

AIoT：樹莓派應用

Chapter 4：OpenCV X 人臉辨識

賴秉樑 debugger

學院創辦人

課程網址 <https://max543.com/debugger>

何謂 AIoT ?

Artificial Intelligence



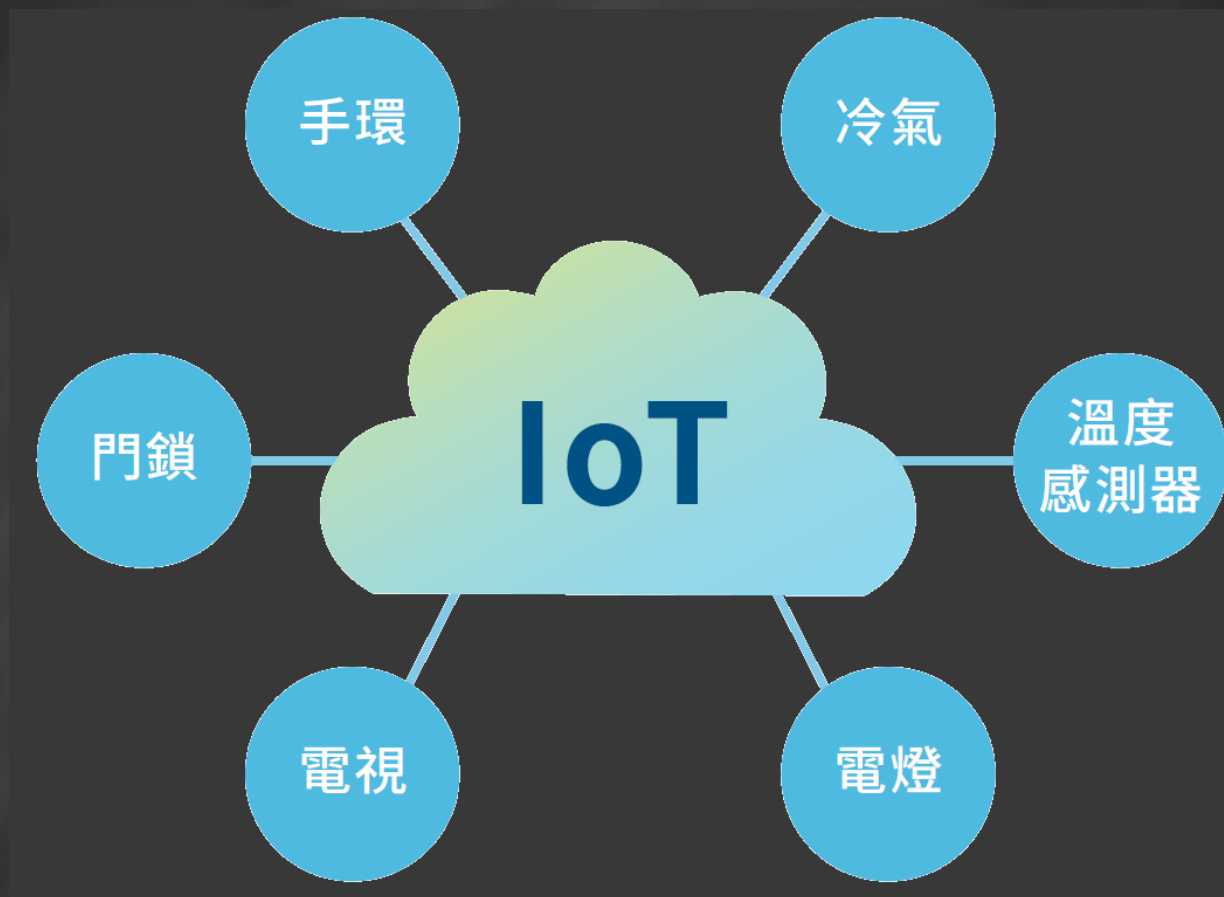
If...then...

learn...

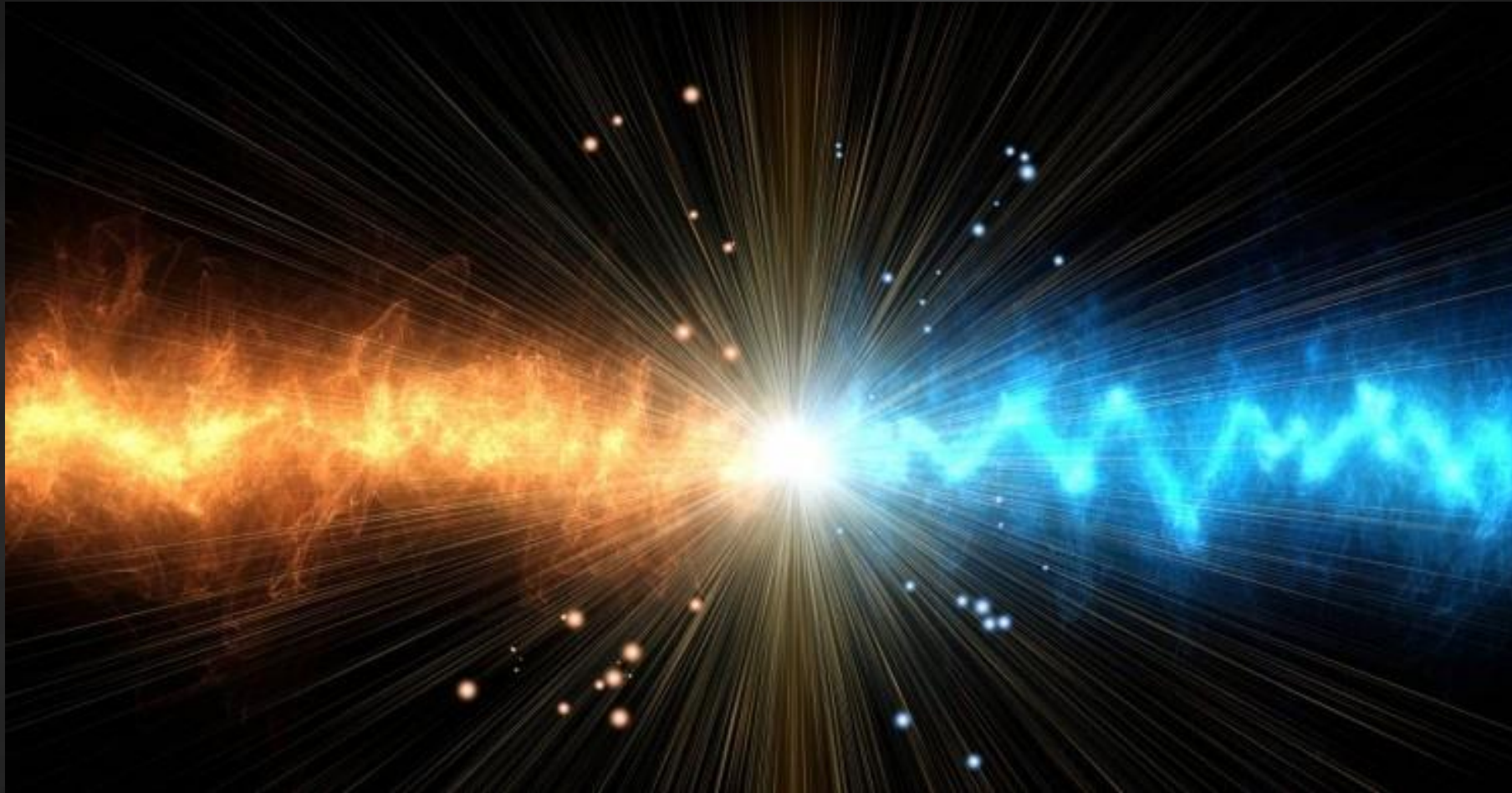
AI 的主流技術：機器學習

- 早期的技術：將問題以人工分析後，轉成程式語言的規則法 (rule-based)。
- 現在的技術：機器學習，準備一些問題與對應的答案給電腦後，讓它自行找出其中的規則，並且有能力針對類似的問題給出正確的答案。
 - ✓ 歸功於網路龐大的資訊量，或各式感測器收集的資料。

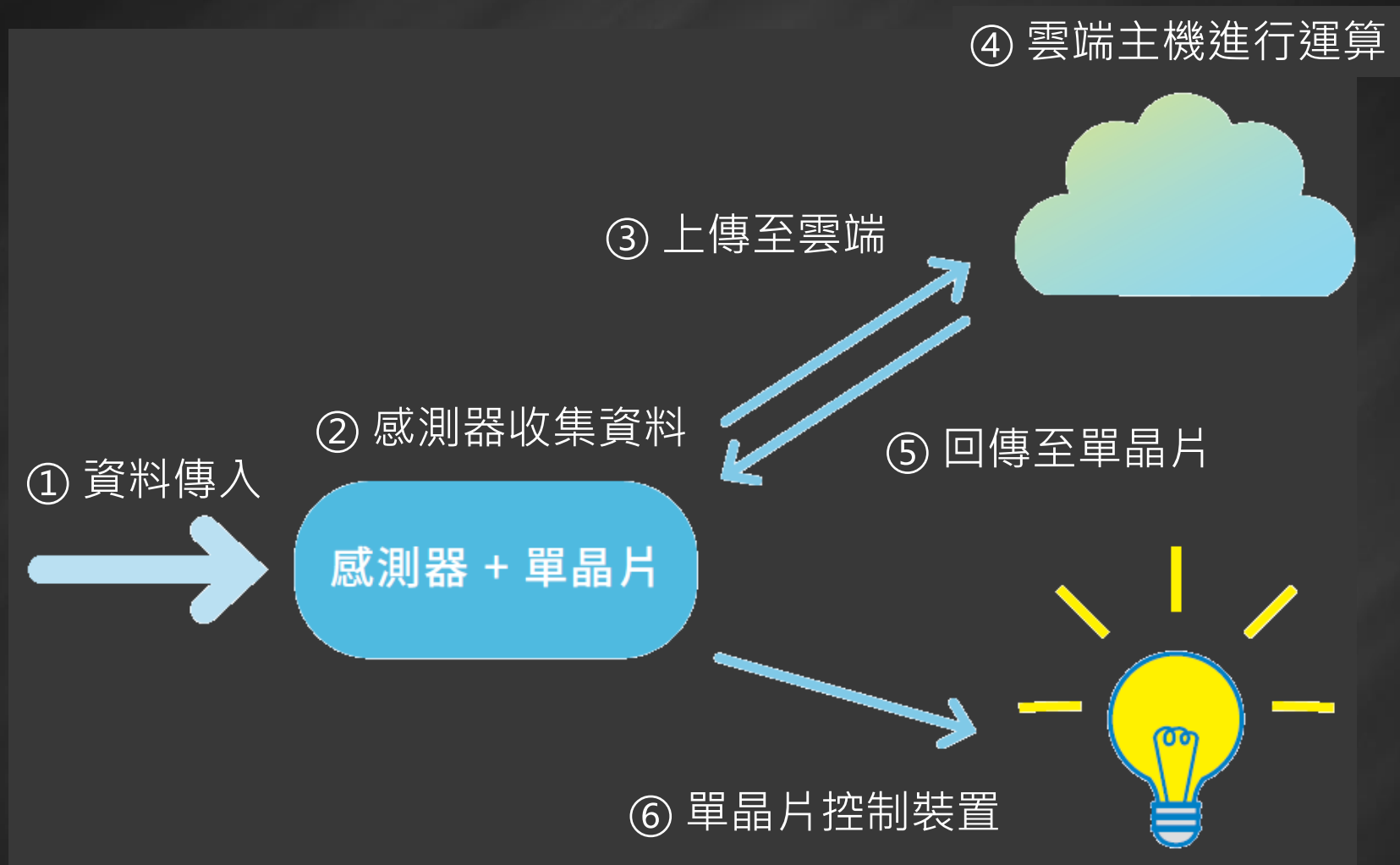
何謂 AIoT ?



