

 \odot

ಹ

思路 <u>...</u> 人脸检测与预处理作为人脸识别的步骤之一,其质量能够直接影响识别的精度。而如何在保持精度的条件 下最大化运行速度也是需要注意的地方。这里我们不使用OpenCV自带的分类器,而使用一个开源的 & windows平台下的人脸检测库。具体可以看我的这篇博客: http://blog.csdn.net/mr_curry/article/details/51804072 (http://blog.csdn.net/mr_curry/article/details/51804072) 那么首先,我们先需要检测出人脸。新建FaceDetect.h, FaceRotate.h, FaceProcessing.h, 一个 FaceDetect.cpp, FaceProcessing.cpp开始编写。(这里假定你已经添加好dlib的属性表了) 注:下面的人脸预处理函数,是IEEE数据库上的一篇论文所述的方法,2011年的 FaceDetect.h: (提供一个总的接口) 1 #include "facedetect-dll.h" 2 #include <opency.hpp 3 using namespace cv: 4 // define 5 Mat Facedetect(Mat frame); 6 //dlib的配置函数 后面几章会讲 7 void Dlib_Prodefine(); FaceRotate.h: (用于关键点矫正)





博主专栏



深度学习的具体程序应用 --Caffe带给我们的可..

15453

(http://blog.csdn.net/column/details/13863.html)

在线课程

thon 军群工程例

http://www.baidu.com/cb.php?c=lgF_pyfqnHmknjmsnjD0IZ0qnfK9ujYzP1mznWR10Aw-

Byはぬれ全核工程順5HR1rjfkn100T1d-nWw-ry79uynLmvFbPHmv0AwY5HDdnHc3rjb4P1c0lgF_5y9YlZ0lQzq-

ชั้นโดยาเริ่งรับผู้ในคาโรโปร์โปรีะตุก0KdpyfqnHRLPjnvnfKEpyfqnHc4rj6kP0KWpyfqP1cvrHnz0AqLUWYs0ZK45HcsP6KWThnqPjfdnHn)

zP1mznWR

(http://www.baidu.com/cb.php?c=lgF_pyfqnHmknjmsnjc0IZ0qnfK9ujYzP1mznWR10Aw-5Hc4n1RLPWT0TAq15HR1rjfkn100T1d-nWw-T0TAq15H

SPANETZ-

aidu.com/cb.php?c=lgF_pyfqnHmknjmsnjn0lZ0qnfK9ujYzP1mznWR10Aw-5Hc4n1RLPWT0TAq15HR1rjfkn100T1d-nWw-

JZP19blg JZP19blg J**J34454** SWWWinnsHDdnHc3rjb4P1c0lgF_5y9YIZ0lQzq-

-yn0KsTWYs0ZNGuY IZDaniK9UYZP1mZnWF HTYn1mk0AgGujYknW

误别《n世间(例)ég.csdn.net/mr_curry/articl

SDVING NBn6KzujYk0AF

V5H00TZcqn0KdpyfqnH

藝手深傳輸到的phanalana的系列ry/autite PONN/moxigeRalls/9/24499B口】人脸检测与

₩¥£0ZK45HcsP6KWT hngPH6vnH6)

基于深障影用的人脸识别系统系列r(/Catifut

+Opene2Nettalits/52443126) 】如何在Visua

基于深度学习的人脸识别系统系列ry/Catfte

+Openg/Metallis/524565[4日] 使用Caffe的

12416

FaceProcessing.cpp:

使用Opency的dnn模块进行深度学习人脸识别(速度较慢)(http://blog.csdn.net/mr_curry/article/details/52183263)

