

Monitorización de vídeo con Perl y una webcam

PESCA DE IMÁGENES



Las webcams son útiles para monitorizar. Usando módulos CPAN y algo de código C a medida, un script Perl puede ajustar automáticamente la exposición y pescar las imágenes más interesantes de un flujo de vídeo. **POR MICHAEL SCHILLI**

La mayoría de las webcams incluye algún tipo de software para Windows, que no vale para nada al usuario de Linux. Afortunadamente, las distribuciones más recientes incluyen Video4Linux, que nos proporciona controles sencillos para muchas cámaras USB. La Creative NX Ultra que he usado para este artículo ofrece salida para vídeo y cuesta entorno a 70\$. De hecho, puede parecer un despilfarro de las capacidades de la cámara usarla como una simple webcam, pero es que simplemente estaba abandonada en un cajón en los laboratorios Perlmeister, por lo que, ¿por qué no usarla? La cámara no necesita suministro externo de corriente, y fue detectada inmediatamente por el subsistema de conexión en caliente cuando la enchufé a mi PC. La información de vídeo normalmente se almacena en `/dev/video0`. El módulo de Perl `Linux::Capture::V4l` de CPAN se fija al dispositivo de entrada, captura la información de los fotogramas y permite al programador que modifi-

que los parámetros de exposición, como la sensibilidad de la cámara, sobre la marcha.

El Listado 1 muestra una sencilla aplicación que fija en primer lugar la sensibilidad de la cámara a 40000 antes de capturar una imagen del flujo de vídeo, y la guarda en disco como archivo JPEG (véase Figura 2).

El módulo `Camcap` que usa `single` se muestra en el Listado 2. Añade una capa de abstracción para acceder al flujo de vídeo. El constructor de la línea 12 define unos cuantos parámetros, como la anchura y altura de la imagen, así como los valores máximo y mínimo del brillo (`br_min`, `br_max`). El código usa entonces el módulo `Video::Capture::V4l` de CPAN para conectarse al dispositivo de vídeo, `/dev/video0`. Si alguna otra entidad está ya obteniendo datos del dispositivo, la conexión falla.

El método `cam_bright()` definido en la línea 35 configura la sensibilidad de la cámara. Espera un valor entre 0 y 65535, llama al método `picture()` para recuperar la estructura de la

imagen de la cámara, llama a `brightness()` para fijar el valor de la sensibilidad definido allí, y finalmente llama al método `set()` para configurar el valor en la capa de `Video4Linux`.

El método `capture()` definido en la línea 117 acepta opcionalmente un valor de brillo antes de capturar el siguiente fotograma del flujo de vídeo. El primer fotograma disponible lleva el número 0, el siguiente estará disponible como 1. Al llamar al método `capture()` de `Video::Capture::V4l` en la línea 128 se hace la petición del fotograma específico del dispositivo de vídeo. La siguiente llamada a `sync()` asegura que la información de la imagen se transfiere al escalar `$frame`.

Algunos tests muestran que el primer fotograma a comprimir puede no ser útil, debido a que el nivel de brillo fijado por la cámara justo antes de capturar el fotograma aún no ha sido aplicado. Para solucionar esto, `capture` siempre captura dos fotogramas y descarta el primero.



Figura 1: Ésta es la cámara usada en los experimentos: la NX Ultra de Creative.

Cuando el método `sync()` vuelve, la variable `$frame` guarda la información de la imagen en bruto en formato BGR. Cada píxel queda descrito por tres bytes consecutivos que contienen los valores de azul, verde y rojo (entre 0 y 255). Para generar un formato que puedan entender las herramientas de manipulación de imágenes, el comando `reverse` invierte la cadena de bytes, lo que da lugar al formato más común RGB.

Si añadimos ahora una cabecera P6, lo que sucede en la línea 144, y especificamos el ancho y alto de la imagen, el método `read()` del módulo `Imager` de CPAN puede proporcionarnos una imagen en formato PNM. El truco anterior de invertir el orden de los bytes ha invertido también el orden de los píxeles, dejando la imagen colocada al principio. Pero esto puede solucionarse fácilmente llamando al método `flip`, que usa el parámetro `dir => "hv"` para girar la imagen 180 grados. Por último, el método `capture()` devuelve la imagen como un objeto de la clase `Imager`, que ya se puede procesar llamando a la función.