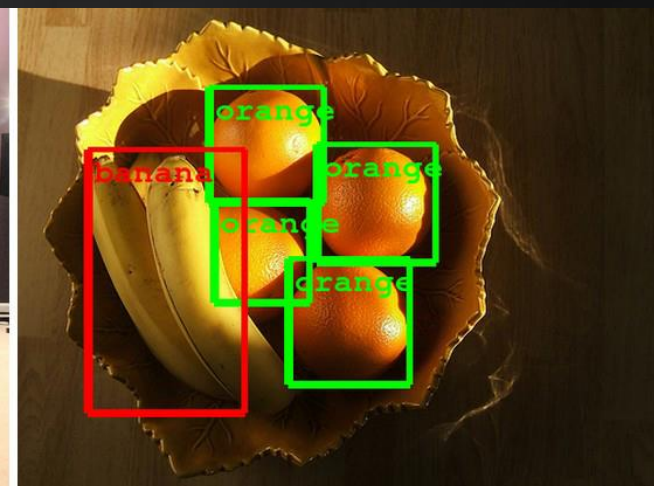
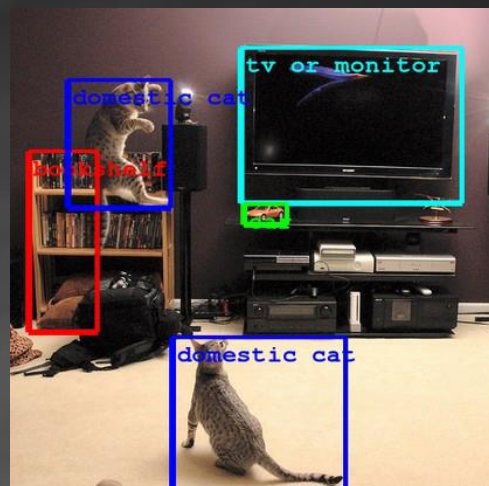
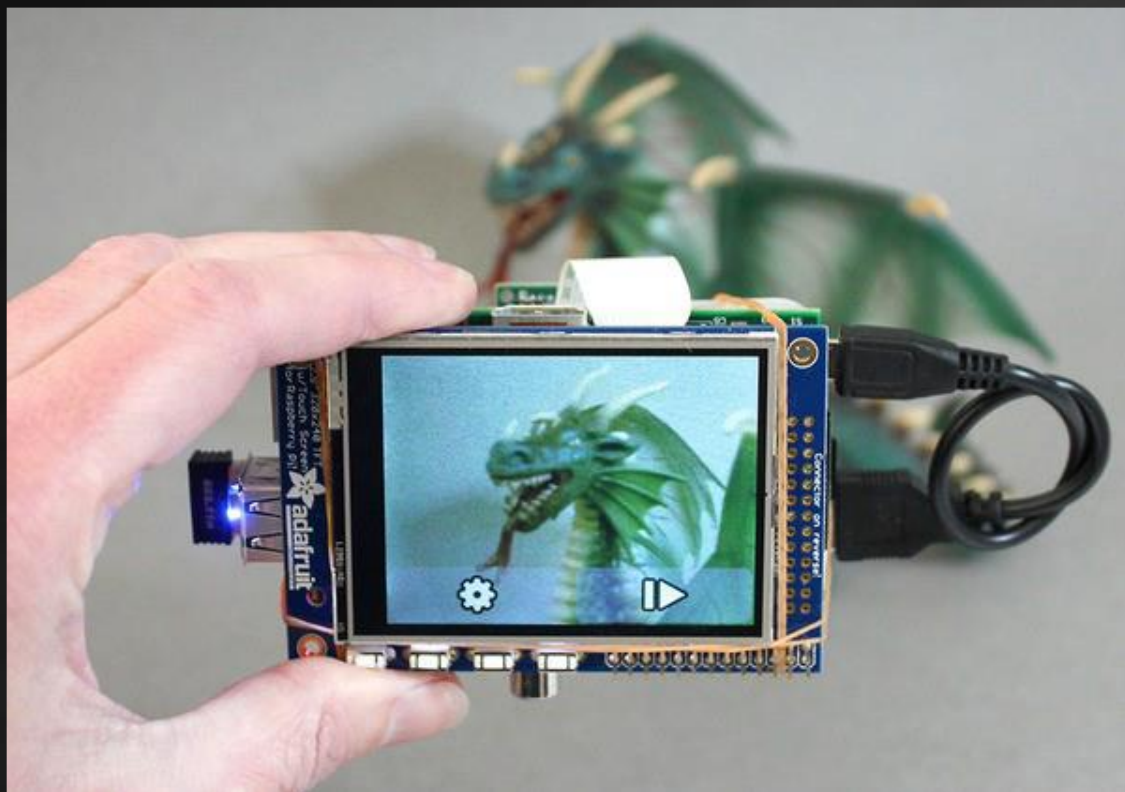
何謂 AIoT ?



雲端運算



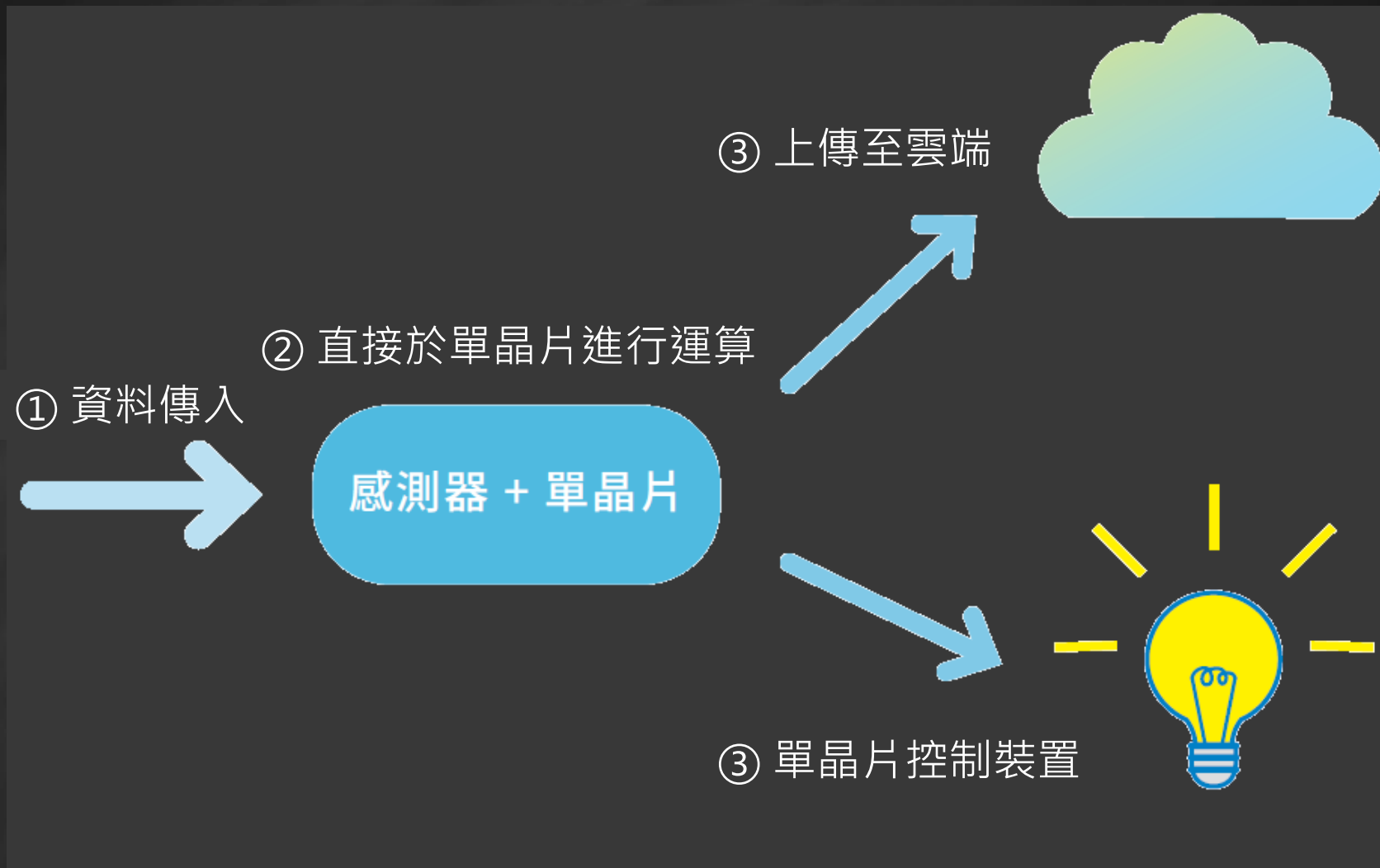
具有影像辨識的雲端相機



可做影像辨識的相機



邊緣運算



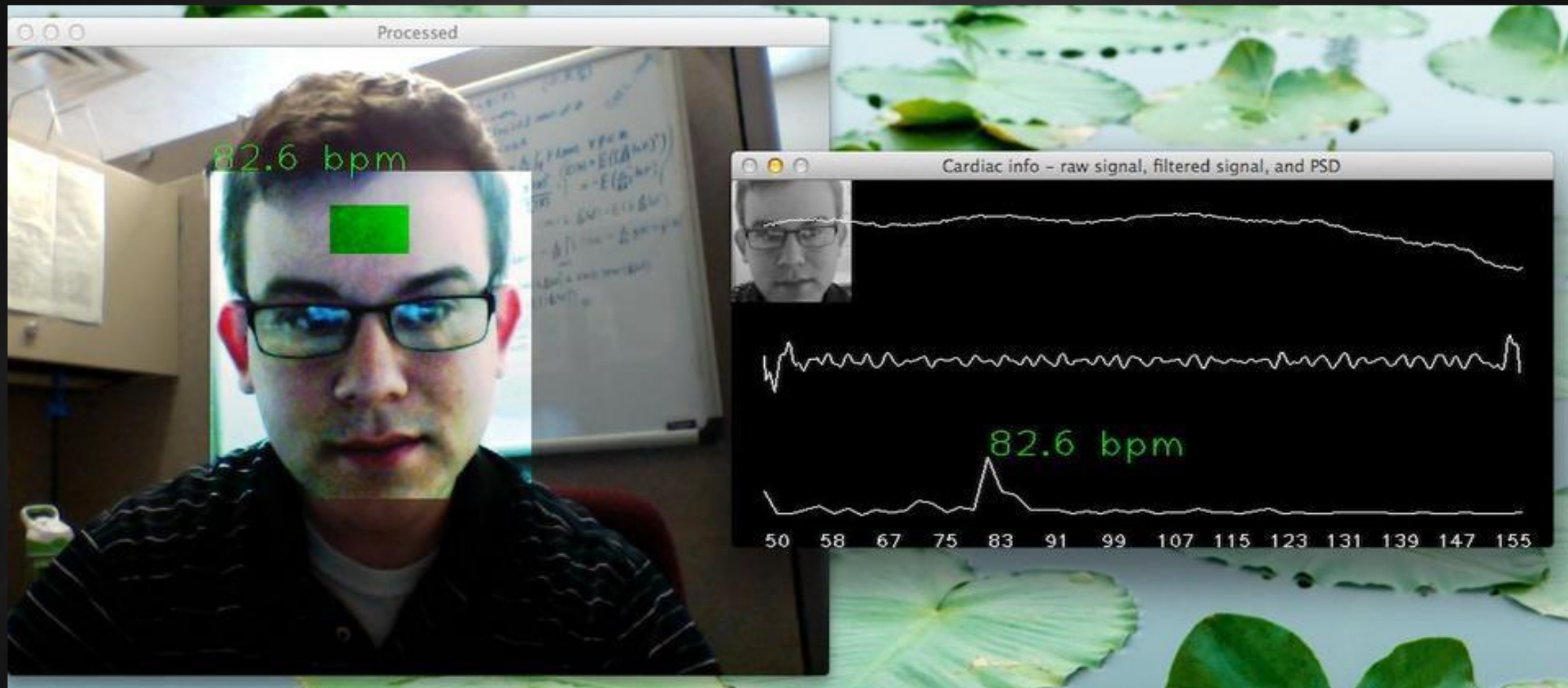
人臉偵測與追蹤



IP Camera (網路攝影機)