© 9674

```
1 #include"FaceProcessing.h"
 2
 3 int gauss(float x[], float y[], int length, float sigma);
 4 Mat gaussianfilter(Mat img, double sigma0, double sigma1, double shift1, double shift2);
 5 Mat FaceProcessing(const Mat &img_, double gamma = 0.2, double sigma0 = 1, double sigma1 = -2, double mask = 0, dou
 7 //找出矩阵中的最大值或最小值,输入MAX,或MIN
 8 double MatMaxMin(Mat im, String flag = "MAX")
9 {
10
      double value = im.ptr<float>(0)[0];
       if (flag == "MAX")
11
12
13
         for (int i = 0; i<im.rows; i++)
           for (int j = 0; j<im.cols; j++)
14
15
             if (im.ptr<float>(i)[j]>value)
               value = im.ptr<float>(i)[j];
16
17
         return value;
18
       else if (flag == "MIN")
19
20
21
        for (int i = 0; i<im.rows; i++)
22
           for (int j = 0; j<im.cols; j++)
23
             if (im.ptr<float>(i)[j]<value)
24
               value = im.ptr<float>(i)[j];
25
         return value;
26
27
       return -1;
28 }
29 //高斯滤波
30 Mat gaussianfilter(Mat img, double sigma0, double sigma1, double shift1 = 0, double shift2 = 0)
31 {
32 int i, j;
     sigma0 = (float)sigma0;
34
     sigma1 = (float)sigma1;
      chiff+1 = /float\chiff+1.
```





ಹ

```
35 | sniπι = (ποατ)sniπι;
36
      shift2 = (float)shift2;
37
       Mat img2 = img;
38
       Mat img3 = img;
       Mat imgResult;
40
41
       //将数据存入横向高斯模板中
42
      int rowLength = (int)(floor(3.0*sigma0 + 0.5 - shift1) - ceil(-3.0*sigma0 - 0.5 - shift1) + 1);
43
       int rowBegin = (int)ceil(-3.0*sigma0 - 0.5 - shift1);
44
       float rowArray[30], Gx[30];
45
      for (i = 0; i < rowLength; i++)
46
47
        rowArray[i] = rowBegin + i;
48
49
      gauss(rowArray, Gx, rowLength, sigma0);
50
      Mat kx = Mat(1, rowLength, CV_32F); //转换成mat类型
51
      float *pData1 = kx.ptr<float>(0);
52 for (i = 0; i < rowLength; i++)
53 {
54
        pData1[i] = Gx[i];
55 }
56 //将数据存入纵向高斯模板中
57
      int colLength = (int)(floor(3.0*sigma1 + 0.5 - shift2) - ceil(-3.0*sigma1 - 0.5 - shift2) + 1);
58
       int colBegin = (int)ceil(-3.0*sigma1 - 0.5 - shift2);
       float colArray[30], Gy[30];
60
       for (i = 0; i<colLength; i++)
61
62
        colArray[i] = colBegin + i;
63
64
       gauss(colArray, Gy, colLength, sigma1);
65
       Mat ky = Mat(colLength, 1, CV_32F);
       float *pData2;
67
      for (i = 0; i < colLength; i++)
68
         pData2 = ky.ptr<float>(i);
69
         pData2[0] = Gy[i];
70
71 }
72
      filter2D(img, img2, img.depth(), kx, Point(-1, -1));
       filter2D(img2, imgResult, img2.depth(), ky, Point(-1, -1));
73
74
       return imgResult;
75
76 }
77 //行列卷积
78 int gauss(float x[], float y[], int length, float sigma)
79 {
80
     int i;
81
      float sum = 0.0;
82
      for (i = 0; i<length; i++)
83 {
        x[i] = exp(-pow(x[i], 2) / (2 * pow(sigma, 2)));
85
        sum += x[i];
86 }
```

