

ТЕЛЕВИЗИОННЫЕ СИСТЕМЫ КОНТРОЛЯ СКОРОСТНОГО РЕЖИМА ТРАНСПОРТНЫХ СРЕДСТВ

Нгуен Лиен Хиеу

Тульский государственный университет
Тула, Россия

Для контроля дорожной обстановки на трассах с большой интенсивностью движения широко используются камеры видео наблюдения. Информация, поступающая с видеокамер, содержит данные об изменении положения в пространстве автомобилей, находящихся в поле зрения системы. Обработка этой информации на основе алгоритмов, используемых в телевизионных измерительных системах, позволяет определить скорость движения отдельных (выделенных на изображении) транспортных средств.

Однако практическая реализация данного метода встречает целый ряд трудностей, среди которых основными являются необходимость решения задач выделения отдельного объекта из нескольких, находящихся в поле зрения; преобразование двумерных координат объекта в плоскости фотоприемной матрицы в трехмерные пространственные координаты; вычисление вектора скорости объекта при различных ситуациях (поперечное движение, сближение, удаление, комбинированное движение) и другие.

Схема преобразования изображения в телевизионной системе контроля дорожного движения представлена на рисунке. Оптическая система видеокамеры \mathcal{L} формирует на поверхности матрицы фотоприемников, расположенной в фокальной плоскости объектива f , плоское (так называемое видимое) изображение наблюдаемого объекта.

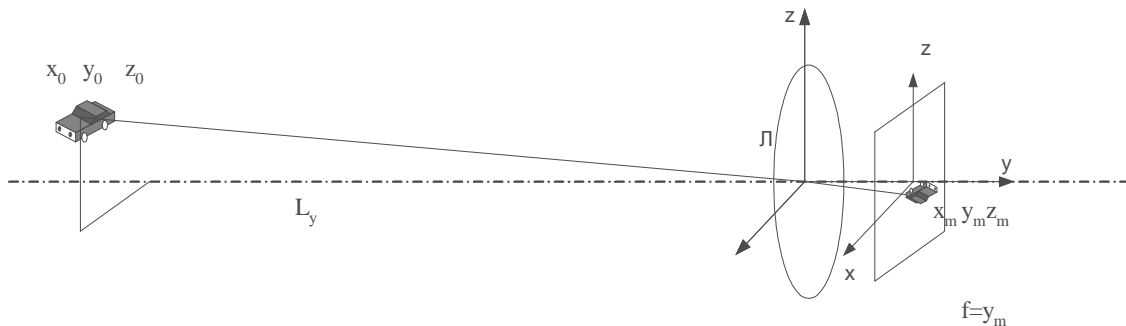


Рис. 1.

Основная система координат расположена в центре оптической системы (объектива \mathcal{L}). Плоское изображение объекта формируется в системе координат матрицы, которая представляет собой результат параллельного переноса основной системы на расстояние y_m , равное фокусному расстоянию объектива f .

Исходное изображение объекта с совокупностью координат всех его точек x_0, y_0, z_0 преобразуется оптической системой в плоское изображение с координатами точек x_m, y_m, z_m ,

$$x_0 = \frac{x_m(y_0 - f)}{f}; y_0 = \frac{y_m f}{y_m - f}; z_0 = \frac{z_m(y_0 - f)}{f},$$

а расстояние до объекта L_y :

$$L_y = \sqrt{x_0^2 + y_0^2 + z_0^2}.$$

Из выражений следует, что объективное измерение скорости автомобиля по видимому изображению возможно только при априорно известном расстоянии до него L_y . Эта затруднение может быть решено двумя методами: измерение параметров движения на предварительно

калиброванном расстоянии; измерение расстояния телевизионной измерительной системой по объекту в поле зрения с известными геометрическими размерами (дорожный знак, указатель, рекламный щит и т.д.).

В соответствии с законами геометрической оптики связь между координатами плоского изображения объекта на матрице и реальными координатами в пространстве определяется соотношениями:

Общий алгоритм обработки изображений дорожной обстановки включает выполнение следующих операций:

1. Коррекция цветовой гаммы, яркости и контраста изображения для оптимального выделения интересных объектов.