Locura a Bajo Nivel

Para ajustar la cámara a la luz ambiente, el método `calibrate` investiga una imagen de prueba, determina su brillo y ajusta la sensibilidad de la

cámara. Si la nueva imagen aún no es demasiado buena, el proceso continúa. Pero, ¿qué hacemos si la imagen es demasiado oscura o demasiado clara?

Las Figuras 3 y 4 muestran la distribución de todos los valores RGB de los píxeles de dos imágenes diferentes. El histograma de la Figura 3 está tomado de una imagen fuertemente subexpuesta, razón por la cual tiene algunos valores RGB en los rangos inferiores, y luego cae abruptamente y no da más tonos brillantes. Por contra, la Figura 4 muestra el histograma de una imagen expuesta normalmente, donde podemos ver la distribución simétrica de los valores entre 0 y 255.

Para evaluar el brillo de la imagen de prueba, vamos a usar un algoritmo algo primitivo: sumamos todos los valores y dividimos entre tres el número de píxeles. Si esto nos da en torno a la mitad de 256, entonces el nivel de lectura de color está en mitad de rango, y suponemos la imagen más o menos bien balanceada.

Sin embargo, Perl no está pensado para hacer esto muy rápidamente. Con una imagen de 320 por 240, donde cada píxel contiene un valor para los canales rojo, azul y verde, esto hace 230.400 puntos de información. Hacer el cálculo en este caso lleva bastante tiempo, lo cual puede

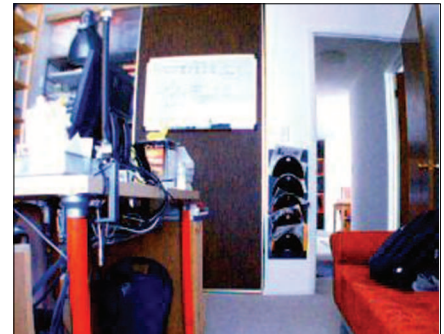


Figura 2: Un pequeño programa en Perl capturó esta imagen a partir del flujo de vídeo.

ser un problema, a menos que eliminemos toda la carga de cómputo extra.

Afortunadamente, podemos extender el módulo de `Imager` usando C, por lo que podemos volar a través de las estructuras de datos a alta velocidad y devolver el resultado al script Perl. Para ello, necesitamos crear un directorio `Imager-Misc` en la estructura de directorios del módulo `Imager` de CPAN (lo necesitamos para usar algunas de sus cabeceras en C), cosa que hacemos tecleando:

```
$ cd Imager-0.51
$ h2xs -Axn Imager::Misc
```

En el `Makefile.PL` que aparece en el directorio `Imager-Misc` tenemos que cambiar la línea `INC => -I.` a `INC => -I.` para permitir las llamadas a `perl Makefile.PL` y `make` para encontrar los archivos `Include` de la distribución de `Imager`. `h2xs` crea también un archivo `Misc.xs` para el

Listado 1: single

```
01 #!/usr/bin/perl
02 #####
03 use strict;
04 use warnings;
05 use Camcap;
06
07 my $cam = Camcap->new(width
=> 640,
08                               height
=> 480);
09 $cam->cam_bright(42_000);
10 my $img = $cam->capture();
11 $img->write(file =>
'buero.jpg')
12 or die "Can't write: $!";
```

nuevo y veloz código en C y la capa de conexión (véase el Listado 3).

La línea 18 del Listado 3 muestra el código en C de la función *bright-*

ness(). El vudú de Perl XS necesario para ligar esto al script Perl comienza en la línea 80. El ancho de la imagen que se pasa se da en píxeles con

im->xsize, la altura con *im->ysize*. Dos bucles *for* iteran a través de los píxeles, y la macro *i_gpix* extrae el valor del color del pixel. Devuelve