6 :<u>≡</u>

ß

જુ

```
87 | for (i = 0; i<length; i++)
                                88
                                89
                                         y[i] = x[i] / sum;
ß
                                90
                                91
                                       return 1;
6
                                92
≔
                                93
                                94
95 Mat FaceProcessing(const Mat &img_, double gamma , double sigma0 , double sigma1, double mask , double do_norm)
                                96 {
                                97
                                      Mat img;
\odot
                                98
                                       img_.convertTo(img, CV_32F);
                                99
                                       Mat imT1, imT2;
ಹ
                               100
                                       int rows = img.rows;
                               101
                                       int cols = img.cols;
                               102
                                       Mat im = img;
                               103
                                        int b = floor(3 * abs(sigma1));//左右扩充边缘的距离
                               104
                                        Mat imtemp(Size(cols + 2 * b, rows + 2 * b), CV_32F, Scalar(0));//保存扩充的图形
                               105
                                        Mat imtemp2(Size(cols, rows), CV 32F, Scalar(0));
                                        float s = 0.0;
                               106
                               107
                                       //Gamma correct input image to increase local contrast in shadowed regions.
                               108
                                        if (gamma == 0)
                               109
                                          double impixeltemp = 0;
                               110
                               111
                                          double Max = MatMaxMin(im, "MAX");//等价于max(1,max(max(im)))
                               112
                                          for (int i = 0; i<rows; i++)
                               113
                                           for (int j = 0; j<cols; j++)
                               114
                                             impixeltemp = log(im.ptr<float>(i)[j] + Max / 256);
                               115
                               116
                                              im.ptr<float>(i)[j] = impixeltemp;
                               117
                               118
                               119
                                        else
                               120
                               121
                                         for (int i = 0; i<rows; i++)
                               122
                                           for (int j = 0; j<cols; j++)
                               123
                                             im.ptr<float>(i)[j] = pow(im.ptr<float>(i)[j], gamma);
                               124
                               125
                                       float *pData1;
                                        //run prefilter, if any
                               127
                                       if (sigma1)
                               128
                               129
                                         double border = 1;
                               130
                                          if (border) //add extend-as-constant image border to reduce
ß
                               131
                                           //boundary effects
                               132
                               133
                                           for (int i = 0; i<rows + 2 * b - 1; i++)
≔
                               134
                               135
                                              pData1 = imtemp.ptr<float>(i);
136
                                              for (int j = 0; j<cols + 2 * b - 1; j++){
                               137
                               138
                                                if (i >= b&&i<im.rows + b&&j >= b&&j<im.cols + b)
\odot
                               139
                                                  pData1[j] = im.ptr<float>(i - b)[j - b];
```

```
140
                                                 //左上
                                141
                                                 else if (i<b&&j<b)
                                142
                                                   pData1[j] = im.ptr<float>(0)[0];
                                143
                                                 //右上
                                                 else if (i<b&&j >= im.cols + b&&j<cols + 2 * b)
                                144
                                145
                                                   pData1[i] = im.ptr<float>(0)[cols - 1];
                                146
                                                 //左下
                                147
                                                 else if (i >= im.rows + b&&i<rows + 2 * b&&j<b)
                                148
                                                   pData1[j] = im.ptr<float>(rows - 1)[0];
                                149
                                150
                                                 else if (i >= im.rows + b\&\&j >= im.cols + b)
                                151
                                                   pData1[j] = im.ptr<float>(im.rows - 1)[im.cols - 1];
                                152
                                153
                                                 else if (i < b & j >= b & j < im.cols + b)
                                154
                                                   pData1[j] = im.ptr<float>(0)[j - b];
                                155
                                                 //下方
                                                 else if (i >= im.rows + b&&j >= b&&j<im.cols + b)
                                156
                                157
                                                   pData1[j] = im.ptr<float>(im.rows - 1)[j - b];
                                158
                                159
                                                 else if (j < b\&\&i >= b\&\&i < im.rows + b)
                                160
                                                   pData1[i] = im.ptr<float>(i - b)[0];
                                161
                                162
                                                 else if (j >= im.cols + b&&i >= b&&i<im.rows + b)
                                163
                                                   pData1[j] = im.ptr<float>(i - b)[im.cols - 1];/**/
                                164
                                              }
                                165
                                166
                                167
                                168
                                           else
                                169
                                170
                                            if (sigma0>0)
                                171
ß
                                172
                                               imT1 = gaussianfilter(imtemp, sigma0, sigma0);
                                               imT2 = gaussianfilter(imtemp, -sigma1, -sigma1);
                                173
6
                                174
≔
                                175
                                               //imtemp=gaussianfilter(imtemp,sigma0,sigma0)-gaussianfilter(imtemp,-sigma1,-sigma1);
                                176
177
                                             else
                                178
                                              imtemp = imtemp - gaussianfilter(imtemp, -sigma1, -sigma1);
                                179
\odot
                                180
                                181
                                           if (border)
ಹ
                                182
                                183
                                            //再取回中间部分
                                184
                                            for (int i = 0; i<rows; i++)
                                185
                                186
                                               pData1 = im.ptr<float>(i);
                                187
                                               for (int j = 0; j<cols; j++)
                                188
                                                 pData1[j] = imtemp.ptr<float>(i + b)[j + b];
                                189
                                190
                                191
                                          // test=im.ptr<float>(19)[19];
                                102
```

