



ВИДЕОТАСВИРЛАРДАГИ ҲАРАКАТЛАНУВЧИ ОБЪЕКТЛАРНИ АНИҚЛАШДА КАДРЛАРГА АЖРАТИШ УСУЛИДАН ФОЙДАЛАНИШ

Халилов Сирожиддин Панжиевич

Алфраганус университети рақамли технологиялар кафедраси катта
үқитувчиси

Аннотация: Ушбу мақолада замонавий ахборот коммуникация технологияларини ишлаб чиқариш соҳаларига кенг жорий этиш мақсадида тасвирларга ишлов бериш орқали ҳаракатланувчи объектларни ажратиб олиш ҳамда кузатиш ва тасвирдаги маълумотларни қайта ишлаш учун кадрларга ажиратишнинг структураси таклиф этилган.

Калит сўзлар: тасвир, объект, Роберт, Собел, Превитт, усул, кадр, чегара, координата, Хаафа.

Кириш

Тасвир кўринишидаги ахборотларни рақамли қайта ишлаш ва тимсолларни аниқлаш йўналишидаги муаммолардан мавжуд бўлиб, бу йўналишда олимлар ва илмий тадқиқот институт ходимлари томонидан илмий изланишлар олиб борилмоқда. Узатилаётган ахборотларнинг 80% ни тасвирлар ташкил қилишини ҳисобга олаган ҳолда тасвирлар билан боғлиқ бўлган муаммоларни илмий ҳал қилиш қанчалик долзарб вазифа эканлигини англаш мумкин. Компьютер хотирасида тасвир ҳосил қилишда турли хатоликлар рўй бериши мумкин. Бунда камера ёки объективнинг ҳаракати, объектив маълумотлар, фото воситаларининг камчиликлари, автосферадаги ҳаракат ва ўзгаришлар, тасвирларни компьютер хотирасига ўтказишдаги камчиликлар ва бошқа сабаблар бўлиши мумкин. Натижада тасвир чегараларнинг ёйилиши, соҳаларнинг ўзаро фарқланиш даражаси пасайиши, баъзи бўлаклардаги ахборотнинг бузилиши ёки тасвирда сочма доғлар кўринишидаги ҳалақитлар ҳосил бўлади. Албатта бу ҳолатдаги тасвир таҳлилини мураккаблаштириди ҳамда баъзан катта хатоликларга олиб келади. Демак, тасвирларга ишлов беришда аввало уларни ушбу ҳалақитлардан ҳоли қилиш, ёки уларни кейинги босқичлар натижасига таъсирини камайтириш лозим. Бу масала тасвир сифатини ошириш дейилади. Объектлар тасвирлари оқ-қора (нимранг) ёки рангли бўлиши мумкин. Оқ-қора тасвирларга матн, китоб саҳифаси, ҳужжатлар, автомобилнинг давлат рақамлари, рентген тасвирлари ва бошқа турдаги тасвирларни келтириш мумкин. Рангли тасвирларга турли хил саҳна кўринишлиари, экин майдонлари ва шу каби суръатлар киради. Объект тасвирини рақамли тадқиқ қилиш асосида обьект ҳолати ҳақида қарор қабул қилиш, тасвирларга ишлов бериш жараёнларини интеллектуаллаштириш дейилади[2].

Дунёда жиноятчиликни олдини олиш, хавфсизликни таъминлаш, турли илмий-ишлаб чиқариш йўналишларида рақамли тасвирларни илмий таҳлил орқали хулосалар қабул қилиш ҳозирги даврнинг муҳим масалаларидан биридир



Бугунги кунда илмий таҳлил қилиниши лозим бўлган тасвирлар куйидагилар асосида ажратиш мумкин.

1) Ҳаракатдаги тасвирлар. Бундай тасвирлар турига юриб кетаётган одам, ҳаракатдаги автомобил ва ҳ.к.ларни мисол қилиб келтириш мумкин.

2) Биометрик тасвирлар (одам юзи, бармоқ изи, кўз қорачиги ва қулоқнинг шакли).

3) Биологик ёки тиббиётга оид тасвирлар (электрон микроскоп ёрдамида олинган хужайралар тасвирлари ва ҳ.к.).