Listado 2: Camcap.pm

```

001 #####
002 package Camcap;
003 #####
004 use strict;
005 use warnings;
006 use Video::Capture::V4l;
007 use Imager;
008 use Imager::Misc;
009 use Log::Log4perl qw(:easy);
010
011 #####
012 sub new {
013 #####
014     my($class, @options) =
015         @_;
016     my $self = {
017         width => 320,
018         height => 240,
019         avg_opt => 128,
020         avg_acc => 20,
021         br_min => 0,
022         br_max => 65535,
023         @options,
024     };
025     $self->{video} =
026         Video::Capture::V4l->new() or
027         LOGDIE "Open
028         video failed: $!";
029
030     bless $self, $class;
031 }
032
033 #####
034 sub cam_bright {
035 #####
036     my($self, $brightness) =
037         @_;
038     my $pic =
039         $self->{video}->picture();
040     $pic->brightness($brightness)
041     ;
042     $pic->set();
043 }
044
045 #####
046     my($img) = @_;
047
048     my $br =
049         Imager::Misc::brightness($img
050         );
051     DEBUG "Brightness: $br";
052     return $br;
053 }
054
055 #####
056     my($self) = @_;
057     DEBUG "Calibrating";
058     return if
059         img_avg($self->capture($self-
060         >{br_min}))
061         > $self->{avg_opt};
062     return if
063         img_avg($self->capture($self-
064         >{br_max}))
065         < $self->{avg_opt};
066     # Binary search
067     my($low, $high) =
068         ($self->{br_min},
069         $self->{br_max});
070     for(my $max = 5;
071         $low <= $high && $max;
072         $max--) {
073         my $try = int( ($low +
074             $high) / 2);
075         my $i =
076             $self->capture($try);
077         my $br = img_avg($i);
078         DEBUG "br=$try got
079             avg=$br";
080         return if
081             abs($br-$self->{avg_opt}) <=
082             $self->{avg_acc};
083     }
084     if($br <
085         $self->{avg_opt}) {
086         $low = $try + 1;
087     } else {
088         $high = $try - 1;
089     }
090     # Nothing found, use last
091     setting
092 }
093 #####
094 sub capture {
095 #####
096     my($self, $br) = @_;
097     $self->cam_bright($br) if
098         defined $br;
099     my $frame;
100     for my $frameno (0, 1) {
101         $frame =
102             $self->{video}->capture(
103                 $frameno,
104                 $self->{width},
105                 $self->{height});
106         $self->{video}->sync($frameno
107         ) or
108             LOGDIE "Unable
109             to sync";
110     }
111     my $i = Imager->new();
112     $frame = reverse $frame;
113     $i->read(
114         type => "pnm",
115         data =>
116             "P6\n$self->{width} " .
117             "$self->{height}\n255\n" .
118             $frame
119         );
120     $i->flip(dir => "hv");
121     return $i;
122 }

```


siado clara, usa la mitad inferior. Si todo va bien, la cámara debería darnos una imagen con un valor de brillo de 128 ± 20 (confuso parámetro *avg_acc*). Para evitar demoras, la búsqueda se suspende tras cinco intentos.

Diferencias

Si dejamos la cámara funcionando 24 horas al día, 7 días a la semana, acabaremos con una gigantesca cantidad de imágenes. Pero para propósitos de monitorización, sólo vamos a querer almacenar las imágenes que cambian considerablemente en comparación con la imagen anterior.

Para filtrar el material carente de interés, *Misc.xs* define una función que devuelve el número de valores RGB que ha cambiado entre dos imágenes. Además de dos punteros a las estructuras *i_img* (objetos *Imager::ImgRaw* a nivel Perl), se aguarda un parámetro *diff* para las

diferencias entre los valores de los canales. Si el valor de rojo de un pixel de la primera imagen es 15, y el valor rojo para el mismo pixel en la segunda imagen es 30, el contador *diffcount* se incrementa, en caso de que se fije un valor de 15 o más para el parámetro *diff*. Esto ayuda a compensar la desviación estadística que ocurre debido al ruido del chip CCD o a cambios naturales en la luz ambiente.

El script *tracker* del Listado 4 ejecuta un bucle infinito, disparando una imagen tras otra, pero sólo almacenándolas en caso de que *Imager::Misc::changed()* señale que hubo un cambio importante, debido a que más de 2000 píxeles excedieron el umbral. Si el contador es inferior, se sobrescribe la última imagen en la caché para mantener la cuenta de los cambios graduales.

