

OpenCV实战：人脸关键点检测 (FaceMark)

原创：Amusi CVer 2018-04-08

Summary：利用OpenCV中的LBF算法进行人脸关键点检测 (Facial Landmark Detection)

Author：Amusi

Date：2018-03-20

Note：OpenCV3.4以及上支持Facemark

PS：点击“阅读原文”，可以下载所有源码和模型，记得给star哦！

教程目录

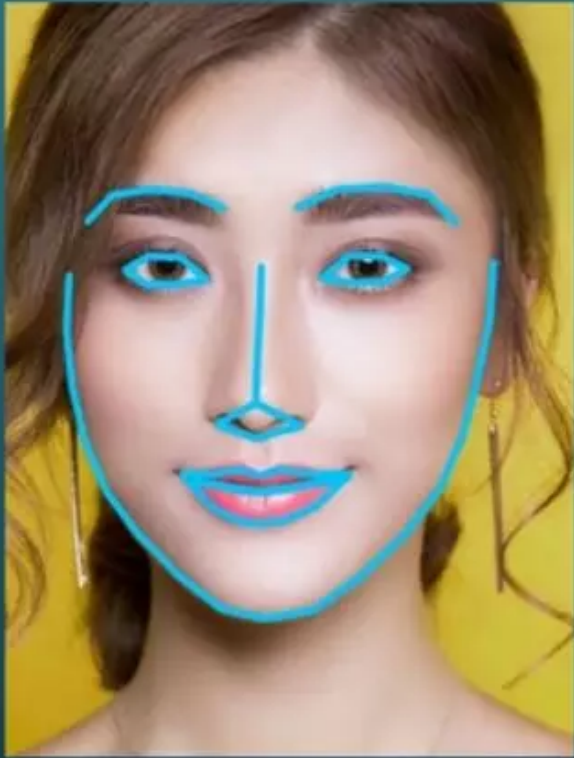
- 测试环境
- 引言
- Facemark API
- Facemark训练好的模型
- 利用OpenCV代码进行实时人脸关键点检测
- 步骤
- 代码
- 实验结果
- Reference

测试环境

- Windows10
- Visual Studio 2013
- OpenCV3.4.1

引言

人脸一般是有68个关键点，常用的人脸开源库有Dlib，还有很多深度学习的方法。



OPENCV FACEMARK

Facial Landmark Detection



本教程仅利用OpenCV，不依赖任何其它第三方库来实现人脸关键点检测，这一特性是之前没有的。因为OpenCV自带的samples中只有常见的人脸检测、眼睛检测和眼镜检测等（方法是harr+cascade或lbp+cascade）。

本教程主要参考[Facemark : Facial Landmark Detection using OpenCV\[1\]](#)。

截止到2018-03-20，OpenCV3.4可支持三种人脸关键点检测，但目前只能找到一种已训练好的模型，所以本教程只介绍一种实现人脸关键点检测的算法。而且此类算法还没有Python接口，所以这里只介绍C++的代码实现。

Facemark API

OpenCV官方的人脸关键点检测API称为Facemark。Facemark目前分别基于下述三篇论文，实现了三种人脸关键点检测的方法。

- [FacemarkKazemi\[2\]](#): This implementation is based on a paper titled “[One Millisecond Face Alignment with an Ensemble of Regression Trees](#)” by V.Kazemi and J. Sullivan published in CVPR 2014[3]. An alternative implementation of this algorithm can be found in DLIB

- [FacemarkAAM\[4\]](#): This implementation uses an Active Appearance Model (AAM) and is based on the paper titled "[Optimization problems for fast AAM fitting in-the-wild](#)" by G. Tzimiropoulos and M. Pantic, published in ICCV 2013[5].
- [FacemarkLBF\[6\]](#): This implementation is based on a paper titled "[Face alignment at 3000 fps via regressing local binary features](#)" by S. Ren published in CVPR 2014[7].

在写这篇文章的时候，FacemarkKazemi类似乎不是从Facemark类派生的，而其他两个类都是。

Facemark训练好的模型

尽管 Facemark API 包含三种不同的实现，但只有 FacemarkLBF（local binary features，LBF）才提供经过训练的模型。（之后在我们根据公共数据集训练我们自己的模型后，这篇文章将在未来更新）

你可以从中下载已训练好的模型：

- [lbfmodel.yaml\[8\]](#).

