

夜間微弱光源環境下之多物體移動追蹤

林昀鈺、曾逸鴻

E-mail: 9607624@mail.dyu.edu.tw

摘要

隨著經濟逐年發展，個人住家安全也日益受到重視，如何應用平價的視訊擷取設備，做到限制空間之人員出入與移動監控，是近年來電腦視覺領域的研發重點。建構一個智慧型視訊監控系統，除了可節省人力成本，並可提供即時的監控與警示。目前的智慧型視訊監控系統，多應用在日間或明亮的環境，但多數犯罪活動都發生在昏暗的夜晚期間。因此，本研究主要針對室內環境的夜間安全監控，使用平價且普及的網路攝影機作為視訊擷取設備，發展可應用於夜間的視訊監控系統。本系統除了可改善光線不足所造成的前景物體偵測不佳外，並著重在處理夜間環境下的多移動物體追蹤。首先，畫面影像經過改良式亮度均衡化後，可得到較清晰的影像。利用背景相減方法，可擷取出前景物體。抽取每個前景物體影像的顏色與位置等特徵後，利用比對持續記錄的穩定與移動特性，即可對不同前景物體做移動追蹤。實驗結果顯示，本研究所開發的系統可以有效地在昏暗環境下進行多物體追蹤，驗證了本研究所提方法的可行性。

關鍵詞：智慧型視訊監控系統，亮度均衡化，背景相減，多物體追蹤

目錄

中文摘要	iii	英文摘要	iv	誌謝詞	v	內容目錄	vi
表目錄	vi	圖目錄	viii	第一章 緒論	ix	1 第一節 研究背景動機	1
1 第二節 研究目的與方法	2	3 第四節 論文架構	4	2 第三節 研究限制	5	5 第二節 前景物體追蹤	7
7 第三節 夜間移動物體偵測	8	4 第二章 文獻探討	5	8 第三節 前景物體偵測	10	10 第一節 建構背景模型	10
16 第三節 前景區域偵測與調整	19	10 第二節 背景相減	16	16 第三節 前景區域偵測與調整	19	10 第二節 背景相減	16
23 第一節 物體特徵抽取	23	16 第三節 前景區域偵測與調整	19	23 第二節 前景區域比對	26	23 第一節 物體特徵抽取	23
23 第二節 前景區域比對	26	23 第一節 物體特徵抽取	23	23 第二節 前景區域比對	26	23 第二節 前景區域比對	26
31 第五章 實驗結果分析	37	26 第三節 前景物體追蹤	31	31 第一節 實驗結果	37	31 第五章 實驗結果分析	37
37 第一節 實驗結果	37	37 第二節 錯誤分析	39	37 第二節 實驗結果	43	37 第一節 實驗結果	37
39 第六章 結論	43	39 第六章 結論	43	43 參考文獻	44	39 第六章 結論	43
43 參考文獻	44	43 參考文獻	44	44	44	43 參考文獻	44

參考文獻

1. Aggarwal, J. K., & Zhou, Q. (2006). Object tracking in an outdoor environment using fusion of features and cameras. *Computer Vision and Image Understanding*, 24 (11), 1244-1255.
2. Chem, M. Y., & Hou, P. C. (2003). The Lane Recognition and Vehicle Detection at Night for A Camera-Assisted Car on Highway. *Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics & Automation*, 2, 2110- 2115.
3. Chen, T., Wu, Q. H., Rahmani-Torkaman R., & Hughes, J. (2002). A pseudo top-hat mathematical morphological approach to edge detection in dark regions. *Pattern Recognition*, 35 (1), 199-210.
4. Cheng, F. H., & Chen, Y. L. (2006). Real time multiple objects tracking and identification based on discrete wavelet transform. *Pattern Recognition*, 39 (6), 1126-1139.
5. Collins, R. T., Liu, Y., & Leordeanu, M. (2005). Online Selection of Discriminative Tracking Features. *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, 27 (10), 1631-1643.
6. Fang, Y., Yamada, K., Ninomiya, Y., Horn, B. K. P., & Masaki, I. (2004). A shape-independent method for pedestrian detection with far-infrared images. *IEEE Transactions on Vehicular Technology*, 53 (5), 1679-1697.
7. Gonzalez, R. C., & Woods, R. E. (2002) *Digital Image Processing*(2nd ed.), Prentice Hall.
8. Kang, H., & Kim, D. (2005). Real-time multiple people tracking using competitive condensation. *Pattern Recognition*, 38(7), 1045-1058.
9. Kim, J. B., & Kim, H. J. (2003). Efficient region-based motion segmentation for a video monitoring system. *Pattern Recognition Letters*, 24 (1-3), 113-128.
10. Lersudwichai, C., Abdel-Mottaleb, M., & Ansari, A. N. (2005). Tracking multiple people with recovery from partial and total occlusion. *Pattern Recognition*, 38(7), 1059-1070.
11. Liu, X., & Fujimura, K. (2004). Pedestrian Detection Using Stereo Night Vision. *IEEE Transactions on Vehicular Technology*, 53 (6), 1657-1664.
12. Magee, D. R. (2004). Tracking multiple vehicles using foreground, background and motion models. *Image and Vision Computing*, 22 (2), 143-155.
13. McKenna, S. J., Jabri, S., Duric, Z., Rosenfeld, A., & Wechsler, H. (2000). Tracking Groups of People. *Computer Vision and Image Understanding*, 80 (1), 42-56.
14. Pai, C. J., Tyan, H. R., Liang, Y. M., Liao, H. Y. M., & Chen, S. W. (2004). Pedestrian detection and tracking at crossroads. *Pattern Recognition Letters*, 37 (5), 1025-1034.
15. Rafael, M. S., Eugenio, A., & Miguel, G. S. (2007). People detection and tracking using stereo vision and color. *Image and Vision Computing*, 25 (6), 995-1007.
16. Rowley, H. A., & Reh, J. M. (1997). Analyzing articulated motion using expectation-maximization. In *Proceedings of the IEEE International Conference on Pattern*

Recognition, 935 – 941. 17.Senior, A., Hampapur, A., Tian, Y. L., Brown, L., Pankanti, S., & Bolle, R. (2006). Appearance models for occlusion handling. *Computer Vision and Image Understanding*, 24 (11), 1233-1243. 18.Suzuki, K., Horiba, I., & Sugie, N. (2003). Neural edge enhancer for supervised edge enhancement from noisy images. *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, 25(12), 1582-1596. 19.Tissainayagama, P., & Suter, D. (2005). Object tracking in image sequences using point features. *Pattern Recognition*, 38(1), 105-113. 20.Tseng, Y. H. & Lin, C. H. (2006). Housebreaker detection by analyzing moving light sources in a dark indoor environment, *Proceedings of the 19th Conference on Computer Vision, Graphics and Image Processing*, 720-727. 21.Tseng, Y. H. & Xiao, H. Z. (2005). Background model construction and maintenance in a video surveillance system. In *Proceedings of the 18th Conference on Computer Vision, Graphics and Image Processing*, 303-309 22.Wang, H., & Suter, D. (2006). A consensus-based method for tracking: Modelling background scenario and foreground appearance. *Pattern Recognition*, 40 (3), 1091-1105. 23.Xu, F., Liu, X., & Fujimura, K. (2005). Pedestrian detection and tracking with night vision. *IEEE Transactions on Intelligent Transportation System*, 6 (1), 63-71.