脈博辨識



<https://github.com/thearn/webcam-pulse-detector>

Linux 套件有版本相依性，先安裝虛擬環境

目的：解決 Python 模組版本不相容的問題

4-1 建立與管理 Python 虛擬環境

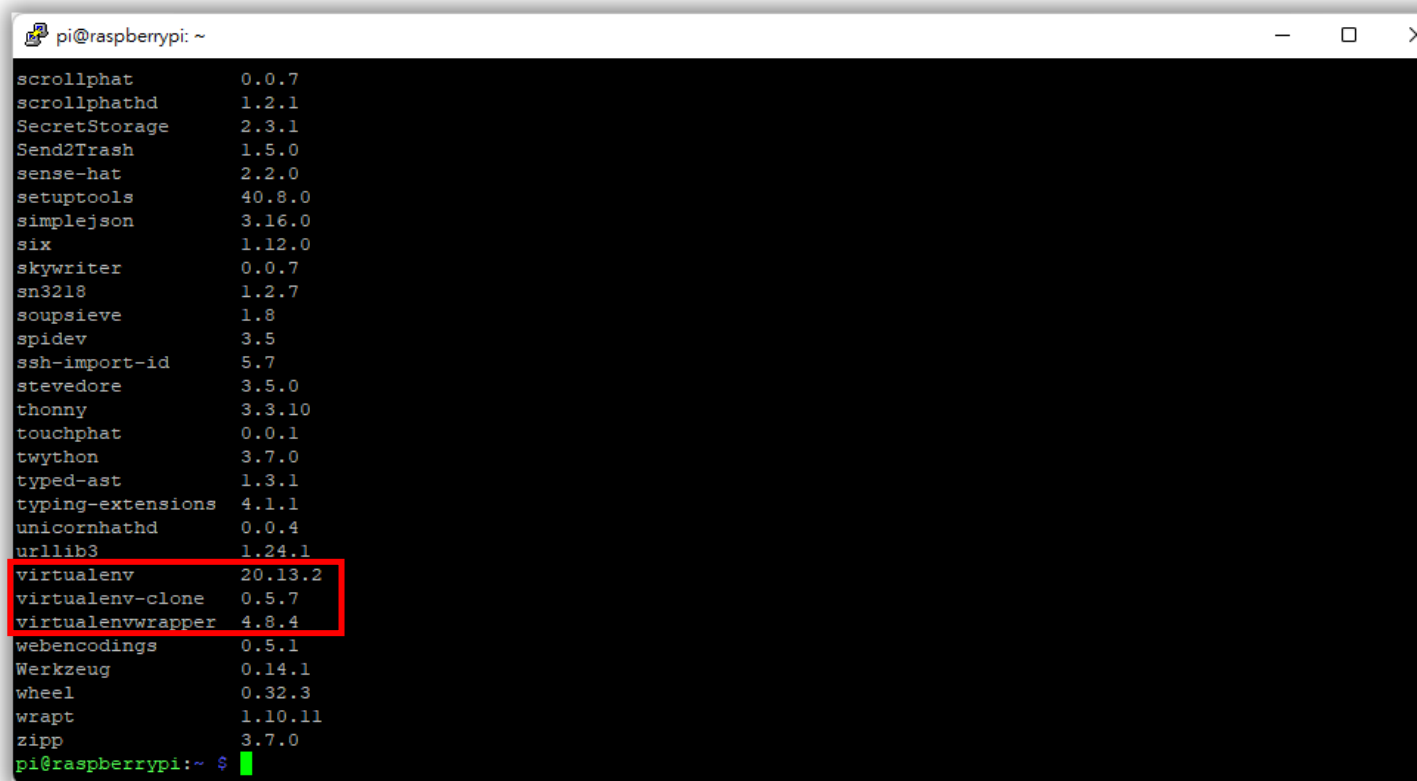
- Python 虛擬環境可以針對不同 Python 專案建立專屬的開發環境。
 - ✓ 例如：特定 Python 版本和不同套件安裝的需求，特別是哪些需要特定版本套件的 Python 專案，我們可以針對此專案建立專屬的虛擬環境，而不會因為套件版本的相容性問題，而影響到其他 Python 專案的開發環境。
- Raspberry Pi OS 可以使用 `venv` 或 `virtualenv` 來建立、啟動、刪除與管理 Python 虛擬環境。
- 在本課程是使用 `virtualenv` + `virtualenvwrapper` 套件。

```
$ sudo pip3 install virtualenv
$ sudo pip3 install virtualenvwrapper
```

確認使否安裝成功

- Raspberry Pi OS 支援 Python 2 和 Python 3，所以使用 pip3 執行檢查目前的 Python 模組，確認有安裝 virtualenv 和 virtualenvwrapper

\$ pip3 list



```
pi@raspberrypi: ~  
scrollphat 0.0.7  
scrollphatd 1.2.1  
SecretStorage 2.3.1  
Send2Trash 1.5.0  
sense-hat 2.2.0  
setuptools 40.8.0  
simplejson 3.16.0  
six 1.12.0  
skywriter 0.0.7  
sn3218 1.2.7  
soupsieve 1.8  
spidev 3.5  
ssh-import-id 5.7  
stevedore 3.5.0  
thonny 3.3.10  
touchphat 0.0.1  
twython 3.7.0  
typed-ast 1.3.1  
typing-extensions 4.1.1  
unicornhathd 0.0.4  
urllib3 1.24.1  
virtualenv 20.13.2  
virtualenv-clone 0.5.7  
virtualenvwrapper 4.8.4  
webencodings 0.5.1  
Werkzeug 0.14.1  
wheel 0.32.3  
wrapt 1.10.11  
zipp 3.7.0  
pi@raspberrypi:~ $
```

編輯 .bashrc 檔

- 編輯 .bashrc 檔，新增路徑設定，以便可以執行 virtualenvwrapper

```
$ sudo nano ~/.bashrc
```

加入下列三行到 .bashrc

```
export WORKON_HOME=$HOME/.virtualenvs
```

```
export VIRTUALENVWRAPPER_PYTHON=/usr/bin/python3
```

```
source /usr/local/bin/virtualenvwrapper.sh
```

重新載入更新的路徑設定

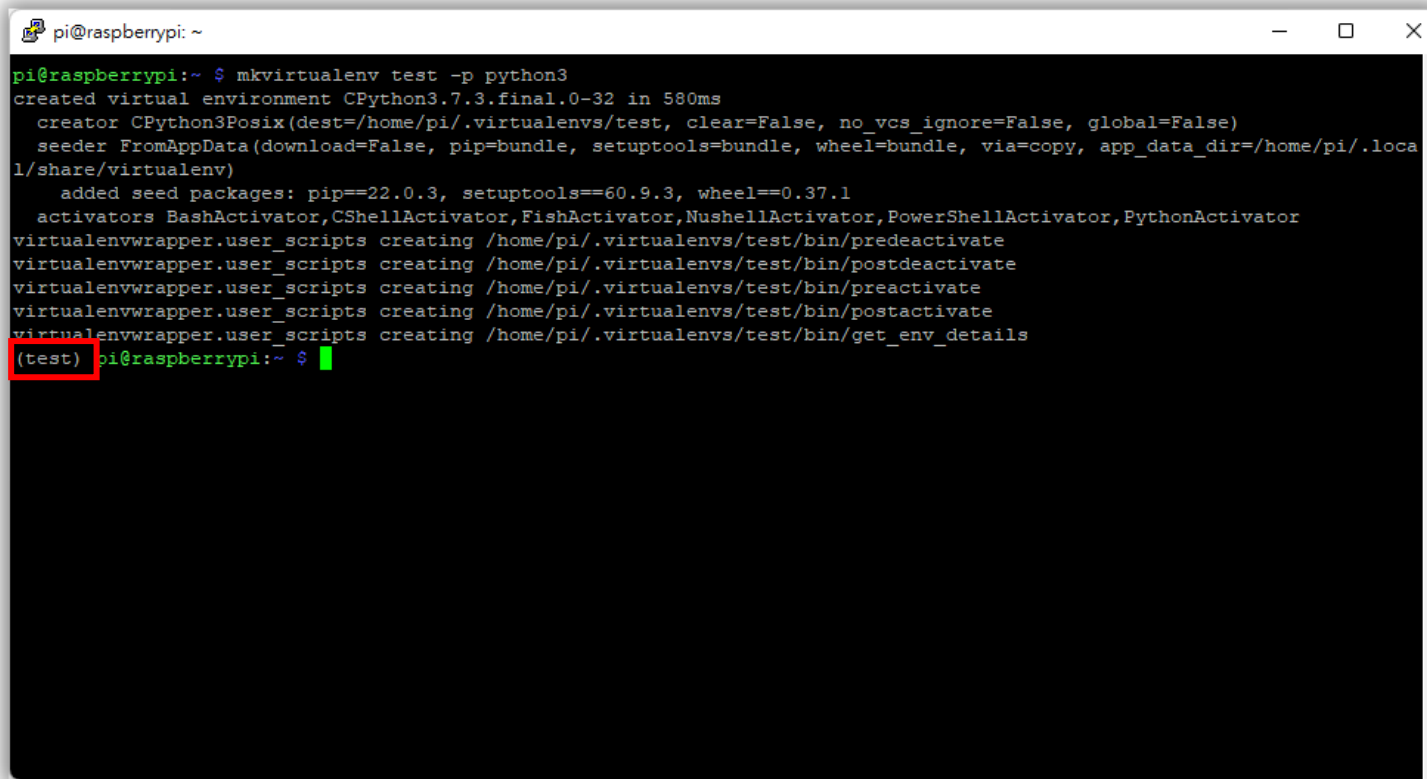
```
$ source ~/.bashrc
```

建立 Python 3 的虛擬環境

ex4-3

- 完成相關套件的安裝和設定後，準備新增名為 test 的 Python 虛擬環境。在 Raspberry Pi OS 建立 Python 虛擬環境的指令是 `mkvirtualenv`，參數 `-p` 指定 Python 版本是 Python 3 版，如下所示：

```
$ mkvirtualenv test -p python3
```



```
pi@raspberrypi: ~  
pi@raspberrypi:~ $ mkvirtualenv test -p python3  
created virtual environment CPython3.7.3.final.0-32 in 580ms  
  creator CPython3Posix(dest=/home/pi/.virtualenvs/test, clear=False, no_vcs_ignore=False, global=False)  
  seeder FromAppData(download=False, pip=bundle, setuptools=bundle, wheel=bundle, via=copy, app_data_dir=/home/pi/.local/share/virtualenv)  
  added seed packages: pip==22.0.3, setuptools==60.9.3, wheel==0.37.1  
  activators BashActivator,CShellActivator,FishActivator,NushellActivator,PowerShellActivator,PythonActivator  
virtualenvwrapper.user_scripts creating /home/pi/.virtualenvs/test/bin/predeactivate  
virtualenvwrapper.user_scripts creating /home/pi/.virtualenvs/test/bin/postdeactivate  
virtualenvwrapper.user_scripts creating /home/pi/.virtualenvs/test/bin/preactivate  
virtualenvwrapper.user_scripts creating /home/pi/.virtualenvs/test/bin/postactivate  
virtualenvwrapper.user_scripts creating /home/pi/.virtualenvs/test/bin/get_env_details  
(test) pi@raspberrypi:~ $
```


虛擬環境管理指令

- 關閉目前虛擬環境

```
$ deactivate
```

- 顯示已建立的虛擬環境

```
$ lsvirtualenv
```

- 啟動虛擬環境：當成功新增 test 虛擬環境後，我們可以使用 workon 指令來啟動 Python 虛擬環境，如下所示：

```
$ workon test
```

- 移除虛擬環境

```
$ rmvirtualenv test
```

- 複製虛擬環境

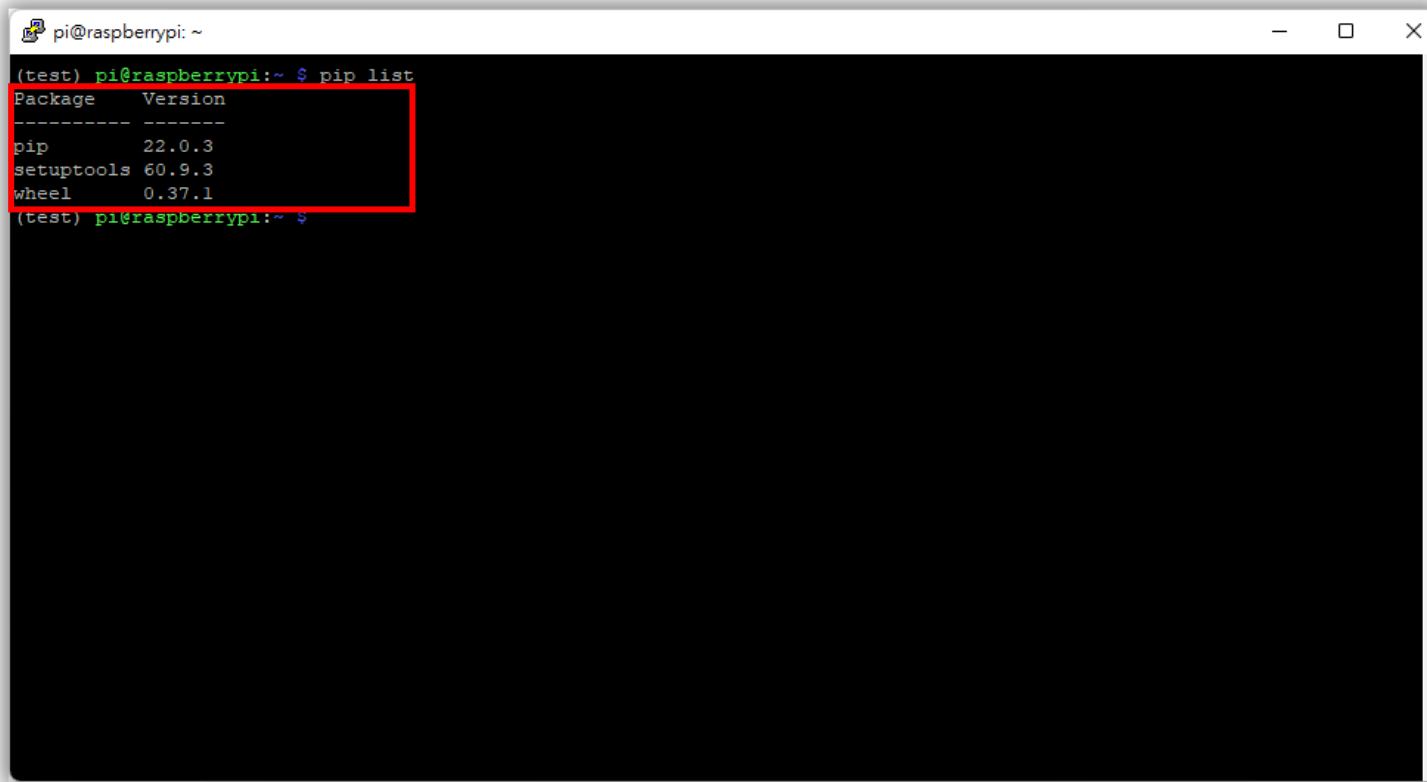
```
$ cpvirtualenv test (來源) test1 (目的)
```

