第1章 OpenCV 快速入门

- 1.1 OpenCV 源码结构
- 1.2 OpenCV 常用模块
- 1.3 扩展模块 opencv contrib
- 1.4 Windows 端 C++开发环境搭建
- 1.5 Linux 端 C++语言开发环境搭建
- 1.6 Python 开发环境搭建
- 1.7 Windows 端 OpenCV 源码编译
- 1.8 扩展模块 opencv_contrib 编译
- 第2章 图像读写模块 imgcodecs
 - 2.1 图像读取
 - 2.2 图像保存
 - 2.3 图像编码
 - 2.4 图像解码
- 第3章 核心库模块 core
 - 3.1 常用数据结构
 - 3.2 四则运算
 - 3.3 位运算
 - 3.4 代数运算
 - 3.5 比较运算
 - 3.6 特征值与特征向量
 - 3.7 生成随机数矩阵
 - 3.8 矩阵转向量
 - 3.9 通道分离与通道合并
 - 3.10 图像旋转
 - 3.11 图像拼接
 - 3.12 图像边界拓展
 - 3.13 傅里叶变换
 - 3.14 图像像素遍历
 - 3 15 丰写签名外理
- 第4章 图像处理模块 imgproc
 - 4.1 颜色空间转换
 - 4.2 图像尺寸变换
 - 4.4 图形绘制
 - 4.5 形态学运算:腐蚀
 - 4.6 形态学运算:膨胀
 - 4.7 其他形态学运算
 - 4.8 图像滤波:方框滤波
 - 4.9 图像滤波:均值滤波

这是讲义的展示内容,报名课程后可以获得完整教程。

- 4.10 图像滤波: 高斯滤波
- 4.11 图像滤波:双边滤波
- 4.12 图像滤波:中值滤波
- 4.13 边缘检测: Sobel 边缘检测
- 4.14 边缘检测: Scharr 边缘检测
- 4.15 边缘检测: Laplacian 边缘检测
- 4.16 边缘检测: Canny 边缘检测
- 4.17 霍夫变换: 霍夫线变换
- 4.18 霍夫变换: 霍夫圆变换
- 4.19 仿射变换
- 4.20 透视变换
- 4.21 重映射
- 4.22 阈值化: 基本阈值化
- 4.23 阈值化: 自适应阈值化
- 4.24 图像金字塔: 高斯金字塔
- 4.25 图像金字塔: 拉普拉斯金字塔
- 4.26 直方图计算
- 4.27 直方图均衡化
- 4.29 分水岭算法
- 4.30 Grabcuts 算法
- 4.31 漫水填充算法
- 4.32 角点检测: Harris 角点检测
- 4.33 角点检测: Shi-Tomasi 角点检测
- 4.34 角点检测:亚像素角点检测
- 4.35 图像轮廓查找
- 4.36 轮廓绘制
- 4.38 矩形边框
- 4.39 最小外接矩形
- 4.40 最小外接圆
- 4.41 多边形填充
- 4.42 直线拟合
- 443 椭圆拟合
- 4.44 多边形拟合
- 4.45 凸包检测
- 4.46 总结
- 第5章 可视化模块 highgui
 - 5.1 图像显示
 - 5.2 设置感兴趣区域
 - 5.3 键盘操作

- 5.4 鼠标操作
- 5.5 进度条操作
- 第6章 视频处理模块 videoio
 - 6.1 视频读取: 从文件读取
 - 6.2 视频读取: 从设备读取
 - 6.3 从图片文件创建视频
 - 6.4 相机采集视频
 - 6.5 视频编解码工具 FFMPEG
- 第7章 视频分析模块 video
 - 7.1 基于 MOG2 与 KNN 算法的运动分析
 - 7.2 基于 CamShift 算法的目标跟踪
 - 7.3 基于 meanShift 算法的目标跟踪
 - 7.4 稀疏光流法运动目标跟踪
 - 7.5 稠密光流法运动目标跟踪
- 第8章 照片处理模块 photo
 - 8.1 无缝克隆
 - 8.2 图像对比度保留脱色
 - 8.3 图像修复
 - 8.4 高动态范围成像
 - 8.5 边缘保留滤波
 - 8.6 图像细节增强
 - 8.7 铅笔素描
 - 8.8 风格化图像
- 第9章 2D 特征模块 features2d
 - 9.1 特征点检测算法: SIFT
 - 9.2 特征点检测算法: SURF
 - 9.3 特征点检测算法: BRISK
 - 9.4 特征点检测算法: ORB
 - 9.5 特征点检测算法: KAZE
 - 9.6 特征点检测算法: AKAZE
 - 9.7 特征点检测算法: AGAST
 - 9.8 特征点检测算法: FAST
 - 9.9 特征点匹配算法: Brute-Force
 - 9.10 特征点匹配算法: FLANN
- 第10章 相机标定与三维重建模块 calib3d
 - 10.1 单应性变换矩阵
 - 10.2 单应性应用之图像插入
 - 10.3 棋盘角点检测并绘制
 - 10.4 消除图像失真