≔

 \odot

ಹ

```
192
193
194
195
         % Global contrast normalization. Normalizes the spread of output
196
         % values. The mean is near 0 so we don't bother to subtract
197
        % it. We use a trimmed robust scatter measure for resistance to
198
         % outliers such as specularities and image borders that have
        % different values from the main image. Usually trim is about
199
        % 10.
200
201
         */
202
203
         if (do_norm)
204
          double a = 0.1;
205
           double trim = abs(do_norm);
206
207
208
           //im = im./mean(mean(abs(im).^a))^(1/a);
209
           imtemp2 = abs(im);
210
211
          //cvPow(&im,&im,a)//为每个元素求pow
212
           for (int i = 0; i<rows; i++)
213
214
             pData1 = imtemp2.ptr<float>(i);//imtemp2为零矩阵
215
             for (int j = 0; j<cols; j++)
216
               pData1[j] = pow(imtemp2.ptr<float>(i)[j], a);
217
218
           //求平均值s
219
220
          s = 0.0;
221
           for (int i = 0; i<rows; i++)
222
223
             pData1 = imtemp2.ptr<float>(i);
224
            for (int j = 0; j<cols; j++)
225
              s += imtemp2.ptr<float>(i)[j];
226
227
          s /= (im.rows*im.cols);
228
           double temp = pow(s, 1 / a);
229
           for (int i = 0; i<rows; i++)
230
231
            pData1 = im.ptr<float>(i);
            for (int j = 0; j<cols; j++)
232
233
              pData1[j] = pData1[j] / temp;//点除
234
235
236
           //im = im./mean(mean(min(trim,abs(im)).^a))^(1/a);
237
           imtemp2 = abs(im);
238
           for (int i = 0; i<rows; i++)
239
240
             pData1 = imtemp2.ptr<float>(i);
241
             for (int j = 0; j<cols; j++)
242
              if (pData1[j]>trim)
243
                 pData1[j] = trim;//min(trim,abs(im))
244
```