Las imágenes guardadas terminan en un disco caché *Cache::File-Cache* y

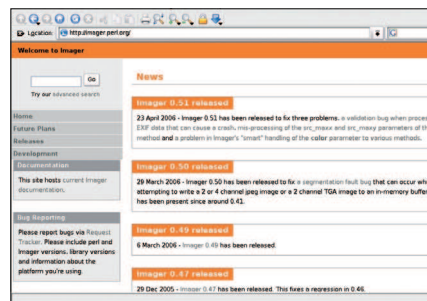


Figura 5: Podemos encontrar información de las versiones de Imager, así como reportes de bugs y una wiki, en la página Web de imager en perl.org.

se borran automáticamente tras 48 horas. Con las imágenes se guarda una clave con la fecha (como *2006/03/28-11:21:22*). Para recuperar la última imagen de la caché, *tracker* simplemente llama a la caché *get_keys()*, que devuelve todas las claves existentes. La función *maxstr* que proporciona el módulo *List::Util* coge

Listado 4: tracker

```

01 #!/usr/bin/perl                                {                               48     }
02 #####                                         25     $cam->calibrate();                49     } else {
03 use strict;                                   26     $c->set("calibrated", 1,         50         # save first img
04 use warnings;                                300);                               51         saveimg($img, $c);
05 use Camcap;                                   27     my $img = $cam->capture();      52     }
06 use Imager::Misc;                             28     saveimg($img, $c, $lkey);      53
07 use Log::Log4perl qw(:easy);                 29     next;                           54     sleep(1);
08 use Cache::SharedMemoryCache;                30     }                               55     }
09 use Time::Piece;                              31
10 use List::Util qw(maxstr);                    32     my $img = $cam->capture();      57 #####
11                                               33
12 my $c =                                        34     if($lkey) {                     58     sub saveimg {
13     Cache::SharedMemoryCache->new(           35         my $limg = Imager->new();  59 #####
14     {                                         36         $limg->read(type =>        60         my($img, $cache, $date) =
15         namespace =>                          "jpeg",                             @_;
16         "tracker",                               37         data =>                    61
17         default_expires_in =>                  $c->get($lkey));                     62         if(! $date) {
18         48*3600 });                             38         my $dpix =                 63             $date = localtime()->
19
20     Log::Log4perl->easy_init($DEBU             39         Imager::Misc::changed($limg,  64             strftime("%Y/%m/%d-%H:%M:%S");
21     G);                                         40         $img, 80);                 65         }
22
23     my $cam = Camcap->new();                    41     if($dpix > 2000) {             66         DEBUG "Saving image
24     while(1) {                                  42         saveimg($img, $c);         $date";
25         my $lkey = maxstr grep /\d/,          43         next;                       67         $img->write(type =>
26         $c->get_keys();                          44         } else {                   "jpeg",
27         if(! $c->get("calibrated"))             45             # minor change,        data => \my
28             $lkey);                             46             # refresh reference    $val) or die;
29

