

بسمه تعالی

پروژه بینایی ماشین

نام و نام خانوادگی: رحیم برومندی

استاد راهنما: جناب دکتر حامد مسندی شیرازی

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

الگوریتم مورد استفاده: الگوریتم ویولاجونز

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 وی و متلب استفاده کرده، و در نهایت از روی دیتاست های جمع اوری شده، مدل ماشین که به صورت یک فایل xml می باشد، ساخته شده و از آن در تشخیص به کار گرفته می شود. تمامی سورس های در فولدر پروژه آورده 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 آن نیست. باید وقت گذاشت، و دیتابیس های بهتری جمع اوری کرد. این نوشته خالی از خطا نیست، و اگر اساتید خطای را دیدند، به بزرگی خودشان ببخشند. در نهایت از استاد گرانقدر جناب دکتر حامد مسندی، که بنده را در این پروژه یاری کردند، سپاسگذارم.

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 اصطلاحاً بلادرنگ است. " Real Time Detection")

معایب: یکی از معایب آن، آموزش آن 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 (Michael Jones و Paul Viola) در مقاله ای تحت عنوان "Rapid Object Detection using a Boosted Cascade of Simple Features" در سال 2001 منتشر شد. مقاله در فولدر پروژه آورده 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

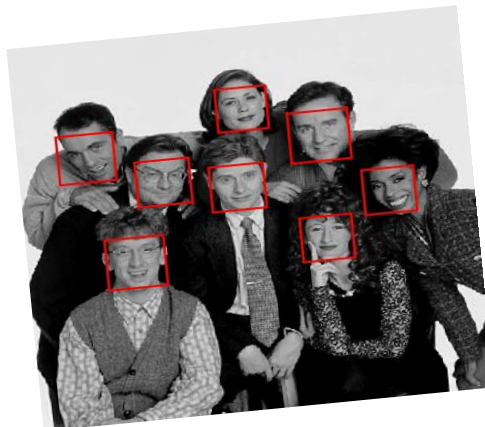
Michael Jones
mjones@crl.dec.com
Compaq CRL
One Cambridge Center
Cambridge, MA 02142

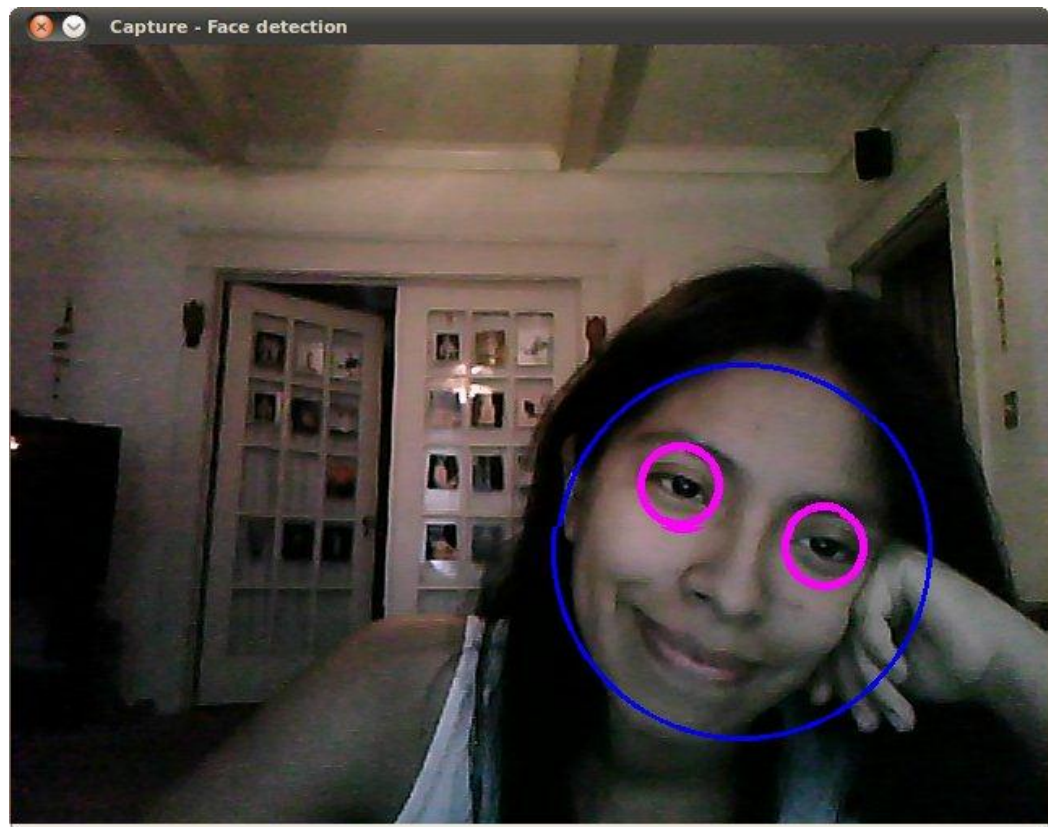
Abstract

paper describes a machine learning approach for vi-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

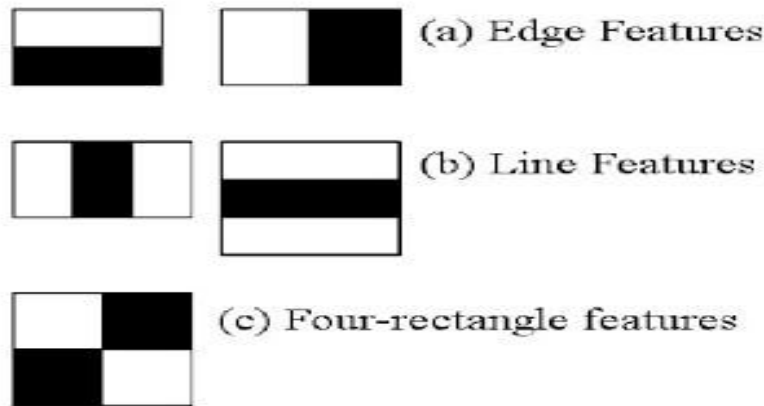
این الگوریتم ترکیب الگوریتم های AdaBoost و Cascade می باشد، که قادر بود در یک تصویر 288x384 چهره را در مدت زمان 0.067 ثانیه تشخیص دهد. این الگوریتم 15 بار سریع تر از اشکارساز های state-of-the-art و بادقتی بالاتر می باشد. این الگوریتم یکی از پیش رفته ترین الگوریتم های بینایی ماشین در دهه ی گذشته تا





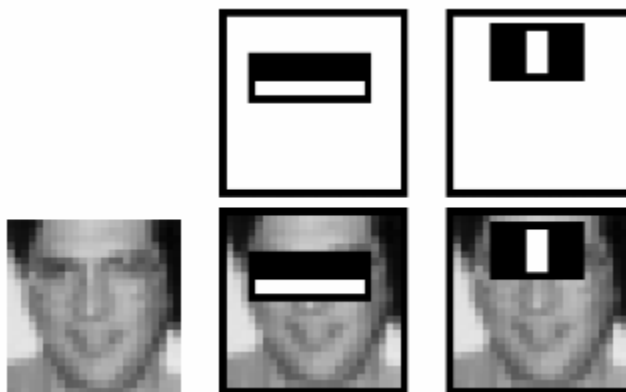
به حال بوده است. اما به طور خلاصه نقش هرکدام از الگوریتم های AdaBoost و Cascade در این الگوریتم شرح می دهیم.

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 آمد 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 آمده استخراج می شود. (چهار ماسک ویژگی که برای هر مستطیل استفاده می شود. معمولا ماسک C کمتر مورد استفاده قرار می گیرد.)



با هر کدام از این ماسک ها، مجموع پیکسل های سطح خاکستری در نواحی سفید از مجموع پیکسل های نواحی سیاه کم می شود. پس می توانیم این طور بگوییم درون یک تصویر 24×24 یک میلیون ویژگی می توانیم داشته باشیم. (البته این ویژگی ها خیلی سریع محاسبه می شوند و می توانند کمتر از یک میلیون هم باشند مثلاً 64000، البته لازم به ذکر است هرچه تعداد ویژگی کمتر کنیم آموزش سریع تر، اما دقت کاهش می یابد.) هر ویژگی به عنوان یک یادگیرنده ی ضعیف در نظر گرفته می شود. الگوریتم یادگیری پایه تلاش می کند، که بهترین کلاسیفایر ضعیف را کوچکترین خطا را در کلاس بندی دارد، پیدا کند. حال در بین تمامی زیر تصاویر ممکن، و تمامی مکان های کرنل، را باید چک کند، که ویژگی های بسیار زیادی بدست می آید. حال اگر بخواهیم این ویژگی ها را کمتر کنیم باید یک معیار داشته باشیم. حال تصور کنید، حال برای یک تصویر 24×24 ما 16000 ویژگی در نظر بگیریم. برای محاسبه ی هر ویژگی ما باید، جمع پیکسل های سیاه و سفید را بیابیم. برای حل سریع تر آن ها انتگرال تصاویر را معرفی کردند، این روش جمع پیکسل ها را ساده تر می کند. حال در میان این همه ویژگی اکثر آنها نامربوط می باشند، و برای کار تشخیص ما مفید نمی باشند. برای مثال به تصویر زیر نگاه

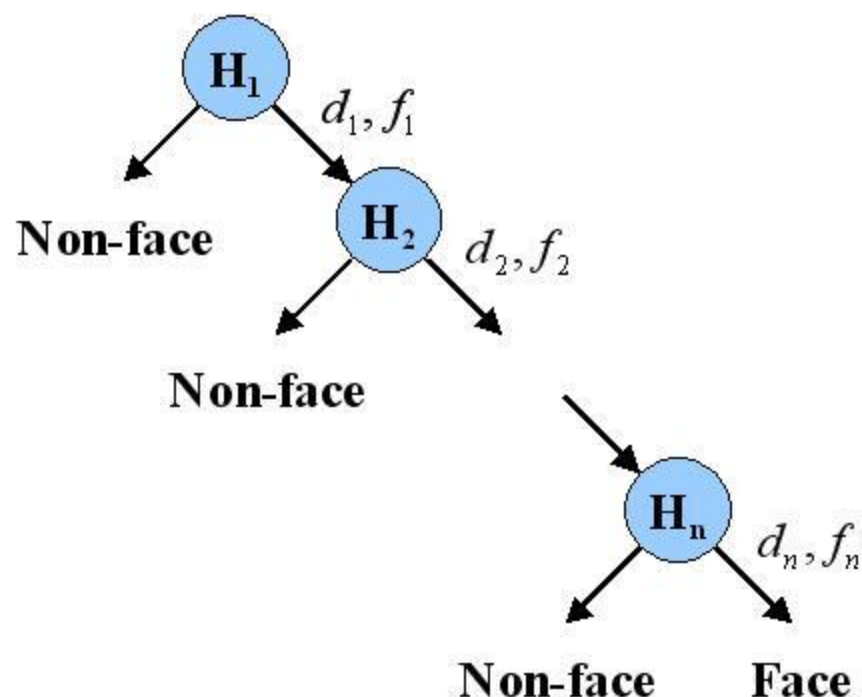
کنیدفاین دو ویژگی ردیفی وستونی زیر را در نظر بگیرید.



ویژگی ردیفی چون شامل چشم می باشد، که معمولا نسبت به بخش های دیگر صورت کمی تار تر است ویژگی خوبی به نظر می رشد، ویژگی ستونی هم ویژگی خوبی است، چون، بر روی بینی تمرکز کرده است، اما ویژگی های در بعضی جاها 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 object و no object بودن یک حد استانه (که میزان خطا را مشخص می کند) تعریف می کنیم، و برای آن ویژگی هایی که از حد استانه کمتر باشند، آن ها را حذف می کنیم.

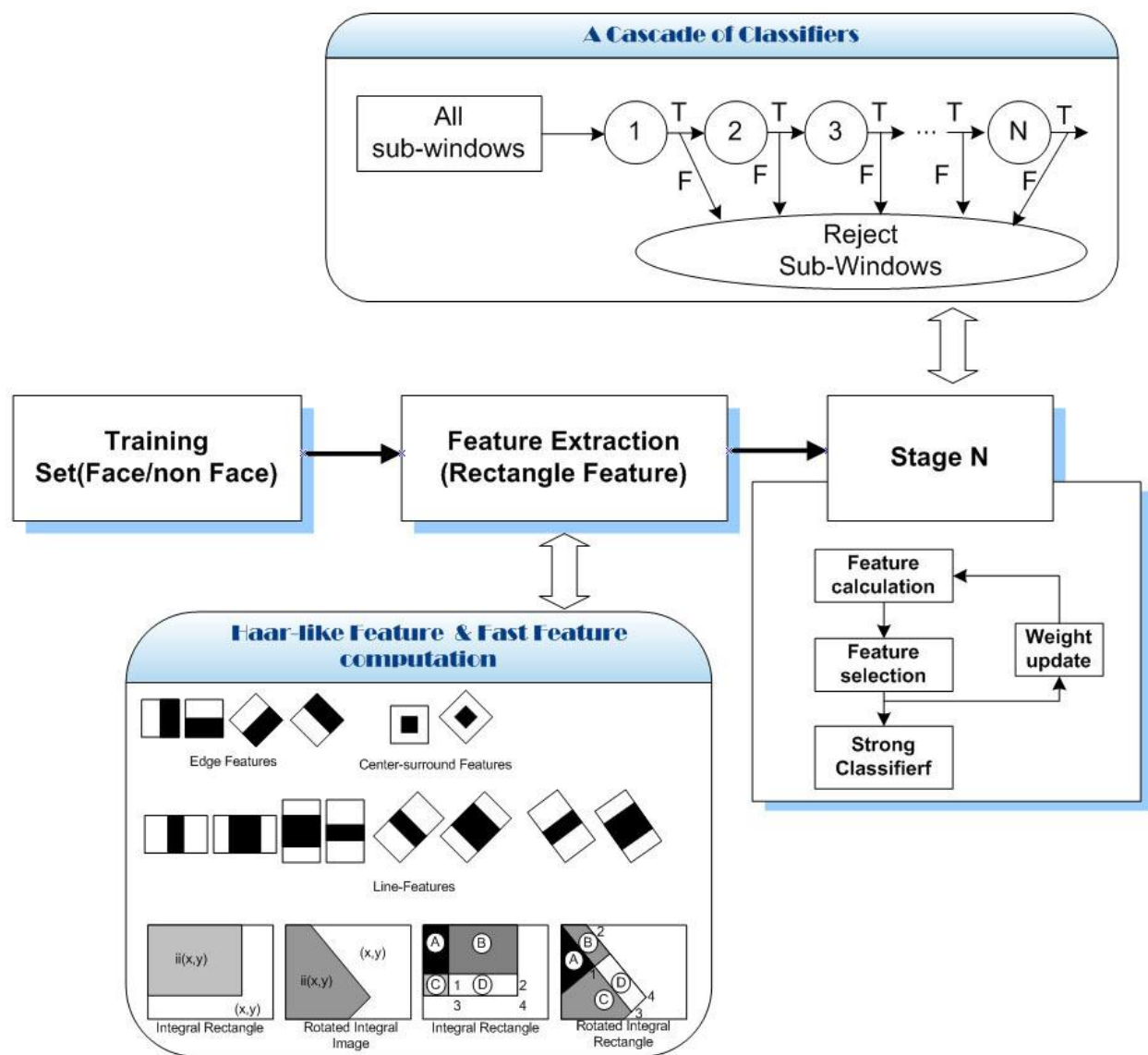
الگوریتم کسکید (Cascade Algorithm):

یک روش عددی در ریاضیات می باشد، که متناوبا پشت سرهم 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): ادا بوست 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 مطمئناً زمان زیادی را یاد برای آن صرف کرد. برای مثال وقتی ما از الگوریتم Viola-Jones object detection استفاده می کنیم تعداد Haar features ها به در یک تصویر 24×24 پیکسل 162,336 می رسد، که ارزیابی هر ویژگی می

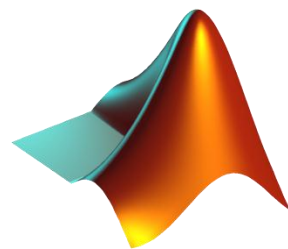
تواند نه تنها زمان آموزش را بالا ببرد، بلکه $\text{reduce predictive power, per the}$ Hughes Effect را کاهش می دهد که این اصلا برای کارایی و اعتبار ان خوب نمی باشد. بر خلاف neural networks و SVM ها، پروسه آموزش ادابوست ان ویژگی هایی را انتخاب می کنند، که predictive power را بهبود و dimensionality را کاهش بدهند، زمان آموزش را کاهش، ویژگی های نامربوط را حذف کنند.