利用OpenCV代码进行实时人脸关键点检测

步骤

1. 加载人脸检测器（face detector）

所有的人脸关键点检测算法的输入都是一个截切的人脸图像。因为，我们的第一步就是在图像中检测所有的人脸，并将所有的人脸矩形框输入到人脸关键点检测器中。这里，我们可以使用OpenCV的Haar人脸检测器或者lbp人脸检测器来检测人脸。

2. 创建Facemark对象

创建 Facemark 类的对象。在 OpenCV 中，Facemark 是使用智能指针（smart pointer，PTR），所以我们不需要考虑内存泄漏问题。

3. 加载landmark检测器

加载关键点检测器（lbfmodel.yaml）。此人脸检测器是在几千幅带有关键点标签的人脸图像上训练得到的。

带有注释 / 标签关键点的人脸图像公共数据集可以访问这个链接下载：
<https://ibug.doc.ic.ac.uk/resources/facial-point-annotations/>

4. 从网络摄像头中捕获帧

捕获视频帧并处理。我们既可以打开一个本地视频(.mp4)，也可以打开网络摄像机（如果电脑有的话）来进行人脸关键点检测。

5. 检测人脸

我们对视频的每一帧运行人脸检测器。人脸检测器的输出是一个包含一个或多个矩形（rectangles）的容器（vector），即视频帧中可能有一张或者多张人脸。

6. 运行人脸关键点检测器

我们根据人脸矩形框截取原图中的人脸ROI，再利用人脸关键点检测器（facial landmark detector）对人脸ROI进行检测。

对于每张脸我们获得，我们可以获得68个关键点，并将其存储在点的容器中。因为视频帧中可能有多张脸，所以我们应采用点的容器的容器。

7. 绘制人脸关键点

根据获得关键点，我们可以在视频帧上绘制出来并显示。

代码

本教程的代码一共有两个程序，分别为 faceLandmarkDetection.cpp 和 drawLandmarks.hpp。

- faceLandmarkDetection.cpp实现视频帧捕获、人脸检测、人脸关键点检测；
- drawLandmarks.hpp实现人脸关键点绘制和多边形线绘制。

faceLandmarkDetection.cpp

```
1  // Summary: 利用OpenCV的LBF算法进行人脸关键点检测
2  // Author: Amusi
3  // Date: 2018-03-20
4  // Reference:
5  // [1]Tutorial: https://www.learnopencv.com/facemark-facial-landmark-detection-using-opencv/
6  // [2]Code: https://github.com/spmалlick/Learnopencv/tree/master/FacialLandmarkDetection
7
8  // Note: OpenCV3.4及以上支持Facemark
9
10 #include <opencv2/opencv.hpp>
11 #include <opencv2/face.hpp>
12 #include "drawLandmarks.hpp"
13
14
15 using namespace std;
16 using namespace cv;
17 using namespace cv::face;
18
```

```

19
20 int main(int argc, char** argv)
21 {
22     // 加载人脸检测器 (Face Detector)
23     // [1] Haar Face Detector
24     // CascadeClassifier faceDetector("haarcascade_frontalface_alt2.xml");
25     // [2] LBP Face Detector
26     CascadeClassifier faceDetector("lbpcascade_frontalface.xml");
27
28     // 创建Facemark类的对象
29     Ptr<Facemark> facemark = FacemarkLBF::create();
30
31     // 加载人脸检测器模型
32     facemark->loadModel("lbfmodel.yaml");
33
34     // 设置网络摄像头用来捕获视频
35     VideoCapture cam(0);
36
37     // 存储视频帧和灰度图的变量
38     Mat frame, gray;
39
40     // 读取帧
41     while(cam.read(frame))
42     {
43
44         // 存储人脸矩形框的容器
45         vector<Rect> faces;
46         // 将视频帧转换至灰度图, 因为Face Detector的输入是灰度图
47         cvtColor(frame, gray, COLOR_BGR2GRAY);
48
49         // 人脸检测
50         faceDetector.detectMultiScale(gray, faces);
51
52         // 人脸关键点的容器
53         vector< vector<Point2f> > > landmarks;
54
55         // 运行人脸关键点检测器 (Landmark detector)
56         bool success = facemark->fit(frame, faces, landmarks);
57
58         if(success)
59         {
60             // 如果成功, 在视频帧上绘制关键点
61             for(int i = 0; i < landmarks.size(); i++)
62             {
63                 // 自定义绘制人脸特征点函数, 可绘制人脸特征点形状/轮廓
64                 drawLandmarks(frame, landmarks[i]);
65                 // OpenCV自带绘制人脸关键点函数: drawFacemarks
66                 drawFacemarks(frame, landmarks[i], Scalar(0, 0, 255));
67             }
68
69         }
70
71         // 显示结果
72         imshow("Facial Landmark Detection", frame);
73
74         // 如果按下ESC键, 则退出程序
75         if (waitKey(1) == 27) break;
76
77     }
78     return 0;
79 }

