OpenCV vs Dlib 人脸检测比较分析

原创: 52CV君

点击我爱计算机视觉标星,更快获取CVML新技术

人脸检测是计算机视觉最典型的应用之一,早期OpenCV的logo就是Haar人脸检测的示意图。

很多人的第一个OpenCV学习目标就是跑通Haar级联人脸检测,Dlib库在业内开始流行很大程度上是因为其HOG-SVM人脸检测比OpenCV Haar的好,而近年来OpenCV和Dlib均已包含基于深度学习的人脸检测算法实现。

Haar-Cascade, HOG-SVM, 深度学习正是代表着人脸检测乃至目标检测的三个时代。

昨天Learn OpenCV网站博主Vikas Gupta博士发表文章,对OpenCV与Dlib中四种人脸检测算法实现进行了比较分析,包含C++/Python的代码示例,且对精度和速度都进行了量化。

先来看看作者发布的视频:

1. OpenCV Haar Cascade人脸检测

算法无需赘言。

代码示例:

Python

```
faceCascade = cv2.CascadeClassifier('./haarcascade frontalface default.xml')
      faces = faceCascade.detectMultiScale(frameGray)
     for face in faces:
 3
          x1, y1, w, h = face
 4
         x2 = x1 + w
         y2 = y1 + h
 6.
C++
      faceCascadePath = "./haarcascade frontalface default.xml";
      faceCascade.load( faceCascadePath )
  3
       std::vector<Rect> faces;
      faceCascade.detectMultiScale(frameGray, faces);
  5
  6
      for ( size t i = 0; i < faces.size(); i++ )</pre>
  7
  8
         int x1 = faces[i].x;
         int y1 = faces[i].y;
int x2 = faces[i].x + faces[i].width;
  9
 10
         int y2 = faces[i].y + faces[i].height;
 11
                                                               (全) 我爱计算机视觉
 12
```

优点

- 1) 几乎可以在CPU上实时工作;
- 2) 简单的架构;
- 3) 可以检测不同比例的人脸。

缺点

- 1) 会出现大量的把非人脸预测为人脸的情况;
- 2) 不适用于非正面人脸图像;
- 3) 不抗遮挡。
- 2. OpenCV DNN 人脸检测

从OpenCV3.3版本后开始引入,算法出自论文《SSD: Single Shot MultiBox Detector》(https://arxiv.org/abs/1512.02325)。使用ResNet-10作为骨干网。

OpenCV提供了两个模型:

- 1) 原始Caffe实现的16位浮点型版本(5.4MB);
- 2) TensorFlow实现的8位量化版本(2.7MB)。

Vikas Gupta的代码包含了这两种模型。

模型加载代码示例:

Python

```
DNN = "TF"
 1
      if DNN == "CAFFE":
  2
          modelFile = "res10_300x300_ssd_iter_140000_fp16.caffemodel"
configFile = "deploy.prototxt"
  3
 4
  5
          net = cv2.dnn.readNetFromCaffe(configFile, modelFile)
  6
      else:
  7
          modelFile = "opencv_face_detector_uint8.pb"
          configFile = "opency face detector.pbtxt'
  8
 9
          net = cv2.dnn.readNetFromTensorflow(modelFile, configFile)
C++
  const std::string caffeConfigFile = "./deploy.prototxt";
const std::string caffeWeightFile = "./res10_300x300_ssd_iter_140000_fp16.caffemodel";
  const std::string tensorflowConfigFile = "./opencv_face_detector.pbtxt";
  const std::string tensorflowWeightFile = "./opencv_face_detector_uint8.pb";
  #ifdef CAFFE
    Net net = cv::dnn::readNetFromCaffe(caffeConfigFile, caffeWeightFile);
    Net net = cv::dnn::readNetFromTensorflow(tensorflowWeightFile, tensorflowConfigFile);
  #endif
                                                                           全 我爱计算机视觉
```

检测测试代码示例:

Python

```
blob = cv2.dnn.blobFromImage(frameOpencvDnn, 1.0, (300, 300), [104, 117, 123], False
   2
   3
        net.setInput(blob)
   4
        detections = net.forward()
   5
        bboxes = []
   6
        for i in range(detections.shape[2]):
   7
             confidence = detections[0, 0, i, 2]
   8
             if confidence > conf threshold:
                  x1 = int(detections[0, 0, i, 3] * frameWidth)
  9
                  y1 = int(detections[0, 0, i, 4] * frameHeight)
x2 = int(detections[0, 0, i, 5] * frameWidth)
y2 = int(detections[0, 0, i, 6] * frameHeight)
  10
  11
  12
  13
4
```

C++

```
#ifdef CAFFE
  1
  2
           cv::Mat inputBlob = cv::dnn::blobFromImage(frameOpenCVDNN, inScaleFactor, cv::Si
  3
      #else
  4
           cv::Mat inputBlob = cv::dnn::blobFromImage(frameOpenCVDNN, inScaleFactor, cv::Si
  5
      #endif
  6
      net.setInput(inputBlob, "data");
  7
  8
      cv::Mat detection = net.forward("detection_out");
  9
 10
      cv::Mat detectionMat(detection.size[2], detection.size[3], CV_32F, detection.ptr<flo</pre>
 11
 12
      for(int i = 0; i < detectionMat.rows; i++)</pre>
 13
 14
           float confidence = detectionMat.at<float>(i, 2);
 15
 16
           if(confidence > confidenceThreshold)
 17
           {
               int x1 = static_cast<int>(detectionMat.at<float>(i, 3) * frameWidth);
 18
               int y1 = static_cast<int>(detectionMat.at<float>(i, 4) * frameHeight);
 19
               int x2 = static_cast<int>(detectionMat.at<float>(i, 5) * frameWidth);
 20
               int y2 = static_cast<int>(detectionMat.at<float>(i, 6) * frameHeight);
 21
 22
 23
               cv::rectangle(frameOpenCVDNN, cv::Point(x1, y1), cv::Point(x2, y2), cv::Scal
 24
          }
                                                                       致爱计算机视觉
 25
      }
4
```

优点

- 1) 在这四种方法中是最准确的;
- 2) 在CPU上能够实时运行;
- 3) 适用于不同的人脸方向:上,下,左,右,侧面等。
- 4) 甚至在严重遮挡下仍能工作;
- 5) 可以检测各种尺度的人脸。

作者认为没有什么大的缺点^^

(52CV君不敢妄提缺点,但认为不能使用NVIDIA GPU绝对是个遗憾)

3. Dlib HoG人脸检测

代码示例:

Python

```
hogFaceDetector = dlib.get_frontal_face_detector()
 2
      faceRects = hogFaceDetector(frameDlibHogSmall, 0)
 3
     for faceRect in faceRects:
 4
          x1 = faceRect.left()
 5
          y1 = faceRect.top()
          x2 = faceRect.right()
          y2 = faceRect.bottom()
C++
       frontal_face_detector hogFaceDetector = get_frontal_face_detector();
  1
  2
  3
       // Convert OpenCV image format to Dlib's image format
  4
       cv_image<bgr_pixel> dlibIm(frameDlibHogSmall);
  6
       // Detect faces in the image
       std::vector<dlib::rectangle> faceRects = hogFaceDetector(dlibIm);
  8
  9
       for ( size t i = 0; i < faceRects.size(); i++ )
 10
 11
         int x1 = faceRects[i].left();
 12
         int y1 = faceRects[i].top();
         int x2 = faceRects[i].right();
int y2 = faceRects[i].bottom();
 13
 14
         cv::rectangle(frameDlibHog, Point(x1, y1), Point(x2, y2), Scarta 製造計算机制量(f
 15
 16
       }
```

优点

- 1) CPU上最快的方法;
- 2) 适用于正面和略微非正面的人脸;
- 3) 与其他三个相比模型很小;
- 4) 在小的遮挡下仍可工作。

缺点

- 1)不能检测小脸,因为它训练数据的最小人脸尺寸为80×80,但是用户可以用较小尺寸的人脸数据自己训练检测器:
- 2) 边界框通常排除前额的一部分甚至下巴的一部分;
- 3) 在严重遮挡下不能很好地工作;
- 4) 不适用于侧面和极端非正面,如俯视或仰视。
- 4. Dlib CNN人脸检测