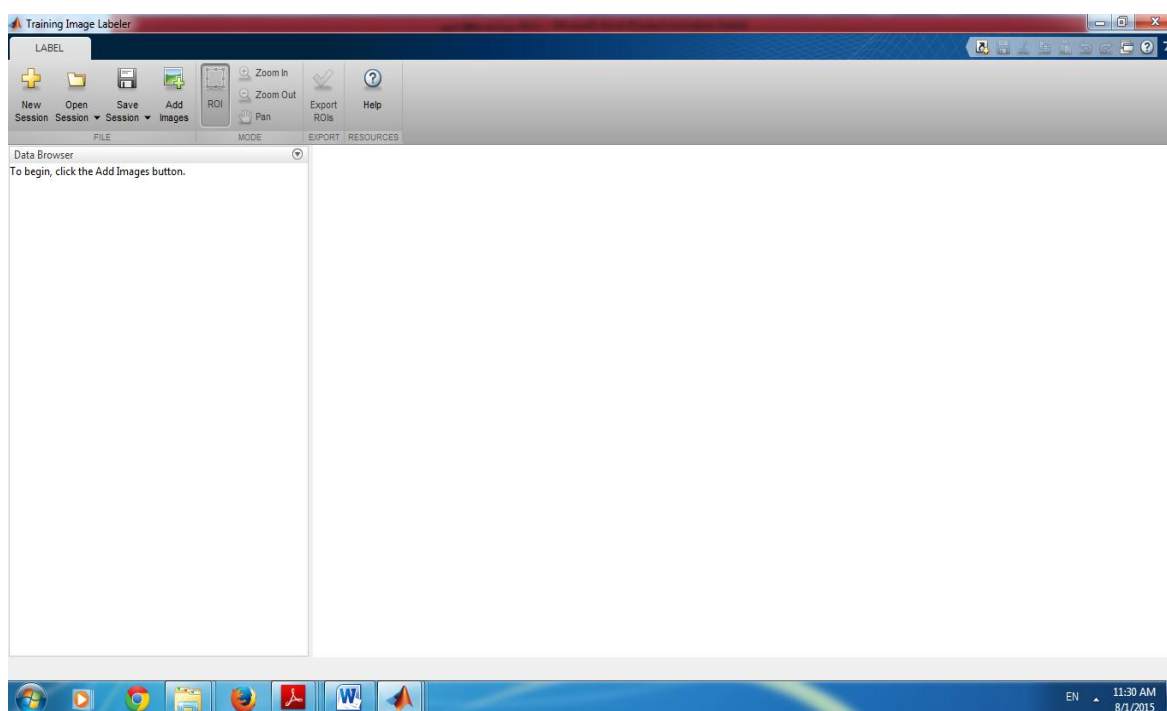
کلاسیفایر از برچسب گذاری داده ها، آموزش داده می شود. در آموزش با روش الگوریتم ما با دو گروه عکس (به عنوان دیتا) سرو کار داریم. object, no object که در روش ویولا جونز از 5000 تا face و از 300 میلیون no face تشکیل شده

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 اپن سی وی:

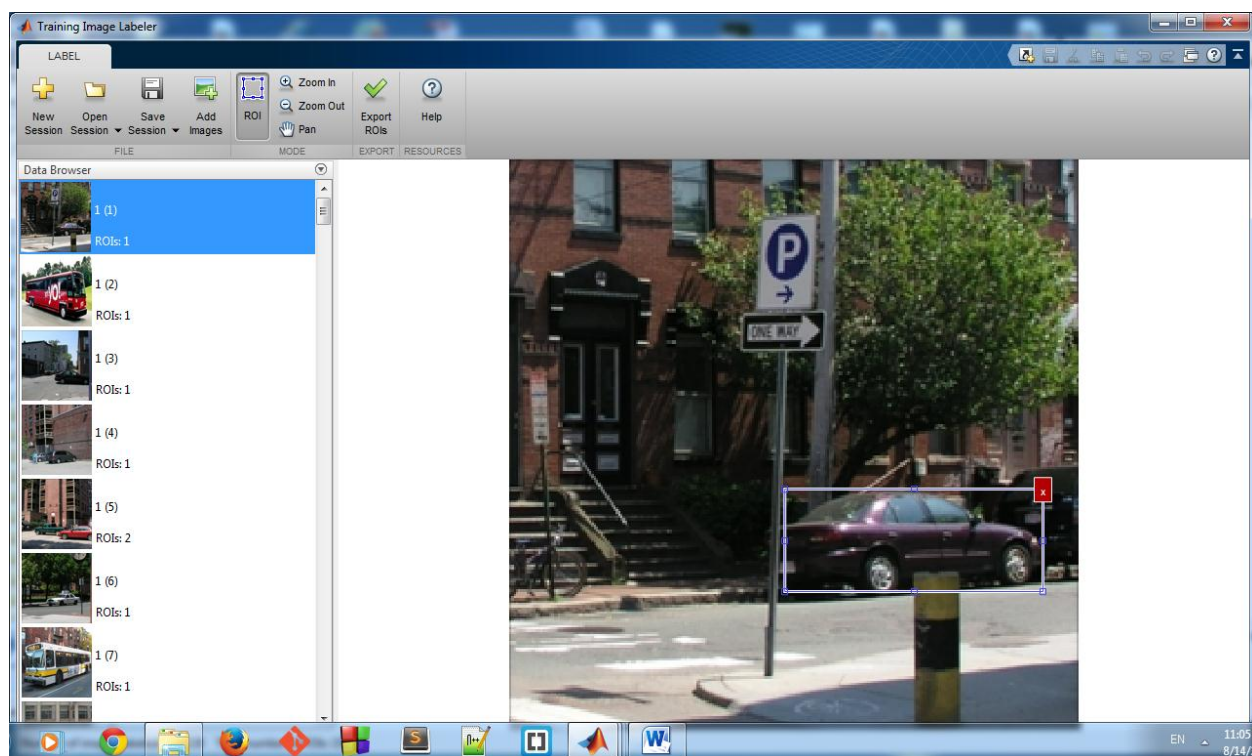


از آنجا که پروژه بنده تشخیص ماشین با استفاده از الگوریتم Viola-Jones می باشد، داده های عکس من شامل car و no car می باشد، که این دو فولدر عکس از روی اینترنت جمع اوری شده است. بعد از اینکه این دو فولدر عکس آماده شد، (قاعداً هرچه تعداد داده ها بیش تر باشد، زمان آموزش افزایش می یابد، اما دقت آن افزایش می 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 Training Image Labeler استفاده می کنیم که کافی نام آنرا 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 برخورد کنید ورژن های نرم افزار ها را دقت کنید، که از همین ورژن (شدیدا توصیه می کنم) یا ورژن های جدید تر استفاده کنید.)

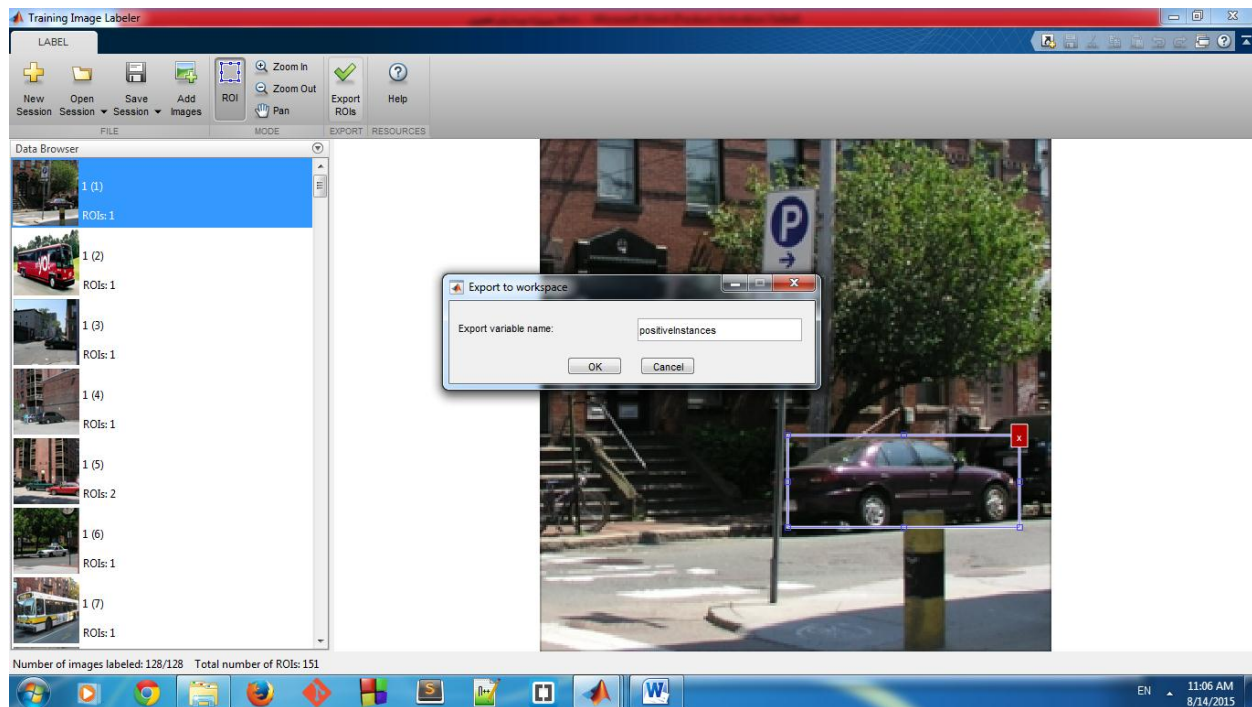


حال می بینم که این ابزار از طریق Add image می توانیم تصویر های car خود را به آن داده و ROI (Region of interest) هر تصویر را مشخص کنیم. همان طور که از نامش پیدا است یعنی باید با این منو ناحیه از تصویر که شی ما در آن واقع شده

است مشخص کنیم، باید برای تک تک تصاویر این کار را کنیم، و در نهایت متلب از روی آن ها یک فایل با فرمت mat می سازد، که این فایل در آموزش مدل خیلی مهم است، که با زدن منوی ذخیره (save) فایا 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 بیش تر به workspace متلب رجوع کنید).



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



export کردن در اینجا در واقع متغیر های داخل فایل mat را به workspace منتقل می دهد.

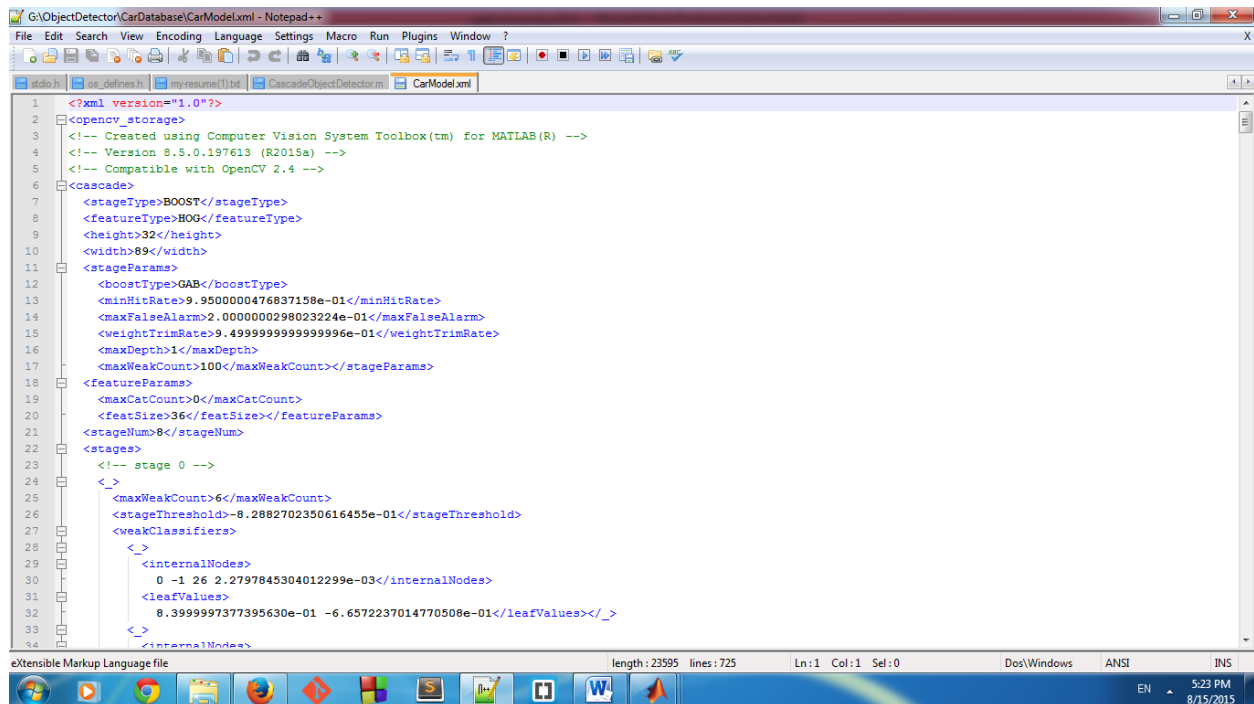
حال تکه کد زیر را اجرا کنید،

```
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 متلب باشد، در غیر این صورت خطا خواهد داد، بعد از آن ما تمام فایل های فولدر car و بعد از آن فولدر nocar را اضافه می کنیم.

که در کد بالا 2. مقدار، خطای قابل قبول و 5 تعداد لایه های آموزش می باشد. باید توجه داشته باشیم هرچه تعداد لایه های آموزش 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 آن خواهیم رسید که بنده برای خطای 2. و 8 مرحله آموزش 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 دیتا 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 فولدر 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>9.499999999999999e-01</weightTrimRate>
16    <maxDepth>1</maxDepth>
17    <maxWeakCount>100</maxWeakCount></stageParams>
18  <featureParams>
19    <maxCatCount>0</maxCatCount>
20    <featSize>36</featSize></featureParams>
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          </internalNodes>
34        </>

```

بعد از آن با تکه کد زیر ما برای تشخیص ماشین در تصویر استفاده می کنیم، که اول مدل خود را به اشکار 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.

```

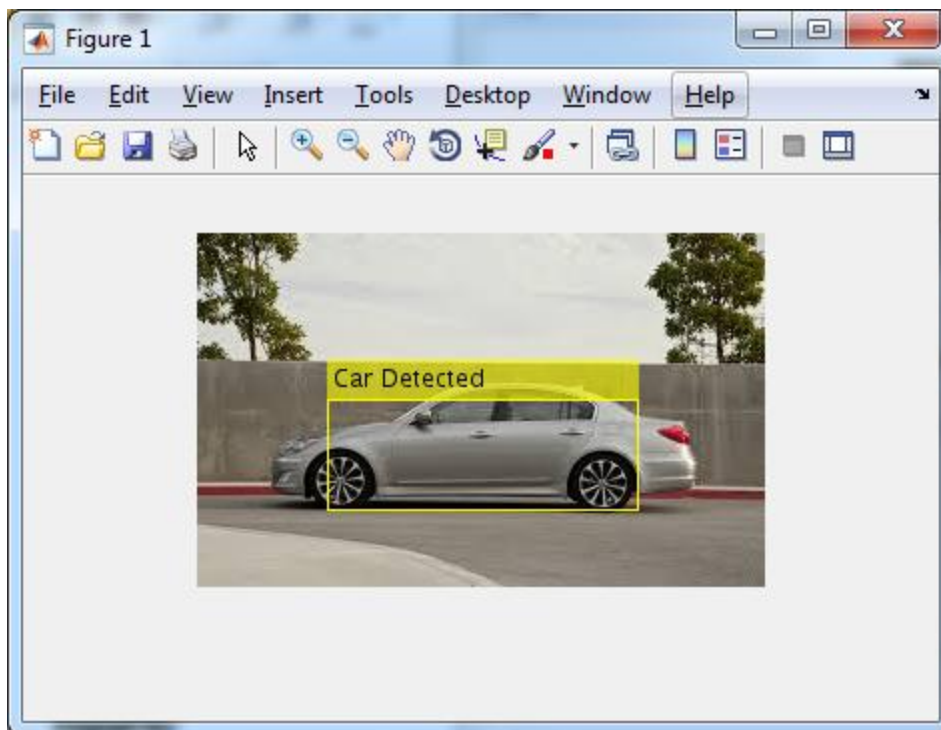
detector = vision.CascadeObjectDetector('CarModel.xml');
img = imread('image.jpg');
bbox = step(detector,img);
detectedImg = insertObjectAnnotation(img,'rectangle',bbox,'cardetection');
figure;
imshow(detectedImg);

```

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،آموزش 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 آموزش استفاده می کنیم، jpg است.ما برای آموزش از 128 عکس مثبت و 3567 عکس منفی استفاده کرده ودر هشت لایه آموزش می دهیم.

دیتابیس UIUC یک دیتابیس استاندارد،برای ماشین می باشد،که فرمت عکس های آن pgm می باشد،با دستور `imread`متلب به راحتی می توانید،ان هارا بخوانید،`trainingImageLabeler` هم این فرمت را پشتیبانی می کند،که به وسیله این افراد Dan Roth وShivani Agarwal, Aatif Awan ساخته شده ،که در فایل پروژه در فولدر `database std` فایل `CarData.tar.gz` می باشد،که با WinRaR به راحتی می توانید اکسترکت کنید.

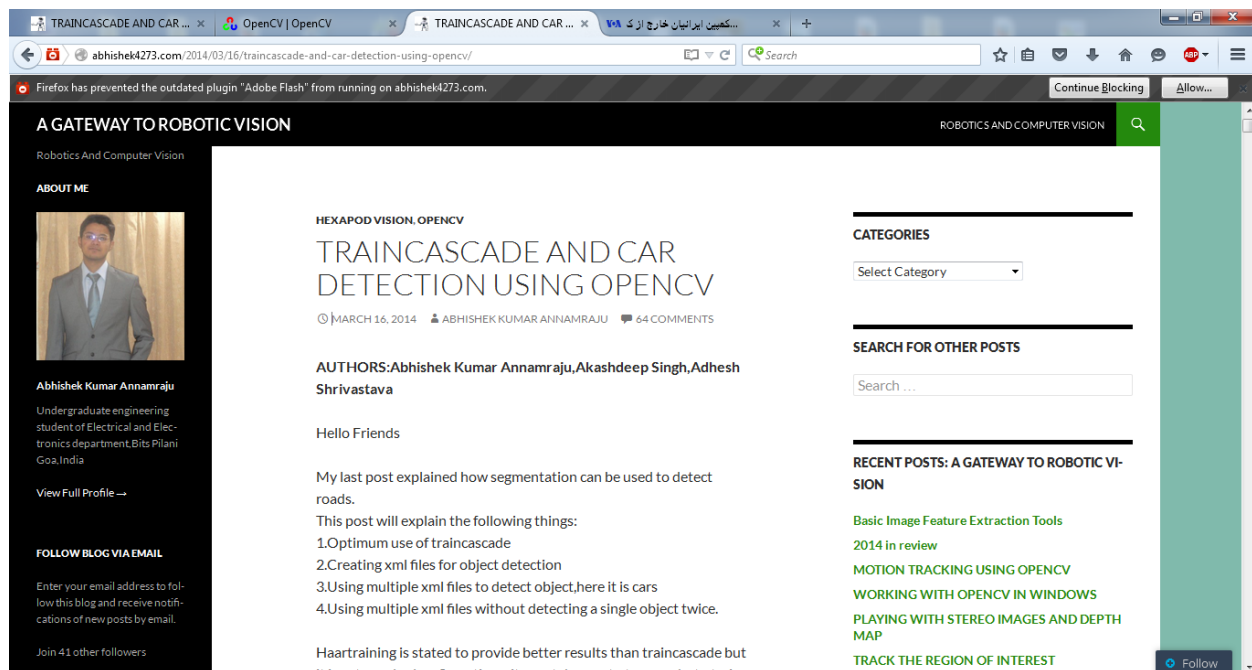
البته لینک این دیتابیس هم <https://cogcomp.cs.illinois.edu/Data/Car> می باشد.



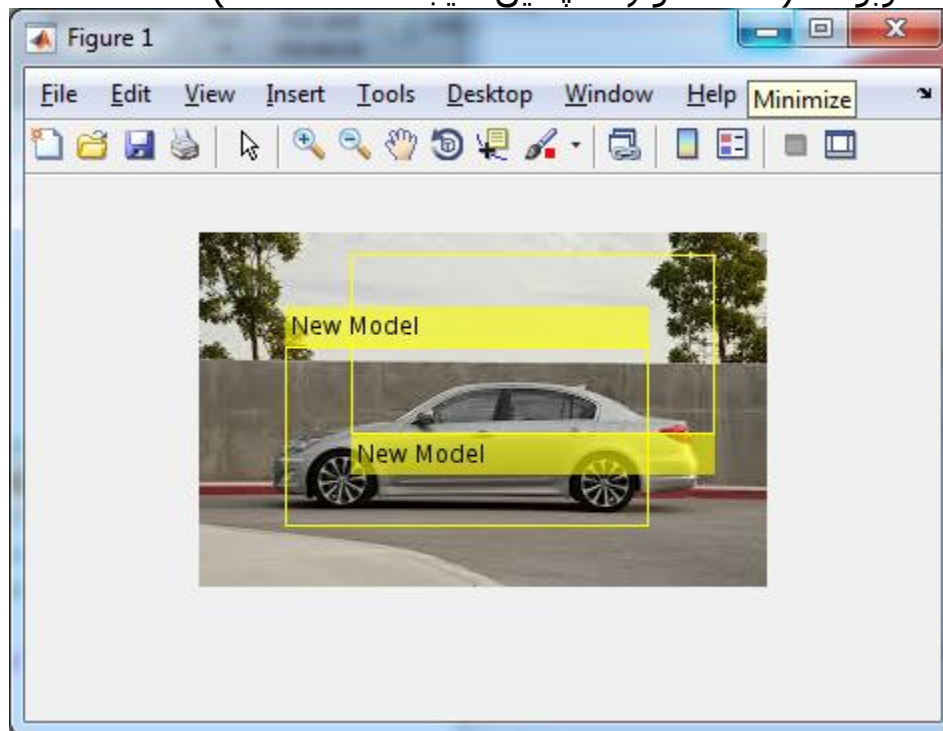
یک فرد به نام abhi-kumar آمده با این دیتابیس استاندارد، از طریق اپن سی وی، مدل ماشین را آموزش داده، که یک سری فایل xml به اشتراک گذاشته، به عنوان مدل ماشین، که قرار شد (استاد و بنده) مدل خودمون را با این مدل مقایسه کنیم.