```

drawLandmarks.hpp

```

1 // Summary: 绘制人脸关键点和多边形线
2 // Author: Amusi

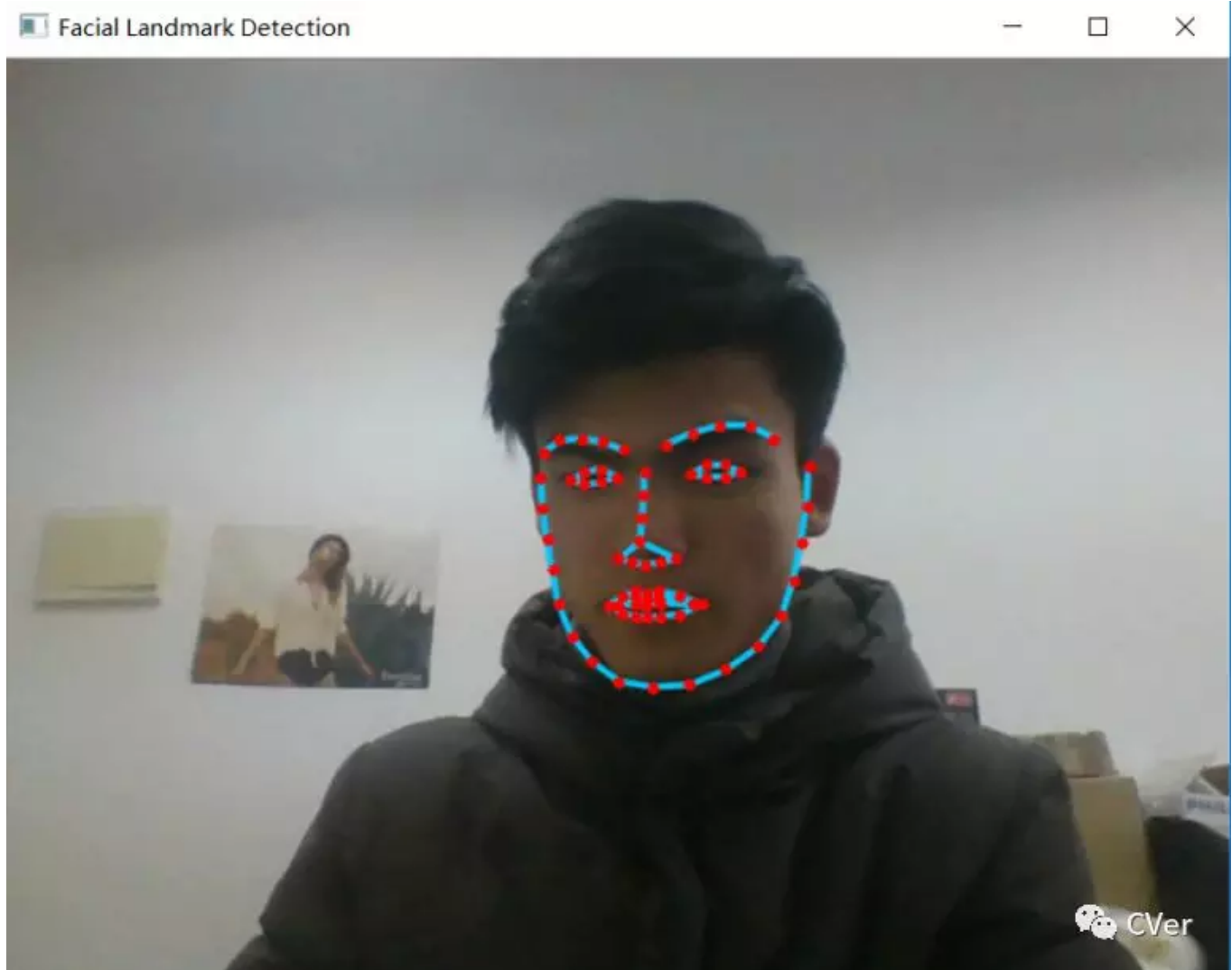
```

```

3  // Date: 2018-03-20
4
5  #ifndef _renderFace_H_
6  #define _renderFace_H_
7
8  #include <iostream>
9  #include <opencv2/opencv.hpp>
10
11  using namespace cv;
12  using namespace std;
13
14  #define COLOR Scalar(255, 200,0)
15
16  // drawPolyline 通过连接开始和结束索引之间的连续点来绘制多边形线。
17  void drawPolyline
18  (
19      Mat &im,
20      const vector<Point2f> &landmarks,
21      const int start,
22      const int end,
23      bool isClosed = false
24  )
25  {
26      // 收集开始和结束索引之间的所有点
27      vector<Point> points;
28      for (int i = start; i <= end; i++)
29      {
30          points.push_back(cv::Point(landmarks[i].x, landmarks[i].y));
31      }
32
33      // 绘制多边形曲线
34      polyLines(im, points, isClosed, COLOR, 2, 16);
35
36  }
37
38  // 绘制人脸关键点
39  void drawLandmarks(Mat &im, vector<Point2f> &landmarks)
40  {
41      // 在脸上绘制68点及轮廓（点的顺序是特定的，有属性的）
42      if (landmarks.size() == 68)
43      {
44          drawPolyline(im, landmarks, 0, 16);          // Jaw line
45          drawPolyline(im, landmarks, 17, 21);        // Left eyebrow
46          drawPolyline(im, landmarks, 22, 26);        // Right eyebrow
47          drawPolyline(im, landmarks, 27, 30);        // Nose bridge
48          drawPolyline(im, landmarks, 30, 35, true);  // Lower nose
49          drawPolyline(im, landmarks, 36, 41, true);  // Left eye
50          drawPolyline(im, landmarks, 42, 47, true);  // Right eye
51          drawPolyline(im, landmarks, 48, 59, true);  // Outer lip
52          drawPolyline(im, landmarks, 60, 67, true);  // Inner lip
53      }
54      else
55      {
56          // 如果人脸关键点数不是68，则我们不知道哪些点对应于哪些面部特征。所以，我们为每个Landamrk画一个圆圈。
57          for(int i = 0; i < landmarks.size(); i++)
58          {
59              circle(im,landmarks[i],3, COLOR, FILLED);
60          }
61      }
62  }
63
64  #endif // _renderFace_H_

