

Hough transform

论文名称	页码 +位置	注释
虹膜定位及识别算法研究	P29	公式插入

边缘检测

[三种方法][<https://www.jianshu.com/p/2334bee37de5>]

Canny

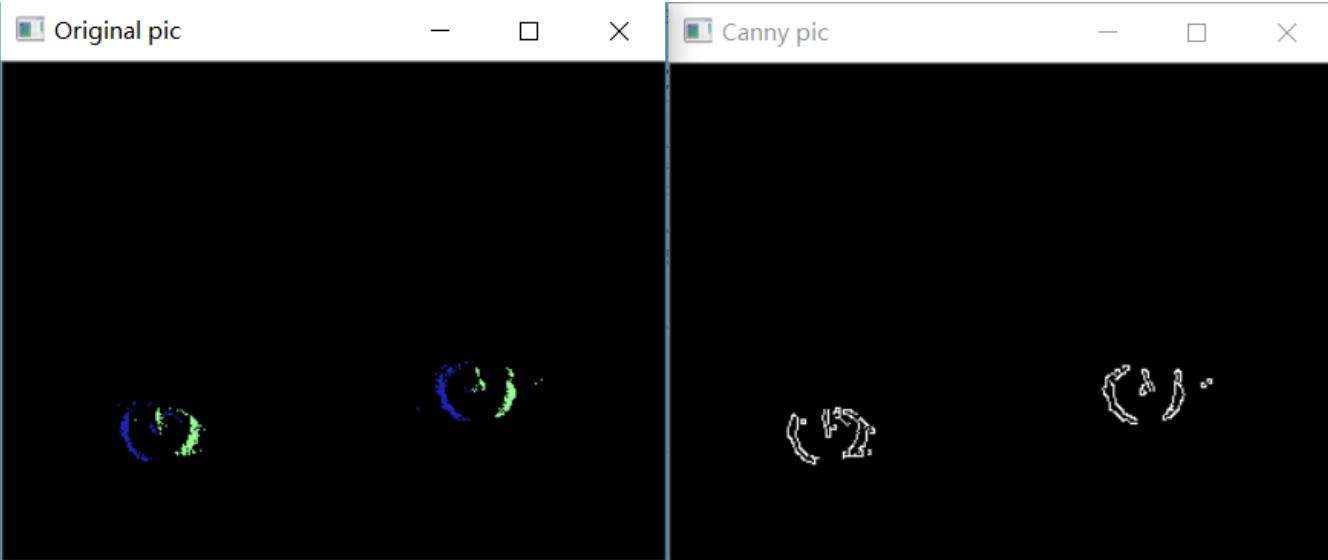
[canny算法原理](#)

根据二维灰度矩阵梯度向量来寻找图像灰度矩阵的灰度跃变位置，然后在图像中将这些位置的点连起来就构成了所谓的图像边缘

Sobel

注意事项

在Hough Transform 之前得先手工进行 Canny 检测 如果跳过这一步，单纯依赖Hough Transform中的Canny会产生不一样的结果。



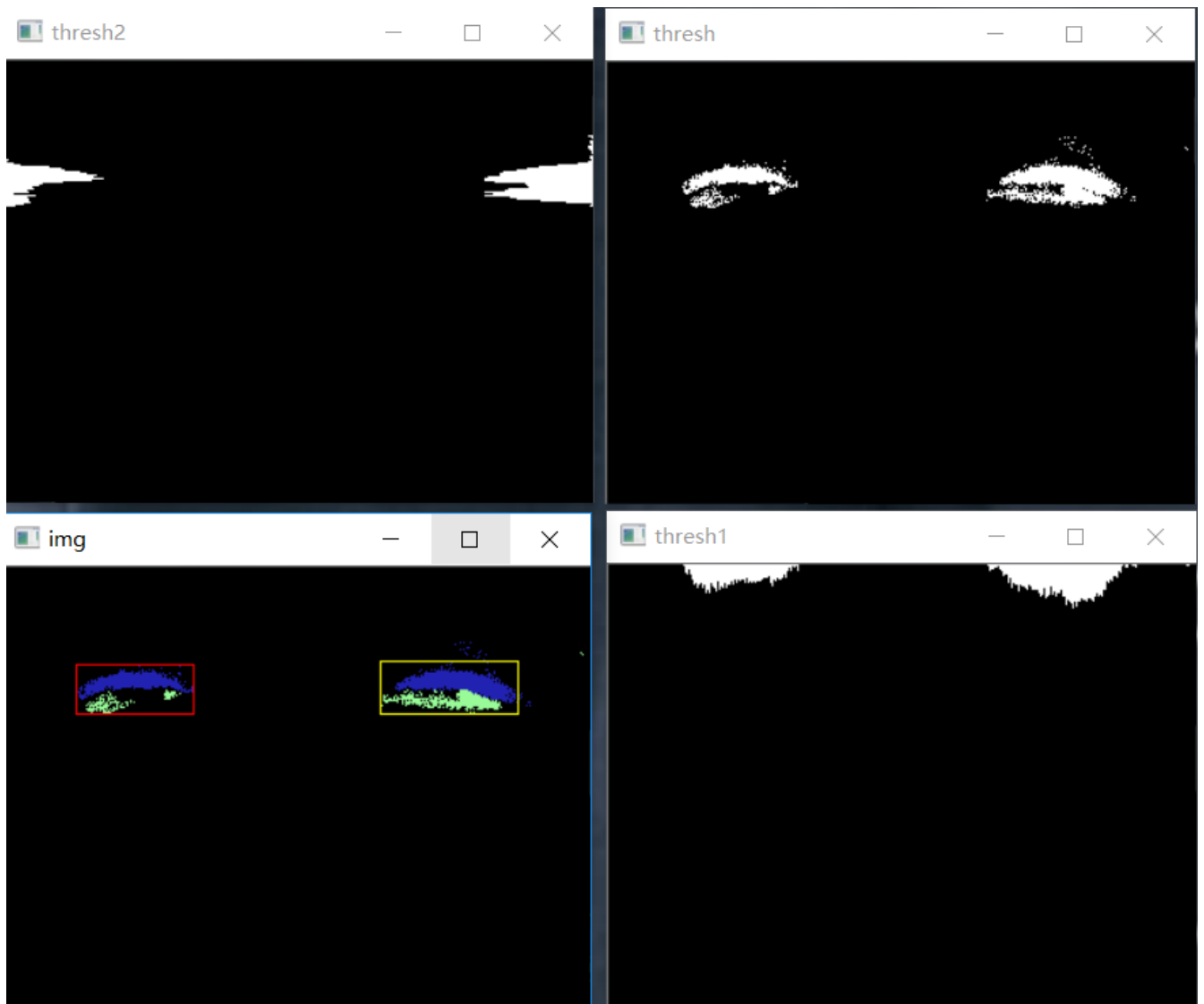
上图为原始的图像



跳过Canny直接送入HT，由于没有高斯平滑处理，噪点过多，两个虹膜的半径差距比较大。

眼距计算

。。毫无思路



corner 检测

https://blog.csdn.net/jwh_bupt/article/details/7628665