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

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

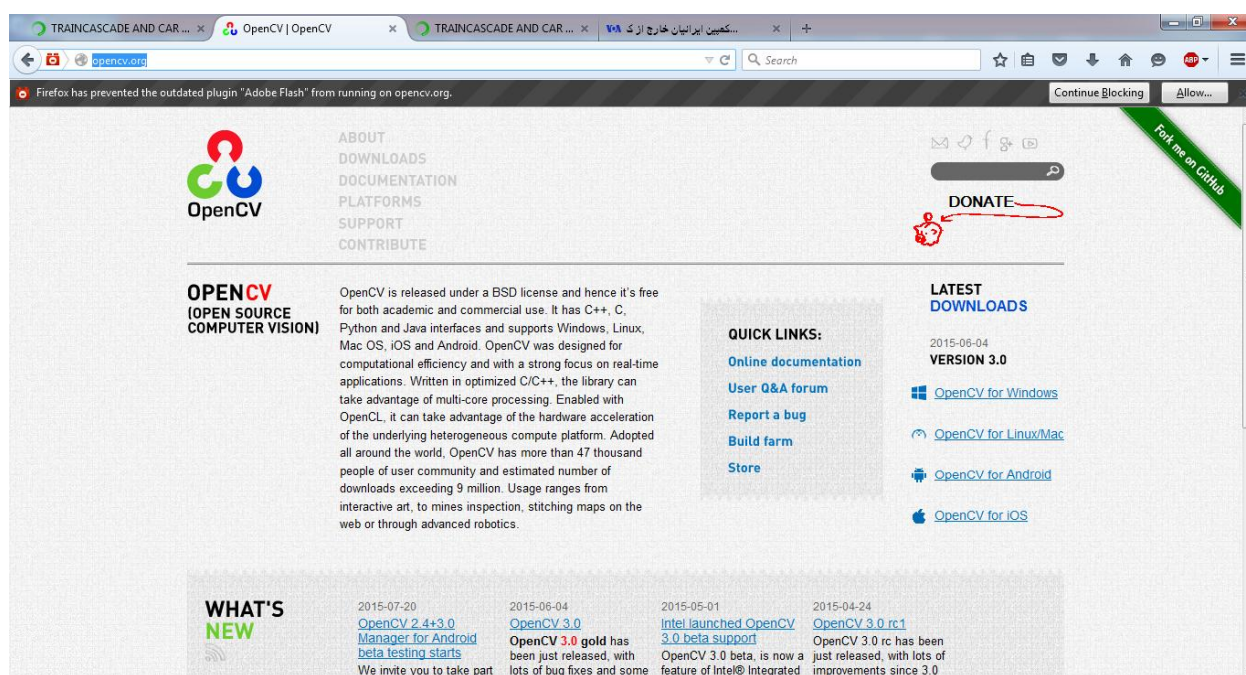


عکس خروجی با مدل مربوطه: (مدل سوم ان چنین نتیجه ای داشت.)

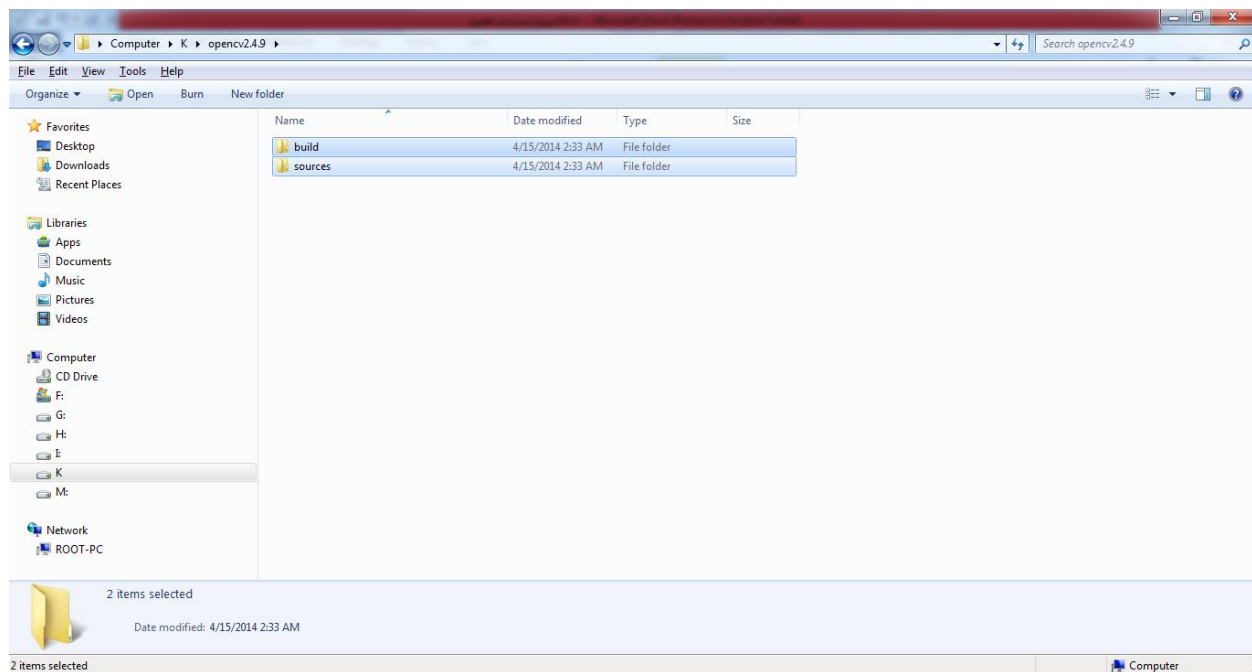


برای آموزش در این سی وی از دستورات خط فرمان استفاده کرده و آموزش را می دهیم در نهایت یک فایل xml ساخته می شود.(مانند متلب این فایل با فایل که در متلب ساخته می شود،فرقی ندارد،در متلب هم می توان از آن استفاده کرد.)

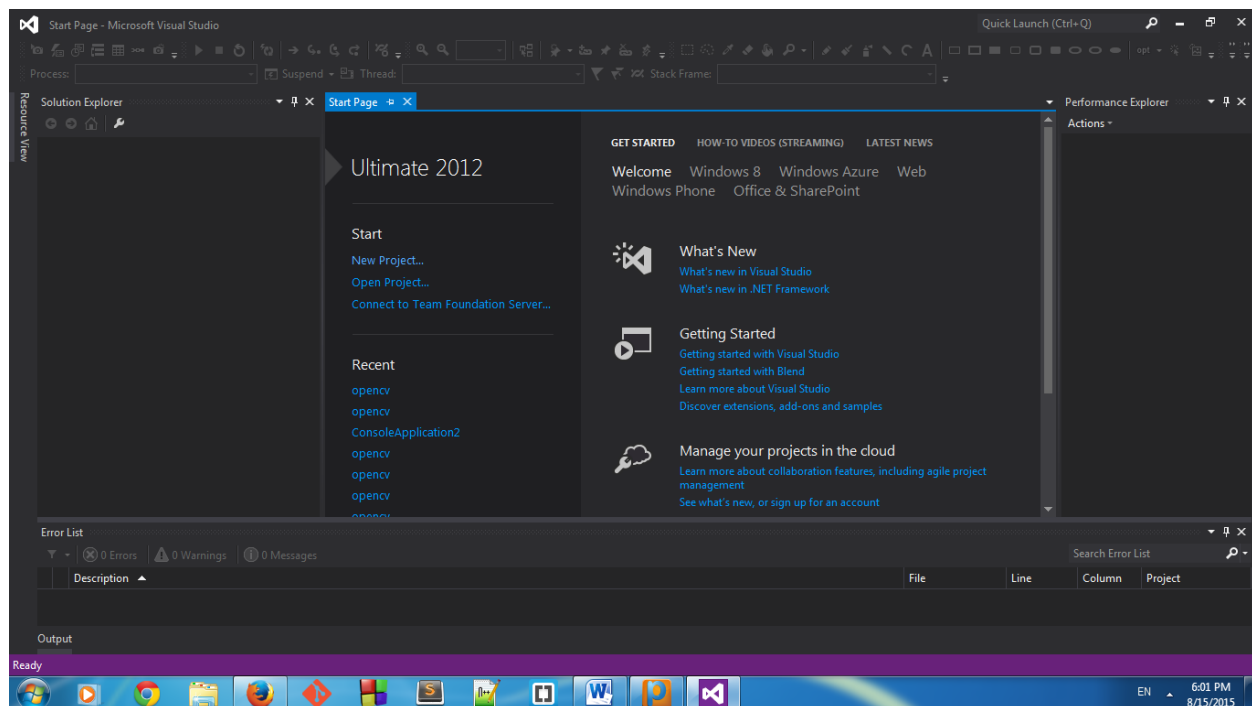
برای استفاده از این سی وی در پردازش تصویر باید اولین مرحله به سایت <http://opencv.org> رفته و نسخه opencv2.4.9 را برای ویندوز دانلود کنید.



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

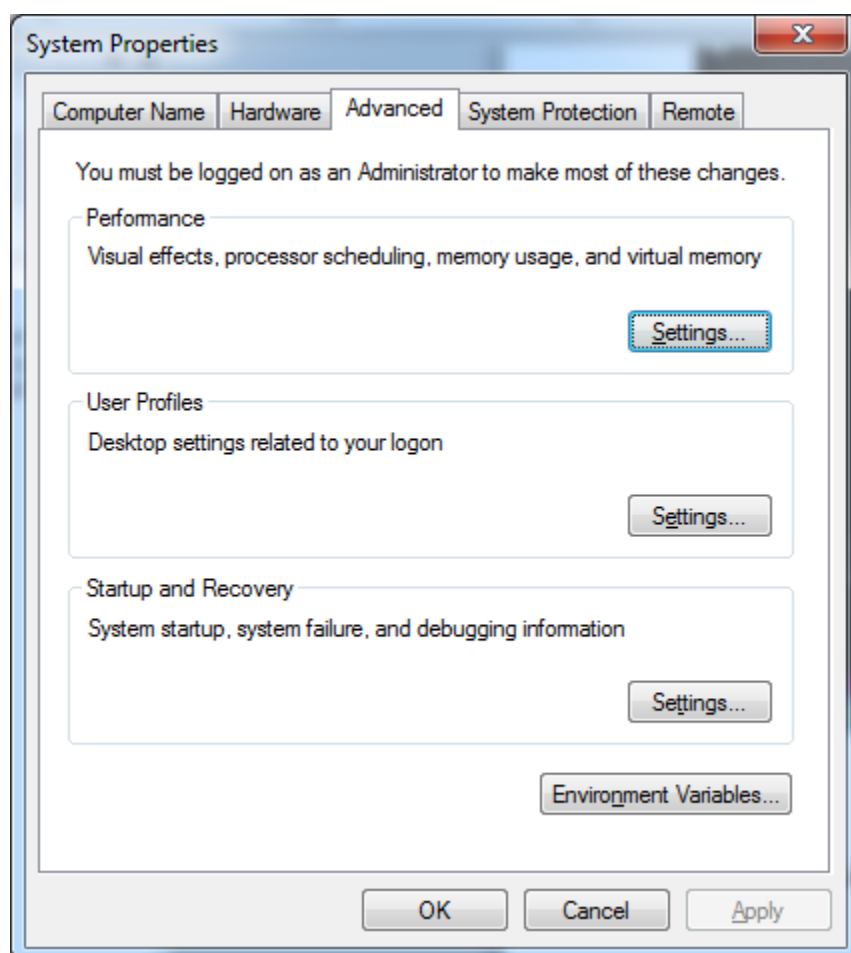


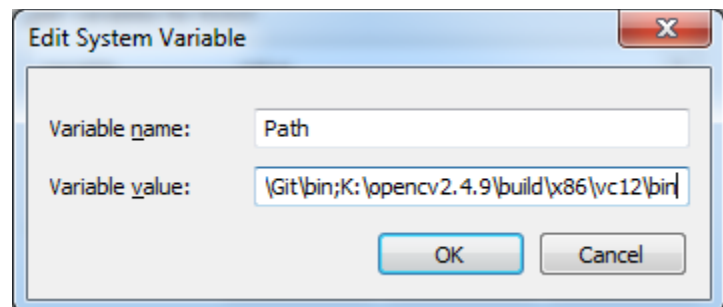
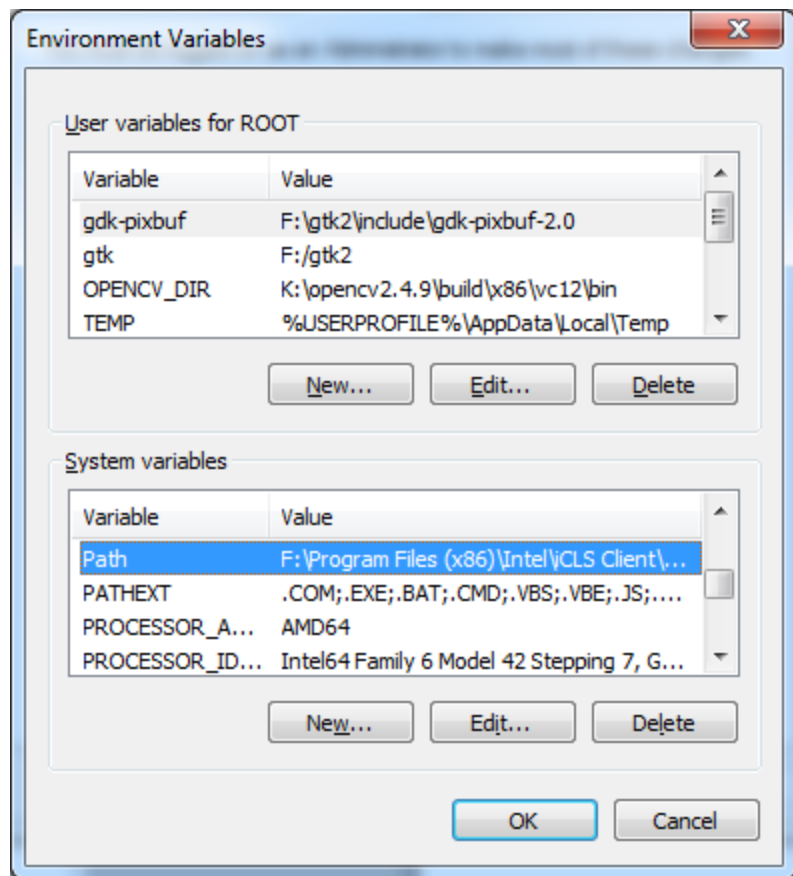
(پس فرض می کنم ویژوال استدیو 2012 را نصب دارید.)



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 سمی کولن بگذارید و ذخیره کنید. (اگر درایوی که این سی وی داخل آن است C است به جای K ، C بگذارید.)





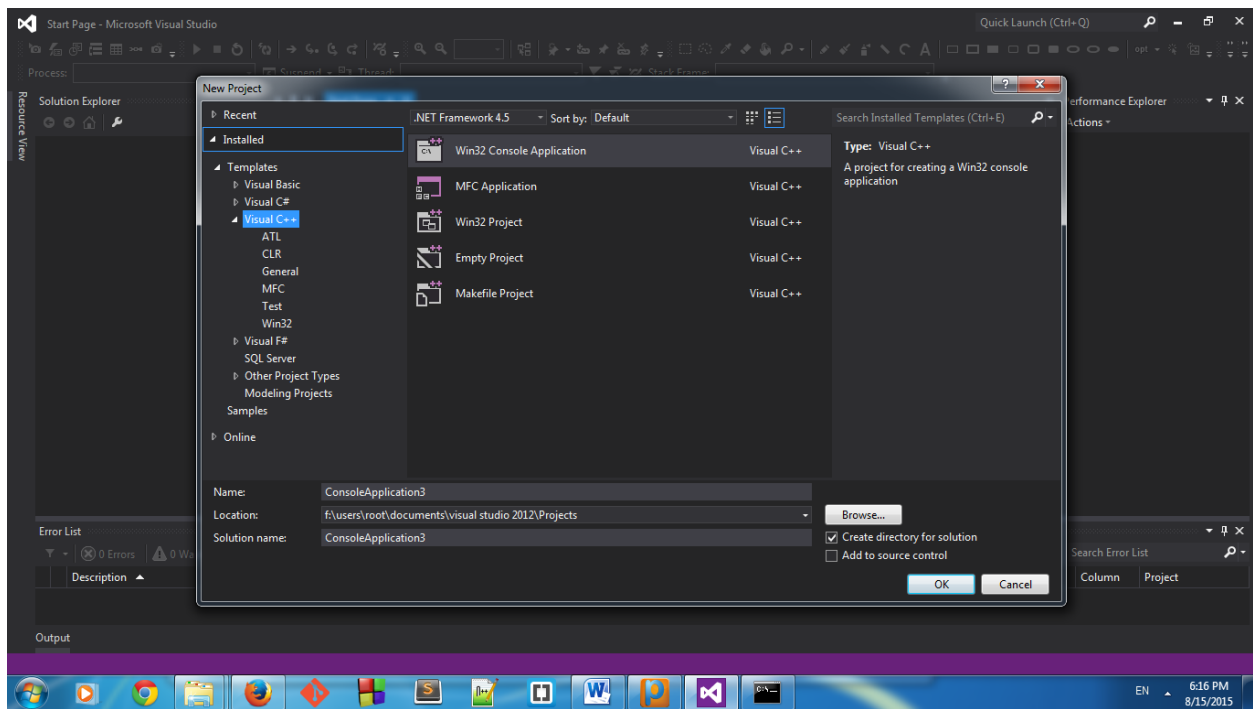
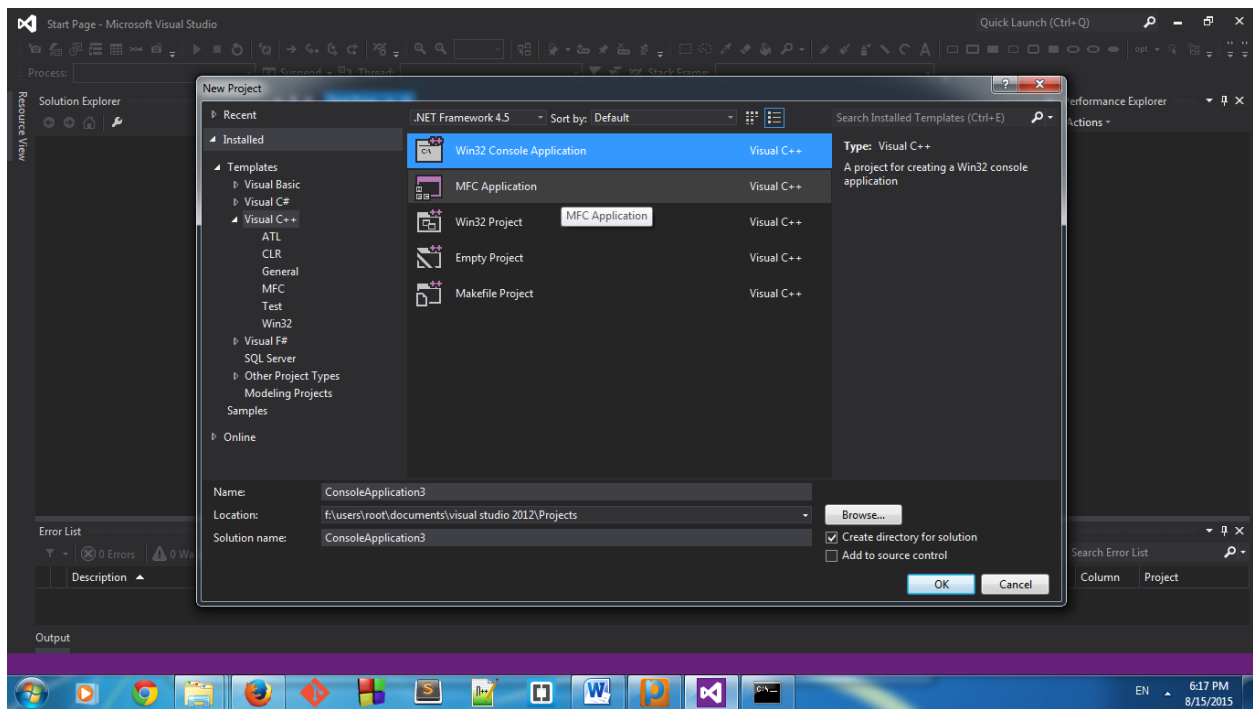
بعد از آن `opencv_haartraining.exe` داخل CMD تایپ کنید، اگر نتایج مانند عکس بود یعنی مرحله اول را درست رفته اید.