4) Космик тасвирлар (спутник ёрдамида олинган ер сатҳи ёки турли бошқа сайёralар сатҳи тасвирлари ва ҳ.к.).

5) Хариталар ва турли геологик тасвирлар.

Юқоридаги масалаларда асосан тасвирларга ишлов бериш, уларнинг ўзига хос белгиларини ажратиб таниб олиш вазифаси ёки муаммоси ҳал этилиши лозим бўлади.

Асосий қисм

Илмий-тадқиқот давомида кузатув камераларининг тасвирларини яъни юриб кетаётган одамларнинг ҳисобини олиш ва тасвирдаги обьектларни ажратиш бўйича изланишлар олиб борилди. Тасвирдан обьектни таниб олишда идентификацион белгиларини тўғри ажратиш аҳамиятлидир. Сабаби, бу белгилардан келгусида тасвирдаги обьектларни таниб олиш ёки бошқа илмий хулосалар қилишда фойдаланилади. Ҳар бир тасвир ўзига хос хусусиятларга, хусусан, ўз белгиларига эга. Тасвир белгиларининг турлари кўп. Масалан, пиксел ёруғлиги билан боғлиқ белгилар, тасвирдаги обьектнинг шакллари бўйича белгилар, маълум бир нуқталар орасидаги масофалар бўйича белгилар ва шу каби бошқа белгилардан фойдаланиш мумкин. Белгиларни аниқлаш учун турли усуллардан фойдаланилади. Хусусан, бевосита тасвирларни қайта ишлаш усуллари, статистик формулалар, Хаафа алмаштиришлари ва шу каби бошқа усуллар ёрдамида тасвирдаги белгиларни аниқлаш мумкин[10,3,6]. Тасвир хусусияти ҳамда қўйилган масаланинг моҳиятидан келиб чиқиб, тасвир белгиларини турли кўринишда ва турли усуллар билан аниқланади.

Видео тасвирлардан рақамли маълумотларни ажратиб олишнинг мухим масалаларидан бири тасвирдаги обьектларни ажратиб олиш, яъни сегментларга ажратиш масаласидир. Буни амалга ошириш учун обьектларни топиш ва ажратиб олишнинг турли усуллари қўлланилади. Одатда тасвирларни бўлаклаш усуллари амалдаги синф тасвирларига қўллашга мўлжаллаб ишлаб чиқилади. Тасвирларни сегментлаш бўйича энг кўп ишлатиладиган WaterShed, MeanShift, FloodFill, GrabCut алгоритмлари мавжуд[11,13]. Бўлаклаш усулни қўллаш имконияти тасвирнинг маълум фаразлар тўпламини қаноатлантириш-қаноатлантириларига боғлиқ.

Видео тасвирлардаги обьектларни аниқлаш тизимларини ишлаб чиқишдан олдин обьектларни аниқловчи усуллардан фойдаланишни билиш зарур. Бундан мақсад ҳаракатланиб келаётган обьектларни



координаталар бўйича ажратиб олишни кўриб чиқишидир. Қўйида видео тасвиридаги объектни ажратишни кўриш мумкин.



1-расм. Ҳаракатдаги объектни ажаратиш

Юқоридаги тасвиirlарда кузатилаётган ҳолат бўйича танланган видеодаги ҳаракатланувчи объектни аниқлаш ва ҳаракатдаги объектни белгиланган рамкага олувчи модел қурилади.

Бунинг учун видео тасвиirlардаги объектларни аниқлашда ҳеч кандай маълумотлар базасидан фойдаланмаган ҳолда объектларни ажратишга этибор қаратиш лозим. Қўйида келтириган структура орқали видео тасвиirlардаги объектларни аниқлаш мумкин.