算法来自论文《Max-Margin Object Detection》(https://arxiv.org/abs/1502.00046)。

代码示例:

Python

```
dnnFaceDetector = dlib.cnn_face_detection_model_v1("./mmod_human_face_detector.dat")
faceRects = dnnFaceDetector(frameDlibHogSmall, 0)
for faceRect in faceRects:
    x1 = faceRect.rect.left()
    y1 = faceRect.rect.top()
    x2 = faceRect.rect.right()
    y2 = faceRect.rect.bottom()
```

C++

```
String mmodModelPath = "./mmod human face detector.dat";
  1
       net_type mmodFaceDetector;
       deserialize(mmodModelPath) >> mmodFaceDetector;
  3
  4
  5
       // Convert OpenCV image format to Dlib's image format
  6
       cv_image<bgr_pixel> dlibIm(frameDlibMmodSmall);
  7
       matrix<rgb_pixel> dlibMatrix;
  8
       assign_image(dlibMatrix, dlibIm);
  9
 10
       // Detect faces in the image
 11
       std::vector<dlib::mmod rect> faceRects = mmodFaceDetector(dlibMatrix);
 12
 13
       for ( size_t i = 0; i < faceRects.size(); i++ )</pre>
 14
 15
         int x1 = faceRects[i].rect.left();
         int y1 = faceRects[i].rect.top();
 16
         int x2 = faceRects[i].rect.right();
 17
 18
         int y2 = faceRects[i].rect.bottom();
 19
         cv::rectangle(frameDlibMmod, Point(x1, y1), Point(x2, y2), S. lar(0.255
      }
 20
4
```

优点

1) 适用于不同的人脸方向;

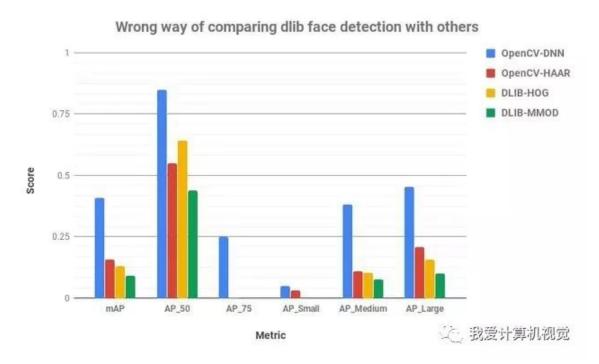
- 2) 对遮挡鲁棒;
- 3) 在GPU上工作得非常快;
- 4) 非常简单的训练过程。

缺点

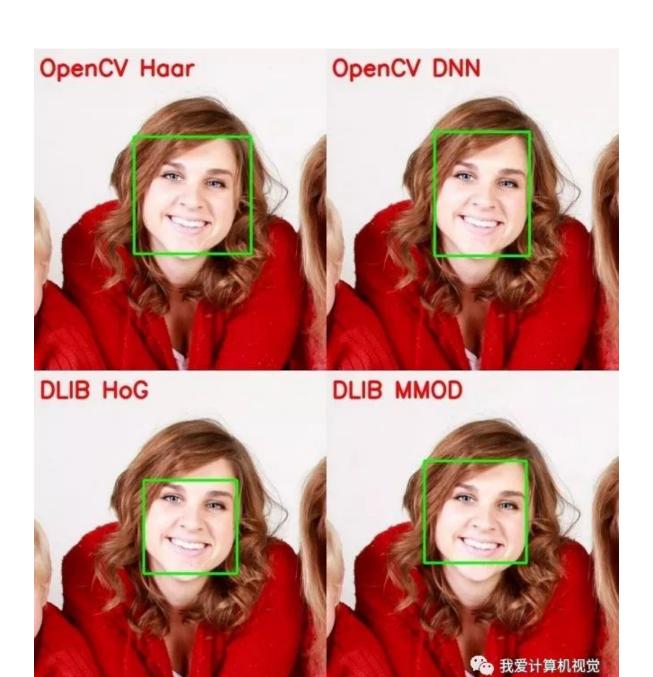
- 1) CPU速度很慢;
- 2)不能检测小脸,因为它训练数据的最小人脸尺寸为80×80,但是用户可以用较小尺寸的人脸数据自己训练检测器:
- 3) 人脸包围框甚至小于DLib HoG人脸检测器。