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

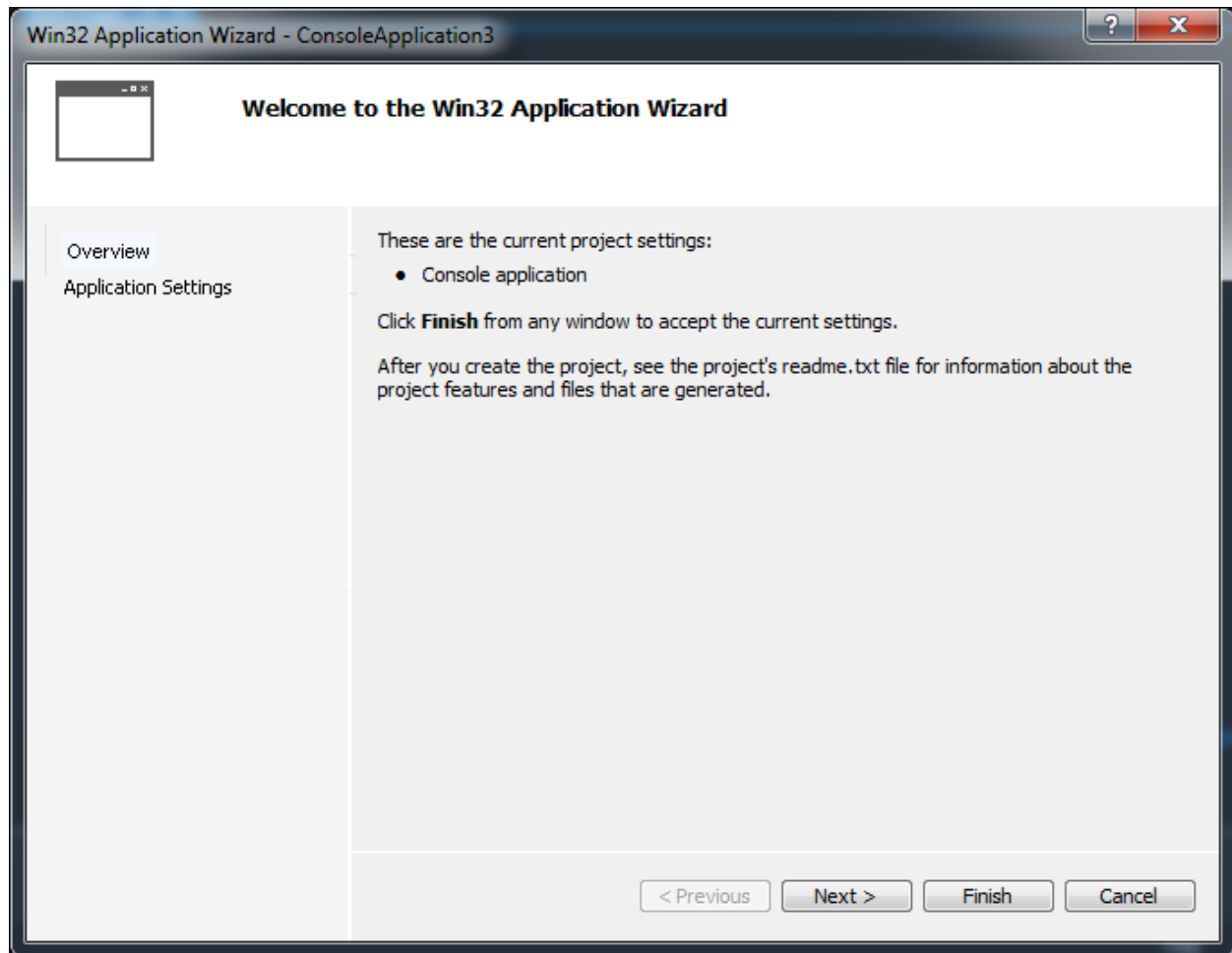
F:\Users\R00T>opencv_haartraining.exe
Usage: opencv_haartraining.exe
  -data <dir_name>
  -vec <vec_file_name>
  -bg <background_file_name>
  [-bg-vecfile]
  [-npos <number_of_positive_samples = 2000>]
  [-nneg <number_of_negative_samples = 2000>]
  [-nstages <number_of_stages = 14>]
  [-nsplits <number_of_splits = 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\R00T>
```

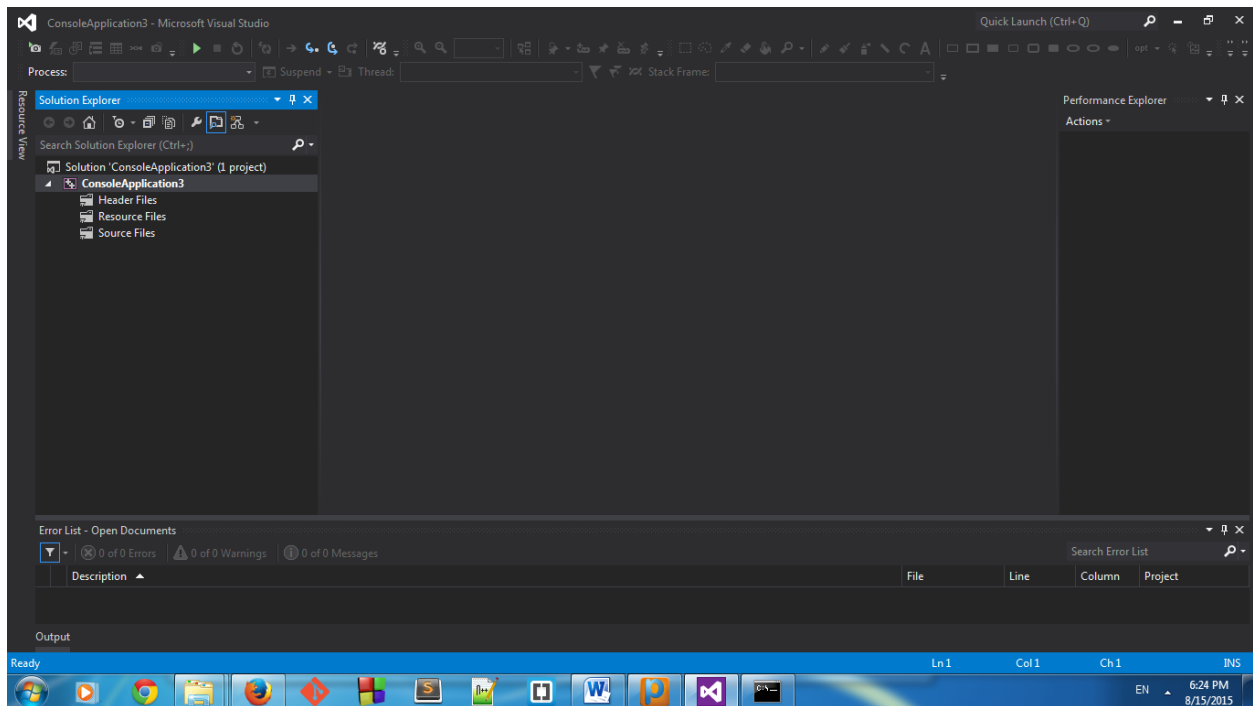
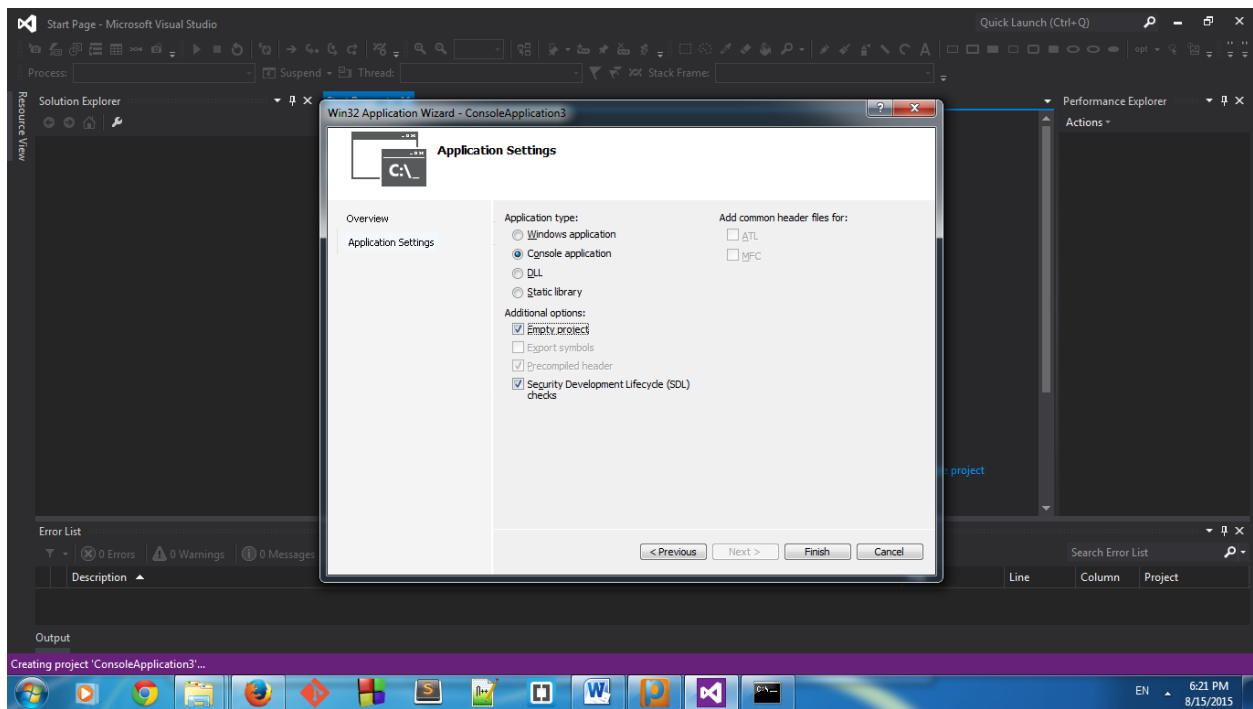
بعد از ویژوال استدیو 2012 را باز کنید و New project>Visual C++>Win 32 Console Application را انتخاب کنید.



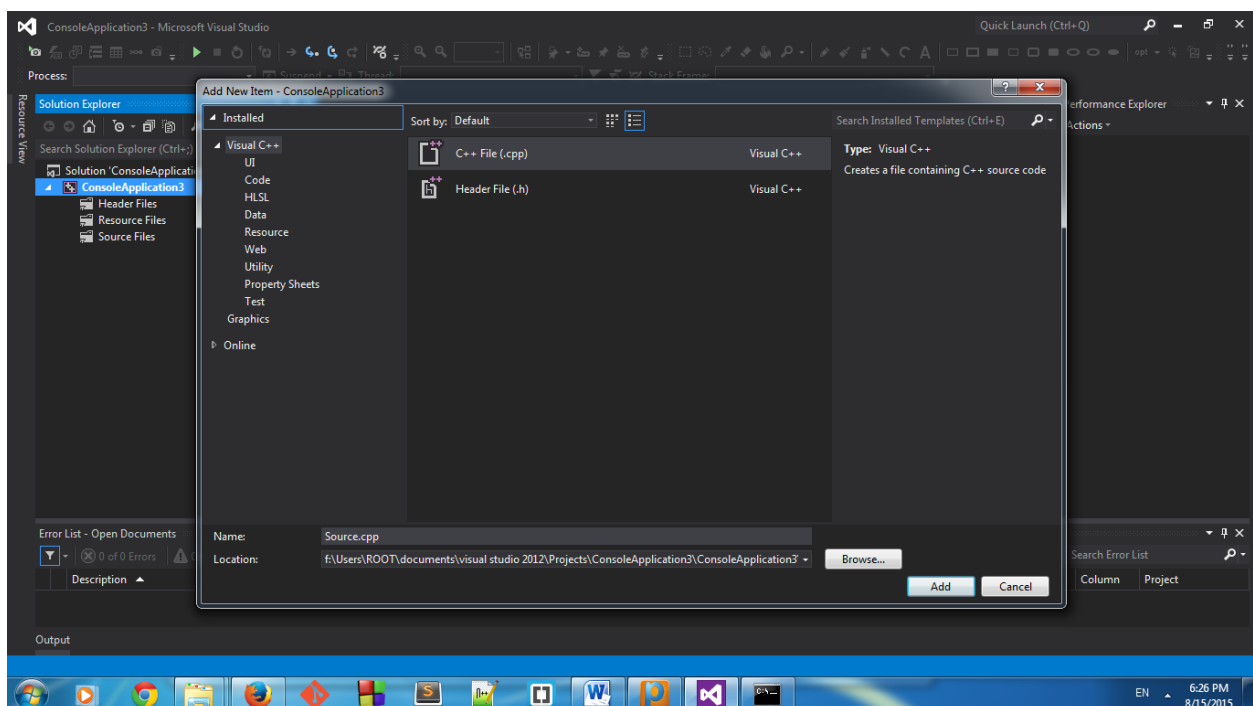
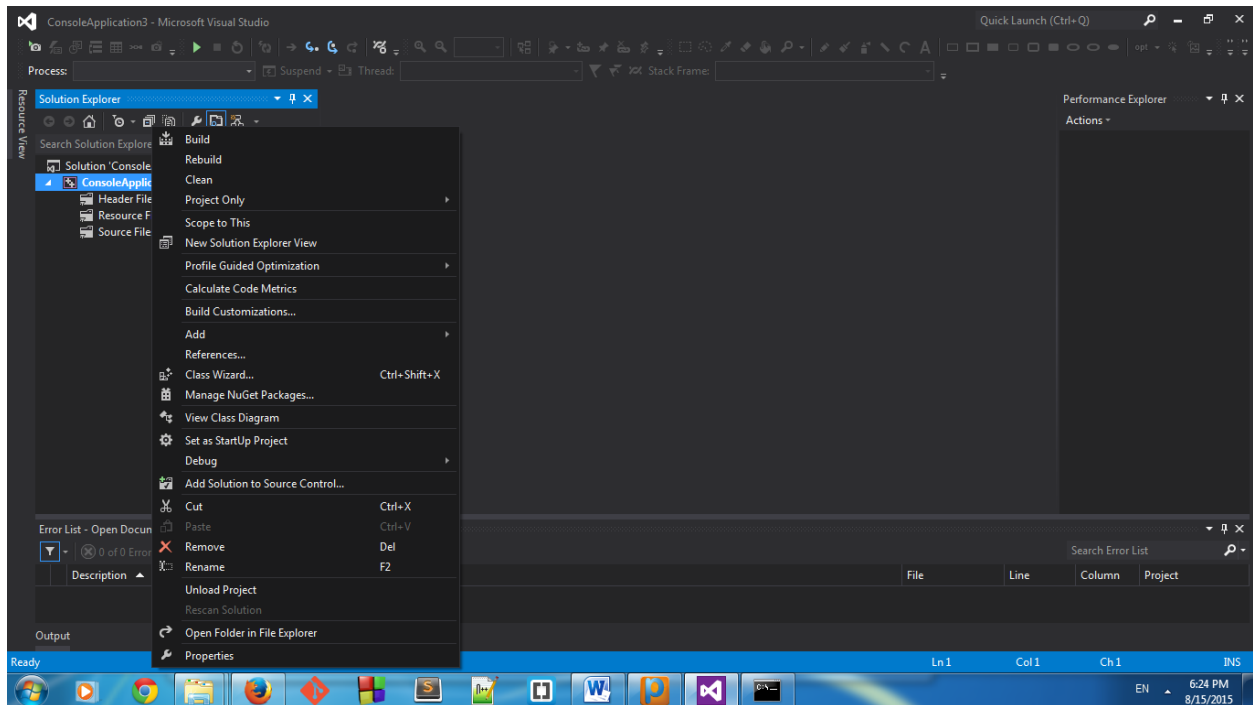
در مرحله بعد، پنجره زیر باز می شود، Next را بزنید.



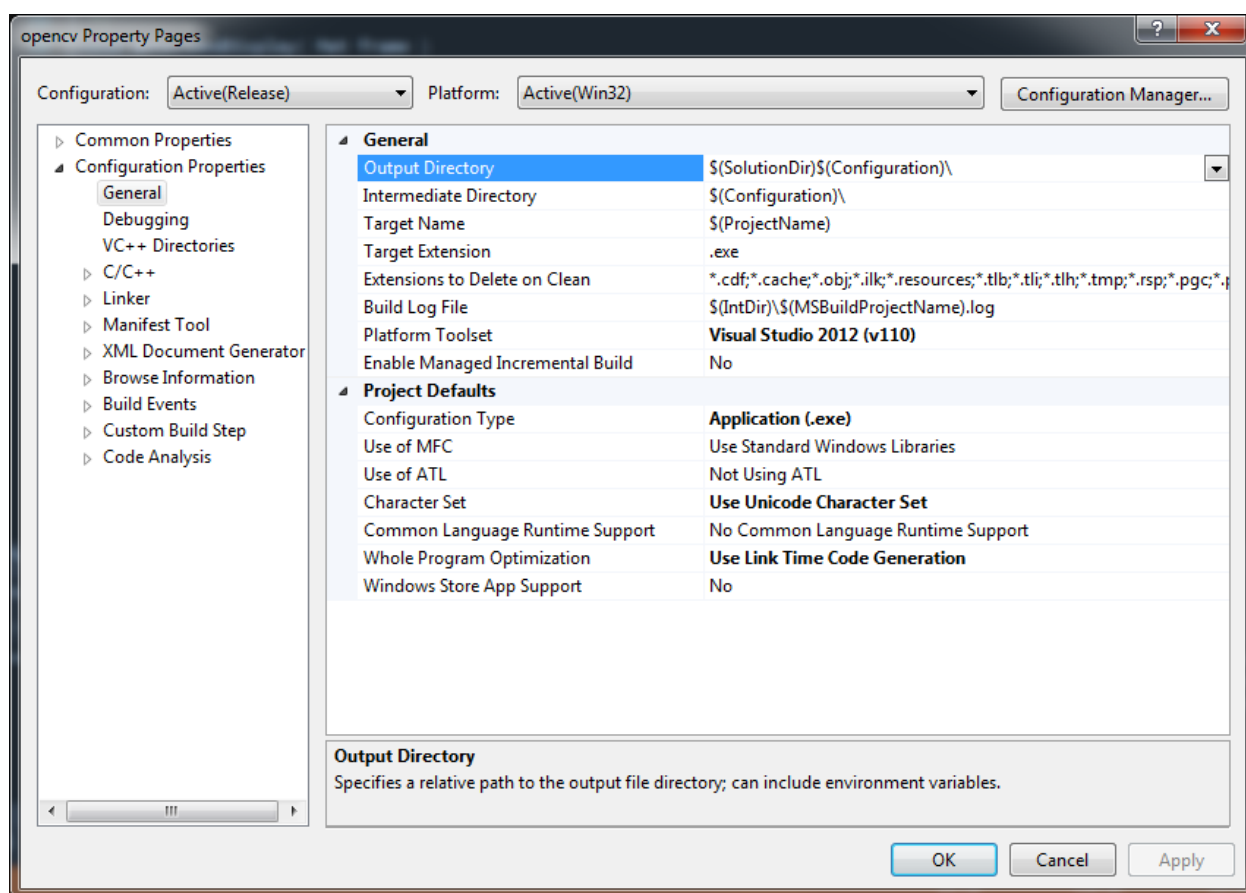
در مرحله بعد empty project را تیک و بعد Finish را بزنید.



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



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

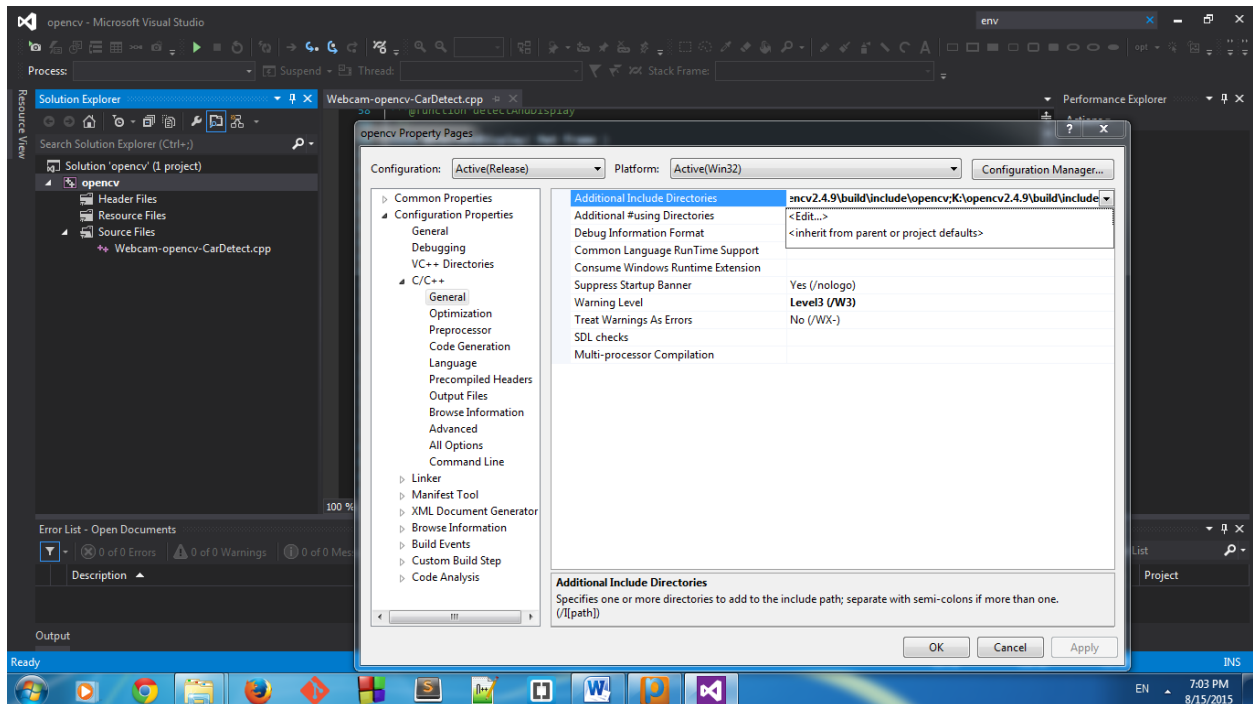


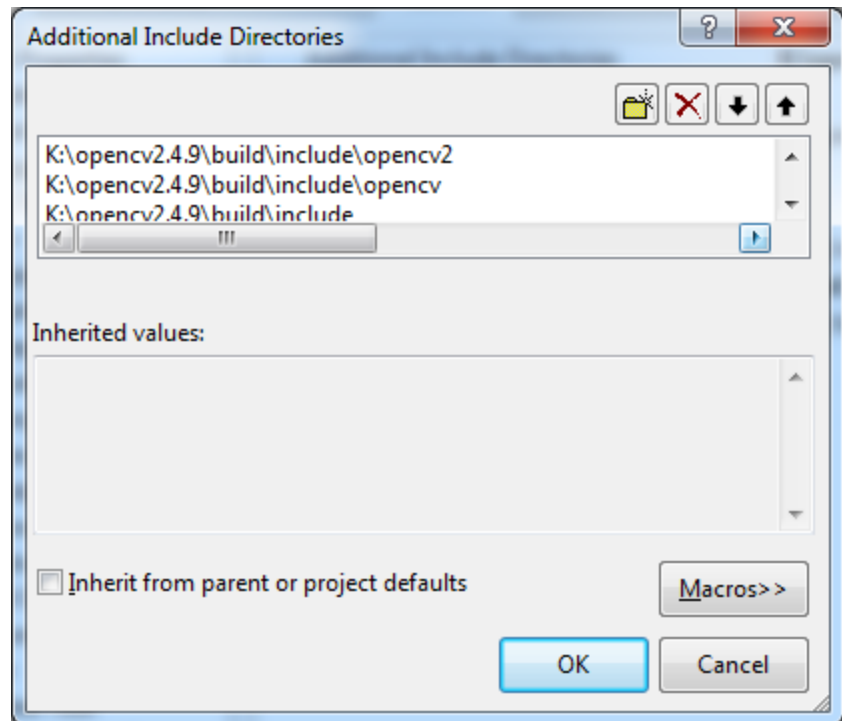
در قسمت Additional include directory این را کپی کنید.(اگر درایو یک چیز دیگه بود، اسم اون را بگذارید.)

