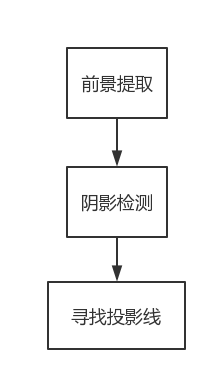
**程序流程图和实现模块**

* **整体流程**

****

* **各模块说明**

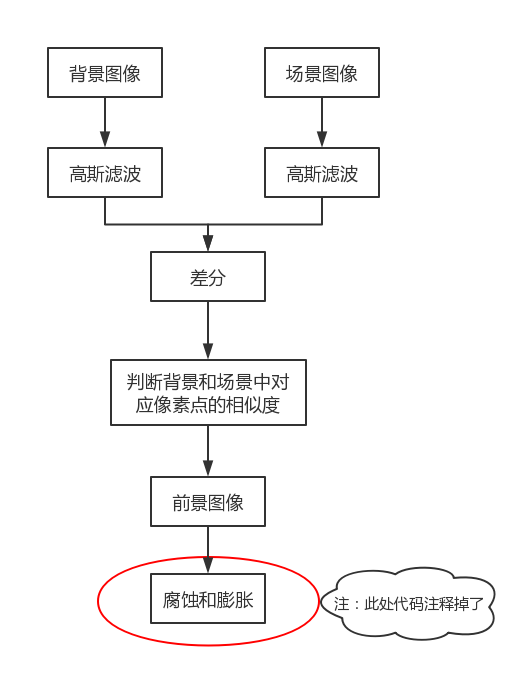
1. **前景提取（shadow\_detection.cpp）**

**注：这里以后可以改进，如动态背景建模**

1. **源代码**

differRGB.cpp

1. **流程**

****

1. **注意**

相似度判断用到了阈值

1. **阴影自适应提取算法（shadow\_detection.cpp）**
2. **整体说明**

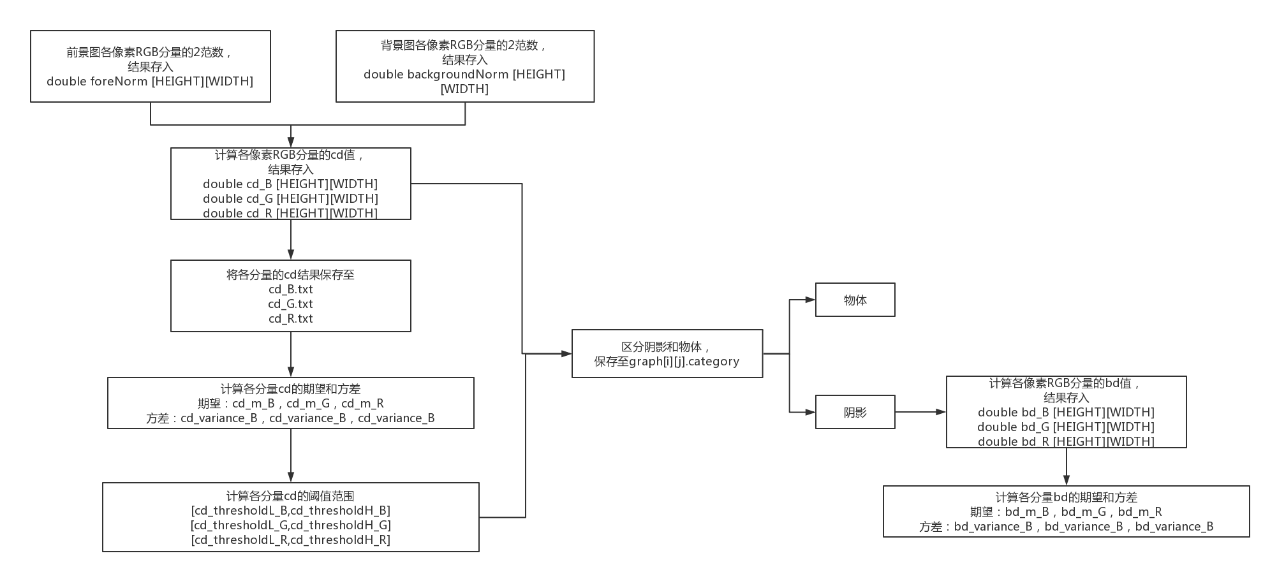
函数：int shadowDetection()

流程：

1. **各模块说明**
2. 依据**色度差**区分物体和阴影

函数：int chromaticityDiffer()

