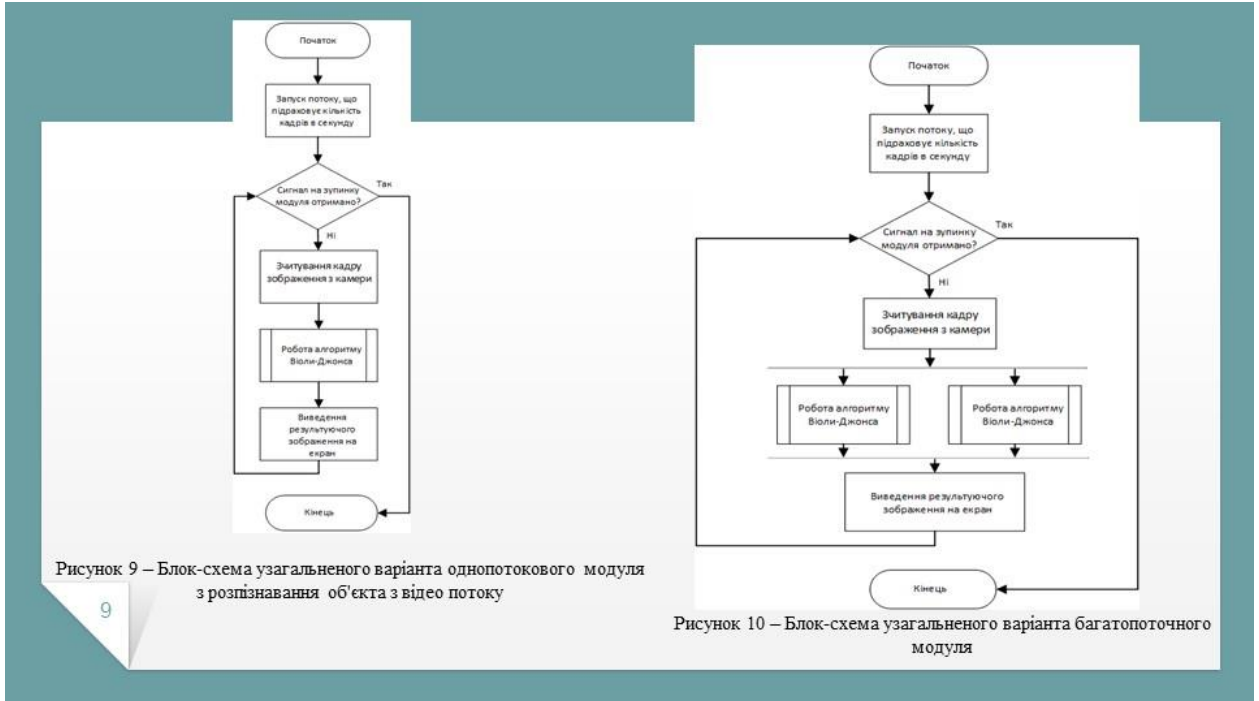
7

Одним із ключових інструментів у бізнес-аналізі є діаграма варіантів використання, яка дозволяє визначити коло користувачів програмного забезпечення та окреслити перелік доступних їм дій



8

Рисунок 7 – Діаграма варіантів використання програми, що розробляється



Проектна структура застосунку, реалізованого у середовищі IntelliJ IDEA

```

package com.opencv.detector;

import com.opencv.tool.CounterContainer;
import com.opencv.tool.TimerListener;
import lombok.AllArgsConstructor;
import lombok.Data;
import lombok.NoArgsConstructor;
import org.opencv.core.*;
import org.opencv.highgui.HighGui;
import org.opencv.imgcodecs.Imgcodecs;
import org.opencv.imgproc.Imgproc;
import org.opencv.objdetect.CascadeClassifier;
import org.opencv.video.VideoCapture;

import java.util.ArrayList;
import java.util.List;

@Data
@AllArgsConstructor
@NoArgsConstructor
public class ObjectDetection {

    private List<CascadeClassifier> cascades;
    private VideoCapture videoCapture;
    private volatile Mat frame;
    private boolean closer;
    private String pathToPhoto;
    private String pathToResultPhoto;
    private volatile String logging;
    private TimerListener timerListener;
}