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

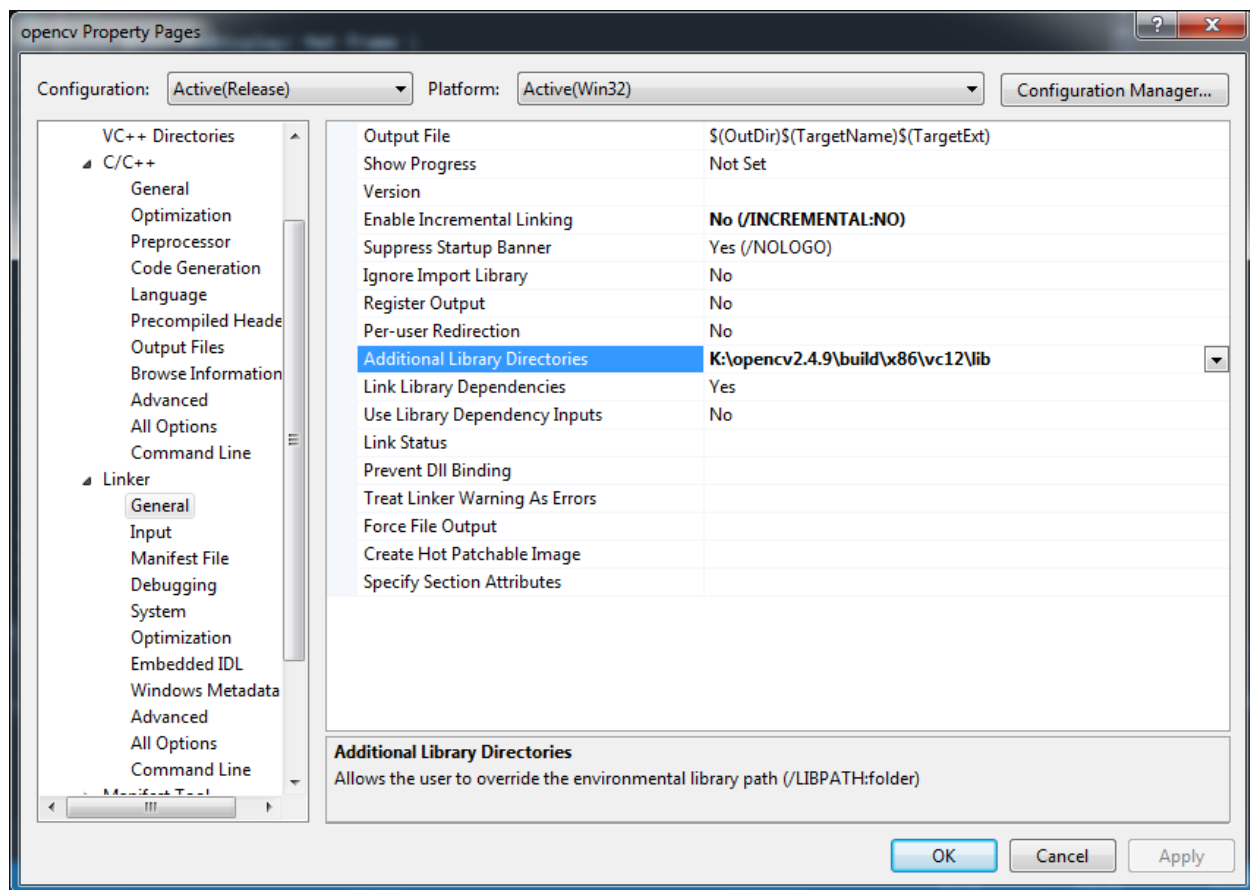
K:\opencv2.4.9\build\include

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

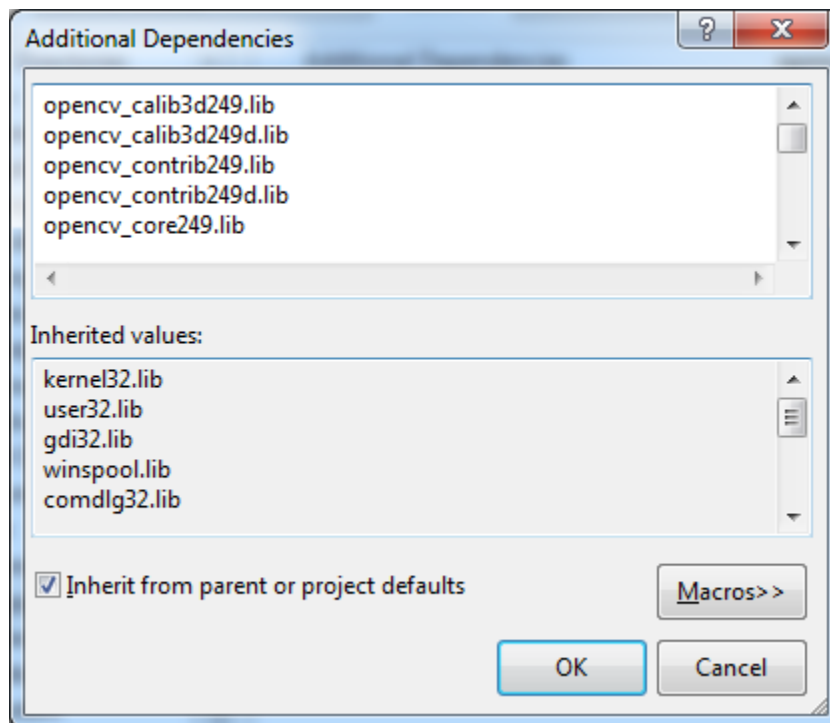
opencv_ts249d.lib

opencv_video249.lib

opencv_video249d.lib

opencv_videostab249.lib

opencv_videostab249d.lib



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

حالا در سورس آماده 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 پیکره بندی شده است. باید فایل CarModel.xml و image.jpg 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/haarcascades 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;

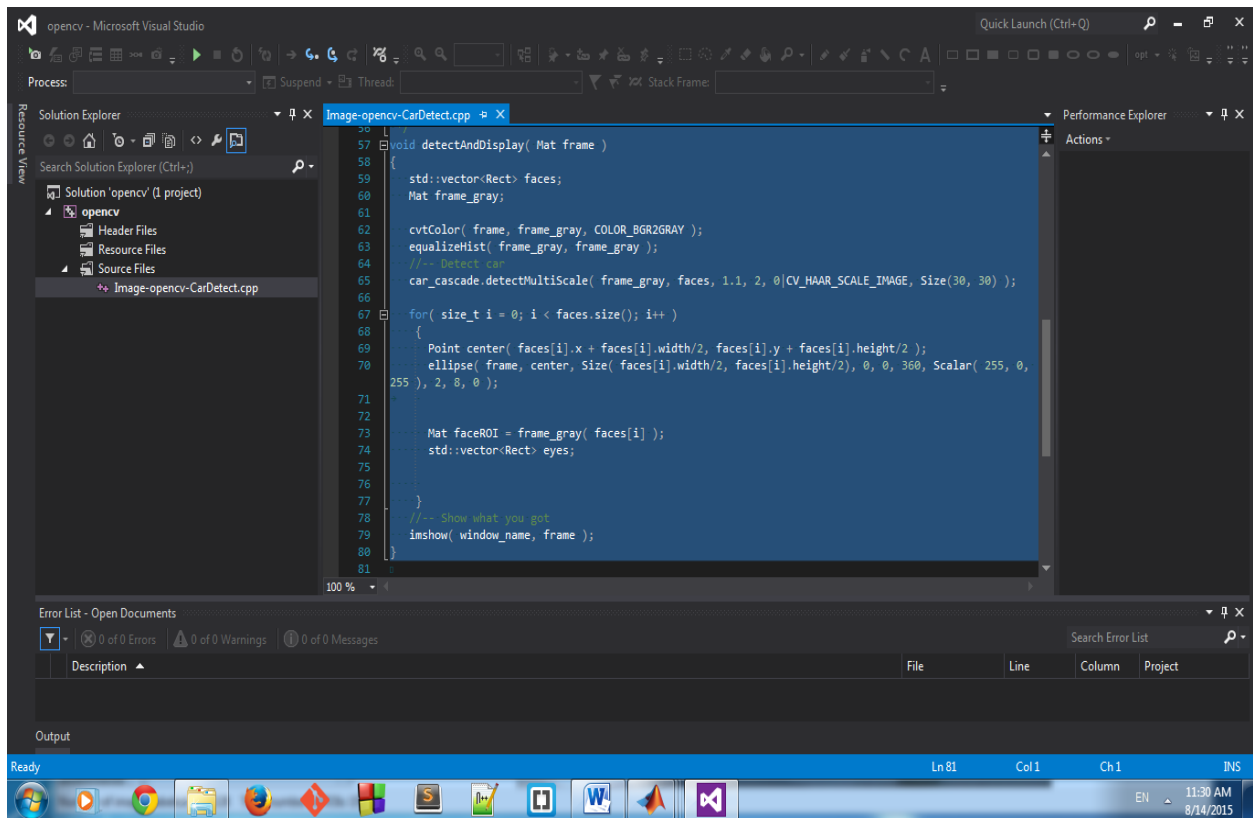
    cvtColor( frame, frame_gray, COLOR_BGR2GRAY );
    equalizeHist( frame_gray, frame_gray );
    //-- Detect car
    car_cascade.detectMultiScale( frame_gray, faces, 1.1, 2, 0|CV_HAAR_SCALE_IMAGE,
    Size(30, 30) );

    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 );

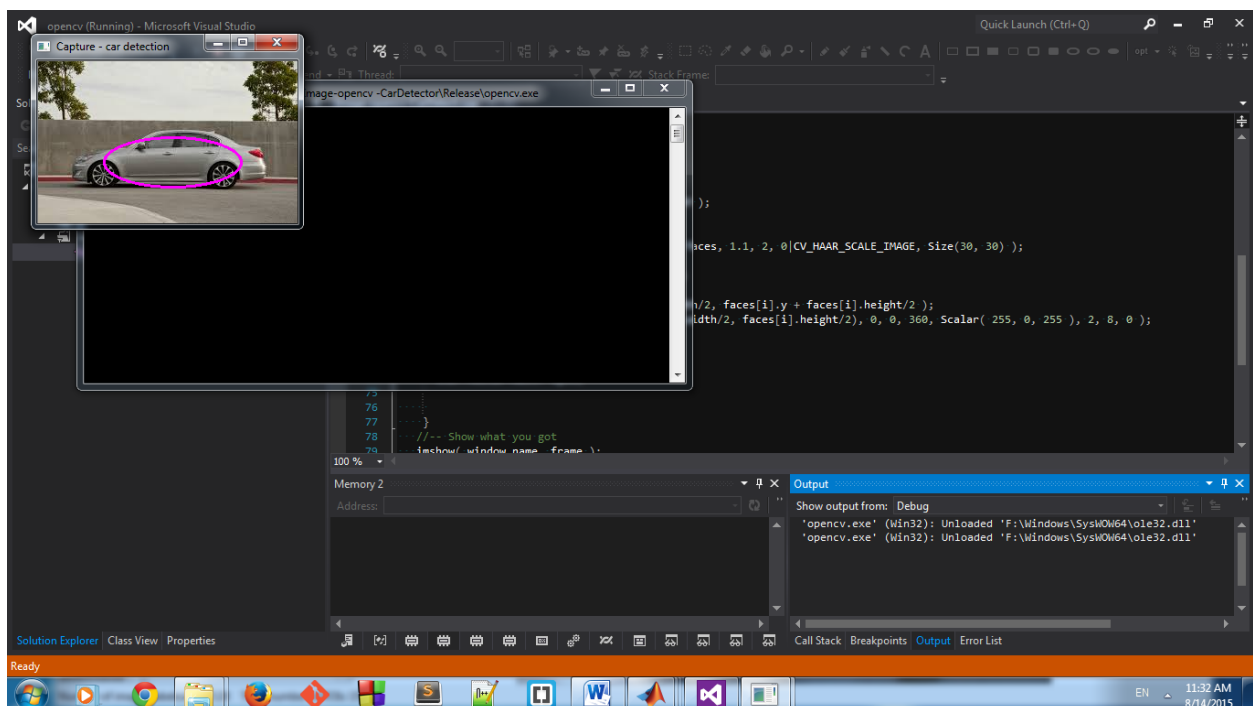
        Mat faceROI = frame_gray( faces[i] );
        std::vector<Rect> eyes;

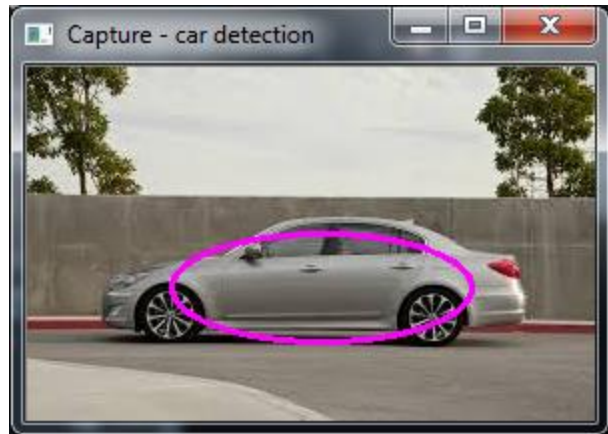
    }
    //-- Show what you got
    imshow( window_name, frame );
}

