

练习1

```
#include <iostream>
#include <opencv2/opencv.hpp>
using namespace cv;
using namespace std;

int main()
{
    VideoCapture cap(0);

    double scale=0.5;

    //0-180
    //肤色
    double i_minH = 0;
    double i_maxH = 20;
    //0-255
    double i_minS = 43;
    double i_maxS = 255;
    //0-255
    double i_minV = 55;
    double i_maxV = 255;

    while (1)
    {
        Mat frame;
        Mat hsvMat;
        Mat detectMat;

        cap >> frame;
        Size ResImgSiz = Size(frame.cols*scale, frame.rows*scale);
        Mat rFrame= Mat(ResImgSiz, frame.type());
        resize(frame, rFrame, ResImgSiz, INTER_LINEAR);

        cvtColor(rFrame, hsvMat, COLOR_BGR2HSV);

        rFrame.copyTo(detectMat);

        cv::inRange(hsvMat, Scalar(i_minH, i_minS, i_minV), Scalar(i_maxH, i_maxS, i_maxV), detectMat);

        imshow("whie: in the range", detectMat);
        imshow("frame", rFrame);

        waitKey(30);
    }
}
```

练习1

头文件，和命名空间



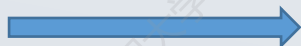
```
#include <iostream>
#include <opencv2/opencv.hpp>
using namespace cv;
using namespace std;
```

调用摄像头，并对摄像头取得的帧进行缩放，



```
VideoCapture cap(0);
double scale=0.5;
```

利用resize



```
cap >> frame;
Size ResImgSiz = Size(frame.cols*scale, frame.rows*scale);
Mat rFrame= Mat(ResImgSiz, frame.type());
resize(frame, rFrame, ResImgSiz, INTER_LINEAR);
```

练习1

首先分别定义并赋值
HSV各自的范围，可以
通过调节不同的范围值
获得不同的结果。



```
//0-180
//肤色
double i_minH = 0;
double i_maxH = 20;
//0-255
double i_minS = 43;
double i_maxS = 255;
//0-255
double i_minV = 55;
double i_maxV = 255;
```

利用cvtColor函数，将原
图转成hsv格式，需要设
置最后一位参数为
COLOR_BGR2HSV



```
cvtColor(rFrame, hsvMat, COLOR_BGR2HSV);
rFrame.copyTo(detectMat);
```


练习1

首先分别定义并赋值
HSV各自的范围



```
//0-180
//肤色
double i_minH = 0;
double i_maxH = 20;
//0-255
double i_minS = 43;
double i_maxS = 255;
//0-255
double i_minV = 55;
double i_maxV = 255;
```

利用cvtColor函数，将原
图转成hsv格式，需要设
置最后一位参数为
COLOR_BGR2HSV



```
cvtColor(rFrame, hsvMat, COLOR_BGR2HSV);
```

赋值一个原图，作为显示
用



```
rFrame.copyTo(detectMat);
```

练习1

原图

3个通道的下限值

3个通道的上限限值

结果保存

```
cv::inRange(hsvMat, Scalar(i_minH, i_minS, i_minV), Scalar(i_maxH, i_maxS, i_maxV), detectMat);
```

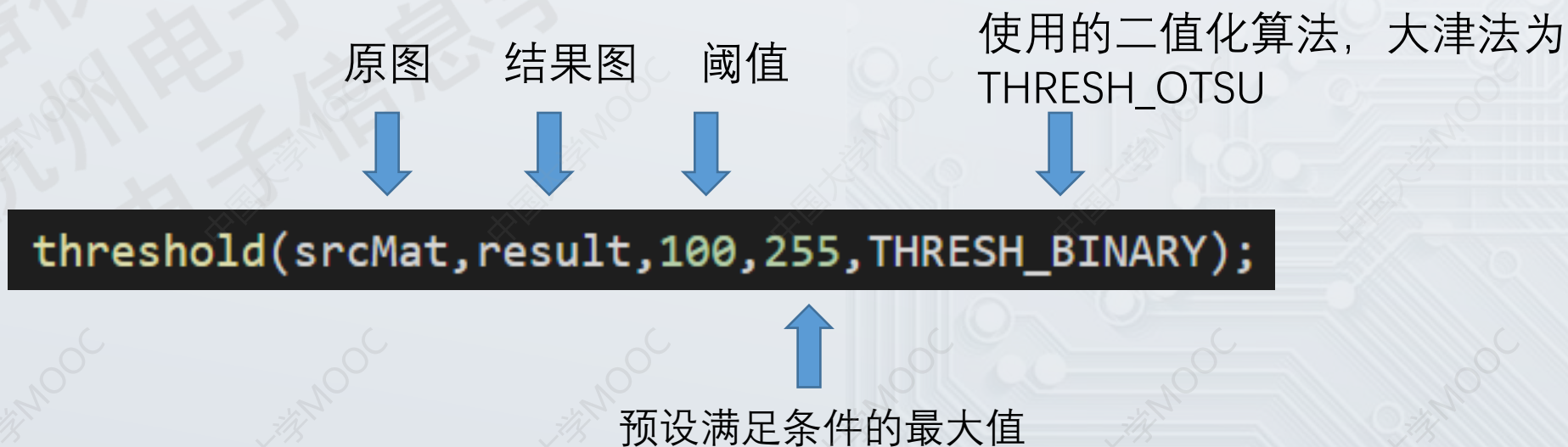
Scalar 数据格式:

```
1 typedef struct Scalar
2 {
3     double val[4];
4 }Scalar;
```