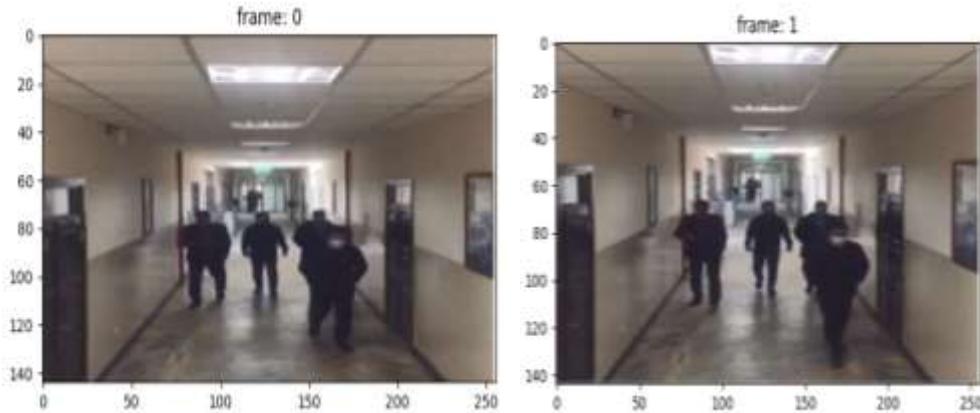
2-расм. Видеотасвиридаги объектни аниқлашнинг дастлабки структура

Кадрларга ажратиш.

Видео бу кетма-кет йигилган кардлар тўплами ҳисобланади яъни видео тасвирида ҳаракатланаётган объект мавжуд бўлса демак у хар бири кетма-кет кадр тасвирининг пикселлари ва координаталарини ўзгаришини кузатиш мумкин. Фараз қиласилик видео тасвиридаги объектлар ҳаракатини А ва Б кадрларга ажратиб олсак А кадрнинг дастлабки ҳолати ҳамда Б кадрнинг ҳолати билан солиштириш орқали тасвирида ҳаракатланувчи объект мавжудлигини ажратиш мумкин[3]. Яъни кузатув камераларидан олинадиган видеотасвир кетма-кетлиги ҳисоблаш учун куйидаги формула ишлатилади.

$$S(a, b) = \begin{cases} 1, & |f_k(a, b) - f_{k-1}(a, b)| \geq Z \\ 0, & |f_k(a, b) - f_{k-1}(a, b)| < Z \end{cases} \quad (1.1)$$

бу ерда a, b ихтироий белгилаб олинган кадралар, f - видеотасвиридаги умумий кадрлар сони Z видео тасвирининг черагаси. Куйдаги 4-расмда видео тасвирининг кетма-кет кадрга ажиратилгани кузатиш мумкин.

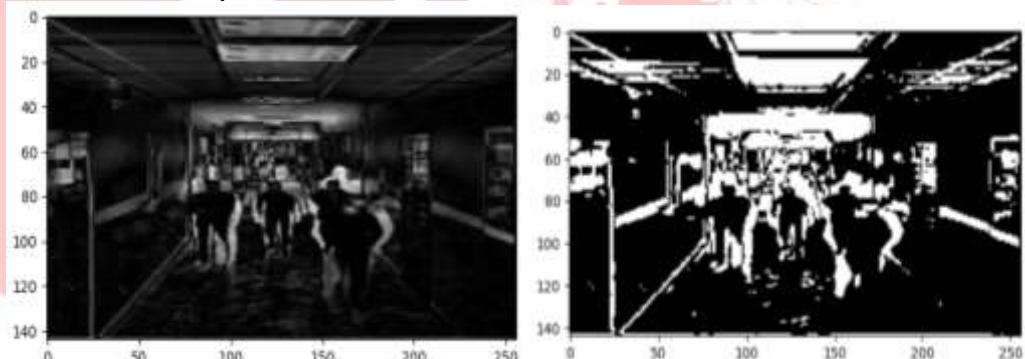


3-расм. Тасвирни кадрларга ажратиб таққослаш

Тасвир чегарасини белгилаш.

Бу усулда тасвирдаги кулранг пикселлар қийматларни оқ ва қора рангларни ифодаловчи қийматларга ўзлаштирилади. Шунда пикселнинг қиймати чегара кийматидан катта бўлса битта акс ҳолда бошқа кийматлар ўзлаштирилади[4,8].

Агар ҳаракатланувчи обьект бир текис ҳаракатланса кадрларга ажратиш ёрдамида видео тасвирдаги ҳаракатланувчи нишон обьекти бир хил бўлишини 1.1 - формуладан кўрсатилган. Кадрларга ажратиш жараёнини иккита кадр устида ёки кадрлар сонини кўпайтириш орқали амалга ошириш мумкин. Бунда натижанинг ишончлилиги кадрлар сонига бевосита боғлиқ бўлади ҳамда жараёнга сарфланаётган вақт мос равища ошиб боради.