```



خروجی آن به صورت زیر است:





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 میکروسافت 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/haarcascades 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 );

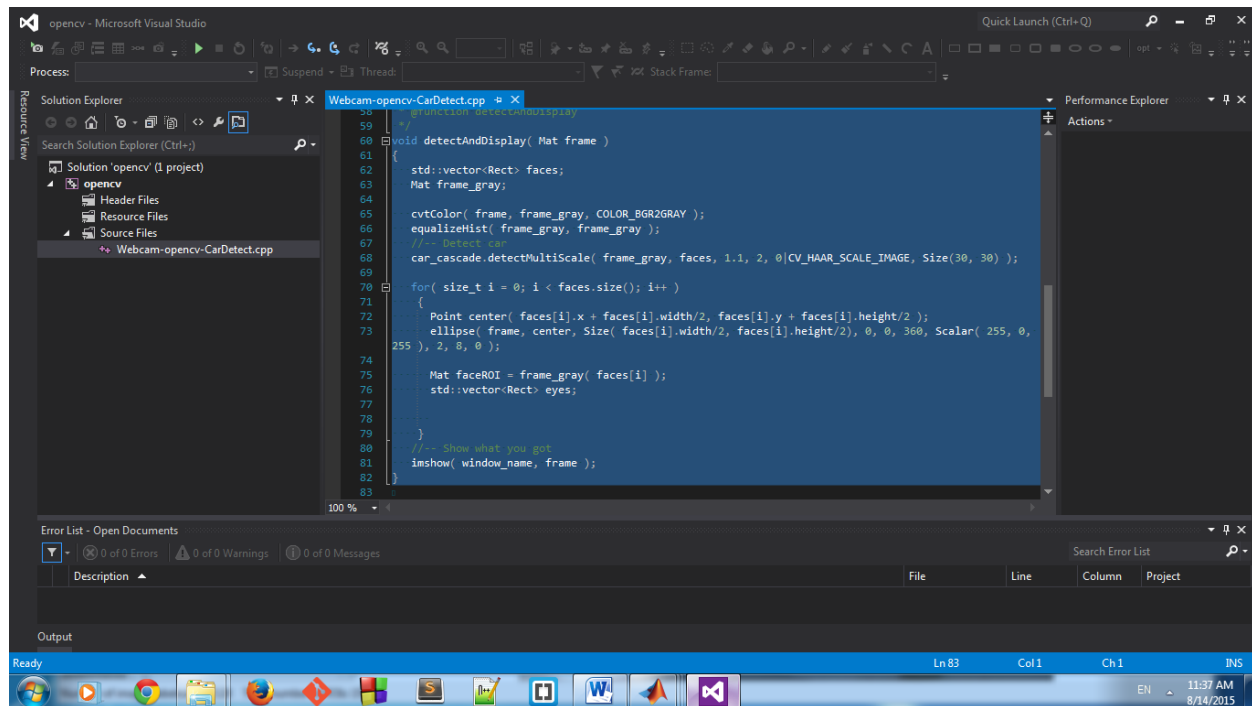
        Mat faceROI = frame_gray( faces[i] );
        std::vector<Rect> eyes;
    }
}

```

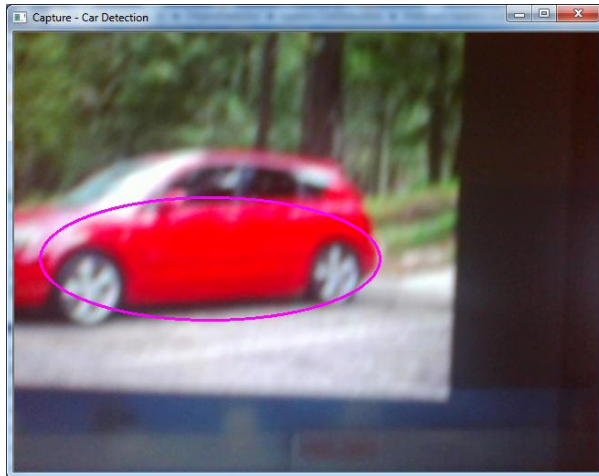
```