- 第 11 章 目标检测模块 objdetect
 - 11.1 使用级联分类器进行人脸检测
 - 11.2 使用级联分类器进行人眼检测
 - 11.3 HOG 描述符行人检测
 - 11.4 二维码检测
 - 11.5 二维码解码
- 第 12 章 机器学习模块 ml
 - 12.1 Logistic 回归
 - 12.2 支持向量机
 - 12.3 主成分分析
 - 12.4 机器学算法概述
- 第 13 章深度神经网络模块 dnn
 - 13.1 风格迁移
 - 13.2 图像分类
 - 13.3 目标检测
 - 13.4 图像超分

第1章 OpenCV 快速入门

1.1 OpenCV 源码结构

OpenCV 是计算机视觉中的经典库, 具有跨平台和多语言支持特性, 功能非常强大。

官网地址: https://opencv.org

参考文档: https://docs.opencv.org/master

论坛: http://answers.opencv.org

Github: https://github.com/opencv/opencv

提 Issue: https://github.com/opency/opency/issues

OpenCV 的代码结构如下图所示:



整个代码包括 9 个文件夹和若干文件,各文件夹以及文件的作用如下:

● 3rdparty: 第三方库存放路径

● apps: 工具存放文件夹 ●

cmake: 存放 cmake 编译生成项目工程时的依赖文件;

● data: 存放 OpenCV samples 中用到的资源文件;

● doc: 存放文档相关文件;

● include: 存放引用的头文件

● modules: 源码模块,源码存放位置;

● platforms: 存放交叉编译工具

- samples: 存放官方提供的 sample;
- CMakeLists.txt: cmake 编译脚本。

1.2 OpenCV 常用模块

OpenCV 代码中包含 21 个文件夹,如下图所示:



各模块的功能如下。

- calib3d: 该模块由相机校准(calibration)和三维重建(3d)两个部分组成,主要用于相机标定与三维视觉等;
 - core: OpenCV 的内核模块,定义了基础数据结构与基础计算;
 - dnn: 该模块主要用于深度学习推理部署,不支持模型训练;
 - features2d: 该模块主要用于特征点处理, 例如特征点检测与匹配等;
- flann: FLANN 为快速最近邻算法(Fast Library for Approximate Nearest Neighbors)的缩写,该模块包含快速近似最近邻搜索和聚类等功能;
 - gapi: 该模块对图像处理算法做了加速处理,不属于 OpenCV 的功能模块;
- highgui: 该模块用于创建图像化界面操作,例如创建和操作图像显示窗口、 鼠标与键盘事件处理,进度条等图像化交互操作;
 - imgcodecs: 该模块负责图像文件读写,如图像读取与保存;

- imgproc: 该模块是 0penCV 图像处理最重要的模块,主要功能如图像滤波、 图像几何变换、直方图操作等;
- ml: 该模块为机器学习模块,包含常见的机器学习算法,如支持向量机和随机森林等:
 - objdetect:该模块主要用于图像目标检测,例如 Haar 特征检测等;
 - photo: 该模块主要负责照片处理,如照片修复和去噪等;
- stitching: 该模块负责图像拼接,功能包括图像特征点寻找与匹配等图像拼接技术:
 - video: 该模块用于视频分析,如运动估计、背景分离等;
 - videoio: 该模块负责视频读写,主要视频文件的读取和写入。