4-расм. Тасвирнинг чегараларини белгилаб олиш.

Контурларни белгилаш.

Одатда пикселлардан тасвирдаги бир хил рангли ёки интенсивликка эга бўлган майдон контурларини аниқлаш учун фойдаланилади. Контурларни аниқлаш бўйича Роберт, Собел ҳамда Превитт каби бир канча усуллар мавжуд[11,13,14]. Бу усулларнинг барчаси тасвирдаги ёруғлик нурларини синдиришга асосланган. Юқоридаги усуллар бўйича бир қанча олимлар илмий изланишлар олиб борганлигини инобатга олган ҳолда Собел усули самарали эканлиги аниқланган. Кўйида Собел оператори келтирилган:

$$S_x = (a_7 + 2a_8 + a_9) - (a_1 + 2a_2 + z_3)$$

ёки (1.2)

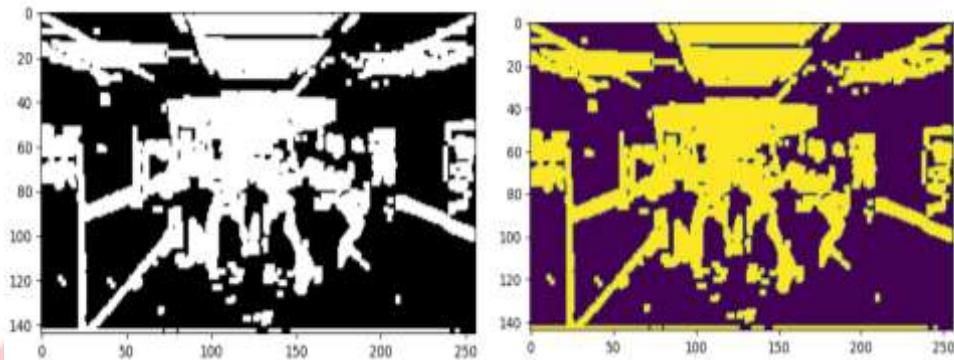
$$S_y = (a_3 + 2a_6 + a_9) - (a_1 + 2a_4 + z_7)$$



бу ерда ҳар бир x ва y - нүқталардаги тахнимий ҳосилаларни ўз ичига олган иккита S_x ва S_y тасвирининг пикселлар нисбати ҳисобланади.

Бу кенгайтма марказий нүқталарга юқори даража бериш эвазига силлиқлаш эффектини камайтириш учун ишлатилади.

Юқоридаги тасвирининг чегарасини аниқлаш босқичидан кейин ундаги объектларнинг контурларини белгилаш орқали кўйидаги натижани олиш мумкин.



5-расм. Тасвиринг контурларни аниқлаш.

2-расмдаги объектни аниқлаш учун таклиф этилган структурани баҳолашда ҳаракатланувчи ёки муалақ турувчи икки хил объект синфлари белгилаб олинди. Ҳар бир синф учун бир нечта видео файллардан 256×114 ҳажмдаги 100 дан ортиқ тасвири кадрлар ажаратиб олинди. Ажратиб олинган кадрлар ичидан ихтиёрий иккита тасвиридаги пикселлар ва координаталарни солиштириш орқали унда ҳаракатланувчи объектнинг мавжуд ёки мавжуд эмаслигини аниқланди. Бунда кузатув камераларидағи тасвиридан ҳаракатланувчи объектларнинг чегарасини белгилаш орқали ҳаракатдаги объектни аниқлаш структураси (3-расм) асосида Python дастурлаш тилидаги OpenCV кутубхонасининг имкониятларидан фойдаланиб видеотасвиридаги ҳаракатланувчи объектларни аниқлаш жараёни амалга оширилди. 6-расмда ушбу тажрибанинг натижалари келтирилган.