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

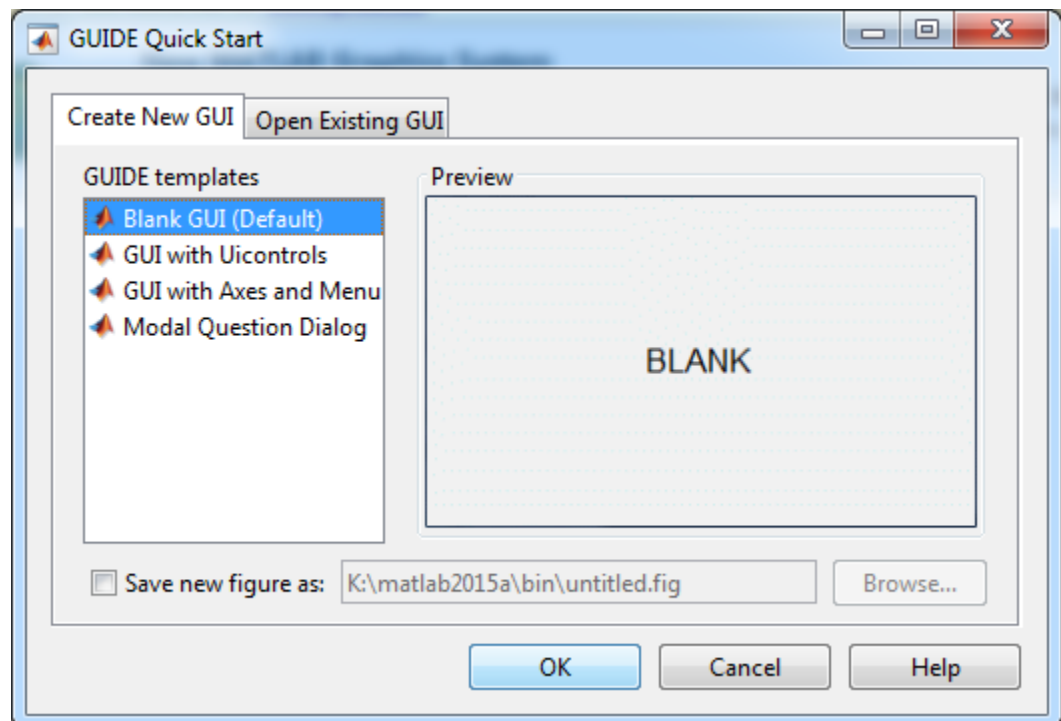
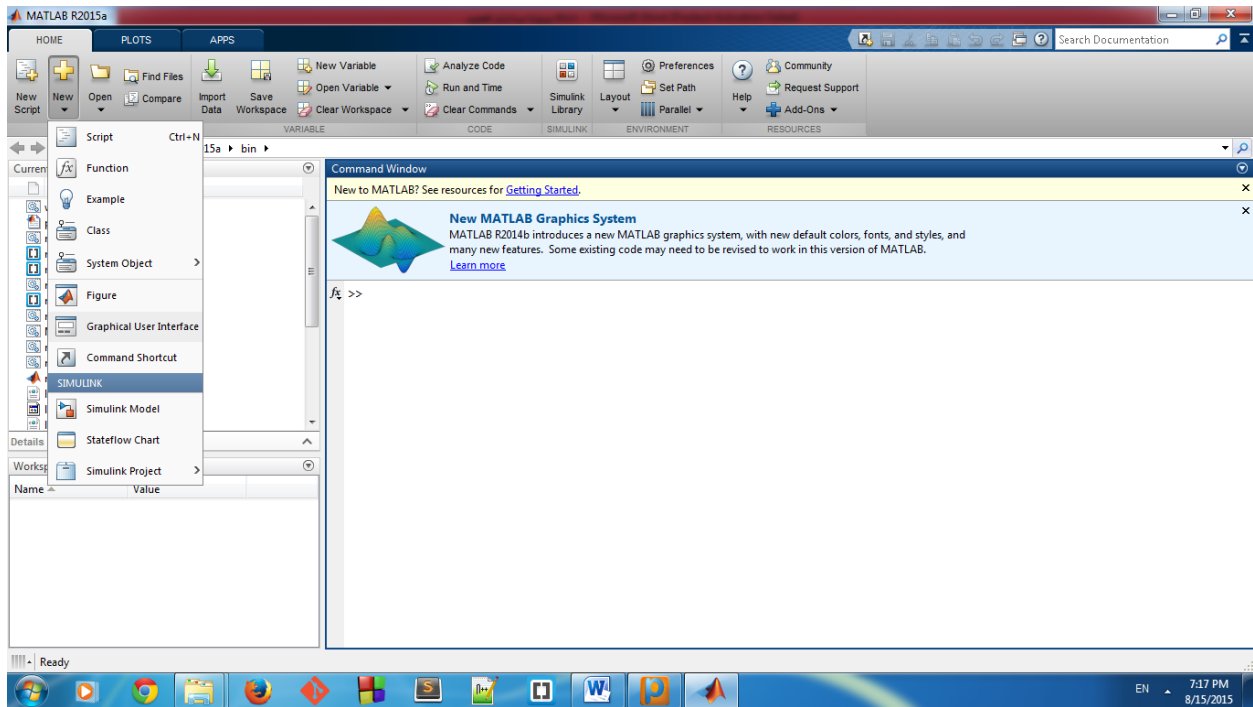
```

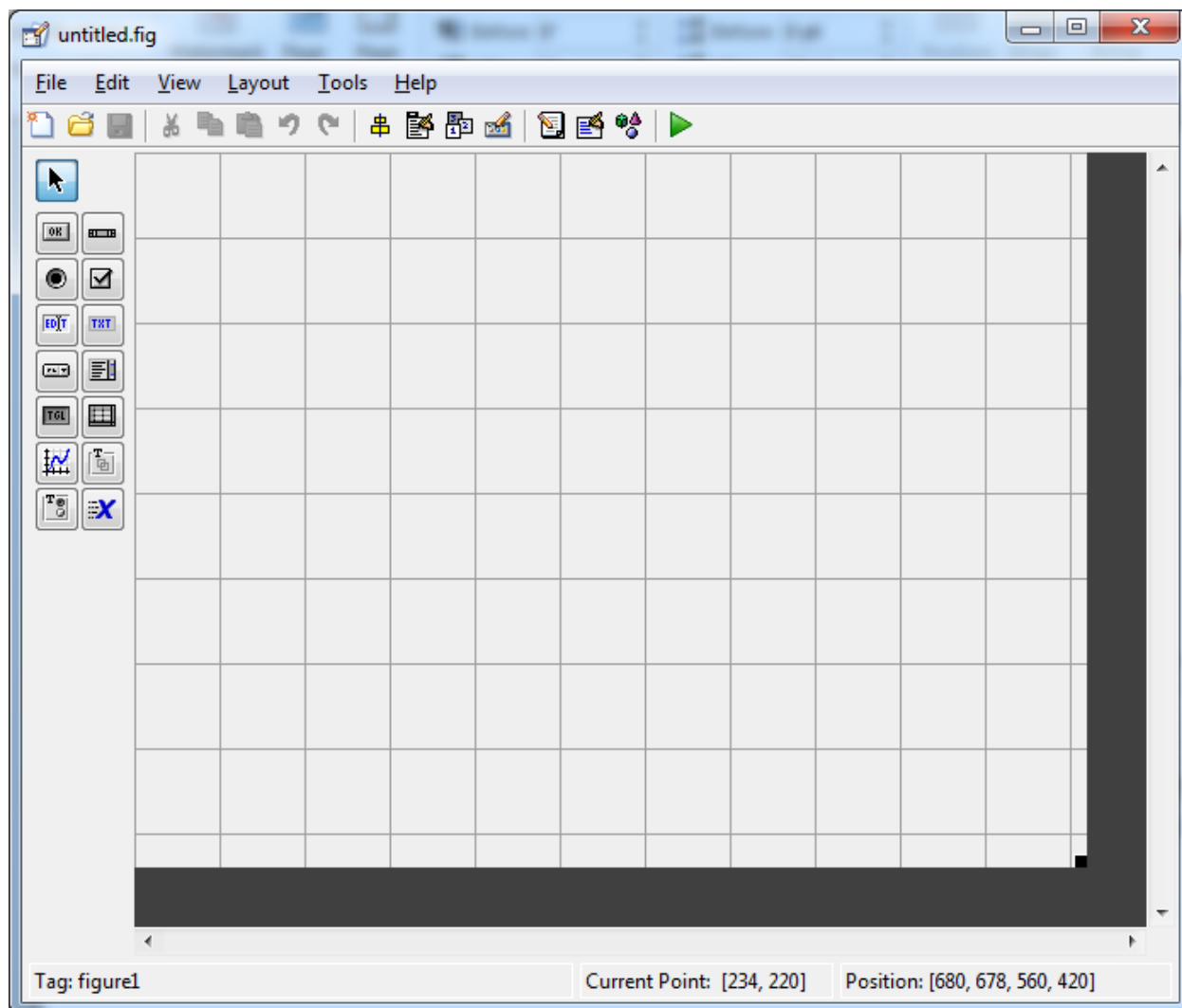


خروجی ان چنین است:

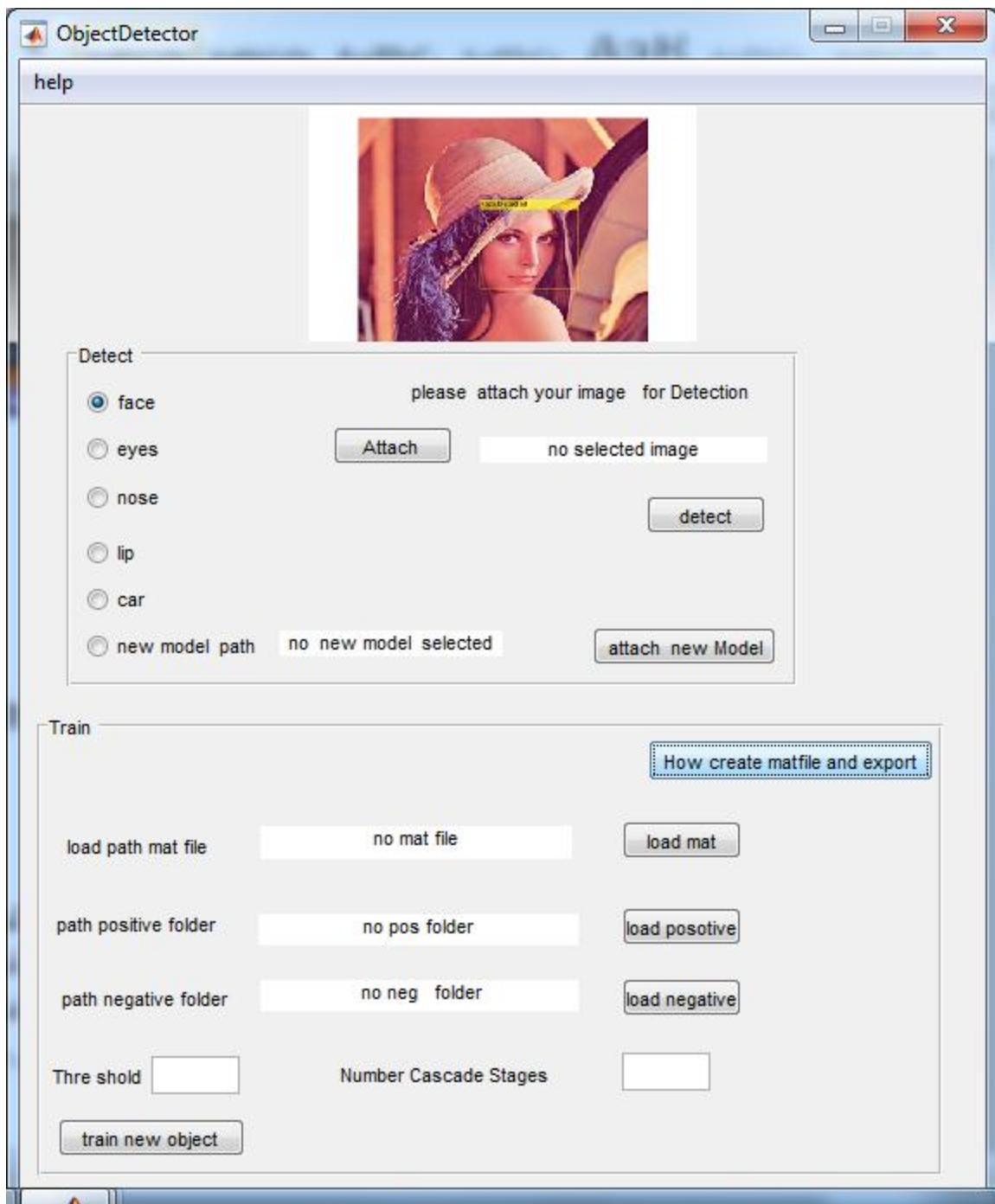


در نهایت ما از GUI متلب استفاده کرده، یک مینی تولباکس نوشتیم که کار تشخیص اشیا و آموزش مدل جدید را برای ما بسیار ساده می کند، شما با این تولباکس به راحتی می توانید هر مدل جدیدی با استفاده از الگوریتم ویولا جونز آموزش دهید. عکس های Object Detector را در زیر می بینید. برای ساختن GUI می توانید، از منوی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

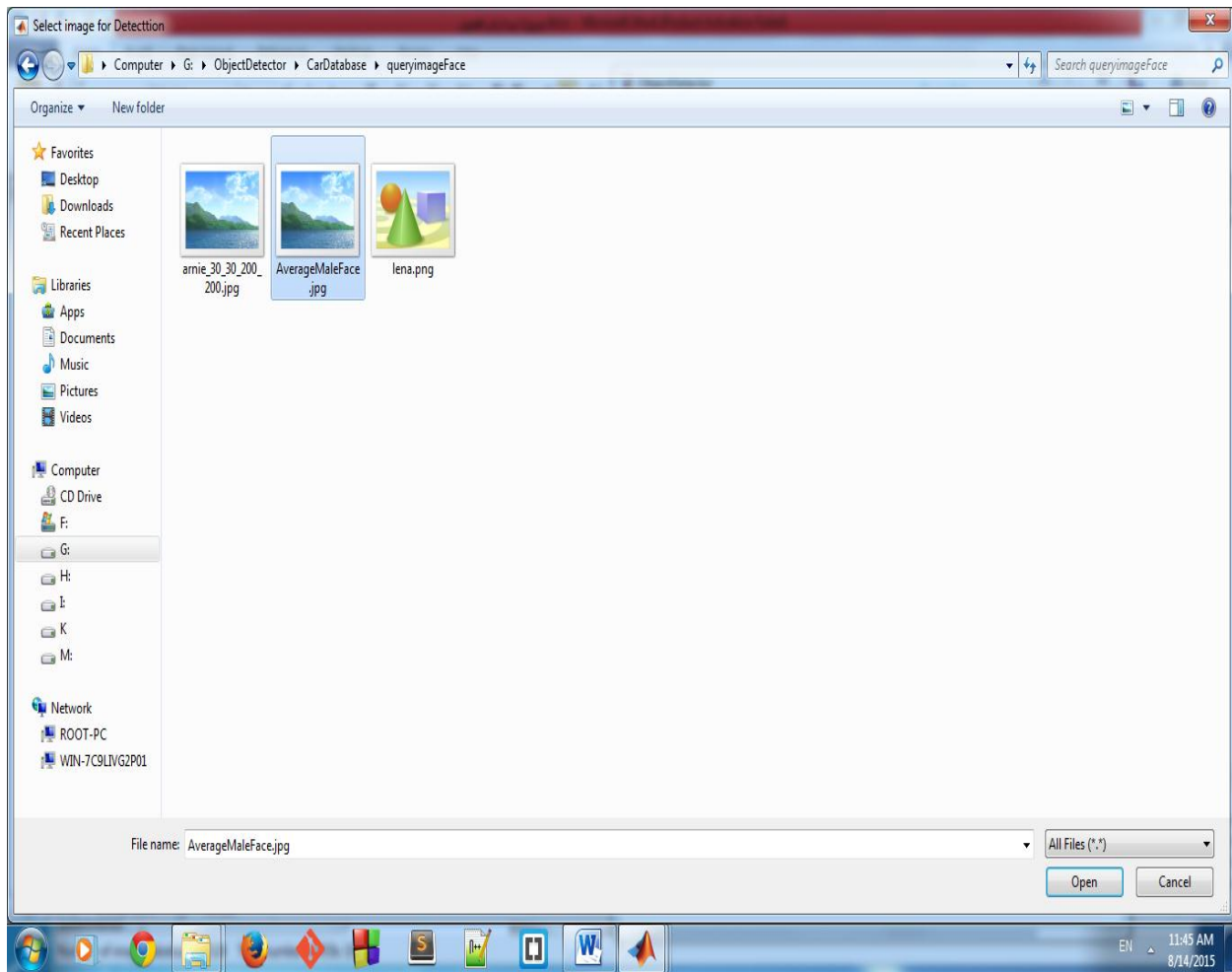


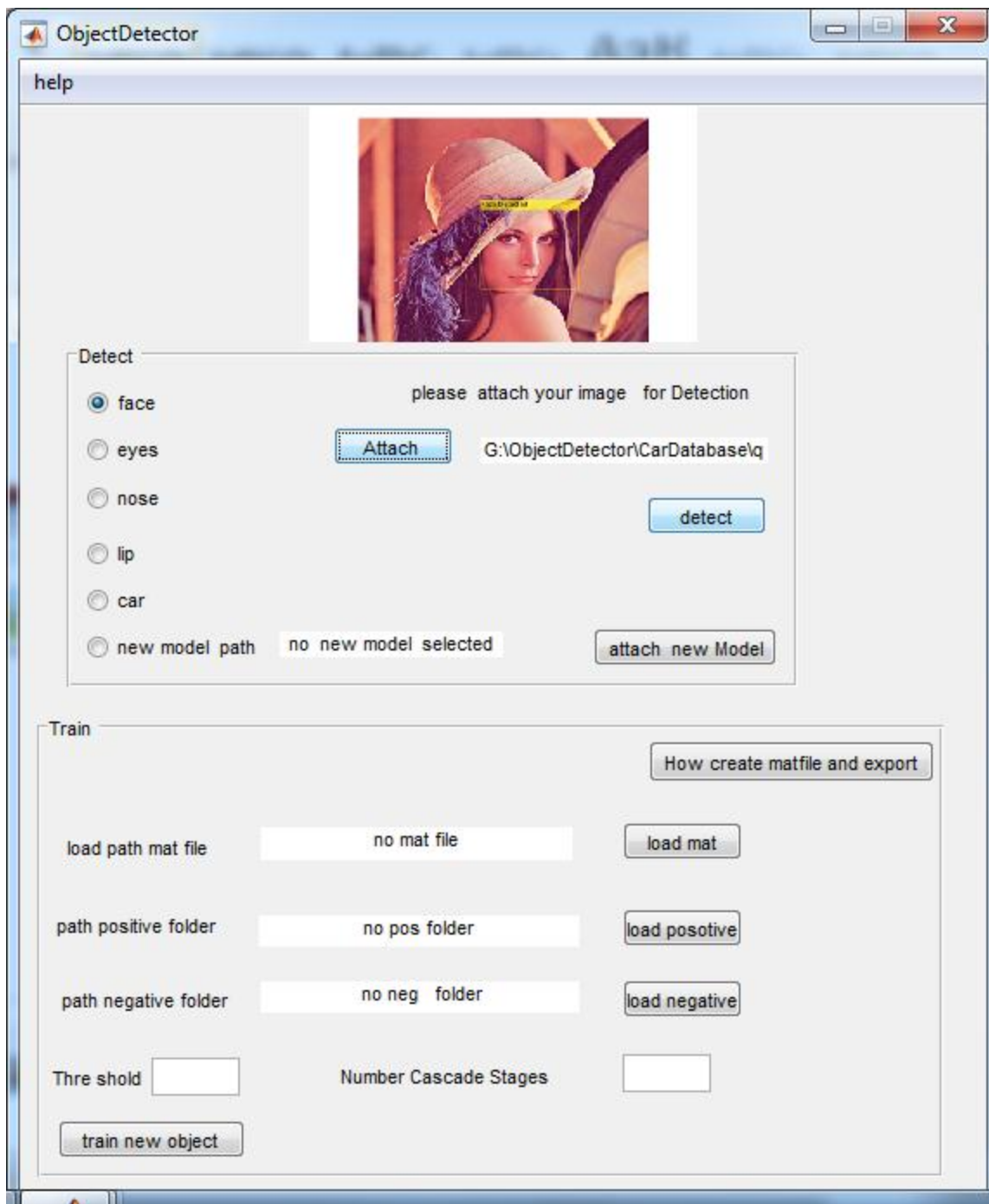


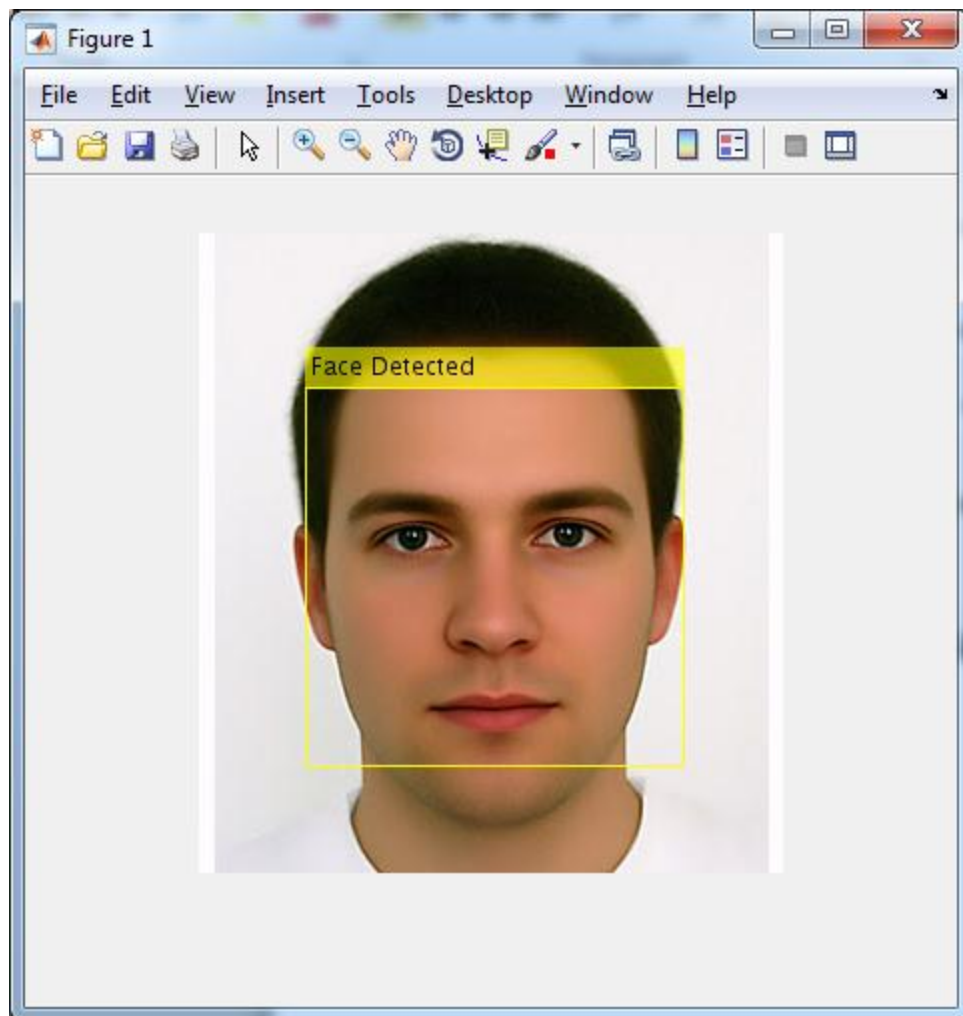
که برای اجزای گرافیکی باید کد نویسی کرد، برای آموزش نحوه کد نویسی به سایت www.mathworks.com مراجعه کنید. *نحوه استفاده از تولباکس را شرح می دهیم. فایل ObjectDetector.m را که در پوشه پروژه می باشد، باز کرده، وبا متلب اجرا می کنیم.*



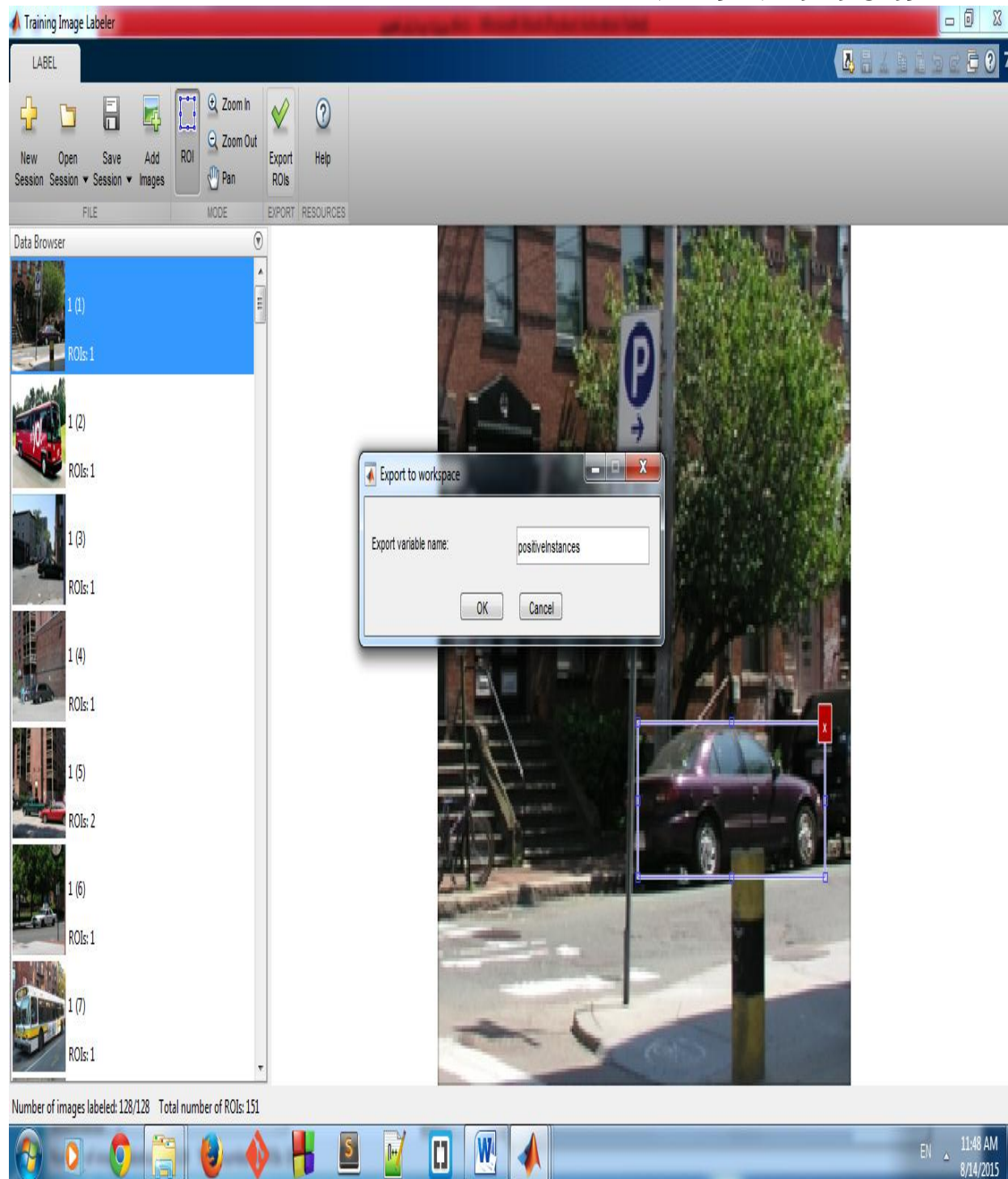
در قسمت Detect کافی است عکس را لود کنید، و بگید چه چیزی قرار است تشخیص داده، در قسمت آموزش هم با گرفتن پارامترهای لازم برای شما مدل مد نظرتون را آموزش می دهد.