檢視虛擬環境安裝的 Python 套件清單

ex4-4

- 在成功啟動 test 虛擬環境後，可以看到前方改成虛擬環境名稱 (test)，然後，請輸入下列指令來檢視虛擬環境安裝的 Python 套件清單，如下所示：

```
(test) $ pip list
```



```
pi@raspberrypi: ~  
(test) pi@raspberrypi:~ $ pip list  
Package      Version  
-----  
pip          22.0.3  
setuptools  60.9.3  
wheel       0.37.1  
(test) pi@raspberrypi:~ $
```

強大的 OpenCV

4-2 在樹莓派安裝 OpenCV (1/2)

- OpenCV (Open Source Computer Vision Library) 是跨平台 BSD 授權的一套著名的電腦視覺函式庫，這是 Intel 發起並參與開發，幫助開發圖片處理、影片處理、電腦視覺的人臉辨識和物體辨識等人工智慧的相關應用。
 - ✓ OpenCV 可以在 Android、iOS 上開發，支援的程式語言也有 C/C++、Java、Python，重點是免費的。
- 基本上，安裝 OpenCV 有兩種方式，如下所示：
 - ✓ 使用 pip 指令：使用 Python 套件管理 pip 安裝 OpenCV，安裝過程比較簡單，但是不會優化 OpenCV 的執行效能。
 - ✓ 自行編譯 OpenCV 程式碼進行安裝：如果有特殊 OpenCV 版本和優化需求，我們需要自行編譯 OpenCV 程式碼。

方法一：以 pip 安裝 OpenCV 套件

4-2 在樹莓派安裝 OpenCV (2/2)

- 步驟一：更新與升級作業系統
- 步驟二：安裝 OpenCV 的相關支援套件
- 步驟三：建立 Python 虛擬環境 OpenCV
- 步驟四：在虛擬環境安裝支援的 Python 套件
- 步驟五：在 Python 虛擬環境安裝 OpenCV
- 步驟六：檢查 OpenCV 是否成功安裝

步驟一：更新與升級已安裝的套件

- 在了解如何建立和管理 Python 虛擬環境後，我們準備新增名為 opencv 的 Python 虛擬環境後，在此 Python 虛擬環境安裝 OpenCV。
- 先更新當前安裝的套件：

```
$ sudo apt-get update          # 軟體資料庫同步，升級前都先做
$ sudo apt-get upgrade         # 升級已安裝的軟體
```

步驟二：安裝 OpenCV 的相關支援套件

- 安裝 HDF (Hierarchical Data Format version 5) 資料集的套件，這是支援大型、複雜和異質資料的開源檔案格式，可以用來儲存大量的圖片資料：

```
$ sudo apt-get install -y libhdf5-dev
```

- 安裝矩陣運算和 JPEG-2000 圖片函式庫：

```
$ sudo apt-get install -y libatlas-base-dev
```

```
$ sudo apt-get install -y libjasper-dev
```

- 安裝 QT GUI 圖形介面的套件：

```
$ sudo apt-get install -y libqtgui4
```

```
$ sudo apt-get install -y libqt4-test
```

```
$ sudo apt-get install -y python3-pyqt5
```


步驟三：建立 Python 虛擬環境 OpenCV

ex4-7

- 新增名為 `opencv` 的 Python 3 虛擬環境：

```
$ mkvirtualenv opencv -p python3
```

- 檢查目前安裝的 Python 模組：

```
(opencv) $ pip list
```

步驟四：在虛擬環境安裝支援的 Python 套件

ex4-8

- 在虛擬環境安裝支援的 Python 套件，numpy 為陣列容器、matplotlib 為 Python 及其數值計算庫 numpy 的繪圖庫、imutils 可以讓我們更容易使用 OpenCV 圖片處理：

```
(opencv) $ pip install numpy==1.21.4
```

```
(opencv) $ pip install matplotlib
```

```
(opencv) $ pip install imutils
```

步驟五：在 Python 虛擬環境安裝 OpenCV

ex4-9

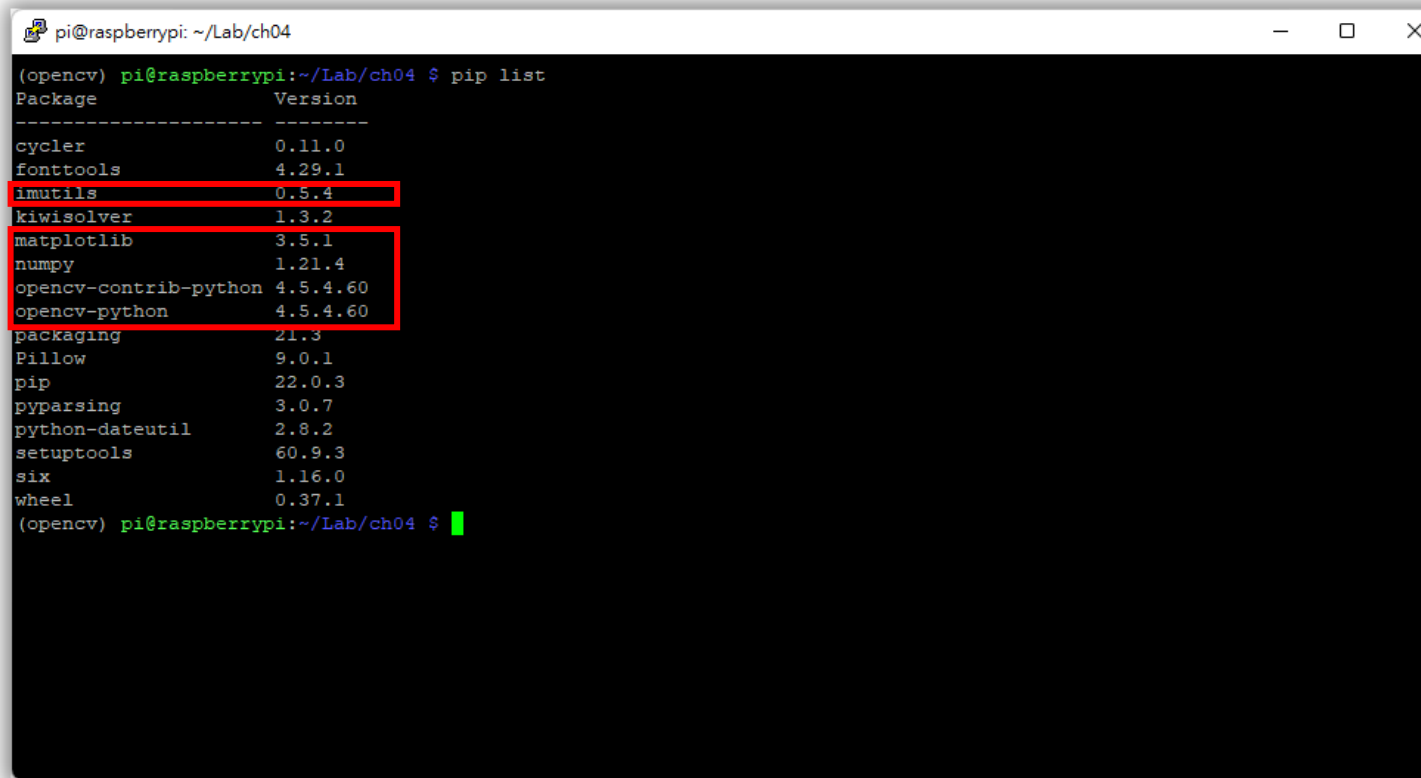
- 使用 pip 安裝 OpenCV：

```
(opencv) $ pip install opencv-python==4.5.4.60
```

```
(opencv) $ pip install opencv-contrib-python==4.5.4.60
```

- 輸入指令來檢視虛擬環境安裝的套件清單：

```
(opencv) $ pip list
```



```
pi@raspberrypi: ~/Lab/ch04
(opencv) pi@raspberrypi:~/Lab/ch04 $ pip list
Package            Version
-----
cyclor             0.11.0
fonttools          4.29.1
imutils            0.5.4
kiwisolver         1.3.2
matplotlib         3.5.1
numpy              1.21.4
opencv-contrib-python 4.5.4.60
opencv-python      4.5.4.60
packaging          21.3
Pillow             9.0.1
pip                22.0.3
pyparsing          3.0.7
python-dateutil    2.8.2
setuptools         60.9.3
six                1.16.0
wheel              0.37.1
(opencv) pi@raspberrypi:~/Lab/ch04 $
```


補充：原因是 numpy 有 Python 版本問題

幾件你應該要會的系統管理

- 檢查 Python 3 的版本：

```
$ python3 --version
```

```
Python 3.7.3 # 顯示目前 Python 3 的版本
```

- 檢查 Python 3 安裝的模組：

```
$ pip3 list
```

- 檢查 Python 2 的版本：

```
$ python --version
```

```
Python 2.7.16 # 顯示目前 Python 2 的版本
```

- 檢查 Python 2 安裝的模組：

```
$ pip list
```

步驟六：檢查 OpenCV 是否成功安裝

- 檢查 Python 3 是否安裝好 OpenCV。

```
(opencv) $ python -version
```

```
>>> import cv2
```

```
>>> cv2.__version__
```

```
'4.5.4'      # 顯示目前 OpenCV 的版本
```

方法二：自行編譯 OpenCV 程式碼進行安裝

安裝 OpenCV 步驟

- 安裝 OpenCV 步驟
 - ✓ 安裝 OpenCV 軟件包
 - ✓ 準備編譯 OpenCV
 - ✓ 在 Raspberry Pi 編譯 OpenCV
 - ✓ 編譯後的清理
 - ✓ 在 Raspberry Pi 測試 OpenCV
 - ✓ 常見問題

1. 更新當前安裝的軟件包

```
$ sudo apt-get update
```

```
$ sudo apt-get upgrade
```

2. 安裝編譯套件

```
$ sudo apt-get install build-essential cmake
```

3. 安裝圖片套件

```
$ sudo apt-get install libjpeg-dev libpng-dev libtiff5-dev libjasper-dev
```

4. 安裝影片套件

```
$ sudo apt-get install libavcodec-dev libavformat-dev libswscale-dev  
libv4l-dev
```

```
$ sudo apt-get install libxvidcore-dev libx264-dev
```

5. 安裝 GTK 套件

```
$ sudo apt-get install libgtk-3-dev libcanberra-gtk*
```

6. 最佳化套件

```
$ sudo apt-get install libatlas-base-dev gfortran
```

7. 樹莓派加裝

```
$ apt-get install at-spi2-core
```

8. 安裝 Python 開發套件

```
$ sudo apt-get install python-dev python3-dev
```

9. 安裝 numpy 函式庫 (預設已有安裝)

```
$ pip install numpy # 安裝 python2 的 numpy
```

```
$ pip3 install numpy # 安裝 python3 的 numpy
```

安裝 OpenCV 步驟

- 安裝 OpenCV 軟件包
- 準備編譯 OpenCV
- 在 Raspberry Pi 上編譯 OpenCV
- 編譯後的清理
- 在 Raspberry Pi 上測試 OpenCV
- 常見問題

準備編譯 OpenCV (1/3)

- 現在已經安裝好所有 OpenCV 所需要的軟件包，但我們需要做一些前置作業，讓我們可以加快我們的編譯過程。
- 我們需要暫時增加交換空間 (swap) 的大小，以加快我們在 Raspberry Pi 上編譯 OpenCV 的過程。
- 當設備的 RAM 用完時，作業系統將使用 swap。儘管 swap 比 RAM 慢很多，但在某些情況下它仍然很有用。