1.3 扩展模块 opencv_contrib

OpenCV 在视觉算法中的功能非常强大,其中一个原因就是该算法库一直在与时俱进的更新最新的算法,对于具有专利的算法(如 SURF)以及一些还没有稳定的算法,OpenCV 会将其置于扩展模块中,这些扩展模块包含在 opencv_contrib 代码库中。对于稳定的算法,会被移到 OpenCV 主仓库代码中,因此需要谨慎的使用 opencv_contrib,因为不同版本的函数可能存在差异。

在 OpenCV 3.x 版本之后, opencv_contrib 就不再包含于 OpenCV 源码中, opencv_contrib 的源码可以在 Github 上下载, 然后参与 OpenCV 源码编译, 编译方法将在案例 5 中讲解。

opencv_contrib 的模块及其功能说明如下。

- alphamat: Alpha Matting 信息流算法;
- aruco:增强现实标记算法;
- barcode: 条形码检测与解码方法;
- bgsegm: 增强背景-前景分割算法;
- bioinspired: 仿生学视觉模型和衍生工具;
- ccalib: 用于三维重建的自定义校准模式;
- cudaarithm: CUDA 矩阵运算;
- cudabgsegm: CUDA 背景分割;

- cudacodec: CUDA 视频编解码;
- cudafeatures2d: CUDA 特征检测与描述;
- cudafilters: CUDA 图像滤波;
- cudaimgproc: CUDA 图像处理;
- cudalegacy: CUDA 传统支持;
- cudaobjdetect: CUDA 目标检测;
- cudaoptflow: CUDA 光流算法:
- cudastereo: CUDA 立体匹配;
- cudawarping: CUDA 图像扭曲;
- cudev: CUDA 设备层:
- cvv: 计算机视觉程序交互式可视化调试的 GUI;
- datasets:用于处理不同数据集的框架;
- dnn objdetect: 基于 DNN 的目标检测;
- dnn superres: 基于 DNN 的超分;
- dpm: 基于可变形零件的模型;
- face: 人脸分析;
- freetype: 使用 freetype/harfbuzz 绘制 UTF-8 字符串;
- fuzzy: 基于模糊数学的图像处理;
- hdf:分层数据格式 I/0 例程;
- hfs: 基于层次特征选择的图像分割方法;
- img_hash: 该模块提供了不同的图像哈希算法的实现;
- intensity transform: 该模块提供了用于调整图像对比度的强度变换算法的实现;
- julia: OpenCV Julia 绑定;
- line descriptor: 用于从图像中提取线条的二进制描述符;
- mcc: Macbeth 图表模块;
- optflow: 光流算法:

- ovis: OGRE 三维可视化器;
- phase unwrapping: 相位展开 API;
- plot: Mat 数据绘制函数;
- quality: 图像质量分析 API;
- rapid: 基于轮廓的三维目标跟踪;
- reg: 图像配准;
- rgbd: RGB 深度处理;
- saliency: 显著性 API;
- sfm: 运动结构分析;
- shape: 形状距离与匹配;
- stereo: 立体匹配算法;
- structured light: 结构光 API;
- superres: 超分模块; ✓
- surface matching: 曲面匹配;
- text: 场景文字检测与识别;
- tracking: 追踪 API;
- videostab: 视频稳定;
- viz: 三维可视化器;
- wechat_qrcode: 微信二维码检测器, 用于检测和解析二维码;
- xfeatures2d: features2d 扩展模块;
- ximgproc: imgproc 扩展模块;
- xobjdetect: objdetect 扩展模块;
- xphoto: photo 扩展模块。

1.4 Windows 端 C++开发环境搭建

Windows 上进行 C++开发,常用的 IDE(集成开发工具)为 Visual Studio,该软件由

微软发布,最新版本为 Visual Studio 2019 (Visual Studio 2022 正式版待发布)。本案 例基于 Visual Studio 2019 开发,Visual Studio 2019 的安装方法如下。

安装前需要去官网下载安装文件,对于个人开发者,可以选择下载社区版 Community 2019,如图 1.6 所示。

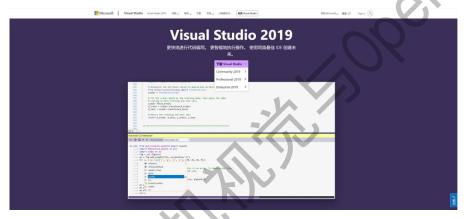


图 1.6

Community 2019 下载的文件名称为 vs_Community. exe, 双击该文件进行安装, 安装过程中可以选择下载安装工作负载(即不同开发环境)与单个组件, 如图 1.7 所示。