http://blog.csdn.net/mr_curry/article/details/52448931

```
245
                                        //cvPow(&im,&im,a);////为每个元素求pow
                              246
                                         for (int i = 0; i<rows; i++)
                              247
                              248
                                           pData1 = imtemp2.ptr<float>(i);
                              249
                                           for (int j = 0; j<cols; j++)
                              250
                                            pData1[j] = pow(pData1[j], a);
                              251
                              252
                                         //求平均值
                              253
                                        s = 0.0;
ß
                              254
                                         for (int i = 0; i<rows; i++)
                              255
                              256
                                           pData1 = imtemp2.ptr<float>(i);
≔
                                           for (int j = 0; j<cols; j++)
                              257
                              258
                                            s += pData1[j];
259
                              260
                                        s /= (im.rows*im.cols);
                              261
                                         temp = pow(s, 1 / a);//
\odot
                              262
                                         for (int i = 0; i<rows; i++)
                              263
ಹ
                                           pData1 = im.ptr<float>(i);
                              264
                              265
                                           for (int j = 0; j<cols; j++)
                              266
                                            pData1[j] = pData1[j] / temp;//点除
                              267
                              268
                              269
                                         if (do_norm>0)
                              270
                                         {//im = trim*tanh(im/trim);
                              271
                                           for (int i = 0; i<rows; i++)
                              272
                              273
                                            pData1 = im.ptr<float>(i);
                              274
                                            for (int j = 0; j<cols; j++)
                              275
                                               pData1[j] = trim*tanh(pData1[j] / trim);
                              276
                              277
                              278
                              279
                              280
                                       //归一化处理
                                      double Min;
                              281
                              282
                                       Min = MatMaxMin(im, "MIN");//找到矩阵的最小值
                              283
                                       for (int i = 0; i<rows; i++)
                              284
                              285
                                         pData1 = im.ptr<float>(i);
                              286
                                         for (int j = 0; j<cols; j++)
                              287
                                           pData1[j] += Min;
                              288
                              289
                                       //im.convertTo(im, CV_32F, 1.0/255.0);
                              290
                                      normalize(im, im, 0, 255, NORM_MINMAX);
                              291
                              292
                                       //normalize(im,im,0,255,NORM_MINMAX);
                                       /* for(int i=0;i<rows;i++)
                              293
                              294
ß
                              295
                                       pData1=im.ptr<float>(i);
                                       for(int i=0:i<cols:i++)
```

```
6 297 pData1[j]*=255;
298 }*/
299 im.convertTo(im, CV_8UC1);
return im;
300 return im;
301 }

□

FaceDetect.cpp :
```

1 #include <FaceDetect.h> 2 #include <FaceRotate.h> 3 #include <FaceProcessing.h> 4 void Dlib_Prodefine() 5 { 6 deserialize("shape_predictor_68_face_landmarks.dat") >> sp;//读入标记点文件 7 } ß 8 Mat Facedetect(Mat frame)//脸是否存在 9 { 10 Mat gray,error; ≔ 11 cvtColor(frame, gray, CV_BGR2GRAY); 12 \Box 13 pResults = facedetect_frontal_tmp((unsigned char*)(gray.ptr(0)), gray.cols, gray.rows, gray.step, 1.2f, 5, 24); int peopleNUM = (pResults ? *pResults : 0); 14 \odot 15 for (int i = 0; i < peopleNUM; i++)//代表有几张人脸(pResults ? *pResults : 0) 16 ಹ 17 { short * p = ((short*)(pResults + 1)) + 6 * i; 19 Rect opencvRect(p[0], p[1], p[2], p[3]); //gray = gray(opencvRect);

```
21
         dlib::rectangle dlibRect((long)opencvRect.tl().x, (long)opencvRect.tl().y, (long)opencvRect.br().x - 1, (long)opencvRect.b
22
        dlib::full_object_detection shape = sp(dlib::cv_image<uchar>(gray), dlibRect);//标记点
23
        std::vector<full object detection> shapes;
24
        shapes.push_back(shape);//把点保存在了shape中
         dlib::array<array2d<rgb pixel>> face chips;
25
26
         extract_image_chips(dlib::cv_image<uchar>(gray), get_face_chip_details(shapes), face_chips);
        Mat pic = toMat(face_chips[0]);
27
28
        cvtColor(pic, pic, CV_BGR2GRAY);
29
        resize(pic, pic, Size(224, 224));
30
        return FaceProcessing(pic);
31 }
32 return error;//如果没有检测出人脸 将返回一个空矩阵
33 }
```

在上述代码中,关于dlib的array2d< rgb_pixel >类型与Mat类型的转换可以在这里进行体现:

```
dib:::array<array2d<rgb_pixel>> face_chips;

extract_image_chips(dlib:::cv_image<uchar>(gray), get_face_chip_details(shapes), face_chips);

Mat pic = toMat(face_chips[0]);
```

其中face_chips[0]即为一个array2d< rgb_pixel >的类型,可以通过toMat函数进行转换。 将Mat类型转换为array2d< rgb_pixel >则可以用:

```
1 Mat gray;
2 dlib::cv_image<uchar>(gray);
```