1. 通過運行以下指令開始修改交換文件配置。

```
$ sudo nano /etc/dphys-swapfile
```

2. 在此文件中，找到下面這行，加大 swap，並存檔：

```
CONF_SWAPSIZE=100
```



```
CONF_SWAPSIZE=2048
```

3. 更改 swap 文件配置後，我們需要使用以下指令重新啟動其服務。

```
$ sudo systemctl restart dphys-swapfile
```

4. 讓我們將所需的兩個 OpenCV 儲存到 Raspberry Pi 中

```
$ mkdir opencv # 建立一個 opencv 資料夾擺放檔案
$ cd opencv # 進入 opencv 資料夾
$ wget https://github.com/opencv/opencv/archive/master.zip
$ unzip master.zip && rm master.zip # 解壓縮並刪除檔案
$ wget https://github.com/opencv/opencv_contrib/archive/master.zip
$ unzip master.zip && rm master.zip # 解壓縮並刪除檔案
```

安裝 OpenCV 步驟

- 安裝 OpenCV 軟件包
- 準備編譯 OpenCV
- 在 Raspberry Pi 上編譯 OpenCV
- 編譯後的清理
- 在 Raspberry Pi 上測試 OpenCV
- 常見問題

在 Raspberry Pi 上 編譯 OpenCV (1/4)

1. 首先，在剛剛解壓縮的檔案，在 `opencv-master` 資料夾中，創建一個名為 "build" 的目錄，然後將工作目錄更改為該目錄。

```
$ cd opencv-master
```

```
$ mkdir build
```

```
$ cd build
```

在 Raspberry Pi 上 編譯 OpenCV (2/4)

2. 在 build 中，以 cmake 用來準備 OpenCV，以便在 Pi 上進行編譯，運行以下指令以生成所需的 makefile。

```
$ cmake -D CMAKE_BUILD_TYPE=RELEASE \  
-D CMAKE_INSTALL_PREFIX=/usr/local \  
-D OPENCV_EXTRA_MODULES_PATH=../../opencv_contrib-master/modules \  
-D ENABLE_NEON=ON \  
-D ENABLE_VFPV3=ON \  
-D WITH_TBB=ON \  
-D WITH_OPENMP=ON \  
-D BUILD_TESTS=OFF \  
-D OPENCV_ENABLE_NONFREE=ON \  
-D INSTALL_PYTHON_EXAMPLES=OFF \  
-D BUILD_EXAMPLES=OFF \  
-D OPENCV_EXTRA_EXE_LINKER_FLAGS=-latomic \  
-D PYTHON3_EXECUTABLE=/usr/bin/python3 \  
-D PYTHON_EXECUTABLE=/usr/bin/python \  
..
```

生成後的檢查 (1/2)

- Cmake 執行後，需檢查兩個地方，首先檢查 Non-free algorithms 是否為 YES。

```
pi@raspberrypi: ~/opencv/opencv-master/build
--
-- OpenCV modules:
--   To be built:          aruco barcode bgsegm bioinspired calib3d ccalib core datasets dnn dnn_objdetect dnn
_superres dpm face features2d flann freetype fuzzy gapi hdf hfs highgui img_hash imgcodecs imgproc intensity_transform
_line_descriptor mcc ml_objdetect optflow phase_unwrapping photo plot python2 python3 quality rapid reg rgbd saliency sh
ape stereo stitching structured_light superres surface_matching text tracking ts video videoio videostab wechat_qrcode
xfeatures2d ximgproc xobjdetect xphoto
--   Disabled:            world
--   Disabled by dependency: -
--   Unavailable:         alphamat cudaarithm cudabgsegm cudacodec cudafeatures2d cudafilters cudaimgproc cud
alegacy cudaobjdetect cudaoptflow cudastereo cudawarping cudev cvv java julia matlab ovis sfm viz
--   Applications:       perf_tests apps
--   Documentation:      NO
--   Non-free algorithms: YES
--
-- GUI:                  GTK3
--   GTK+:                YES (ver 3.24.5)
--   GThread :           YES (ver 2.58.3)
--   GtkGLExt:           NO
--   VTK support:        NO
--
-- Media I/O:
--   ZLib:                /usr/lib/arm-linux-gnueabi/libz.so (ver 1.2.11)
--   JPEG:                /usr/lib/arm-linux-gnueabi/libjpeg.so (ver 62)
--   WEBP:                build (ver encoder: 0x020f)
--   PNG:                 /usr/lib/arm-linux-gnueabi/libpng.so (ver 1.6.36)
--   TIFF:                /usr/lib/arm-linux-gnueabi/libtiff.so (ver 42 / 4.1.0)
--   JPEG 2000:          build (ver 2.4.0)
--   OpenEXR:             build (ver 2.3.0)
--   HDR:                 YES
```

生成後的檢查 (2/2)

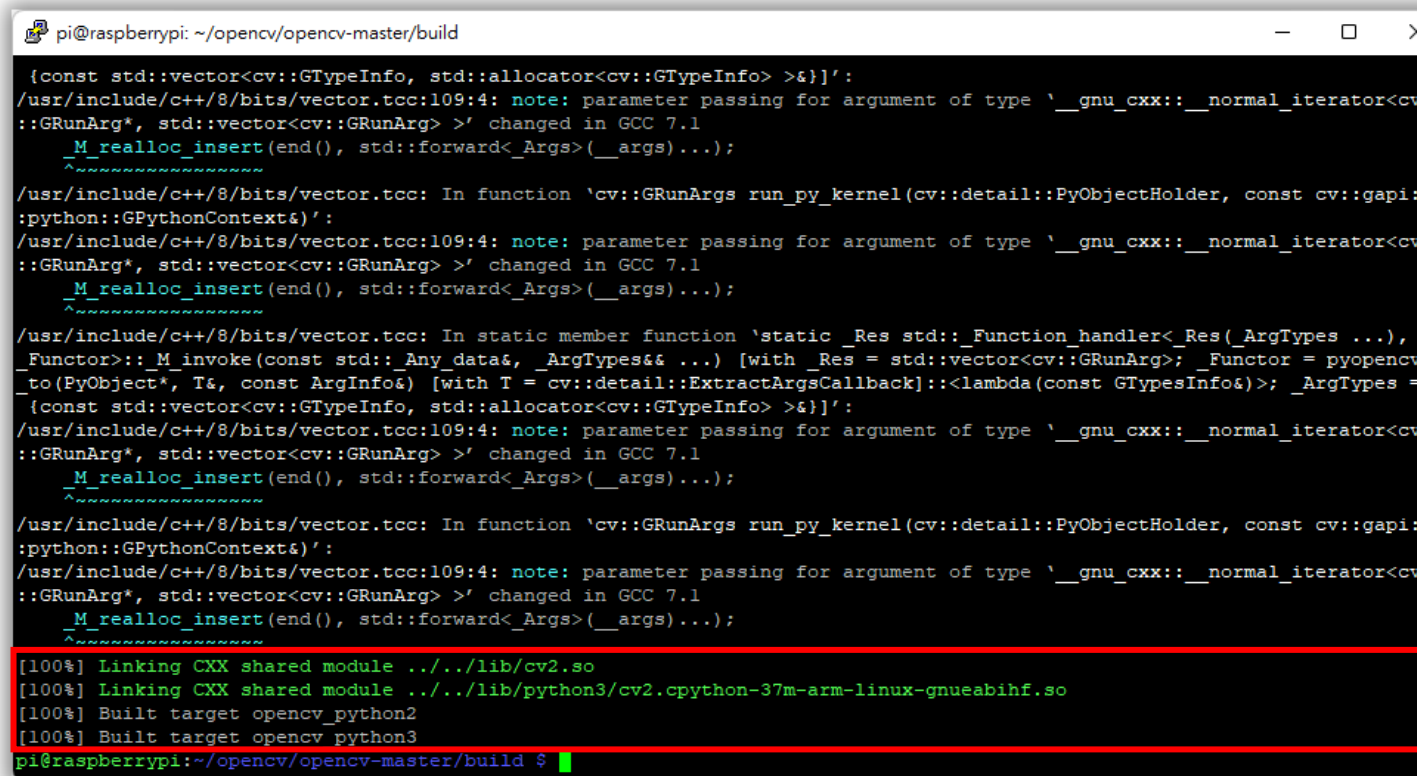
- 再來確認 Python 2 與 Python 3 這兩個區段是否存在，以及最後的生成結果訊息，看看是否有錯誤訊息。

```
pi@raspberrypi: ~/opencv/opencv-master/build
-- Include path:          /home/pi/opencv/opencv-master/3rdparty/include/opencv/1.2
-- Link libraries:       Dynamic load
--
-- Python 2:
-- Interpreter:          /usr/bin/python (ver 2.7.16)
-- Libraries:            /usr/lib/arm-linux-gnueabi/libpython2.7.so (ver 2.7.16)
-- numpy:                /usr/lib/python2.7/dist-packages/numpy/core/include (ver 1.16.2)
-- install path:         lib/python2.7/dist-packages/cv2/python-2.7
--
-- Python 3:
-- Interpreter:          /usr/bin/python3 (ver 3.7.3)
-- Libraries:            /usr/lib/arm-linux-gnueabi/libpython3.7m.so (ver 3.7.3)
-- numpy:                /usr/lib/python3/dist-packages/numpy/core/include (ver 1.16.2)
-- install path:         lib/python3.7/site-packages/cv2/python-3.7
--
-- Python (for build):   /usr/bin/python
--
-- Java:
-- ant:                  NO
-- JNI:                  NO
-- Java wrappers:       NO
-- Java tests:          NO
--
-- Install to:           /usr/local
-----
-- Configuring done
-- Generating done
-- Build files have been written to: /home/pi/opencv/opencv-master/build
pi@raspberrypi:~/opencv/opencv-master/build $
```

在 Raspberry Pi 上 編譯 OpenCV (3/4)

3. 所需的編譯文件生成後，繼續編譯 OpenCV。使用參數 `-j4` 使 Pi 上的每個內核都可以編譯 OpenCV，加快編譯過程。

```
$ make -j4
```



```
pi@raspberrypi: ~/opencv/opencv-master/build
{const std::vector<cv::GTypeInfo, std::allocator<cv::GTypeInfo >&]>}&]:
/usr/include/c++/8/bits/vector.tcc:109:4: note: parameter passing for argument of type '_gnu_cxx::__normal_iterator<cv::GRunArg*, std::vector<cv::GRunArg> >' changed in GCC 7.1
  M_realloc_insert(end(), std::forward<_Args>(__args)...);
  ^~~~~~
/usr/include/c++/8/bits/vector.tcc: In function 'cv::GRunArgs run_py_kernel(cv::detail::PyObjectHolder, const cv::gapi::python::GPythonContext&)':
/usr/include/c++/8/bits/vector.tcc:109:4: note: parameter passing for argument of type '_gnu_cxx::__normal_iterator<cv::GRunArg*, std::vector<cv::GRunArg> >' changed in GCC 7.1
  M_realloc_insert(end(), std::forward<_Args>(__args)...);
  ^~~~~~
/usr/include/c++/8/bits/vector.tcc: In static member function 'static _Res std::_Function_handler<_Res(_ArgTypes ...), _Functor>::_M_invoke(const std::_Any_data&, _ArgTypes&& ...) [with _Res = std::vector<cv::GRunArg>; _Functor = pyopencv_to(PyObject*, T&, const ArgInfo&) [with T = cv::detail::ExtractArgsCallback];<lambda(const GTypesInfo&);>; _ArgTypes = {const std::vector<cv::GTypeInfo, std::allocator<cv::GTypeInfo >&}&}]':
/usr/include/c++/8/bits/vector.tcc:109:4: note: parameter passing for argument of type '_gnu_cxx::__normal_iterator<cv::GRunArg*, std::vector<cv::GRunArg> >' changed in GCC 7.1
  M_realloc_insert(end(), std::forward<_Args>(__args)...);
  ^~~~~~
/usr/include/c++/8/bits/vector.tcc: In function 'cv::GRunArgs run_py_kernel(cv::detail::PyObjectHolder, const cv::gapi::python::GPythonContext&)':
/usr/include/c++/8/bits/vector.tcc:109:4: note: parameter passing for argument of type '_gnu_cxx::__normal_iterator<cv::GRunArg*, std::vector<cv::GRunArg> >' changed in GCC 7.1
  M_realloc_insert(end(), std::forward<_Args>(__args)...);
  ^~~~~~
[100%] Linking CXX shared module ../../lib/cv2.so
[100%] Linking CXX shared module ../../lib/python3/cv2.cpython-37m-arm-linux-gnueabi.so
[100%] Built target opencv_python2
[100%] Built target opencv_python3
pi@raspberrypi:~/opencv/opencv-master/build $
```