2. Фильтрация изображения с целью подавления фона и помех. Удаление фона приводит к сокращению времени обработки видеоданных, повышению точности обнаружения интересных объектов в пределах сцены. Фильтрация изображения может производиться с помощью спектральных методов, методов вейвлет-анализа, медианных фильтров.

3. Выделение движущихся объектов и подавление стационарного фона на плоском изображении. Анализ поля векторов скоростей позволяет разделить видеопоследовательность на двумерные слои когерентного движения для объектов, двигающиеся с различными скоростями на неподвижном или перемещающемся фоне. Дополнительными признаками являются пространственная близость пикселей, принадлежащих одному слою движения, форма, внешний вид и размеры объектов.

4. Выделение на изображении связанных областей повышенной яркости (сегментация объектов). После выделения на изображении областей, обладающих высокой энергией движения производится их сегментация, позволяющая сформировать объект как единый образ, характеризующийся определенной формой и размерами. Признаками для сегментации блоков объекта являются их пространственная и временная корреляция.

5. Определение координат центров тяжести объектов и их характерных размеров.

6. Наложение строка на изображение для выделения интересующего объекта из группы. Эта операция позволяет перейти от режима наблюдения дорожной обстановки к режиму измерения параметров движения конкретного выделенного автомобиля и одновременно резко сократить объем вычислений.

7. Определение размеров и дальности до объекта (дальность может быть априорно известной величиной или определяться по известным линейным размерам какого-либо объекта).

При известном размере объекта калибровки A расстояние до него y_0 может быть рассчитано по соотношению:

$$y_0 = \frac{f(A + a_m)}{a_m} \approx \frac{fA}{a_m},$$

где a_m – размер объекта на фотоприемной матрице. Абсолютная погрешность Δy_0 измерения расстояния в этом случае:

$$\Delta y_0 = -\frac{fA}{a_m^2} \Delta a_m.$$

8. Вычисление текущих координат центра тяжести объекта и их изменения во времени по смещению объекта в плоскости изображения камеры и изменению его размера.

9. Вычисление всех составляющих скорости объекта в системе координат местности (при поперечном движении определение скорости

производится непосредственно по изменению координат центра тяжести изображения в системе координат местности; при продольном – по изменению масштаба изображения; при произвольном движении используется комбинированный алгоритм). Составляющие линейной скорости автомобиля определяются по формулам

$$V_x = \frac{h(y_0 - f)}{f} \left[\frac{\Delta x_p}{\Delta t} \right]; V_{y_1} = -\frac{(y_0 - f)}{a_p} \left[\frac{\Delta a_p}{\Delta t} \right];$$

$$V_{y_2} = -\frac{(y_0 - f)}{b_p} \left[\frac{\Delta b_p}{\Delta t} \right]; V_z = \frac{h(y_0 - f)}{f} \left[\frac{\Delta z_p}{\Delta t} \right],$$

где Δx_p , Δz_p – изменение поперечных координат центра тяжести автомобиля на фотоприемной матрице в пикселях; h – шаг расположения фотоприемных элементов на матрице; f – фокусное расстояние объектива; Δa_p , Δb_p – изменение размеров плоского изображения автомобиля на матрице (в пикселях).

Автором разработаны программы для тестирования описанных алгоритмов с точки зрения

эффективности их применения в телевизионных измерительных системах контроля скоростного режима транспортных средств. Тестирование производилось на специально сформированных изображениях, моделирующих различные дорожные ситуации, а также на реальных видеорядах. Разработанные алгоритмы позволяют рассчитывать скорость движения автомобиля при различных направлениях его движения. Оценены погрешности определения скорости для различных вариантов движения. Минимальные погрешности

определения скорости имеют место при поперечном варианте движения автомобиля.

**ПАРАЛЛЕЛЬНАЯ НУЛЕВИЗАЦИЯ
ПОЛИНОМА, ПРЕДСТАВЛЕННОГО В
ПОЛИНОМИАЛЬНОЙ СИСТЕМЕ
КЛАССОВ ВЫЧЕТОВ**

Резеньков Д.Н.