```

Рисунок 11 – Структура проекту програми у середовищі IntelliJ IDEA

На основі однопотокового рішення реалізовано багатопоточну версію функції

```
public void runPictureDetection(){
    frame = Imgcodecs.imread(pathToPhoto);
    List<Thread> threads = new ArrayList<>();
    for (int i = 0; i < cascades.size(); i++) {
        int finalI = i;
        Thread thread = new Thread() -> {
            int r = (int) (Math.random() * 256);
            int g = (int) (Math.random() * 256);
            int b = (int) (Math.random() * 256);
            System.out.println(Thread.currentThread().getName());
            detectOnFrame(frame, cascades.get(finalI), new Scalar(r, g, b));
        };
        threads.add(thread);
    }
    for (Thread t : threads) {
        t.start();
    }
    boolean flag = true;
    while (flag){
        int counter = 0;
        for (int i = 0; i < threads.size(); i++) {
            if(threads.get(i).getState() == Thread.State.TERMINATED){
                ++counter;
            }
        }
        if (counter == threads.size()){
            flag = false;
        }
    }
}
```

11

Рисунок 12 – Фрагмент коду багатопотокового варіанта розпізнавання об'єктів

Функція detectOnFrame, яка реалізує основну логіку алгоритму Віоли-Джонса

```
public void detectOnFrame(Mat frame, CascadeClassifier cascade, Scalar scalar){
    Mat frameGray = new Mat();
    Imgproc.cvtColor(frame, frameGray, Imgproc.COLOR_BGR2GRAY);
    Imgproc.equalizeHist(frameGray, frameGray);
    MatOfRect findedObject = new MatOfRect();
    try {
        cascade.detectMultiScale(frameGray, findedObject, scaleFactor: 1.3, minNeighbors: 1, flags: 0,
            new Size( width: 50, height: 50), new Size( width: 300, height: 300));
    } catch (CvException e){
        e.printStackTrace();
    }
    findedObject.toList().forEach(object->{
        Imgproc.rectangle(frame, new Point(object.x, object.y),
            new Point( x: object.x + object.width, y: object.y + object.height),
            scalar, thickness: 2);
    });
}
```

12

Рисунок 13 – Фрагмент функції detectOnFrame з реалізацією алгоритму Віоли-Джонса

Для перевірки функціональності застосунку тестування проводилося як із використанням завантаженого зображення,



Рисунок 14 – Результат однопоточкового розпізнавання на завантаженому зображенні



Рисунок 15– Результат багатопотокового розпізнавання на завантаженому зображенні

13

Аналіз продуктивності алгоритму Віоли-Джонса

Кількість каскадів- класифікаторів	Однопоточна	Багатопотокова
	реалізація	реалізація
Кадри за секунду (640×480)		
1	26	25
3	15	16
6	9	15
9	5	14
12	4	10

15

Кваліфікаційна робота присвячена дослідженню ефективності функціонування алгоритму Віоли-Джонса в умовах обчислювального навантаження. Метою дослідження була розробка програмного забезпечення для розпізнавання множини об'єктів на зображенні, що визначило основні напрями реалізації.

У процесі дослідження було виконано такі завдання:

- ❖ проаналізовано особливості функціонування алгоритму Віоли-Джонса;
- ❖ розроблено програмний модуль, що реалізує розпізнавання об'єктів з використанням механізмів розпаралелювання обчислень;
- ❖ проведено порівняльне тестування однопоточної та багатопоточної реалізацій алгоритму Віоли-Джонса.

У результаті реалізовано десктопний застосунок мовою програмування Java (у середовищі IntelliJ IDEA) із використанням відкритої бібліотеки OpenCV, який дозволяє розпізнавати об'єкти на:

- ❖ статичних зображеннях, завантажених користувачем;
- ❖ відеопотоці в реальному часі, що надходить із веб-камери.

Проведене дослідження підтвердило, що алгоритм Віоли-Джонса придатний для локалізації та розпізнавання об'єктів різного типу. Водночас, з огляду на сучасні вимоги до точності та швидкодії, алгоритм не є найбільш перспективним напрямом, оскільки сьогодні існують більш ефективні методи об'єктного розпізнавання.

ВИСНОВКИ