登录 | 注册

JackyChuan

个人资料

一个业余硅元素长方体空间移动师的博客。

: ■ 目录视图

₩ 摘要视图

RSS 订阅

☐ 发布Chat

访问: 13199次

积分: 211

等级: **BLOC** 2

排名: 千里之外

原创: 8篇 转载: 0篇 译文: 0篇 评论: 0条

文章搜索

文章分类 opencv (7)

视觉基础知识 (1)

文章存档

2016年12月 (2)

2016年11月 (2)

2016年10月 (4)

阅读排行

Opencv学习笔记-----霍夫 (5446)

Opencv学习笔记-----求取 (3523)

Opencv学习笔记-----FileI (1333)

Opencv学习笔记-----PC/ (1229)

Opencv学习笔记 ---open (799)

基础知识填坑---矢量的叉 (292)

Opencv学习笔记-----理解 (262)

Opencv学习笔记-----图像 (209)

评论排行

Opencv学习笔记 ---open (0)

Opencv学习笔记-----Filel (0)

Opencv学习笔记-----霍夫 (0)

Opencv学习笔记-----理解 (0)

Opencv学习笔记-----PCA

【线路图】人工智能到底学什么?! 程序员9月书讯 每周荐书(京东篇):618取胜

之道、质量保障、技术解密)

异步赠书:10月Python畅销书升级

Opencv学习笔记-----霍夫变换直线检测及原理理解

标签: opencv 霍夫变换 直线检测

2016-10-27 12:33 5462人阅读

评论

₩ 分类:

opencv (6) -

■ 版权声明:本文为博主原创文章,未经博主允许不得转载。

霍夫变换(Hough Transform)是图像处理中的一种特征提取技术,它通过一种技术异本位 测具有特定形状的物体。该过程在一个参数空间中通过计算累计结果的局部最大值得到 一个符合该特定形状的集合作为霍夫变换结果。霍夫变换于1962年由Paul Hough 首次提 出[53],后于1972年由Richard Duda和Peter Hart推广使用[54],经典霍夫变换用来检测图 像中的直线,后来霍夫变换扩展到任意形状物体的识别,多为圆和椭圆.

经过几天的学习,发现各位大牛的理解方式之前都是有一些区别的,但是核心的思想没 有变化,因此记录一下自己对霍夫变换直线检测的认识。

一、原理介绍:

- 1、对于直角坐标系中的任意一点A(x0,y0),经过点A的直线满足Y0=k*X0+b.(k是斜率,b是截距)
- 2、那么在X-Y平面过点A(x0,y0)的直线簇可以用Y0=k*X0+b表示,但对于垂直于X轴的 直线斜率是无穷大的则无法表示。因此将直角坐标系转换到极坐标系就能解决该特殊情 况。
- 3、在极坐标系中表示直线的方程为 $\rho=xCos\theta+ySin\theta$ (ρ 为原点到直线的距离),如图所

关闭





推荐文章

- * CSDN邀请您来GitChat赚钱啦!
- * 行为驱动开发(BDD)你准备 好了吗?
- * 如何更加安全、高效地利用开源项目?
- * 程序员业余时间修炼指南
- * DevOps 在公司项目中的实践落地
- *Jenkins + Django 完整实战,细 化到每一步操作