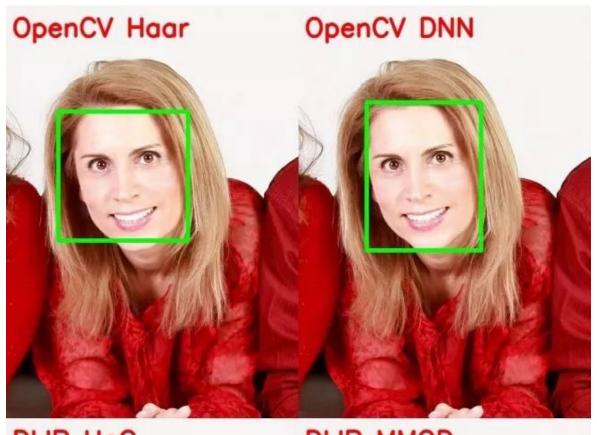
5. 四种方法精度比较

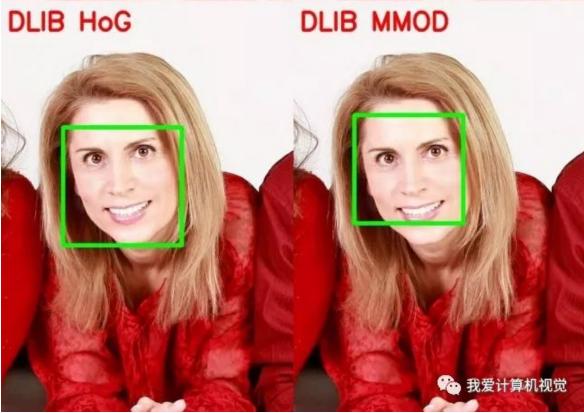
作者在FDDB数据库中测评了四种人脸检测算法实现的精度,结果如下:



可以看到Dlib的两种方法效果都不怎么好,作者发现原来Dlib训练使用的数据集的人脸包围框较小,导致按照FDDB的评价标准不公平。









另外, Dlib无法检测小脸也拉低了分数。

6. 速度比较

软硬件环境:

Processor: Intel Core i7 6850K - 6 Core

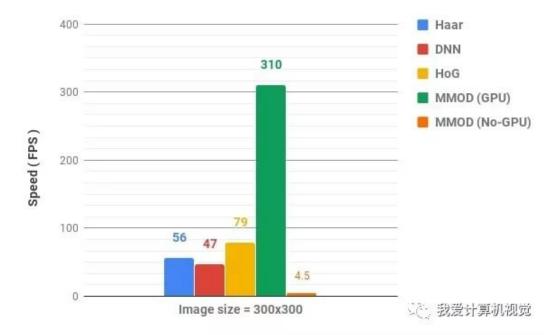
RAM : 32 GB

GPU: NVIDIA GTX 1080 Ti with 11 GB RAM

OS: Linux 16.04 LTS

Programming Language : Python

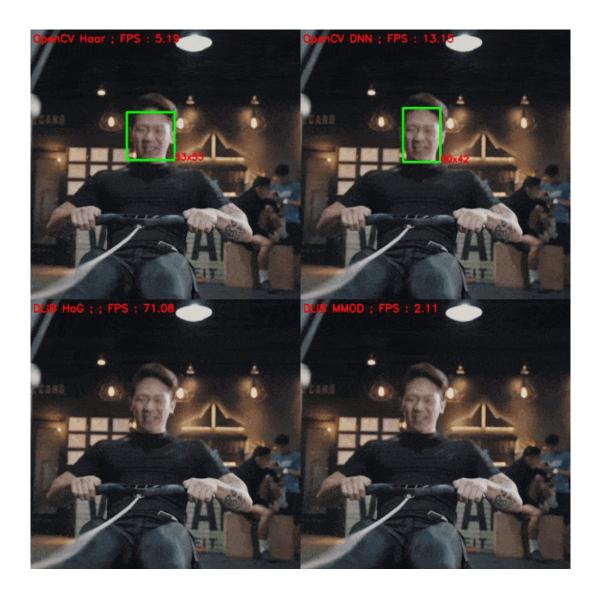
图像大小300*300,测试结果如下:



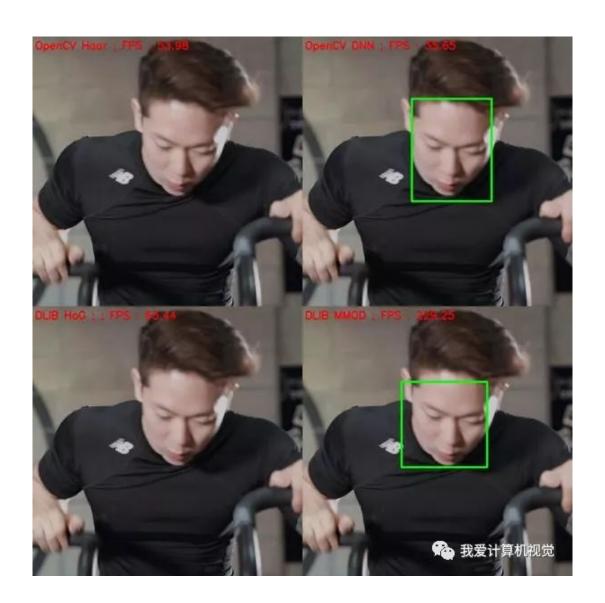
可以看到除了MMOD 其他方法都达到实时,而MMOD方法的GPU计算是最快的。

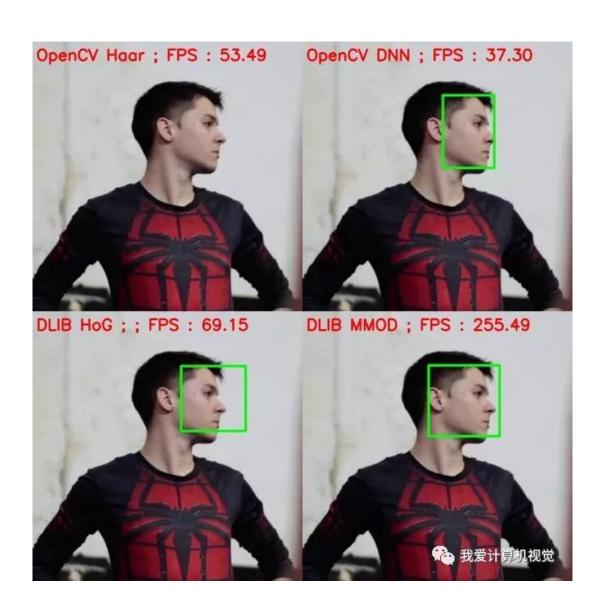
7. 分情况检测结果示例

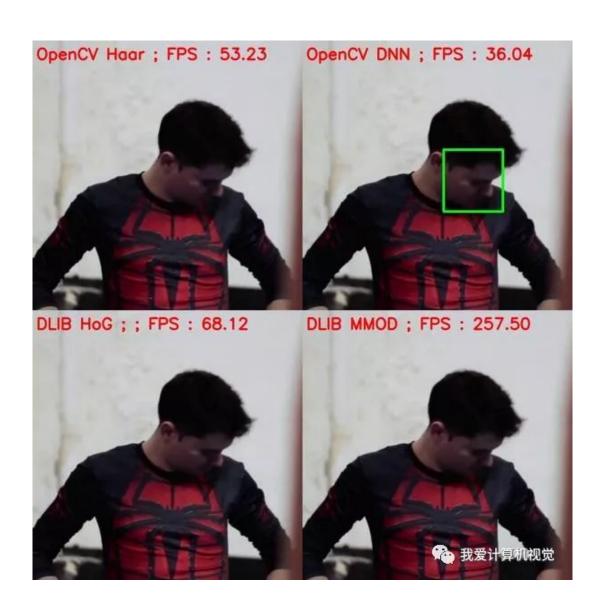
7.1跨尺度检测

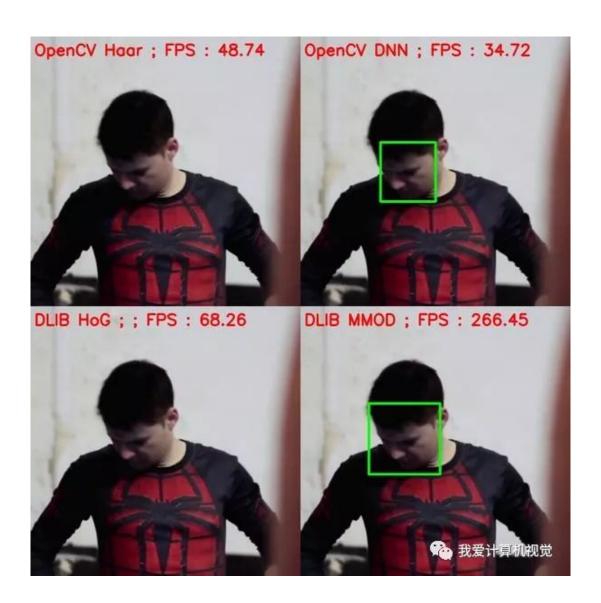


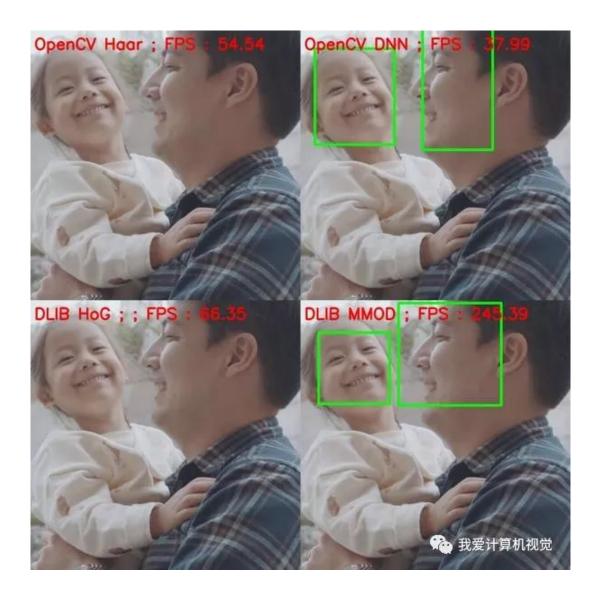
7.2 非正面人脸

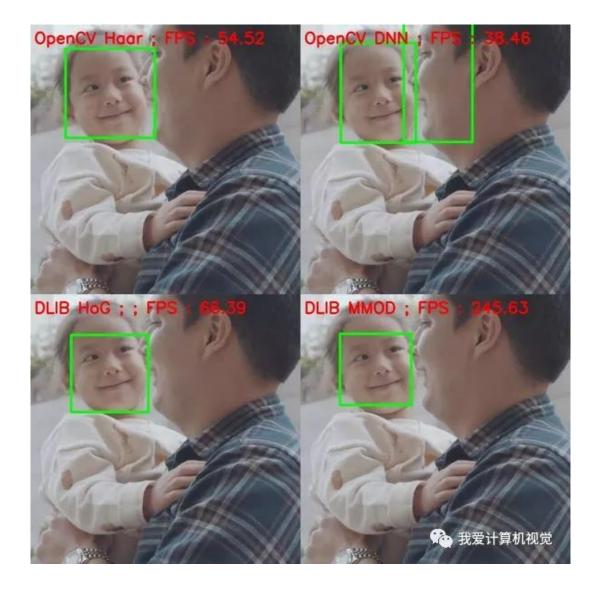




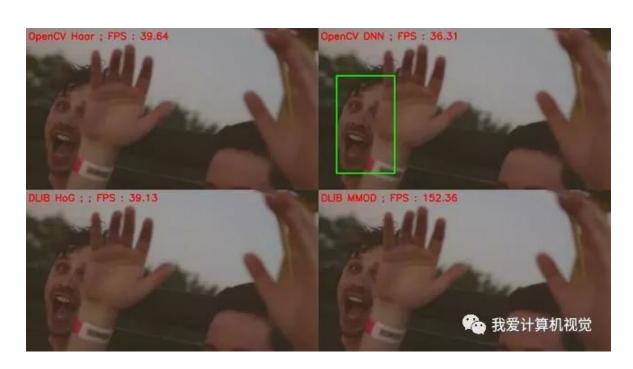