Scalar是一个由长度为4的数组作为元素构成的结构体，Scalar最多可以存储四个值，没有提供的值默认是0。

练习2

调用2种二值化的函数，实现二值化，本练习不提供完整示例。
提示：opencv的二值化函数是可以对彩色图像进行处理的，但是我们一般不会对彩色图像进行二值化，所以在调用二值化函数之前，先将原图转为灰度图。



练习2

区域自适应二值化。

1.原图



2.结果图



3.预设满足条件的最大值



5.二进制阈值或反二进制阈值



7.该参数和算法有关



```
adaptiveThreshold(srcMat,result,255,ADAPTIVE_THRESH_GAUSSIAN_C,THRESH_BINARY_INV,15,10);
```

4.自适应阈值算法



6.局部区域的尺寸，一般选择为3、5、7.....等。



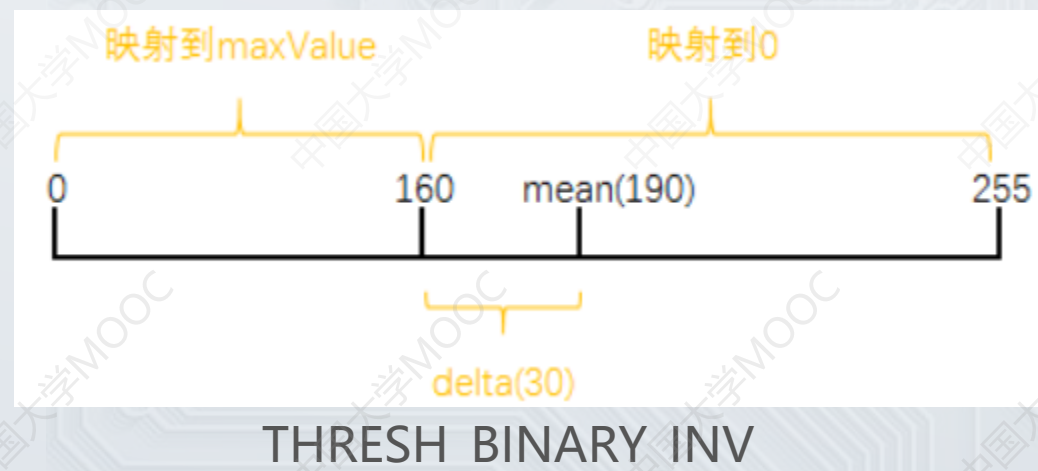
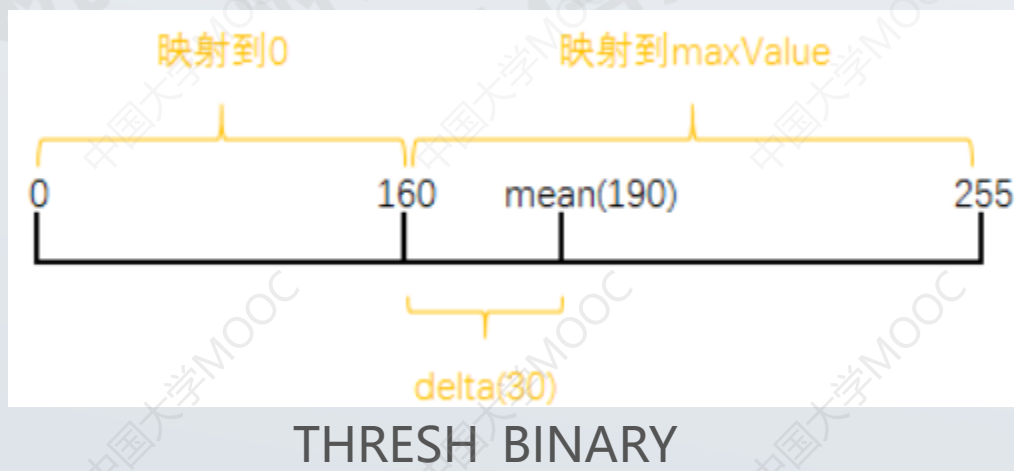
练习2

