

1 接口简介

人脸特征点检测器根据输入的彩色图片和人脸位置，对人脸特征点进行检测，并返回对应人脸的特定数量的特征点坐标信息。

2 接口说明

2.1 Struct SeetaImageData

成员变量：

名称	类型	说明
data	uint8_t *	图像数据
width	int32_t	图像的宽度
height	int32_t	图像的高度
channels	int32_t	图像的通道数
说明：存储彩色（三通道）或灰度（单通道）图像，像素连续存储，行优先，采用 BGR888 格式存放彩色图像，单字节灰度值存放灰度图像		

2.2 Struct SeetaRect

成员变量：

名称	类型	说明
x	int32_t	人脸区域左上角横坐标
y	int32_t	人脸区域左上角纵坐标
width	int32_t	人脸区域宽度
height	int32_t	人脸区域高度

2.3 struct SeetaPointF

名称	类型	说明
x	double	特征点的横向坐标
y	double	特征点的纵向坐标

2.4 Class FaceLandmarker

人脸特征点检测器。

2.4.1 Struct SeetaModelSetting

签名	SeetaModelSetting		
说明	构造人脸检测器需要传入的结构体参数		
参数	类型	缺省值	说明
model	const char**		检测器模型
id	int		GPU id
device	SeetaDevice	AUTO	计算设备（CPU 版本无意义）

构造函数：

签名	FaceLandmarker		
说明	构造人脸特征点检测器，需要在构造的时候传入检测器结构参数		
参数	类型	缺省值	说明
setting	const SeetaModelSetting&		检测器结构参数

成员函数：

签名	number		
说明	获取特征点的数量		
参数	类型	缺省值	说明
返回值	int		特征点的数量

签名	mark		
说明	对输入人脸的特征点进行检测		
参数	类型	缺省值	说明
image	const SeetaImageData&		输入的图像数据
face	const SeetaRect&		人脸位置
points	SeetaPointF*		返回的人脸特征点，特征点数量为 number 接口返回的值
返回值	void		

签名	mark		
说明	对输入人脸的特征点进行检测		
参数	类型	缺省值	说明
image	const SeetaImageData&		输入的图像数据
face	const SeetaRect&		人脸位置
返回值	std::vector<SeetaPointF>		返回的人脸特征点