```

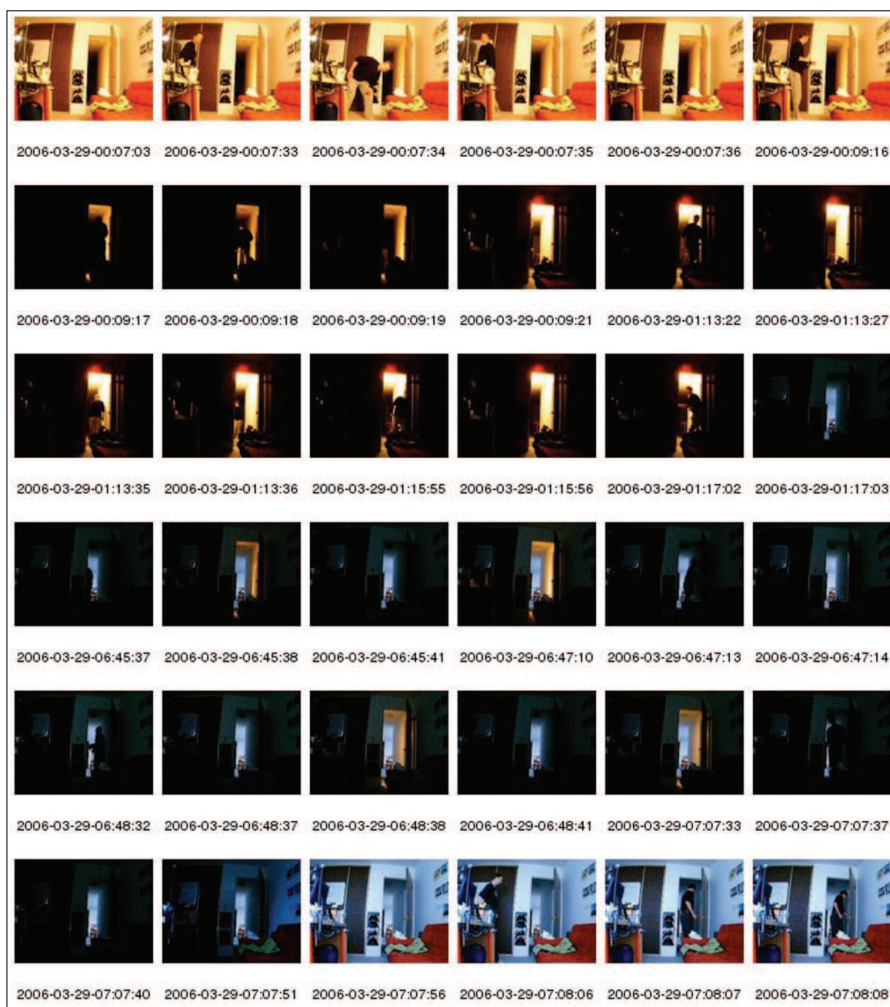


Figura 6: Las imágenes que el tracker ha conservado, vistas tras el script *cacheprint*.

la fecha más reciente. Y la función *get()* de la caché aguarda la clave como argumento y devuelve la imagen coincidente.

Queremos que la cámara se recalibre cada cinco minutos para tener en cuenta los cambios en la luz ambiente. Para

conseguirlo, se guarda en la caché una pseudo entrada denominada *calibrated* que se borra cada 300 segundos. Si el *tracker* falla al tratar de encontrar la entrada, recalibra y escribe el valor de nuevo. El script *cacheprint* coge las imá-

genes de la caché creada por el tracker. Compone con ellas imágenes JPEG con la información de la caché y las guarda en un nuevo directorio temporal. Entonces *cacheprint* llama al programa *montage* del toolbox *Image-Magick* para crear montajes que parezcan secuencias de imágenes. El visor *xv* muestra las miniaturas y hace coincidir los valores de las fechas (véase Figura 6).

La Figura 6 muestra el resultado de medio día de imágenes que tenía suficientes cambios como para que *tracker* las almacenase. Las imágenes muestran el surrealista mundo de los estudios Perlmeister. A las 0:09, la luz del estudio se apaga, y a eso de la 1:17, todo parece tranquilo en la parte visible de mi apartamento. Los cambios graduales entre la 1:17 y las 6:45 se sobrescriben con la marca de tiempo 01:17:03, hasta que finalmente a las 06:45:37 una persona que surge de entre la oscuridad hace cambiar un número suficiente de píxeles como para que *tracker* registre los movimientos. A las 07:07:56 alguien abre las cortinas y entra por fin la luz de la mañana. ■

RECURSOS

- [1] Listados de este artículo: <http://www.linux-magazine.es/Magazine/Downloads/21>
- [2] Definición de brillo: <http://en.wikipedia.org/wiki/Brightness>
- [3] Marc Lehmann, "Capturing Video in Real Time", *The Perl Journal*, 2005/02
- [4] Página Web del módulo *Imager* de Perl: <http://imager.perl.org>

Listado 5: *cacheprint*

```

01 #!/usr/bin/perl -w                               {
02 use strict;                                     13     namespace => "tracker",
03 use Imager;                                     14 });
04 use Cache::SharedMemoryCache;                  15
05 use Time::Piece;                               16 for my $date (sort
06 use List::Util qw(maxstr);                     $c->get_keys()) {
07 use Sysadm::Install qw(rmf mkd                 17
  cd);
08 use File::Temp qw(tempdir);                   18     next unless $date =~ /\d/;
09
10 my $dir = tempdir(CLEANUP =>                  19     my $val = $c->get($date);
  1);
11
12 my $c =                                        20     my $img = Imager->new();
  Cache::SharedMemoryCache->new(                 21     $img->read(type => "jpeg",
    "$dir/$date.jpg") or                       22         data => $val);
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23     $date =~ s#/ #-#g;
24     $img->write(file =>
25         die "Can't write $!";
26 }
27
28 cd $dir;
29 my $str = "";
30 for (<*.jpg>) {
31     (my $date = $_) =~
32     s/\.jpg//g;
33     $str .= "-label $date $_
34     ";
35 }
36 `montage -tile 6x6 $str
37     sequence.jpg`;
38 `xv $_` for <sequence*>;

```