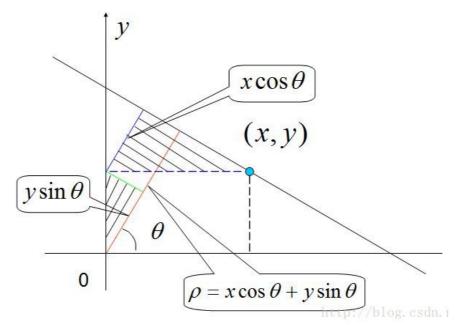


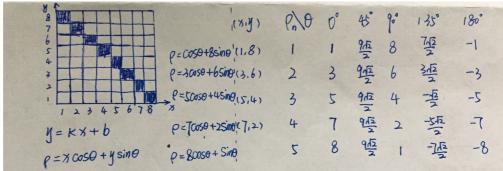
液态硬盘



去除口臭的方法







4、如上图,假定在一个8*8的平面像素中有一条直线,并且从左上角(1,8)像素点开始分别计算θ为0°、45°、90°、135°、180°时的ρ,图中可以看出ρ分别为1、(9 $\sqrt{2}$)/2、8、(7 $\sqrt{2}$)/2、-1,并给这5个值分别记一票,同理计算像素点(3,6)点θ为0°、45°、90°、135°、180°时的ρ,再给计算出来的5个ρ值分别记一票,此时就会发现ρ = (9 $\sqrt{2}$)/2的这个值已经记了两票了,以此类推,遍历完整个8*8的像素空间的时候ρ = (9 $\sqrt{2}$)/2就记了5票,别的ρ值的票数均小于5票,所以得到该直线在这个8*8的像素坐标中的极坐标方程为 (9 $\sqrt{2}$)/2=x*Cos45°+y*Sin45°,到此该直线方程就求出来了。(PS:但实际中θ的取值不会跨度这么大,一般是PI/180)。

二、Opencv实现直线检测:

1、Opencv1.0版本:

```
01.
      #include<cv.h>
02.
      #include<highgui.h>
03.
04.
      int main()
05.
06.
         IplImage* pImgSrc = NULL;
                                      //源图像
         IplImage* pImg8u = NULL;
                                      //灰度图
07.
         IplImage* pImgCanny = NULL; //边缘检测后的图
08.
         IplImage* pImgDst = NULL;
                                      //在图像上画上检测到的清华后的图像
09.
                                                                                               关闭
10.
         CvSeq* lines = NULL;
         CvMemStorage* storage = NULL;
11.
12.
         /*边缘检测*/
13.
         pImgSrc = cvLoadImage(".\\res\\street.jpg", 1);
14.
         pImg8u = cvCreateImage(cvGetSize(pImgSrc), IPL_[
15.
         pImgCanny = cvCreateImage(cvGetSize(pImgSrc), IF
16.
17.
         pImgDst = cvCreateImage(cvGetSize(pImgSrc), IPL_
18.
         cvCvtColor(pImgSrc, pImg8u, CV_BGR2GRAY);
19.
         cvCanny(pImg8u, pImgCanny, 20, 200, 3);
20.
21.
         /*检测直线*/
                                                            人工植发
22.
         storage = cvCreateMemStorage(0);
         lines = cvHoughLines2(pImgCanny, storage, CV_HOU
```

Opencv学习笔记-----霍夫变换直线检测及原理理解 - JackyChuan - CSDN博客

```
pImgDst = cvCreateImage(cvGetSize(pImgSrc), IPL_DEPTH_8U, 3);
25.
          cvCvtColor(pImg8u, pImgDst, CV_GRAY2BGR);
26.
27.
          /*在pImgDst上画出检测到的直线*/
28.
          for (int i = 0; i < lines->total; i++)
29.
30.
               CvPoint* line = (CvPoint*)cvGetSeqElem(lines, i);
31.
               \label{eq:cvLine} \verb|cvLine|(pImgDst, line[0], line[1], CV_RGB(255, 0, 0), 3, 8); \\
32.
33.
          cvNamedWindow("src", 1);
34.
35.
          cvNamedWindow("canny", 1);
36.
          cvNamedWindow("hough", 1);
37
          cvShowImage("src", pImgSrc);
          cvShowImage("canny", pImgCanny);
38.
39
          cvShowImage("hough", pImgDst);
40.
41.
          cvWaitKey(0);
42.
43.
          cvReleaseImage(&pImgSrc);
44.
          cvReleaseImage(&pImg8u);
45.
          cvReleaseImage(&pImgCanny);
46.
          cvReleaseImage(&pImgDst);
47.
          cvReleaseMemStorage(&storage);
48.
49.
          return 0;
50.
    }
```