編譯會花費大量時間。在我的 Pi 4 上，此過程耗時約 1 個小時

在 Raspberry Pi 上 編譯 OpenCV (4/4)

4. 若編譯結果沒有錯誤發生，就可以安裝了。

```
$ sudo make install
```

5. 我們還需要重新設定作業系統。

```
$ sudo ldconfig
```

6. 進入 python_loader

```
$ cd python_loader
```

7. 設定 python (python2) 的執行環境 (setup.py 是幫你寫好的設定檔)

```
$ sudo python setup.py install
```

8. 設定 python3 的執行環境 (setup.py 是幫你寫好的設定檔)

```
$ sudo python3 setup.py install
```

安裝 OpenCV 步驟

- 安裝 OpenCV 軟件包
- 準備編譯 OpenCV
- 在 Raspberry Pi 上編譯 OpenCV
- 編譯後的清理
- 在 Raspberry Pi 上測試 OpenCV
- 常見問題

編譯後的清理（若 SD 卡夠大，不用改回）

1. 現在我們已經完成了 OpenCV 的編譯，不再需要這麼大的 swap。

```
$ sudo nano /etc/dphys-swapfile
```

2. 再次更改 swap 大小，並存檔：

```
CONF_SWAPSIZE=2048
```



```
CONF_SWAPSIZE=100
```

3. 重新啟動其服務。

```
$ sudo systemctl restart dphys-swapfile
```


安裝 OpenCV 步驟

- 安裝 OpenCV 軟件包
- 準備編譯 OpenCV
- 在 Raspberry Pi 上編譯 OpenCV
- 編譯後的清理
- 在 Raspberry Pi 上測試 OpenCV
- 常見問題

在 Raspberry Pi 上測試 OpenCV

1. 啟動 Python 終端：

```
$ python3
```

2. 通過匯入模組，我們可以首先檢查 OpenCV 是否匯入到 Pi 上：

```
>>> import cv2      # 執行後沒有任何反應，代表匯入成功
```

3. 查詢 OpenCV 版本：

```
>>> cv2.__version__
```

這樣就代表你已經成功將 OpenCV 安裝在 Raspberry Pi 裡面了。接下來你可以盡情使用 OpenCV 進行各種各樣的開發工作了。

安裝 OpenCV 步驟

- 安裝 OpenCV 軟件包
- 準備編譯 OpenCV
- 在 Raspberry Pi 上編譯 OpenCV
- 編譯後的清理
- 在 Raspberry Pi 上測試 OpenCV
- 常見問題

OpenCV 基本操作

目的：基本 OpenCV 處理圖片與影像

程式碼下載

```
$ cd ~/Lab
```

```
$ wget https://max543.com/debugger/class/python02/PiCamera/Lab/code/ch04.zip
```

```
$ unzip ch04.zip
```

準備工作

1. 進入 opencv 的虛擬環境：(請確認你有建立 opencv 的虛擬環境)

```
$ workon opencv
```

```
$ mkdir ~/Lab          # 建立一個資料夾，存放範例程式
```

```
$ cd Lab
```

```
$ mkdir ./ch04        # 建立一個資料夾，存放章節程式
```

```
$ cd ch04
```

2. 開始撰寫 Python 程式碼，進行 OpenCV 的應用。

4-3 OpenCV 的基本使用

4-3-1 OpenCV 圖片處理

4-3-2 OpenCV 影片處理

4-3-3 OpenCV 網路攝影機操作

4-3 OpenCV 的基本使用

- 當成功在樹莓派安裝 OpenCV 後，我們就可以使用 OpenCV 函式庫來進行圖片處理、影片處理和 Webcam 網路攝影機操作（一樣適用在樹莓派的相機模組）。
- 在 Python 程式使用 OpenCV 圖片處理需要匯入 cv2，如下所示：

```
>>> import cv2
```

讀取與顯示圖片

- Python 程式是呼叫 OpenCV 的 `imread()` 方法讀取圖片，和 `imshow()` 方法顯示圖片，如下所示：

4-1

讀取與顯示圖片。(4-1.py)

```
import cv2
```

```
img = cv2.imread("koala.jpg")  
cv2.imshow("Koala", img)
```

```
gray_img = cv2.imread("koala.jpg", cv2.IMREAD_GRAYSCALE)  
cv2.imshow("Koala:gray", gray_img)
```

```
cv2.waitKey(0)  
cv2.destroyAllWindows()
```

`cv2.IMREAD_COLOR`：彩色，預設值。

`cv2.IMREAD_UNCHANGED`：沒有改變，包含透明度的圖片內容。

`cv2.IMREAD_GRAYSCALE`：灰階。

取得圖片資訊

- 我們可以使用 `shape` 屬性取得圖片資訊的尺寸和色彩數，例如：分別讀取成彩色和灰階圖片後，顯示圖片資訊，如下所示：

4-1a 取得圖片資訊。(4-1a.py)

```
import cv2

img = cv2.imread("koala.jpg")
img2 = cv2.imread("koala.jpg", cv2.IMREAD_GRAYSCALE)
print(img.shape)
print(img2.shape)
h, w, c = img.shape
print("圖片高:", h)
print("圖片寬:", w)
```

調整圖片尺寸

- OpenCV 的 `cv2.resize()` 在調整圖片尺寸時，會改變圖片的長寬比例，我們準備改用 `imutils` 模組的方法來調整圖片尺寸。
 - ✓ 然後呼叫 `imutils.resize()` 方法調整圖片尺寸，如下所示：

4-1b 調整圖片尺寸。(4-1b.py)

```
import cv2, imutils

img = cv2.imread("koala.jpg")
print(img.shape)
resized_img = imutils.resize(img, width = 300)
print(resized_img.shape)
cv2.imshow("Koala", img)
cv2.imshow("Koala:resized", resized_img)

cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```

剪裁圖片

- 在 OpenCV 使用 `imread()` 方法讀取的圖片內容是一個 Numpy 陣列，剪裁圖片就是在切割 Numpy 陣列，如下所示：

4-1c 剪裁圖片。(4-1c.py)

```
import cv2

img = cv2.imread("koala.jpg")
cv2.imshow("Koala", img)
print(img.shape)
x = 10; y = 10
w = 150; h= 200
crop_img = img[y:y + h, x:x + w]
cv2.imshow("crop_Koala", crop_img)
print(crop_img.shape)

cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```



旋轉、翻轉和位移圖片

- OpenCV 沒有旋轉和位移圖片的方法（只有 `cv2.flip()` 方法來翻轉圖片），需自行運算來旋轉和位移圖片，在 `imutils` 提供有相關方法來旋轉和位移圖片。

4-1d 剪裁圖片。(4-1d.py)

```
import cv2, imutils

img = cv2.imread("koala.jpg")
rotated_img = imutils.rotate(img, angle = 90)
fliped_img = cv2.flip(img, -1)
translated_img = imutils.translate(img, 25, -75)
cv2.imshow("Koala:rotated", rotated_img)
cv2.imshow("Koala:fliped", fliped_img)
cv2.imshow("Koala:translated", translated_img)

cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```

BGR 圖片和轉換成灰階

- OpenCV 讀取圖片後，可以呼叫 `cvtColor()` 方法轉換彩色圖片成為灰階圖片，方法的第 2 個參數是 `cv2.COLOR_BGR2GRAY`。
 - ✓ 圖片是 RGB 格式，可以使用參數 `cv2.COLOR_RGB2BGR`，將 RGB 轉換成 BGR（同理，如果需要 RGB 格式，可以使用參數 `cv2.COLOR_BGR2RGB` 將 BGR 轉換成 RGB）。

4-1e

轉換成灰階和 BGR 圖片。(4-1e.py)

```
import cv2

img = cv2.imread("koala.jpg")
gray_img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
bgr_img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_RGB2BGR)
cv2.imshow("Koala:gray", gray_img)
cv2.imshow("Koala:bgr", bgr_img)

cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```

`imread()` 與 `imshow()` 方法都是使用 BGR 格式，所以不需要特殊處理。

從 URL 取得圖片

- 在 `imutils` 提供 `url_to_image()` 方法，可以讓我們直接從網路讀取圖檔內容，如下所示：

4-1f 從 URL 取得圖片。(4-1f.py)

```
import cv2, imutils

url = "https://fchart.github.io/img/koala.png"
img = imutils.url_to_image(url)
cv2.imshow("Koala", img)

cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```

註記圖片

- 註記圖片就是在圖片上繪圖，我們可以在圖片上畫線、畫長方形、畫圓形、畫橢圓形和加上文字內容，如下所示：

4-1g 註記圖片。(4-1g.py)

```
import cv2

img = cv2.imread("koala.jpg")

cv2.line(img, (0, 0), (200, 200), (0, 0, 255), 5)
cv2.rectangle(img, (20, 70), (120, 160), (0, 255, 0), 2)
cv2.rectangle(img, (40, 80), (100, 140), (255, 0, 0), -1)
cv2.circle(img, (90, 210), 30, (0, 255, 255), 3)
cv2.circle(img, (140, 170), 15, (255, 0, 0), -1)
cv2.putText(img, "OpenCV", (10, 40), cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 1, (0, 255, 255), 5,
cv2.LINE_AA)

cv2.imshow("Koala", img)

cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```

寫入圖片

- OpenCV 可以呼叫 `imwrite()` 方法將圖片內容寫入圖檔，如下所示：

4-1h 寫入圖片 ◦ (4-1h.py)

```
import cv2

img = cv2.imread("koala.jpg")
gray_img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
cv2.imwrite("result_gray.jpg", gray_img)
cv2.imwrite("result.png", img)
```


4-3 OpenCV 的基本使用

4-3-1 OpenCV 圖片處理

4-3-2 OpenCV 影片處理

4-3-3 OpenCV 網路攝影機操作

OpenCV 影片處理

- 影片事實上就是一種動態影像，這是一連串連續的靜態影像圖片所組成，每一個靜態影像稱為『影格』(Frame，或稱幀)，每秒播放的靜態影像圖片數稱為『影格率』(Frame per Second，或稱幀率)。
- OpenCV 支援讀取和播放影片檔案，我們可以取得影片資訊和播放出彩色、灰階黑白內容的影片。

播放影片檔

- Python 是建立 OpenCV 的 VideoCapture 物件來播放影片檔。

4-2 播放影片檔。(4-2.py)

```
import cv2

cap = cv2.VideoCapture("YouTube.mp4")

while cap.isOpened():
    ret, frame = cap.read()
    if ret:
        cv2.imshow("frame", frame)
    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

0xFF 是十六進制常數，二進制值為 11111111。這個寫法只留下原始的最後 8 位，和後面的 ASCII 碼對照，此處是為了防止 BUG。

取得影片資訊

- 在 Python 程式建立 VideoCapture 物件後，我們可以取得影片的尺寸和編碼的影片資訊，如下所示：

4-2a 取得影片資訊。(4-2a.py)

```
import cv2

cap = cv2.VideoCapture("YouTube.mp4")

def decode_fourcc(v):
    v = int(v)
    return "".join([chr((v >> 8 * i) & 0xFF) for i in range(4)])

width = cap.get(cv2.CAP_PROP_FRAME_WIDTH)
height = cap.get(cv2.CAP_PROP_FRAME_HEIGHT)
print("圖片尺寸:", width, 'x', height)
fourcc = cap.get(cv2.CAP_PROP_FOURCC) →
codec = decode_fourcc(fourcc)
print("Codec編碼:", codec)
```

參數用法：

https://docs.opencv.org/4.5.3/d4/d15/group__videoio__flags__base.html#baeb8dd9c89c10a5c63c139bf7c4f5704d。

影片處理顯示灰階影片

- 我們只需使用 4-1e.py 的方法來處理圖片，就可以播放出灰階的黑白影片，如下所示：

4-2b 影片處理顯示灰階影片。(4-2b.py)

```
import cv2

cap = cv2.VideoCapture("YouTube.mp4")

while cap.isOpened():
    ret, frame = cap.read()

    if ret:
        gray_frame = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
        cv2.imshow("frame", gray_frame)

    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

取得網路攝影機的影像

- 在 OpenCV 的 VideoCapture 物件除了開啟影片檔案，也可以開啟攝影機：

4-3 取得網路攝影機的影像。 (4-3.py)

```
import cv2

cap = cv2.VideoCapture(0)

while cap.isOpened():
    ret, frame = cap.read()
    frame = cv2.rotate(frame, rotateCode = 1)
    cv2.imshow("frame", frame)

    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

更改影像的解析度

- 在 Python 程式建立 VideoCapture 物件後，可以呼叫 set 方法更改影片的寬、高和影格率：

4-3a 更改影像的解析度。(4-3a.py)