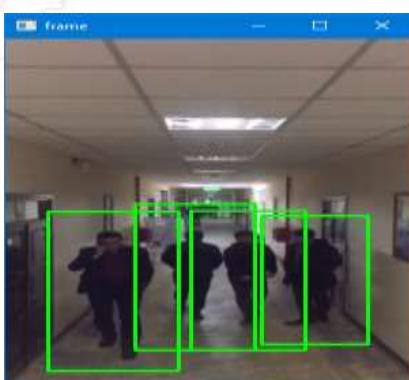
Тасвир тури

Тўғиридан олинган видеотасвир

Кирувчи тасвир

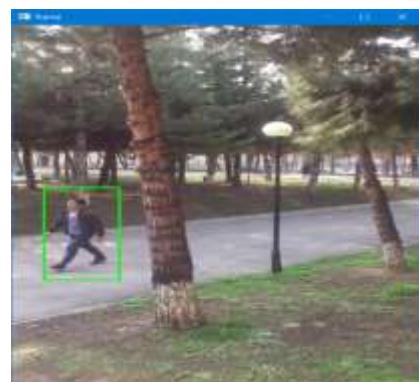


Чиқувчи тасвир

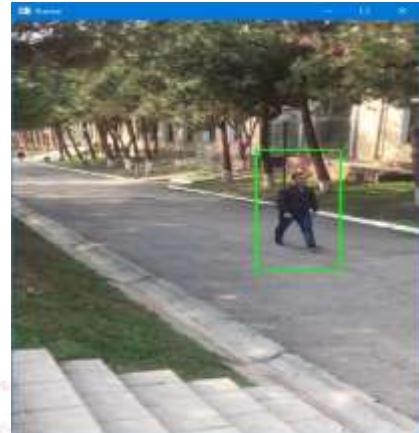




Чап томондан
тушган
видеотасвир



Үнг томондан
тушган
видеотасвир



6-расм. Видео тасвирлардаги объектни аниқлаш
Хуоса

Юқорида таклиф этилган объектни аниқлашнинг дастлабки структураси, асосида ўтказилган тажриба натижасидан шуни хуоса қилиш мумкинки видеотасвирлардан харакатланувчи объектларни ажратиб олишда кардларга ажартиб солиштириш усулнинг самадорли кўрсатгичи 91% ташқил этди.

Лекин усул камчилиги бу ҳаракатдаги икки объектнинг пикселлари билан координаталари устма-уст келиб қолганда уни битта объект сифати қабул қилишидир. Бу камчилик бартараф этиш учун объектлар орасидаги масофани солиштириш эвазига бартараф этиш мумкин.

АДАБИЁТЛАР РЎЙҲАТИ:

1. P.M. Roth, M. Winter // Technical Report ICG-TR-01/08, Institute for Computer Graphics and Vision, Graz University of Technology, Austria, January, 2008. – 68 р.
2. Murphy, K.P. Models for Generic Visual Object Detection / K.P. Murphy // Technical report, Department of Computer Science, University of British Columbia, Vancouver, Canada, May, 2005. – 8 р.
3. Фомин Я. А. Распознавание образов: теория и применения. М.: ФАЗИС, 2012. 429 с.
4. U Khamdamov, A Abdullayev, M Mukhiddinov, S Xalilov "Algorithms of multidimensional signals processing based on cubic basis splines for information systems and processes" Journal of Applied Science and Engineering 24 (2), 141-150.



5. U Khamdamov, A Mirzayev, S Xalilov, "Use of spline models in the analysis of signals collected during the measurement of technological processes", International Journal 9 (4).
6. U R Khamdamov, M A Umarov, S P Khalilov, A A Kayumov, F S Abidova, "Traffic Sign Recognition by Image Preprocessing and Deep Learning" International Conference on Intelligent Human Computer Interaction, 81-92, 2023.
7. S Khalilov, "Masofaviy ta'lim jarayonida avtoproktoring tizimlarining istiqbollari", INNOVATIONS IN TECHNOLOGY AND SCIENCE EDUCATION (<https://humoscience.com> 2023)
8. SP Khalilov, I Yusupov, MG Mannapova, NB Nasrullayev, F Botirov, Effectiveness of Deep Learning Based Filtering Algorithm in Separation of Human Objects from Images International Conference on Intelligent Human Computer Interaction, 230-238 2022