关于参数4和参数5

参数4中:

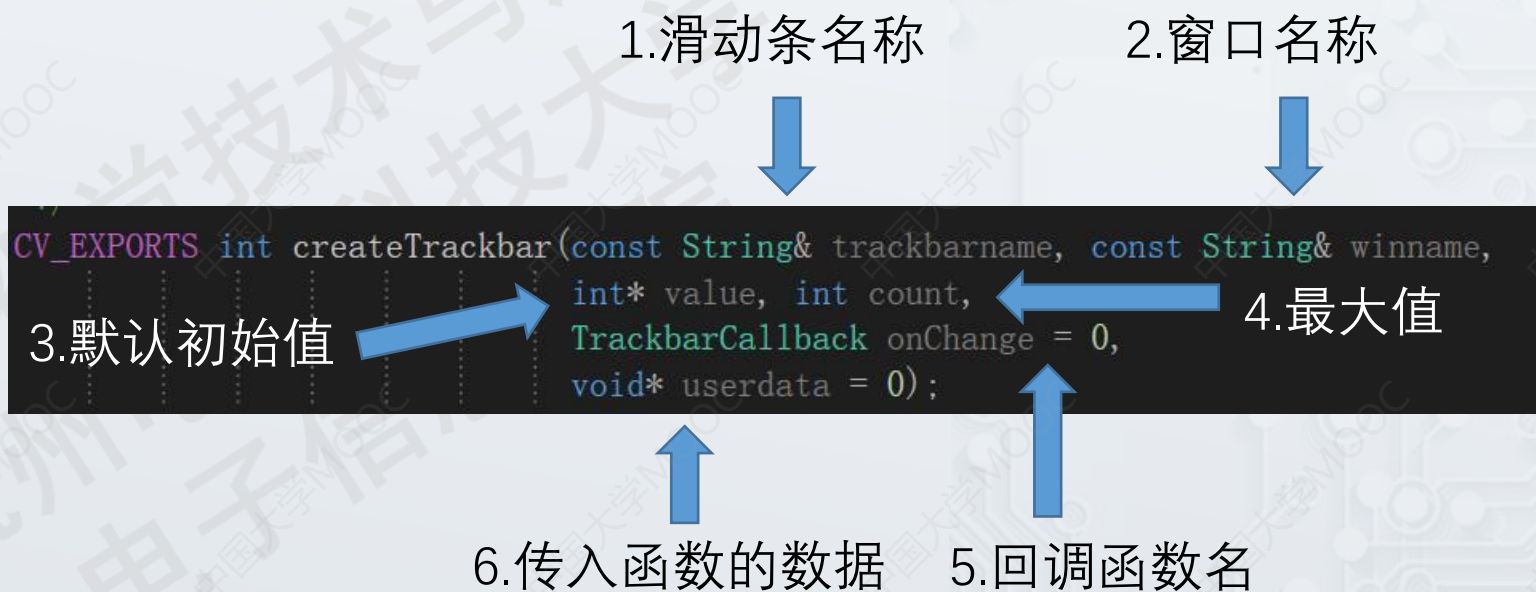
ADAPTIVE_THRESH_MEAN_C, 为局部邻域块的平均值。该算法是先求出块中的均值, 再减去常数C。

ADAPTIVE_THRESH_GAUSSIAN_C, 为局部邻域块的高斯加权。该算法是在区域中 (x, y) 周围的像素根据高斯函数按照他们离中心点的距离进行加权计算, 再减去常数C。



练习3

回调函数



练习3

```
string window_name = "binaryMat";

void threshod_Mat(int th, void* data)
{
    Mat src = *(Mat*)(data);
    // 二值化
    threshold(src, dst, th, 255, 0);
    imshow(window_name, dst);
}
```

```
int main()
{
    Mat srcMat;
    Mat gryMat;
    int lowTh = 30;
    int maxTh = 255;

    srcMat = imread("D:\\test2.jpg");
    if (!srcMat.data) //判断图像是否载入
    {
        cout << "图像载入失败!" << endl;
        return 0;
    }
    // imshow(window_name, Image);
    cvtColor(srcMat, gryMat, CV_BGR2GRAY);
    imshow(window_name, gryMat);
    createTrackbar("threshold",
                  window_name,
                  &lowTh,
                  maxTh,
                  threshod_Mat,
                  &gryMat);

    waitKey(0);

    return 0;
}
```