```
import cv2

cap = cv2.VideoCapture(0)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_WIDTH, 320)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_HEIGHT, 180)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FPS, 25)

while cap.isOpened():
    ret, frame = cap.read()
    cv2.imshow("frame", frame)
    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

將影像寫入影片檔案

- OpenCV 可以建立 VideoWriter 物件來寫入影片檔案：

4-3b

將影像寫入影片檔案。 (4-3b.py)

```
import cv2

cap = cv2.VideoCapture(0)
fourcc = cv2.VideoWriter_fourcc(*'XVID')
out = cv2.VideoWriter("output.avi", fourcc, 20, (640, 480))
while cap.isOpened():
    ret, frame = cap.read()
    if ret == True:
        out.write(frame)
        cv2.imshow("frame", frame)
        if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
            break
    else:
        break
cap.release()
out.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

編碼名稱	編碼字串	影片副檔名
YUV	*'I420'	.avi
MPEG-I	*'P1MT'	.avi
MPEG-4	*'XVID'	.avi
MP4	*'MP4V'	.mp4
Ogg Vorbis	*'THEO'	.ogv

OpenCV 人臉辨識

目的：OpenCV 內建演算法進行人臉辨識

人臉偵測

- OpenCV 內建的是哈爾特徵 (Haar-like feature) 演算法。
 - ✓ 速度快，非類神經網路，適合低階的樹莓派。
 - ✓ 使用哈爾特徵前，先下載人臉偵測的聯集分類器。
- 分類器的位置，在家目錄底下的 OpenCV-master 原始碼資料夾
 - ✓ `~/opencv/opencv-master/data/haarcascades` (自行編譯才會有)
 - ✓ 或手動下載：<https://github.com/opencv/opencv/tree/master/data/haarcascades>
- 以下是跟人臉有關的：

分類器	說明
<code>haarcascade_frontalface_default.xml</code>	人臉正面與側面
<code>haarcascade_frontalface_alt2.xml</code>	人臉正面效果比較好
<code>haarcascade_profileface.xml</code>	人臉側面效果比較好
<code>haarcascade_eye.xml</code>	偵測眼睛

4-4 圖片的人臉辨識。(4-4.py)

```
import cv2

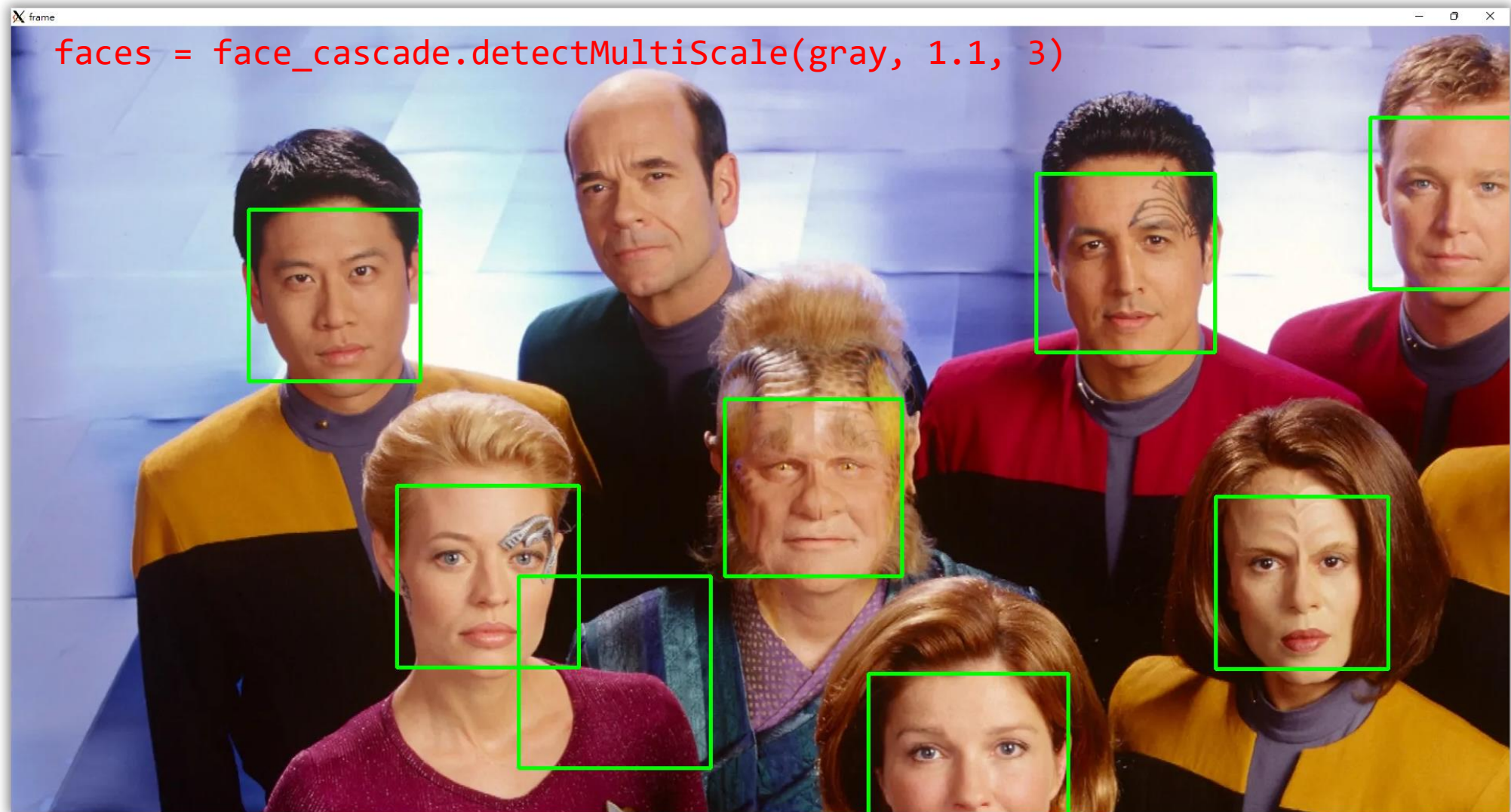
face_cascade = cv2.CascadeClassifier('haarcascade_frontalface_alt2.xml')
image = cv2.imread('demo.jpeg')
gray = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2GRAY)

faces = face_cascade.detectMultiScale(gray, 1.1, 3)
# faces = face_cascade.detectMultiScale(gray, 1.05, 4)
for (x, y, w, h) in faces:
    frame = cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (0, 255, 0), 3)

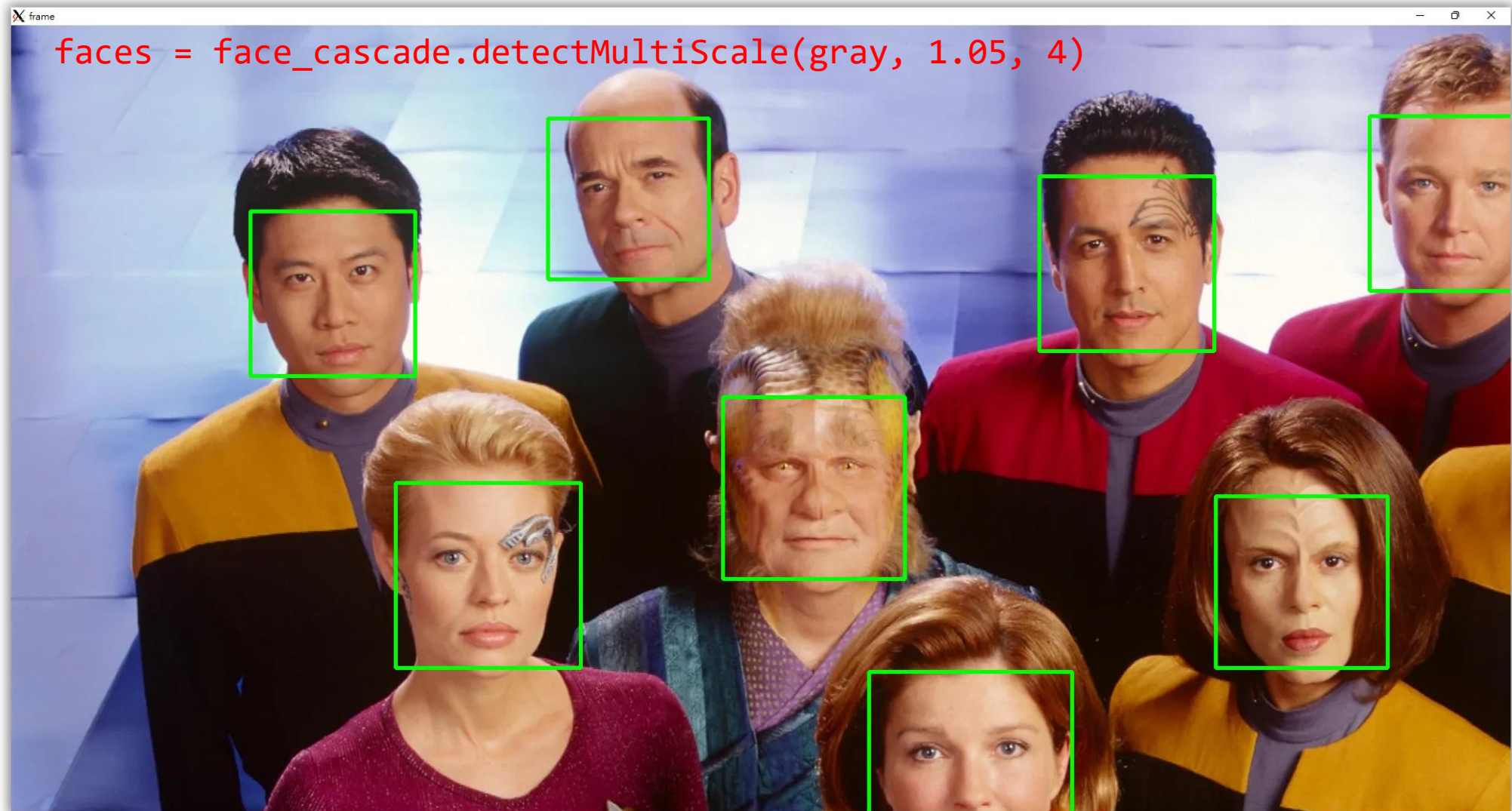
cv2.namedWindow('frame', cv2.WINDOW_NORMAL)
cv2.imshow('frame', frame)
cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```

cv2.WINDOW_NORMAL：視窗大小可改變
cv2.WINDOW_AUTOSIZE：視窗大小不可改變
cv2.WINDOW_FREERATIO：自適應比例
cv2.WINDOW_KEEPRATIO：保持比例

當有人臉沒被辨識，需要調整參數 (4-4.py)



調整參數後 (4-4a.py)