*Ставропольский военный институт связи
Ракетных войск
Ставрополь, Россия*

Модулярные коды полиномиальной системы классов вычетов (ПСКВ) могут быть использованы для обеспечения отказоустойчивости вычислительных структур цифровой обработки сигналов (ЦОС)

Сохранение работоспособного состояния вычислительного устройства ЦОС во многом определяется быстротой и точностью определения местоположения и глубины ошибки. При этом предпочтение отдается информационной, а не технологической надежности системы, которая может быть достигнута путем специального кодирования, обеспечивающего обнаружение ошибок, возникающих в результате сбоев, отказов элементов системы, и их исправление.

Одним из способов построения процедур поиска и локализации ошибок в модулярных кодах является методы и алгоритмы контроля и коррекции ошибок непозиционного кода ПСКВ, базирующиеся на вычисление позиционных характеристик во временной области [3].

В основу большинства алгоритмов поиска и коррекции ошибок в модулярных кодах положена процедура вычисления позиционной характеристики [1,2,4]. Реализация данного подхода предполагает использование некоторого функционально отношения, однозначно отражающего множество значений модульных характеристик в множество рассматриваемых ошибок E . При этом необходимо, чтобы математическая модель, от-

ражающая данное отношение, при реализации в нейробазисе обеспечивала бы параллельно-конвейерную организации вычислений.

Наличие одного избыточного основания в процедурах поиска и локализации ошибок модулярных кодов ПСКВ является недостаточным, так как корректирующие способности такого кода не позволяют исправить однократные ошибки по всем основаниям ПСКВ.

Для решения данной проблемы можно провести логическое упрочнение контрольного основания. Однако упрочнение контрольного основания требует значительного расширения диапазона обрабатываемых данных, поскольку специальным представлением вводится погрешность.

Альтернативным путем решения данной проблемы является метод определения правильности $A(z)=a_1(z), \dots, a_2(z), \dots, a_{k+1}(z), \dots, a_{k+r}(z)$ на основе нулевизации, заключающейся в переходе от исходного полинома к полиному $(0, 0, \dots, \gamma_{k+1}(z), \dots, \gamma_{k+r}(z))$, помощи преобразований, при которых не имеет место ни один выход за пределу рабочего диапазона системы.

Нулевизация заключается в последовательном вычитании из исходного полинома, представленного в модулярном коде, некоторых минимальных полиномов - констант нулевизации таких [1], что полином $A(z)$ последовательно преобразуется в полином вида $(0, a_2^1(z), a_3^1(z), \dots, a_k^1(z), a_{k+1}^1(z), \dots, a_{k+r}^1(z))$, затем в полином $(0, 0, a_3^2(z), \dots, a_k^2(z), a_{k+1}^2(z), \dots, a_{k+r}^2(z))$, и так далее. Продолжая данный процесс в течении k итераций, получается $(0, 0, \dots, \gamma_{k+1}(z), \dots, \gamma_{k+r}(z))$.

Применение метода нулевизации позволяет последовательно получать наименьший полином, кратный сначала $p_1(z)$, затем полином - кратный $p_1(z) p_2(z)$, и в конечном итоге - кратный рабочему

$$P_{\text{раб}}(z) = \prod_{i=1}^k p_i(z).$$

Основным недостатком метода нулевизации [1] является последовательный характер вычислительного процесса, что и позволяет реализовать его на основе двухслойной нейронной се-

ти. Это обусловлено тем, что константы нулевизации представляют собой наименьшие возможные числа

$$\begin{aligned} M_1(z) &= (a_1^1(z), a_2^1(z), \dots, a_k^1(z), a_{k+1}^1(z), \dots, a_{k+r}^1(z)); \\ M_2(z) &= (0, a_2^2(z), \dots, a_k^2(z), a_{k+1}^2(z), \dots, a_{k+r}^2(z)); \\ &\vdots \\ M_k(z) &= (0, 0, \dots, a_k^k(z), a_{k+1}^k(z), \dots, a_{k+r}^k(z)). \end{aligned} \quad (1)$$

где $a_j^i(z) = 1, z, z+1, \dots, z^{\text{osdr}_i(z)-1} + \dots + z+1; i = 1, 2, \dots, k+r; j = 1, \dots, k$.