知平





【小林的OpenCV基础课 番外】霍夫变换原理



小林同学

中度二次元 非职业代码手

26 人赞了该文章

同样是一篇讲解原理的番外,这一篇主要讲解CV中常用的霍夫变换的数学原理。

霍夫变换的由来

"霍夫变换于1962年由Paul Hough首次提出,最初的Hough变换是设计用来检测直线和曲线,起初的方法要求知道物体边界线的解析方程,但不需要有关区域位置的先验知识。后于1972年由Richard Duda & Peter Hart推广使用。"

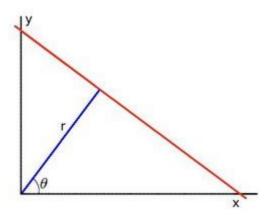
其实, 霍夫变换的中心思想就是通过坐标变换来检测直线, 后来经过改进, 就可以检测椭圆等。

霍夫线变换

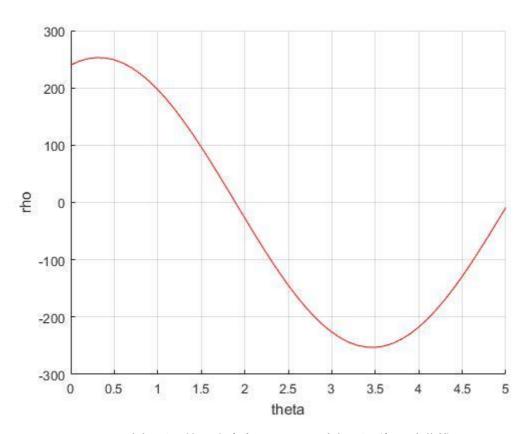
坐标系的角度:

说起直线,我们会想到笛卡尔坐标系(即x-y坐标系)下的直线方程,细分之则有点斜式、截距式等, y=kx+b 是我们最熟悉的一种。但直线垂直于x轴时斜率 k 不存在,这给我们带来许多不便之处。

 $y - -\frac{1}{sin heta}$ ா r பிலகையை நடிக்கிய ந



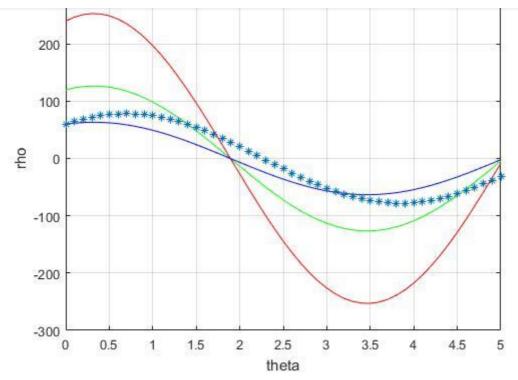
由此极坐标下,直线可用 (
ho, heta) 表示。这就启发我们,同一直线上的点具有相同的 (
ho, heta) :



x-y坐标系下的一个点在rho-theta坐标系下为正弦曲线

知平

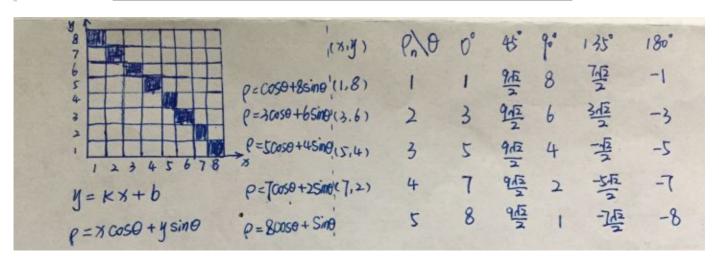




同一直线上的点会有相同的rho和theta,即在rho-theta下交于一点

统计学的角度:

内容出自: Opencv学习笔记-----霍夫变换直线检测及原理理解 - CSDN博客



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、 $\frac{9\sqrt{2}}{2}$ 、8、 $\frac{7\sqrt{2}}{2}$ 、-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 $\rho=\frac{9\sqrt{2}}{2}$ 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



的极坐标方程为
$$\dfrac{9\sqrt{2}}{2}=xcos\dfrac{\pi}{4}+ysin\dfrac{\pi}{4}$$
 , 到此该直线方程就求出来了。

霍夫圆变换

霍夫圆变换使用的算法叫霍夫梯度法,对应的函数为HoughCircles,这个函数实际上是对常规找 圆算法的一种改进,这里不展开讲,想学习这个原理的同学请参考找圆算法 ((HoughCircles)总结 与优化 - CSDN博客

最后的最后

如果喜欢小林的专栏,就收藏了吧!してください!

编辑于 2018-03-03

Python 计算机视觉 OpenCV

文章被以下专栏收录



小林的CV视觉工坊

这里是小林的CV视觉工坊。每周末定时推送OpenCV的入门教程和相关文章,快来跟...

讲入专栏

推荐阅读











┢ 赞

小林同学 发表于小林的CV... 小林同学

小林同学

发表于

4条评论 ➡ 切换为时间排序