圖片的眼睛辨識

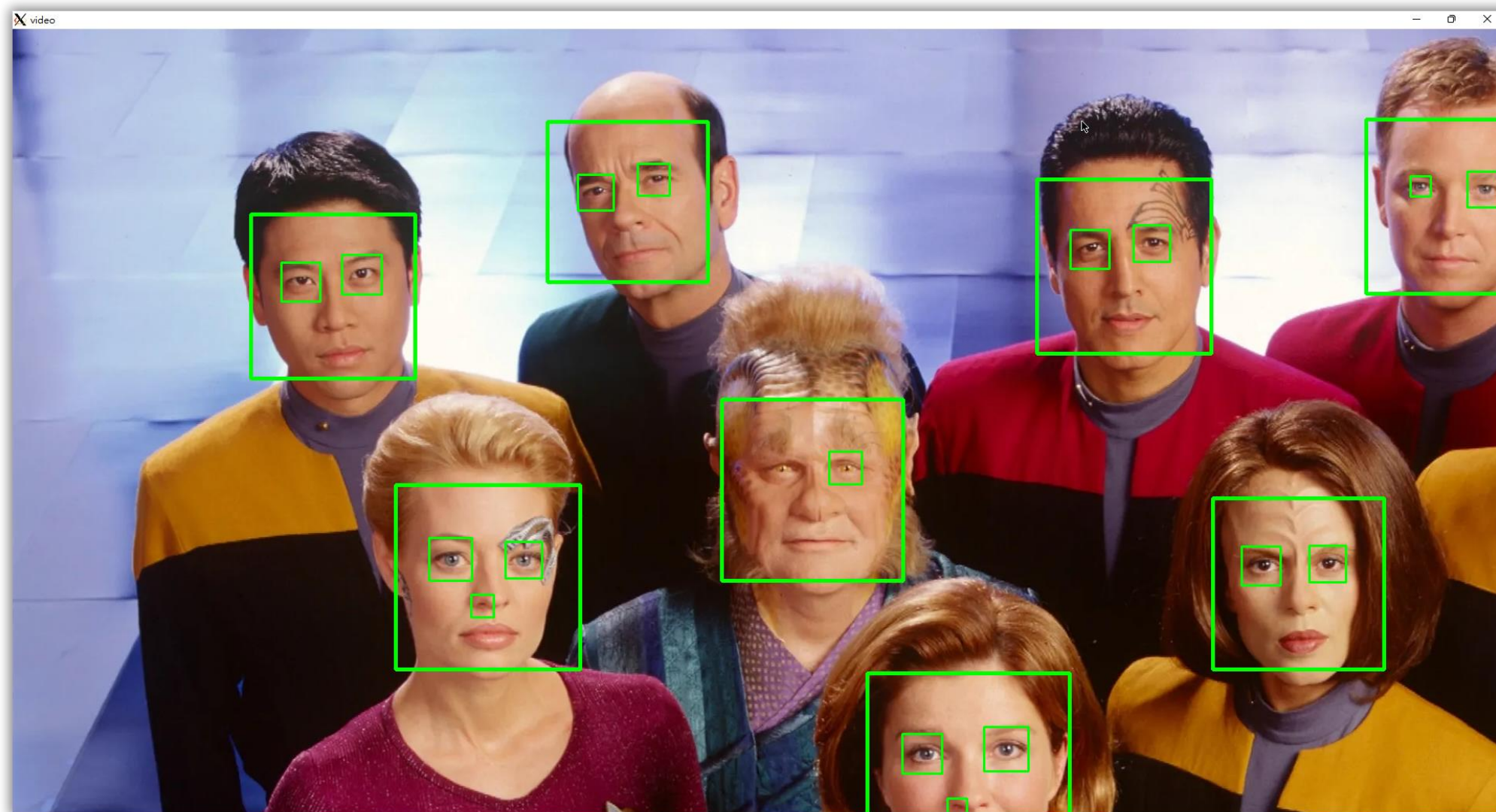
4-5

圖片人臉與眼睛辨識。(4-5.py)

```
import cv2
face_cascade = cv2.CascadeClassifier('haarcascade_frontalface_alt2.xml')
eye_cascade = cv2.CascadeClassifier('haarcascade_eye.xml')
frame = cv2.imread('demo.jpeg')
gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
# faces = face_cascade.detectMultiScale(gray, 1.1, 3)
faces = face_cascade.detectMultiScale(gray, 1.05, 4)
for (x, y, w, h) in faces:
    frame = cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (0, 255, 0), 3)
    face_rect = gray[y:y+h, x:x+w]
    eyes = eye_cascade.detectMultiScale(face_rect, 1.3, 8)
    for (ex, ey, ew, eh) in eyes:
        frame = cv2.rectangle(frame, (x + ex, y + ey), (x + ex + ew, y + ey + eh), (0, 255, 0),
2)

cv2.namedWindow('frame', cv2.WINDOW_NORMAL)
cv2.imshow('frame', frame)
cv2.waitKey(0)
cv2.destroyAllWindows()
```

Demo 4-5.py



OpenCV 即時影像人臉辨識

目的：進行即時人臉辨識

即時影像的人臉辨識

4-6

即時影像的人臉辨識。(4-6.py)

```
import cv2

faceCascade = cv2.CascadeClassifier("haarcascade_frontalface_default.xml")

cap = cv2.VideoCapture(0)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_WIDTH, 640)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_HEIGHT, 480)

while True:
    ret, frame = cap.read()
    frame = cv2.rotate(frame, rotateCode = 1)
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    faces = faceCascade.detectMultiScale(gray, scaleFactor = 1.1, minNeighbors = 5, minSize =
(30, 30))
    print("人臉數:", len(faces))

    for (x, y, w, h) in faces:
        cv2.rectangle(frame, (x, y), (x+w, y+h), (0, 255, 0), 2)

    cv2.imshow("preview", frame)

    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

即時影像的人臉與眼睛辨識

4-7

即時影像的人臉與眼睛辨識。(4-7.py)

```
import cv2

faceCascade = cv2.CascadeClassifier("haarcascade_frontalface_default.xml")

cap = cv2.VideoCapture(0)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_WIDTH, 640)
cap.set(cv2.CAP_PROP_FRAME_HEIGHT, 480)

while True:
    ret, frame = cap.read()
    frame = cv2.rotate(frame, rotateCode = 1)
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    faces = faceCascade.detectMultiScale(gray, scaleFactor = 1.1, minNeighbors = 5, minSize = (30, 30))
    print("人臉數:", len(faces))

    for (x, y, w, h) in faces:
        frame = cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (0, 255, 0), 3)
        face_rect = gray[y:y + h, x:x + w]
        eyes = eye_cascade.detectMultiScale(face_rect, 1.3, 8)

        for (ex, ey, ew, eh) in eyes:
            cv2.rectangle(frame, (x + ex, y + ey), (x + ex + ew, y + ey + eh), (0, 255, 0), 2)

    cv2.imshow("preview", frame)

    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

cap.release()
cv2.destroyAllWindows()
```

實驗 4-3：特定人臉辨識

目的：OpenCV 進行特定人臉辨識

複習 Python 的資料結構（容器）

目的：了解程式計算數值會選擇適合的容器

Python 的基本資料結構

- 字串容器：由字元組成。例如：`string = "52python"`。
- tuple 容器：由資料物件組成。例如：`tuple = (1, '2', 3)`。
- 串列容器：由資料物件組成。例如：`list = [1, '2', 3]`。
- 集合容器：由資料物件組成。例如：`set = {1, '2', 3}`。
- 字典容器：由資料物件組成，以鍵：值表示。例如：`dick = {'A':1, 'B':'2', 'C':3}`。

Python 的第三方資料結構：numpy.array

- Numpy：Python 的擴充模組，常用於資料處理。

```
>>> import numpy as np    # 匯入 numpy
>>> a = np.array([10, 2, 45, 32, 24])    # 建立五個元素
>>> len(a)                # 計算元素個數
>>> a[2:4]                # 取出第 2、3 個元素
>>> a[:4]                 # 取出第 1 ~ 3 個元素
```

特定人臉偵測

- 藉由專門分析人臉特徵的演算法找出的特徵值，然後跟已經儲存的特徵值比對，判定是誰的臉。
- 分為三階段：取樣、訓練、辨識。
 - ✓ 取樣：收集訓練用的人臉圖片，建議每人有 100 張才有比較好的準確率。
 - ✓ 訓練：OpenCV 提供三種演算法，Eigen、Fisher、LBPH。
 - ✓ 辨識：依照訓練完的資料，判斷目前攝影機看到的人臉屬於哪一位。

Step 1：取樣

- 取樣階段：我們透過程式碼來自動抓取 100 張人臉圖片，這樣比用相機拍攝 100 張圖片要來的方便快捷。

4-8-1 人臉取樣。(4-8-1-capture.py)

```
import cv2

ESC = 27
n = 1
index = 0
total = 100

def saveImage(face_image, index):
    filename = 'images/h0/{:03d}.pgm'.format(index)
    cv2.imwrite(filename, face_image)
    print(filename)

face_cascade = cv2.CascadeClassifier('haarcascade_frontalface_default.xml')
cap = cv2.VideoCapture(0)
ratio = cap.get(cv2.CAP_PROP_FRAME_WIDTH) / cap.get(cv2.CAP_PROP_FRAME_HEIGHT)
WIDTH = 400
HEIGHT = int(WIDTH / ratio)
cv2.namedWindow('video', cv2.WINDOW_NORMAL)

while n > 0:
    ret, frame = cap.read()
    frame = cv2.resize(frame, (WIDTH, HEIGHT))
```

```

frame = cv2.rotate(frame, rotateCode = 1)
frame = cv2.flip(frame, 1)
gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)

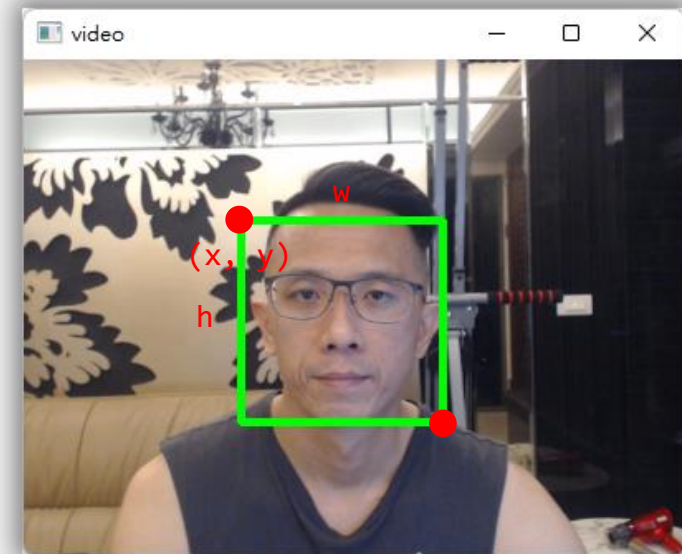
faces = face_cascade.detectMultiScale(gray, 1.1, 3)

for (x, y, w, h) in faces:
    frame = cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (0, 255, 0), 3)
    if n % 5 == 0:
        face_img = gray[y: y + h, x: x + w]
        face_img = cv2.resize(face_img, (400, 400))
        saveImage(face_img, index)
        index += 1
        if index >= total:
            print('get training data done')
            n = -1
            break
    n += 1

cv2.imshow('video', frame)

if cv2.waitKey(1) == ESC:
    cv2.destroyAllWindows()
    break

```



補充：矩陣 (Matrix)


```
import numpy as np
```

```
A = np.array([[1, 4, 2], [3, 2, 0]])
```

```
B = A[1:, 1:3] # 2-D array 切片，第一個索引以列切片，第二個索引以行為切片
```

列 (row) 

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 3 & 2 & 0 \end{bmatrix}_{2 \times 3}$$

 列 (row)

$$B = \begin{bmatrix} 2 & 0 \end{bmatrix}_{1 \times 2}$$

Step 2：訓練

- 訓練階段：將 h_0 、 h_1 ... 資料夾中的圖片取出、標籤化後送進人臉特徵演算法中計算特徵值，並將結果存檔後以供後續使用。

4-8-2 訓練取樣集。 (4-8-2-train.py)

```
import cv2
import numpy as np

images = []
labels = []
for index in range(100):
    filename = 'images/h0/{:03d}.pgm'.format(index)
    print('read ' + filename)
    img = cv2.imread(filename, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    images.append(img)
    labels.append(0)      # 第一張人臉的標籤為 0

print('training...')
model = cv2.face.LBPHFaceRecognizer_create()
model.train(np.asarray(images), np.asarray(labels))
model.save('faces.data')
print('training done')
```

建立模型，使用 LBPH 演算法
train() 只能接收 numpy 格式的陣列
儲存訓練好的辨識檔

Step 3：辨識

- 辨識階段：這一階段是拿訓練好的結果，來驗證辨識效果是否準確，所以我們開啟攝影機，將攝影機拍到的人臉來跟訓練結果比對，如果發現有『認識』的人臉，就在畫面上顯示這個人臉的名字。

4-8-3 人臉辨識。 (4-8-3-recognition.py)

```
import cv2

model = cv2.face.LBPHFaceRecognizer_create() # 建立模型，使用 LBPH 演算法。
model.read('faces.data') # 載入訓練好的辨識檔。
print('load training data done')
# 載入聯集分類器 (需與取樣時的分類器一致)，並開啟攝影機。
face_cascade = cv2.CascadeClassifier('haarcascade_frontalface_default.xml')
cap = cv2.VideoCapture(0)
cv2.namedWindow('video', cv2.WINDOW_NORMAL)
# 可識別化名稱
names = ['pilai']
# 讀取攝影機資料，並轉換成灰階影像。
while True:
    ret, frame = cap.read()
    frame = cv2.resize(frame, (600, 400))
    frame = cv2.flip(frame, 1)
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
```

```

faces = face_cascade.detectMultiScale(gray, 1.1, 3)
for (x, y, w, h) in faces:
    frame = cv2.rectangle(
        frame,
        (x, y), (x + w, y + h),
        (0, 255, 0), 3
    )
    face_img = gray[y: y + h, x: x + w]
    face_img = cv2.resize(face_img, (400, 400))

    val = model.predict(face_img)
    print('label:{}, conf: {:.1f}'.format(val[0], val[1]))
    if val[1] < 50:
        cv2.putText(
            frame, names[val[0]], (x, y - 10),
            cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 1, (255, 255, 0), 3
        )

cv2.imshow('video', frame)
if cv2.waitKey(1) == 27:
    cv2.destroyAllWindows()
    break

```


特定人臉辨識