液态硬盘





去除口臭的方法

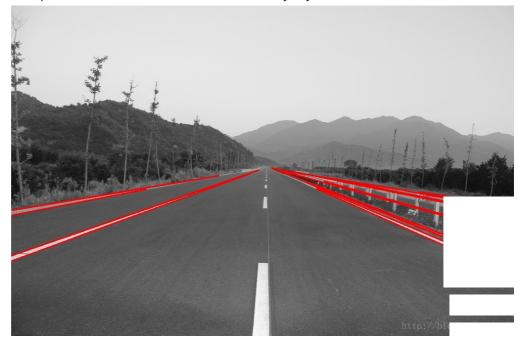


2、Opencv2.4.9版本:

```
[cpp]
01.
      #include<opencv2\imgproc\imgproc.hpp>
02.
      #include<opencv2\opencv.hpp>
03.
      #include<opencv2\highgui\highgui.hpp>
04.
      using namespace std;
05.
      using namespace cv;
06.
07.
      int main()
08.
09
          Mat Image = imread(".//res//street.jpg", 0);
10.
          Mat CannyImg;
11.
          Canny(Image, CannyImg, 140, 250, 3);
          imshow("CannyImg", CannyImg);
12.
13.
14.
          Mat DstImg;
15.
          cvtColor(Image, DstImg, CV_GRAY2BGR);
16.
17.
          vector<Vec4i> Lines;
18.
          \label{eq:houghLinesP(CannyImg, Lines, 1, CV_PI / 360, 170, 30, 15);} \\
19.
          for (size_t i = 0; i < Lines.size(); i++)</pre>
20.
               line(DstImg, Point(Lines[i][0], Lines[i][1]), Point(Lines[i][2], Lines[i]
21.
      [3]), Scalar(0, 0, 255), 2, 8);
22.
          imshow("HoughLines_Detect", DstImg);
23.
          imwrite(".//res//HoughLines_Detect.jpg", DstImg);
25.
          waitKey(0);
26.
          return 0;
    }
27.
```

3、效果图:







三、推荐一个国外公路直线检测的大神的个人主页(有很多资源和源码): Mohamed Aly: http://www.vision.caltech.edu/malaa/research/

他研究了公路上的直线(斑马线)等的检测。

T页

上一篇 Opencv学习笔记-----FilePath的相对路径设置方法

下一篇 Opencv学习笔记-----理解Mat

相关文章推荐

- opencv直线检测直线提取算法与总结
- 机器学习之数学基础系列--AI100
- 【OpenCV】利用霍夫变换进行直线检测
- 使用Keras快速构造自己的深度学习模型--谢梁
- 霍夫变换检测直线--原理和Matlab实现
- 跳过Java开发的各种坑
- 图像处理算法基础(八)---霍夫变换直线检测

种头发原理

• Android自动化刷量、作弊与防作弊

- YV12转换到RGB32[]
- Retrofit 从入门封装到源码解析
- Hough Transform 霍夫变换检测直线
- 使用Pandas与Matplotlib分析科比职业生涯数据
- OpenCV 学习(Hough 变场埠取直线)

• 霍夫变换

• 图像处理式

• Opencv学



查看评论











关闭

暂无评论

*以上用户言论只代表其个人观点,不代表CSDN网站的观点或立场

公司简介 | 招贤纳士 | 广告服务 | 联系方式 | 版权声明 | 法律顾问 | 问题报告 | 合作伙伴 | 论坛反馈

网站客服 杂志客服 微博客服 webmaster@csdn.net 400-660-0108 | 北京创新乐知信息技术有限公司 版权所有 | 江苏知之为计算机有限公司 |

江苏乐知网络技术有限公司

京 ICP 证 09002463 号 | Copyright © 1999-2017, CSDN.NET, All Rights Reserved







关闭