# rc\_compete 函数说明

1.**StereoVersion**(double f\_lngth, double baseline)

: f\_length(f\_length), baseline(baseline){};

构造函数初始化列表，代表我赋的值是给我具体化对像的数据的

2. Mat **show2ps**(Mat &A, Mat &B);

在同一张底板上展示两张照片，需要在这个函数下方定义一个mat变量接受函数结果，再imshow这个mat变量，一般是让它展示左右两张照片，注意！！！A是right B是left 写这个函数的时候我写反了 不过影响不大。

3.Mat **find\_red**(Mat &A, const String &camear);

这个函数 流程是：

1. 将输入图片转为 hsv
2. 分离通道

equalizeHist(channels[2], channels[2]);是为了平衡v，减少光的影响

1. 然后inrange二值化
2. 然后开运算和闭运算 除去噪声加强目标 最后膨胀一下目标

4.Mat StereoVersion::**find\_blue**(Mat &A, const String &camear)

同理

5.Point StereoVersion::**find\_circle**(Mat &A\_hsv, int camera, int flag)

这是寻找目标函数，输入的是inrange寻找颜色之后的二值图像，在这里面就是找轮廓，按照大->小排序，画出最大的轮廓，再用矩得到轮廓的中心，（我测过了 他们的y是一样的 所以可以放心使用） 返回的是轮廓的中心

6.double StereoVersion::**find\_depth**(Point &l\_c\_p, Point &r\_c\_p, Mat &l\_img,

Mat &r\_img)

这个就是利用了双目测距的原理 就测出了目标的距离

# rc\_hsv函数说明

没什么好说的