```

实验结果



Reference

- [1]Tutorial : <https://www.learnopencv.com/facemark-facial-landmark-detection-using-opencv/>
- [2]FacemarkKazemi : https://docs.opencv.org/trunk/dc/de0/classcv_1_1face_1_1FacemarkKazemi.html
- [3]One Millisecond Face Alignment with an Ensemble of Regression Trees : http://www.csc.kth.se/~vahidk/face_ert.html
- [4]FacemarkAAM : https://docs.opencv.org/trunk/d5/d7b/classcv_1_1face_1_1FacemarkAAM.html
- [5]Optimization problems for fast AAM fitting in-the-wild : https://ibug.doc.ic.ac.uk/media/uploads/documents/tzimiro_pantic_iccv2013.pdf
- [6]FacemarkLBF : https://docs.opencv.org/trunk/dc/d63/classcv_1_1face_1_1FacemarkLBF.html

[7]Face alignment at 3000 fps via regressing local binary features :
http://www.jiansun.org/papers/CVPR14_FaceAlignment.pdf

[8]lbfmodel.yaml :
<https://github.com/kurnianggoro/GSOC2017/blob/master/data/lbfmodel.yaml>

-----我是可爱的分割线-----

若喜欢Amusi写的文章，可以扫描下方二维码关注CVer公众号！



如何下载教程中的所有源码和模型？

请点击下面的“阅读原文”，
记得给star哦！

[阅读原文](#)