在这个地方,我们特别需要注意,还要转换一次灰度:

```
1 cvtColor(pic, pic, CV_BGR2GRAY);
2 resize(pic, pic, Size(224, 224));
3 return FaceProcessing(pic);
```

为什么?因为在测试过程中我发现,dlib函数中的toMat函数返回的不是CV_BGR2GRAY(OpenCV中的灰度图像类型),如果这里你不加,那么这个预处理将会只卷积左半部分脸。 我们可以看看识别的效果。调用FaceDetect()函数接口:

```
1 Dlib_Prodefine();
2 //Caffe_Prodefine();
3 Mat lena = imread("lena.jpg");
imshow("Face Detect", Facedetect(lena));
vaitKey(0);
```

≔

ß

<u>~</u>

0

当然,这个地方,在进行检测之前,我们最好还是先判断FaceDetect(lena)是否为空,再进行Imshow. 检测与处理图片效果显示:



为什么要把图片最后转换为224*224的尺寸?因为:Vgg网络模型接收的就是224*224的尺寸,后面还会讲这 个东西。

基于深度学习的人脸识别系统系列(Caffe+OpenCV+Dlib) ——【二】人脸检测与预处理接口的设计 完结,如果在代码过程中出现了任何问题,直接在博客下留言即可,共同交流学 习。

版权声明:本文为博主原创文章,未经博主允许不得转载。



发表你的评论

(http://my.csdn.net/weixin_35068028)



yinsu123789 (/yinsu123789) 2017-12-01 17:37

16楼

≔

 \Box

(/yins:截燃好配)FaceProcessing.cpp中第4,5 行注释掉,否则会报错;在我这运行using namespace cv容易和winnt 冲 突,这个倒是好解决,不过怎么结果只是人脸变黑白了,并没有楼主的效果,估计是某段代码没执行。caffe还没配 置,就先弄这个检测,应该没问题吧 回复 dawudayudaxue (/dawudayudaxue) 2017-09-25 11:01 15楼 (/dawindlikmackindoksr)在windows下免费,并且只提供了SDK,不提供源码 VV4yne (/VV4yne) 2017-06-06 13:00 14楼 (//V4您好博主,使用extract image chips函数提取的chips并不是原图,有没有可以修改哪里使这个函数提取的chips为 回复

> 查看 24 条热评~ 相关文章推荐

Opencv与dlib联合进行人脸关键点检测与识别 (http://blog.csdn.net/Mr_Curry/article/details...

前言依赖库: opencv 2.4.9 /dlib 19.0/libfacedetection 本篇不记录如何配置,重点在算法实现上。使用libfacedetection实现人 脸区域检测,联合dlib..

Mr_Curry (http://blog.csdn.net/Mr_Curry) 2016年07月22日 14:28 □16444

使用Dlib库进行人脸检测,人脸对齐和人脸识别(http://blog.csdn.net/u013078356/article/det...

简介在之前的博客中,我已经介绍了如何使用dlib-18.17进行人脸检测和人脸对齐。 Windows10+VS2013环境下Dlib库的编译 与使用-邬小阳 使用Dlib库进行人脸检测与对齐-邬小阳.



月薪40k的前端程序员都避开了哪些坑?

程序员薪水有高有低,同样工作5年的程序员,有的人月薪30K、50K,有的人可能只有5K、8K。是什 么因素导致了这种差异?

(http://www.baidu.com/cb.php?c=lgF_pyfqnHmknj0dP1f0IZ0qnfK9ujYzP1nYPH0k0Aw-

5Hc3rHnYnHb0TAq15HfLPWRznjb0T1dWuAc1nvN9njczmHl9rjD40AwY5HDdnHc3rjb4P1c0lgF 5y9YIZ0lQzquZR8mLPbUB48ugfElAqspynElvNBnHqdlAdxTvqdThP-

5yF_UvTkn0KzujYk0AFV5H00TZcqn0KdpyfqnHRLPjnvnfKEpyfqnHc4rj6kP0KWpyfqP1cvrHnz0AqLUWYs0ZK45HcsP6KWThnqPjDdnHD)

Dlib提取人脸特征点(68点, opencv画图) (http://blog.csdn.net/zmdsjtu/article/details/53...