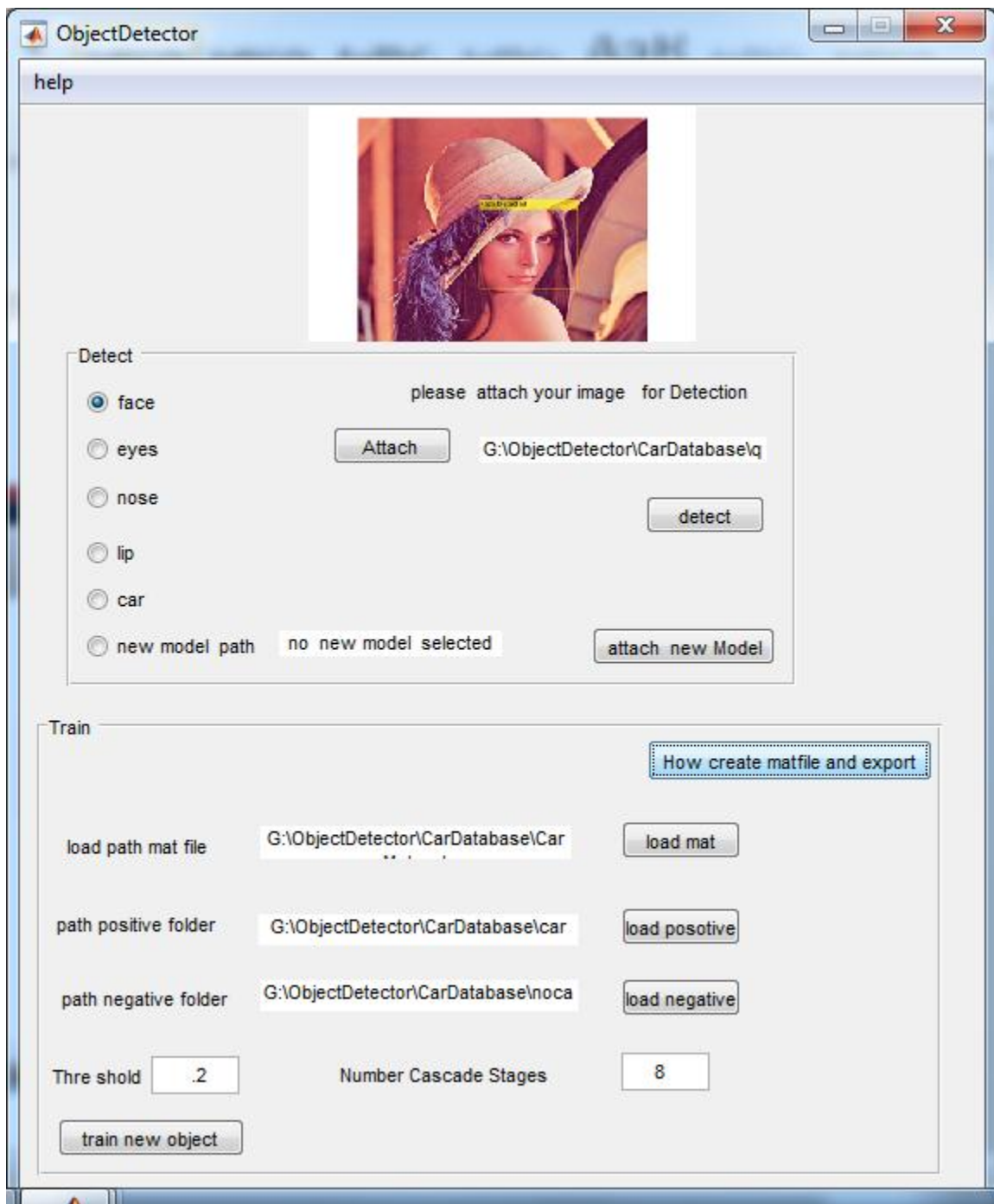


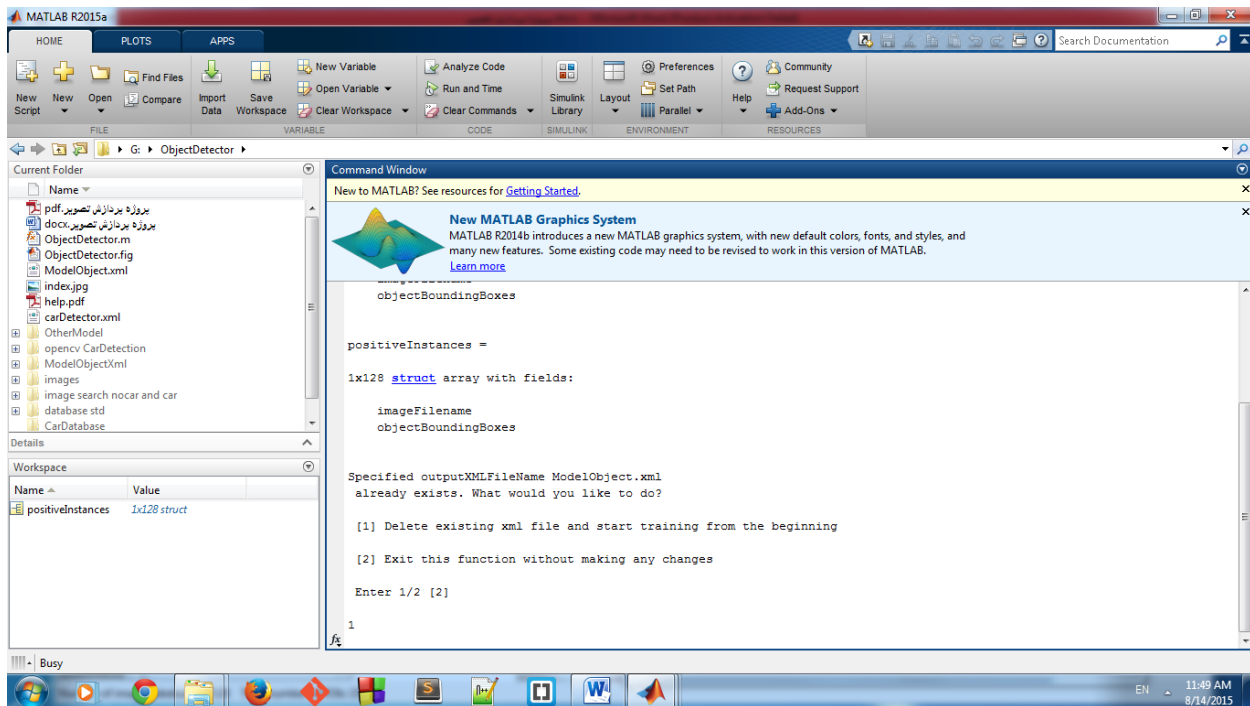
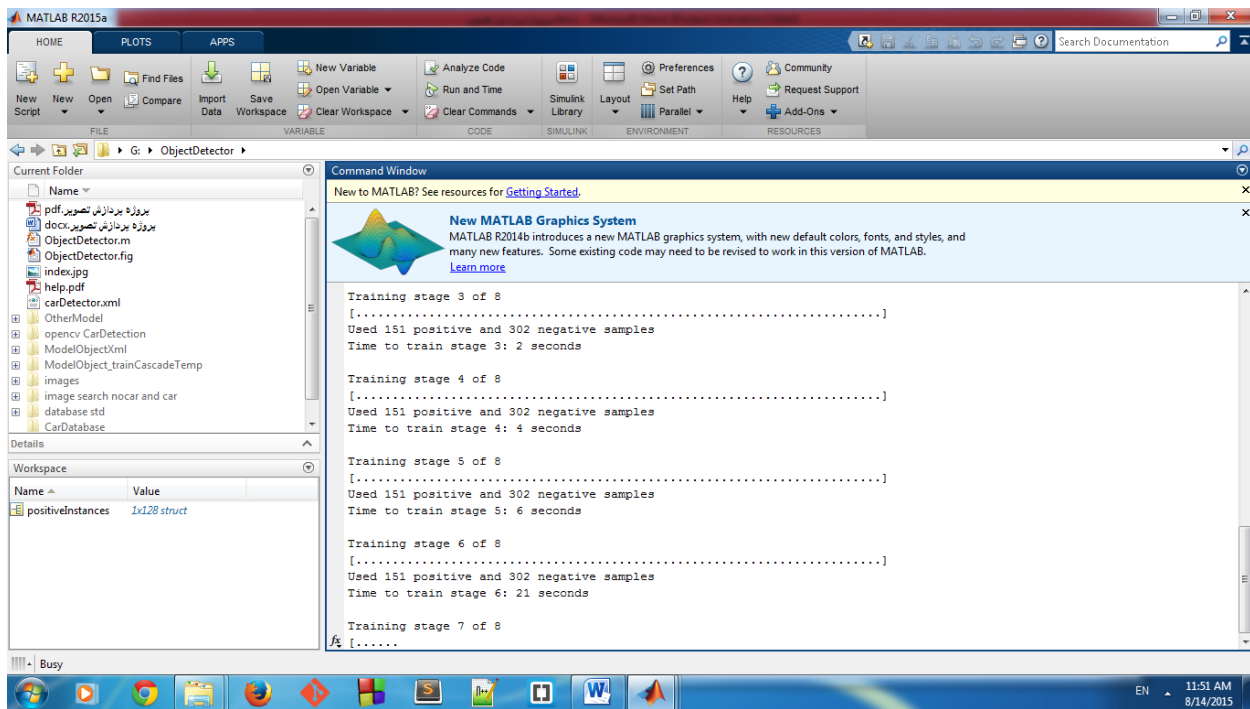


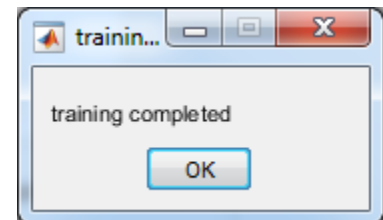
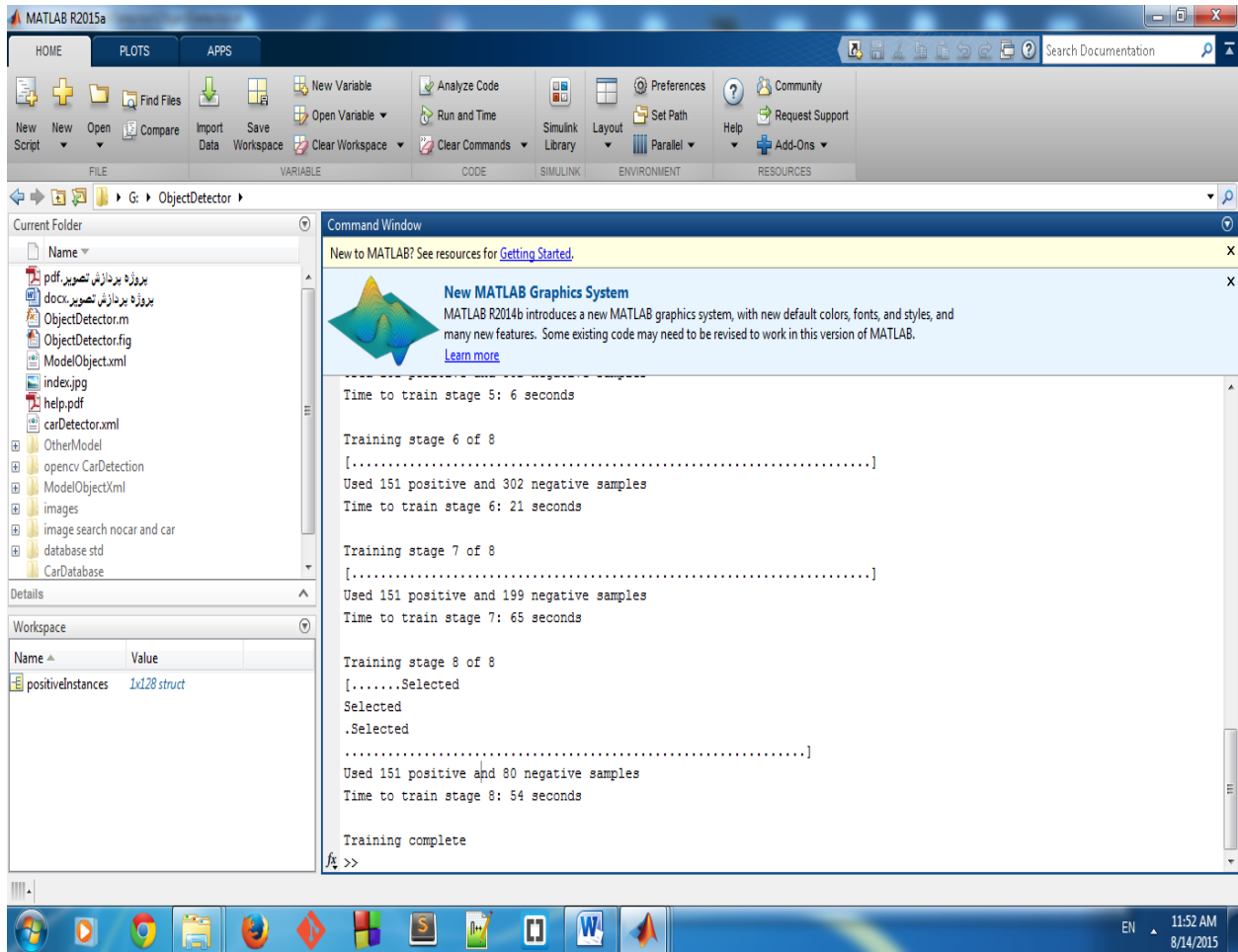


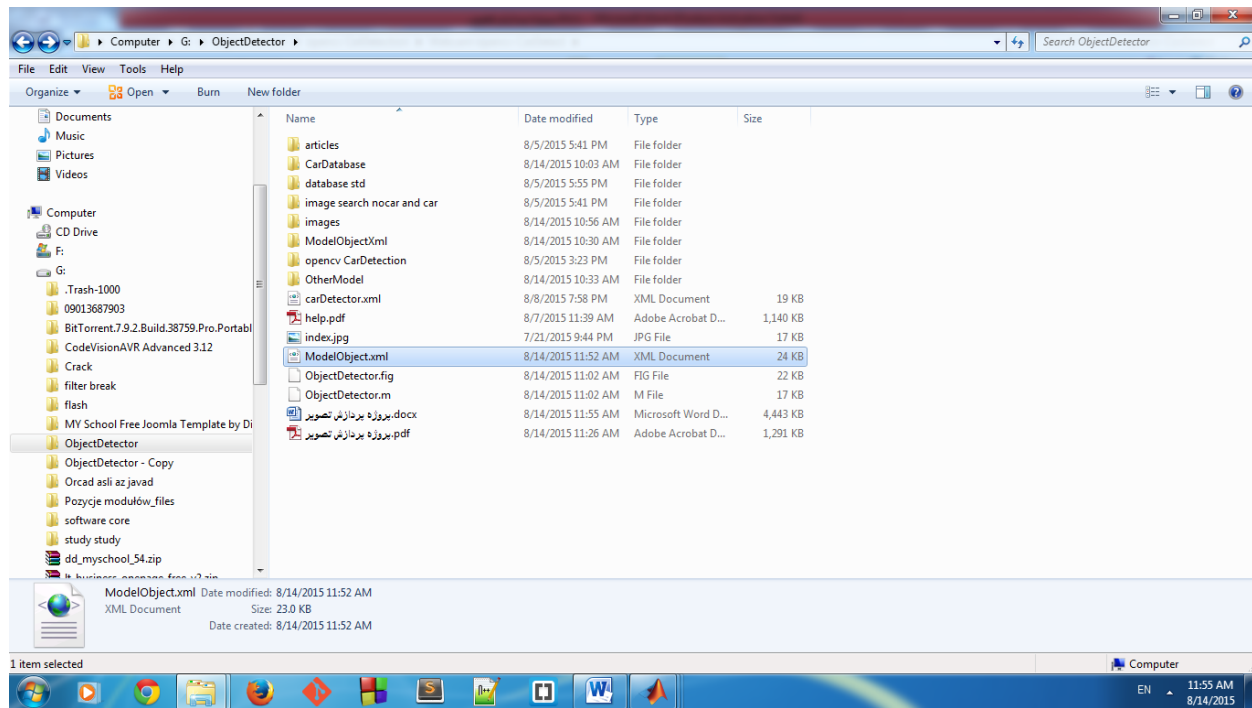
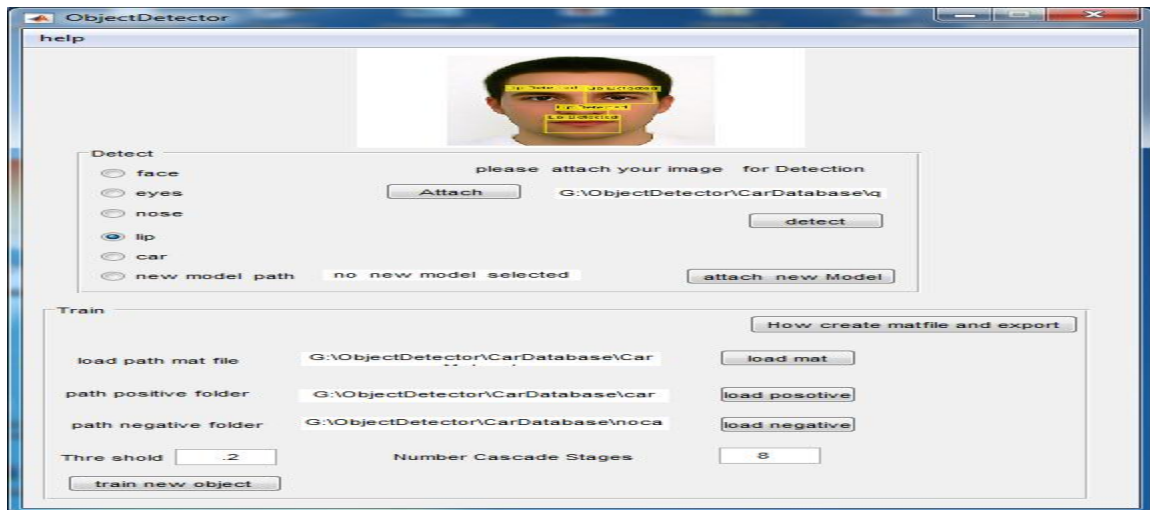
بعد از دادن پارامتر های مورد نیاز آموزش و اکسپورت کردن داده های مت فایل اگر دکمه آموزش را بزنیم، خواهیم دید







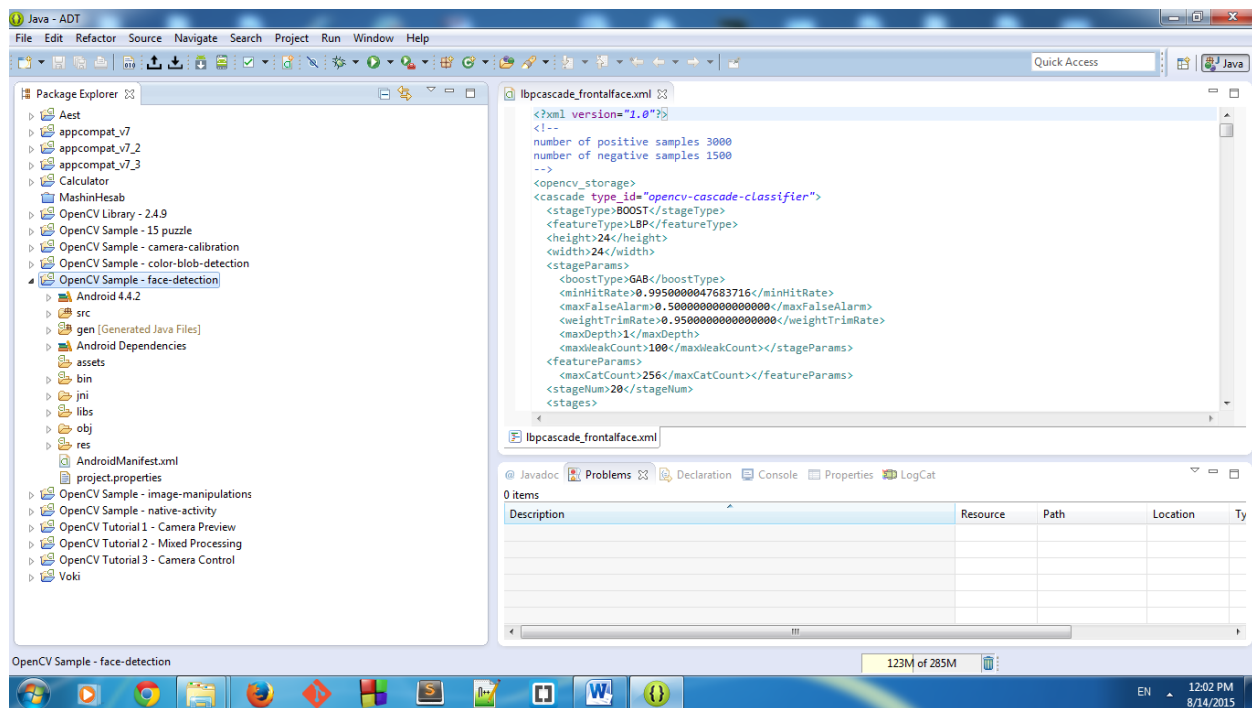




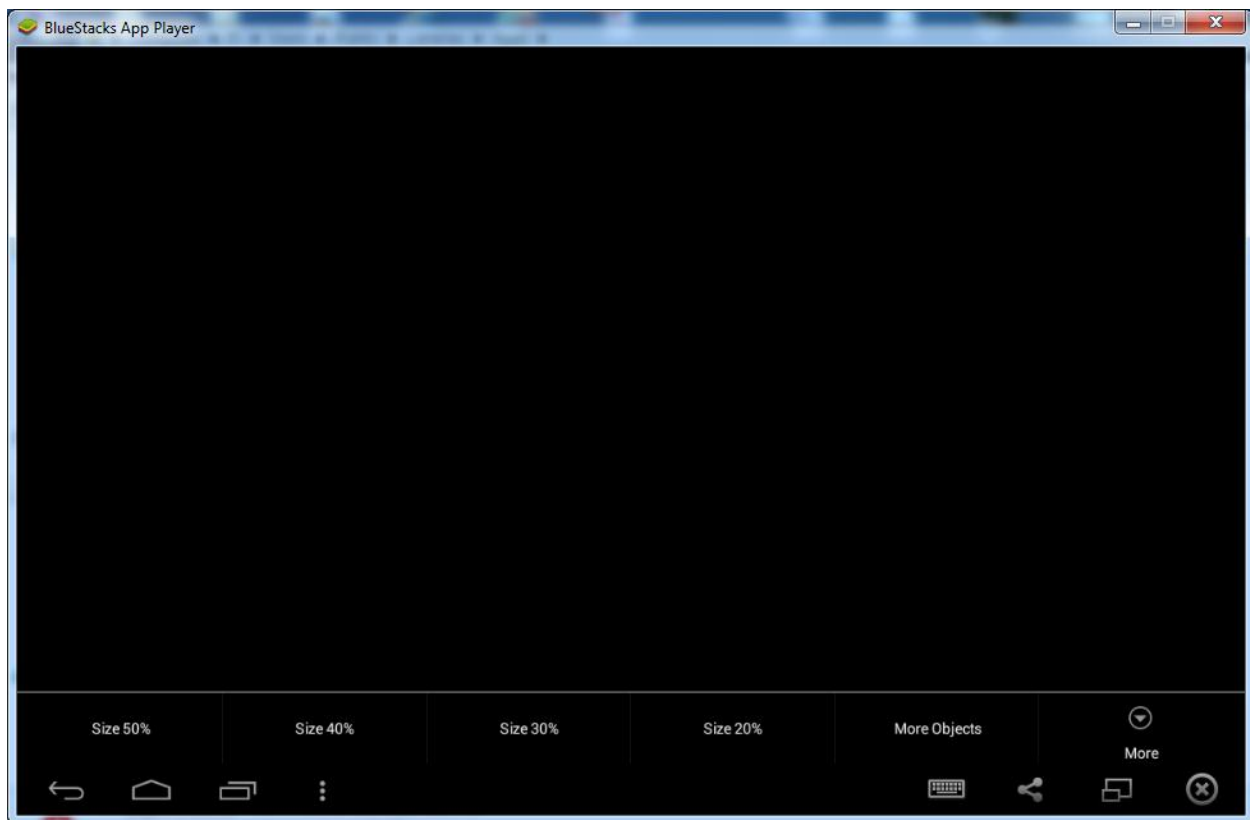
در نهایت از ADT اندروید استفاده کرده، OPENCV4Android در آن پیکره بندی می کنیم، از مثال تشخیص چهره آن را کمی عوض کرده، مدل ماشین را در آن

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 آورده شده است، که برای نصب آن، به پوشه apk رفته، به پوشه opencvmanager یکی از آن ها را براساس سخت افزار گوشی که هسته ی آن چه نوع ارمی است، که معمولاً OpenCV_2.4.9_Manager_2.18_armv7a-neon.apk انتخاب کرده و نصب کنید. این نرم افزار برای اجرای صحیح ObjectDetector الزامی است، بعد به پوشه Object Detector رفته و نرم افزار را نصب کنید، که در تصویر نتیجه کار را می بینید.





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

موفق باشید