图 1.7

Visual Studio 2019 支持 C++桌面开发, Python 开发, Node. js 开发等,可以选择自己需要的环境进行安装,本案例需要 C++桌面开发,勾选安装即可,安装完成重启即完成

了 Visual Studio 2019 的安装。

OpenCV 常用的两种开发语言是 C++和 Python, 本节讲解在 Windows 下搭建 OpenCV C++语言开发环境,环境搭建方法有两种:安装官方发布的库文件和源码编译。

源码编译的方法参见 1.4 节,本案例介绍使用库文件安装的方法。使用库文件安装的方法进行环境搭建过程如下:

首先进入官网选择 Library->Releases, 进入 Release 库文件包下载页面根据相应的环境下载库文件, 如图 1.8 所示。



图 1.8



知识点:库文件分为 Release 和 Debug 两种形式, Release 为发行版本,其中不含调试信息,生成文件包时编译器会做优化,文件包较小; Debug 为调试版本,含调试信息,用于开发人员开发调试,正式发布产品中使用 Release 版本库文件。

本案例选择 OpenCV-4. 5. 2 版本, 下载的文件名为 opencv-4. 5. 2-vc14_vc15. exe, 双击该文件解压, 如图 1. 9 所示。

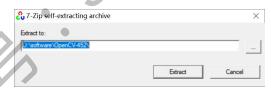


图 1.9

也可以右键选择文件,"解压到当前文件夹",会在当前路径下解压得到文件夹 opencv, 其中包含两个子文件夹:

■ build, 存放编译的二进制库文件;

- sources,存放当前版本的源码。 进入 build 文件夹,路径下有六个文件夹:
- bin, 存放第三方库依赖文件;
- etc, 存放资源文件;
- include, 存放头文件;
- java, 存放 Windows 系统 Java 库文件;
- python, 存放 Windows 系统 Python 语言安装文件;
- x64 存放 Windows C++库文件,包含 vc14 和 vc15 两个版本。



知识点: vc 为 Visual Studio 的编译器, vc14 为 Visual Studio 2015 的编译器, vc15 为 Visual Studio 2017 的编译器, 而 Visual Studio 2019 的编译器版本为 vc16。

对于 Visual Studio 2019,可以选用最新版本的 vc15 编译器对应的库文件,vc15 路径下包含两个文件夹:bin(存放动态库文件)和 lib(存放静态库文件),OpenCV 工具库调用最重要的三个文件为:头文件(存放于 include 文件夹)、动态库(opencv_world452.dll 或者 opencv_world452d.dll) 以及静态库(opencv_world452.lib 或者opencv_world452d.lib)。

下载解压完成后,需要配置 OpenCV 开发环境,并编写测试代码进行测试。

选择打开 Visual Studio 2019, 创建新项目。创建项目可以直接选择创建"控制台应用",创建的项目中有主程序,并默认输出"Hello World", 如图 1.10 所示。



图 1.10

配置新项目,设置项目名称和项目位置,解决方案名称可以使用默认的,和项目名称相同,如图 1.11 所示。



图 1.11

在项目中需要配置 OpenCV 库引用才能使用 OpenCV, 环境配置需要配置三个方面内容:包含目录, 库目录和链接器依赖项。包含目录与库目录的配置如图 1.12 所示。

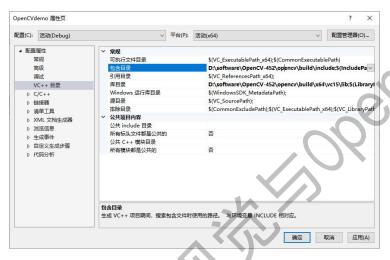


图 1.12

在"链接器-输入-附加依赖项"中配置附加依赖项,即静态库文件名称,如图 1.13 所示,配置时注意选择 Debug 或 Release 对应的静态库文件。

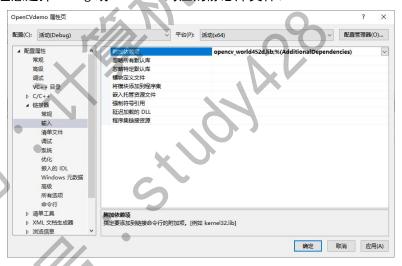


图 1.13

选择"应用"和"确定"后即完成配置,然后编写测试代码测试 OpenCV 库的使用,本案例的测试方法为读取一张图像,并将图像显示出来。

// OpenCVdemo.cpp:此文件包含 "main" 函数。程序执行将在此处开始并结束。



注意: 开发中需要根据是 Debug 模式还是 Release 模式选择不同的 OpenCV 库, Debug 模式配置 opencv_world452d.lib 库, 而 release 则配置 opencv_world452.lib 库。

