

# Image Processing

Corbyn Yhap | December 9, 2019

ImageProcessing
<ul style="list-style-type: none"><li>- rgbImg : shared_ptr&lt;cv::Mat&gt;</li><li>- rectDepthImg : shared_ptr&lt;const pcl::PointCloud&lt;pcl::PointXYZ&gt; &gt;</li><li>- lowGood : cv::Scalar</li><li>- lowBad : cv::Scalar</li><li>- highGood : cv::Scalar</li><li>- highBad : cv::Scalar</li><li>- pixelForPose : bool</li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>+ ImageProcessing()</li><li>+ ~ImageProcessing()</li><li>+ process() : vector&lt; shared_ptr&lt;Object&gt; &gt;</li><li>+ setRgbImg(shared_ptr&lt;const cv::Mat&gt;) : bool</li><li>+ setPntCld(shared_ptr&lt;const pcl::PointCloud&lt;pcl::PointXYZ&gt; &gt;) : bool</li><li>+ setGoodObjectMask(const cv::Scalar &amp;, const cv::Scalar &amp;)</li><li>+ setBadObjectMask(const cv::Scalar &amp;, const cv::Scalar &amp;)</li><li>+ setPixelForPose(bool)</li><li>+ applyGoodMask(const cv::Mat&amp;) : cv::Mat</li><li>+ applyBadMask(const cv::Mat&amp;) : cv::Mat</li><li>- processMask(const cv::Mat) : vector&lt;Pose&gt;</li><li>- extractPose(int, int) : Object::Pose</li></ul>