Dlib+opency 68点特征点的使用以及绘图。

👺 zmdsjtu (http://blog.csdn.net/zmdsjtu) 2016年12月04日 14:31 🕮 17949

Dlib+OpenCV深度学习人脸识别 (http://blog.csdn.net/jcjx0315/article/details/73449315)

<u>...</u>

ß

≔

···

Dlib+OpenCV深度学习人脸识别 前言 人脸识别在LWF(Labeled Faces in the Wild)数据集上人脸识别率现在已经99.7%以 上,这个识别率确实非常高了,但是真实的环境...

jcjx0315 (http://blog.csdn.net/jcjx0315) 2017年06月19日 01:10 3271

人脸识别(4)--Python3.6+dlib19.4识别实例 (http://blog.csdn.net/u012842255/article/details/...

生成方形框识别人脸 关键线识别人脸前提条件: 确保python+dlib环境已经搭建成功。搭建步骤可以参考上一篇博客:http://bl og.csdn.net/u012842255/article/...



4 u012842255 (http://blog.csdn.net/u012842255) 2017年04月21日 23:06 21220



程序员跨越式成长指南

完成第一次跨越,你会成为具有一技之长的开发者,月薪可能翻上几番;完成第二次跨越,你将成为 拥有局部优势或行业优势的专业人士,获得个人内在价值的有效提升和外在收入的大幅跃迁.....

(http://www.baidu.com/cb.php?c=lgF pyfqnHmknjfzrjD0IZ0qnfK9ujYzP1f4PjnY0Aw-

5Hc4nj6vPjm0TAq15Hf4rjn1n1b0T1YLn1TYm1cYnAmLmW99mhwW0AwY5HDdnHc3rjb4P1c0lqF 5y9YIZ0lOzqMpqwBUvqoOhP8QvIGIAPCmqfEmvq lyd8O1R4uWc4uHf3uAckPHRkPWN9PhcsmW9huWqdIAdxTvqdThP-5HDknWFBmhkEusKzujYk0AFV5H00TZcqn0KdpyfqnHRLPjnvnfKEpyfqnHnsnj0YnsKWpyfqP1cvrHnz0AqLUWYs0ZK45HcsP6KWThnqnWbLnH0)

Dlib人脸特征点检测(速度优化)(http://blog.csdn.net/Leo_812/article/details/51945743)

Ceo 812 (http://blog.csdn.net/Leo 812) 2016年07月18日 21:25 □13932

使用dlib人脸识别的例子 (http://blog.csdn.net/liukang325/article/details/55211814)

来自官方的例子: http://dlib.net/face detection ex.cpp.html 做了一些修改: #include #incl



dlib人脸检测功能介绍 (http://blog.csdn.net/xiamentingtao/article/details/50968514)

本文主要介绍三个点: 1. 如何单独建立一个工程,使用dlib的人脸检测功能。2. 提高人脸检测率的两个方法 3. 加速人脸检测 的方法 下面围绕这几个点展开叙述。建人脸检测工程1.首先...

🦹 xiamentingtao (http://blog.csdn.net/xiamentingtao) 2016年03月24日 09:02 🕮 13472

OpenCV实践之路——用dlib库进行人脸检测与人脸标记(Python)(http://blog.csdn.net/xin...

看人脸方面的资料的时候,会发现很多人都会提到dlib这个库,于是就安装尝试下这个库看看它到底有多么的神奇。今天只是 初次尝试一下dlib到底怎么用。 安装dlib: 我的操作系统是window 7, 安装...

(http://blog.csdn.net/xingchenbingbuyu) 2016年04月11日 00:13 12067

利用Dlib进行人脸特征局部定位 (http://blog.csdn.net/wahaha1_/article/details/53114783)

void CDlib_MFCDlg::OnBnClickedFace() { // TODO: 在此添加控件通知处理程序代码 char img_file[]="G:\\Source\\111.jp...



≔

<u>...</u>