选择项目,右击"生成",编译项目,编译完成结果如图 1.14 所示。

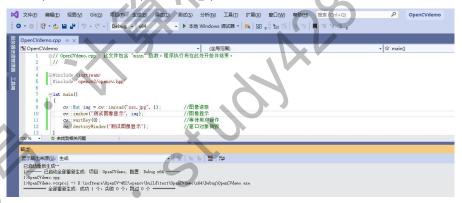


图 1.14

编译没有出错,此时可以点击图 1.14 中的"本地 Windows 调试器"或者按下 F5 键运行项目。如果没有做额外的配置,此时运行项目会弹出图 1.15 所示的错误框。



图 1.15

这个错误称为"运行时错误",运行时错误的常见原因是动态库文件无法找到或者不 匹配。这种问题的解决办法有如下两种:

- 第一种方法是将动态库路径配置到环境变量中。可以选择"计算机一〉属性一〉高级系统设置一〉环境变量",找到 Path 变量,将 OpenCV 文件包中的 opencv/build/x64/vc15/bin 路径配置到环境变量中,这样运行时就能找到动态库的路径。
- 第二种方法就是将动态库拷贝到生成的可执行文件所在路径中,如图 1.16 所示。



图 1.16

这两种办法是为了让可执行文件 OpenCVdemo. exe 能在搜索路径中找到 OpenCV 的动态库文件, 当前路径和环境变量都是 Windows 系统中可执行文件链接时的搜索路径。

再次执行,程序正常运行,如图 1.17 所示,表明 Windows 系统中配置 OpenCV C++语言开发环境完成。



图 1.17

在 C++语言开发时,需要包含"opencv2/opencv. hpp"头文件,该头文件对所有模块的 头文件做了引用:

#ifndef OPENCV_ALL_HPP #define OPENCV_ALL_HPP

```
// 该头文件仅用于定义哪些模块参与了编译,定义了 HAVE_OPENCV_modulename 的值
#include "opencv2/opencv_modules.hpp"
// Core 模块为必需的模块
#include "opencv2/core.hpp"
// 通过 HAVE_OPENCV_modulename 检查可选模块的引入
#ifdef HAVE_OPENCV_CALIB3D
#include "opencv2/calib3d.hpp"
#endif
#ifdef HAVE_OPENCV_FEATURES2D
#include "opencv2/features2d.hpp"
#endif
#ifdef HAVE_OPENCV_DNN
#include "opencv2/dnn.hpp"
#endif
#ifdef HAVE_OPENCV_FLANN
#include "opencv2/flann.hpp"
#endif
#ifdef HAVE_OPENCV_HIGHGUI
#include "opencv2/highgui.hpp"
#endif
#ifdef HAVE_OPENCV_IMGCODECS
#include "opencv2/imgcodecs.hpp"
#endif
#ifdef HAVE_OPENCV_IMGPROC
#include "opencv2/imgproc.hpp"
#endif
#ifdef HAVE_OPENCV_ML
```

#include "opencv2/ml.hpp" #endif #ifdef HAVE_OPENCV_OBJDETECT #include "opencv2/objdetect.hpp" #endif #ifdef HAVE_OPENCV_PHOTO #include "opencv2/photo.hpp" #endif #ifdef HAVE_OPENCV_STITCHING #include "opencv2/stitching.hpp" #endif #ifdef HAVE_OPENCV_VIDEO #include "opencv2/video.hpp" #endif #ifdef HAVE_OPENCV_VIDEOIO #include "opencv2/videoio.hpp" #endif #endif

如果对 OpenCV 结构比较熟悉,在使用时可以只包含对应的某个模块,如图像滤波功能调用可以只包含"opencv2/imgproc.hpp"头文件,在后续章节讲解每个模块时,都会讲解包含该模块对应的头文件,导读内容可以查看当前模块暴露的算法函数。