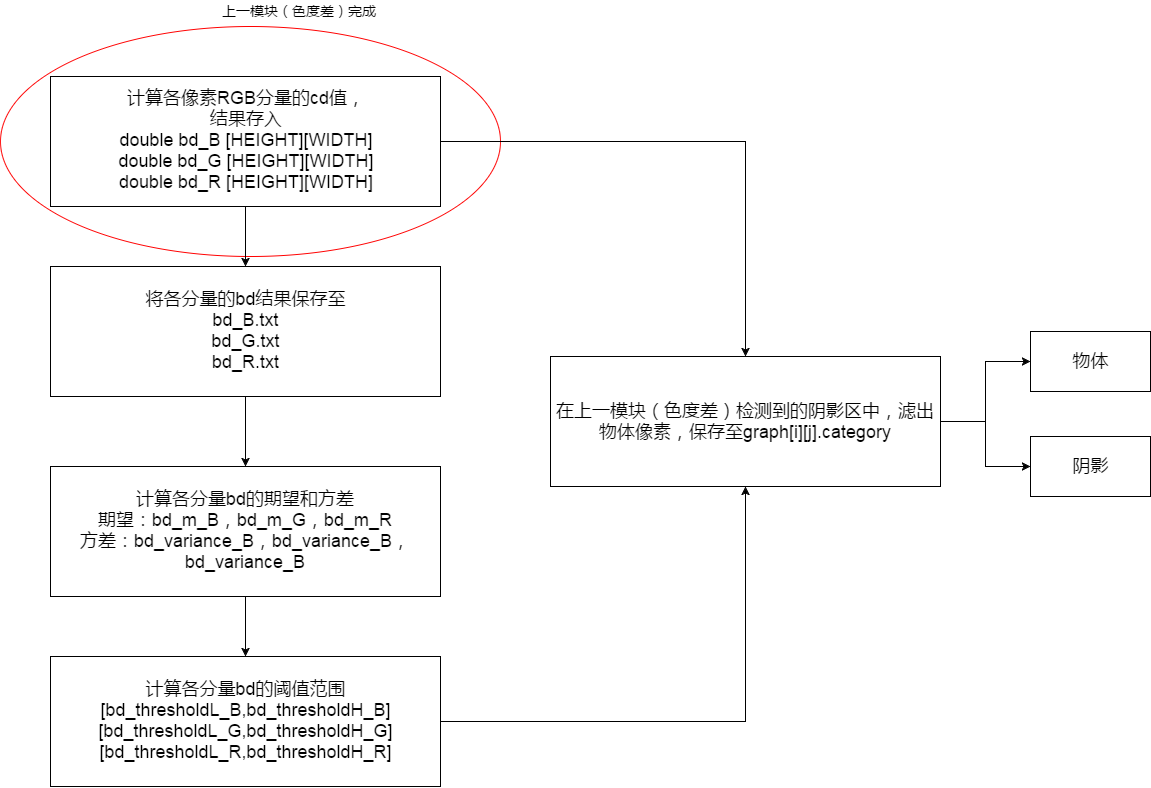
流程：



1. 依据**亮度差**区分物体和阴影

函数：int brightnessDiffer()

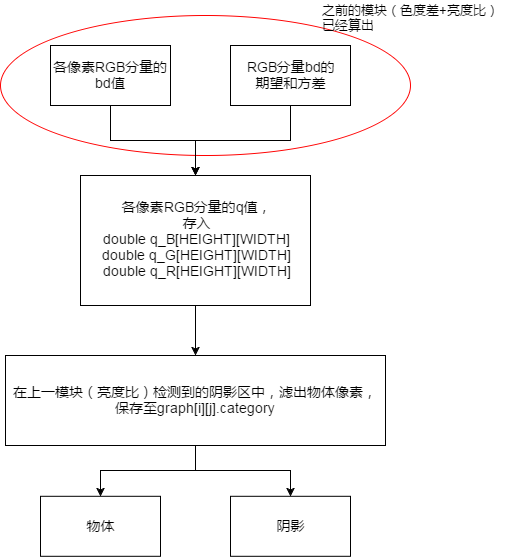
流程：



1. 利用**四邻域像素的亮度比**进一步检测阴影

函数：int localRelation()

流程：

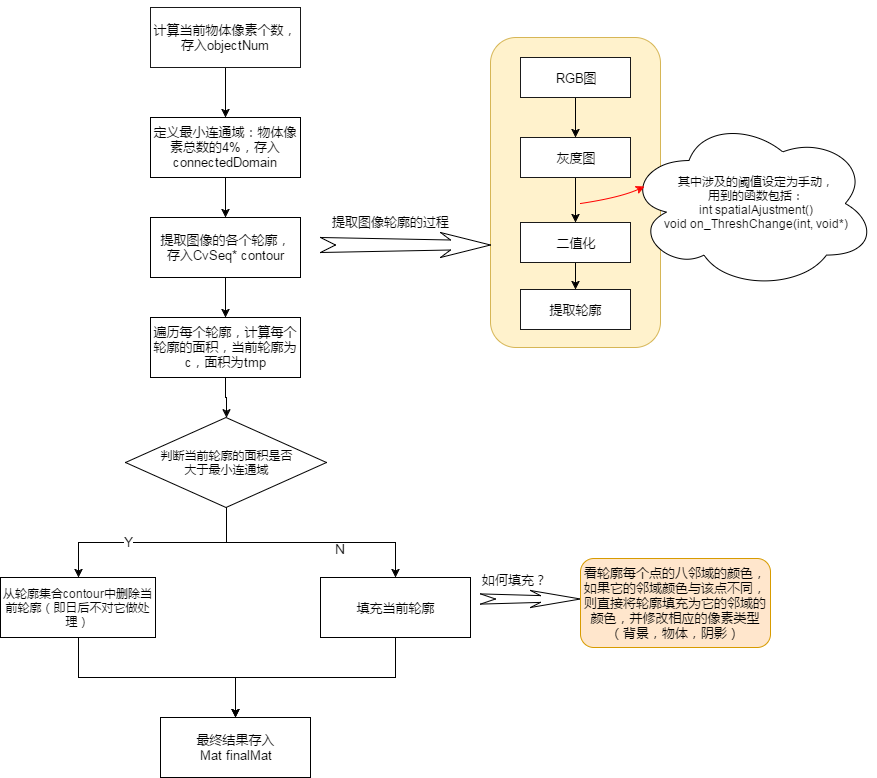


1. **最小连通域**阴影检测优化

**注：此处可以改进，现在为手动设定阈值，以后可以考虑自适应的设置阈值**

函数：void fillSmallDomain()

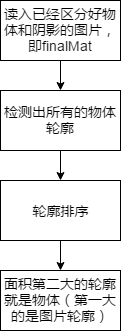
流程：



1. **在有效的物体区中自适应获取物体轮廓（objectExtraction.cpp）**

函数：int objectExtraction()

流程：



1. **在有效的阴影区中获取几何高度的投影线**

流程：