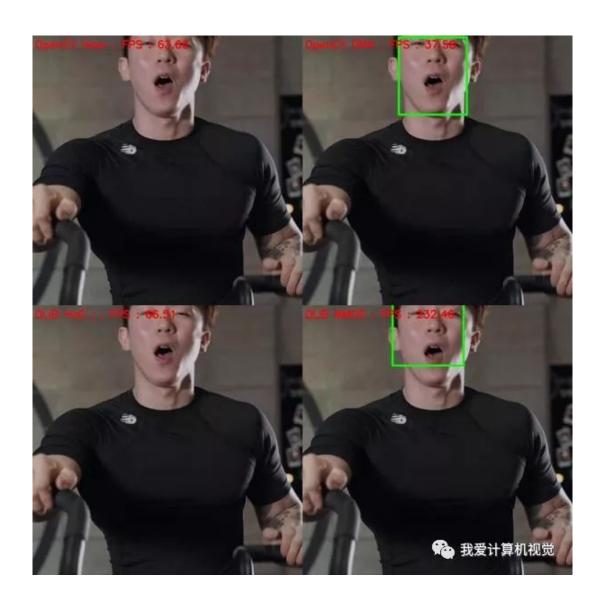


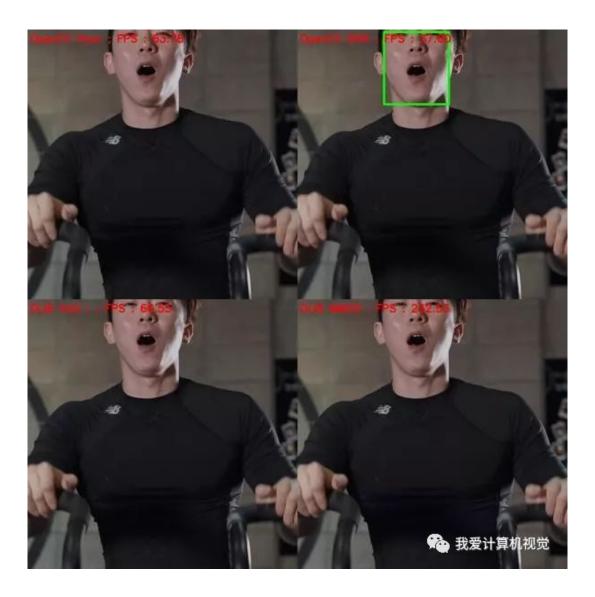




7.3 遮挡







8 总结推荐

如何在应用中选择人脸检测算法呢?作者认为应该首先尝试OpenCV DNN方法与Dlib HOG方法,然后再做决定。

一般情况

在大多数应用程序中,我们无法知道图像中人脸尺寸的大小。因此,最好使用OpenCV-DNN方法,因为它非常快速且非常准确,即使对于小尺寸的人脸也是如此。它还可以检测各种角度的人脸。所以OpenCV-DNN是首选。

中到大尺寸的图像

D1ib HOG是CPU上最快的方法。但它不能检测到小脸(<70x70)。因此,如果知道程序不会处理非常小的人脸(例如自拍照),那么基于HOG的人脸检测器是更好的选择。

此外,如果你可以使用GPU(NVIDIA家的),那么MMOD人脸检测器是最好的选择,因为它在GPU上非常快,并且还提供各种角度的检测。

高分辨率图像

由于在高分辨率图像中,这些算法的速度都会很慢,而如果缩小图像尺寸,HOG/MMOD可能会失败,同时OpenCV-DNN却可以检测小脸,所以对于高分辨率图像推荐缩小图像再使用OpenCV-DNN的方法。

原文链接:

https://www.learnopencv.com/face-detection-opencv-dlib-and-deep-learning-c-python/

代码数据下载:

在"我爱计算机视觉"微信公众号对话界面回复"人脸检测比较",即可收到该文代码、模型与使用数据百度云下载地址。

人脸检测开源技术众多,除了OpenCV和Dlib,你还有什么推荐吗?欢迎留言~

长按关注我爱计算机视觉



【点赞与转发】就是一种鼓励

文章已于 修改

阅读原文