



# C++ for Computer Vision

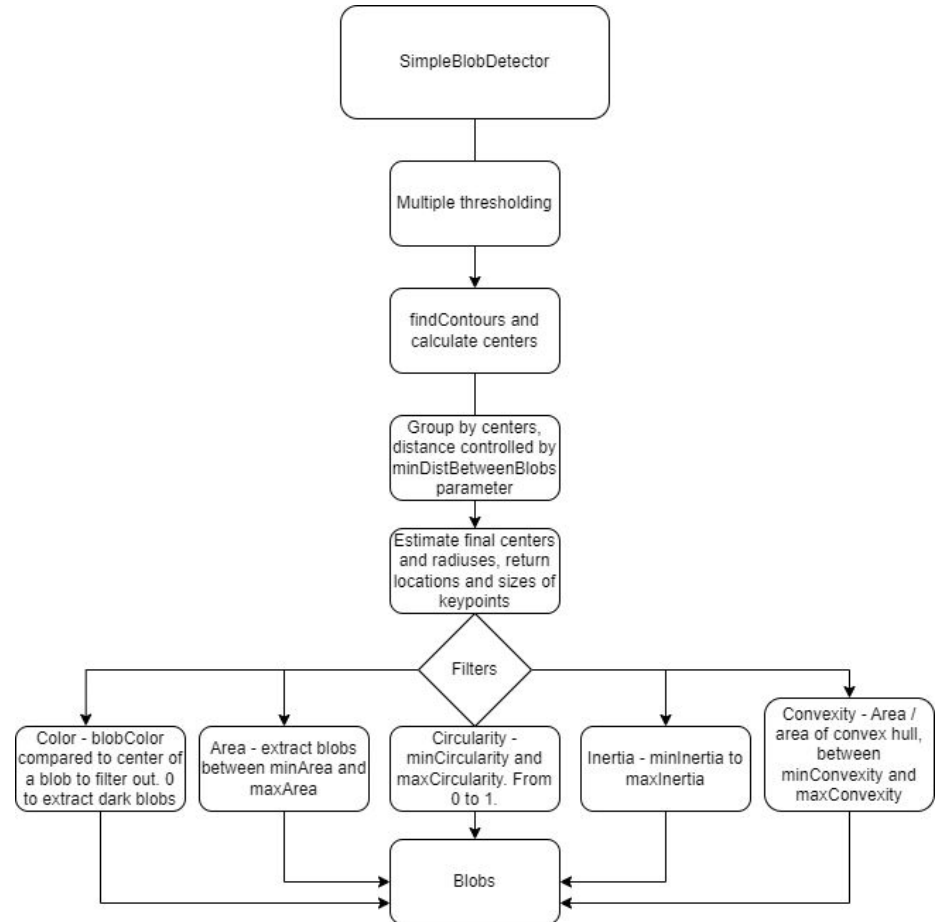
Using OpenCV - Lecture 6

# Blob detection

“Det store filter”

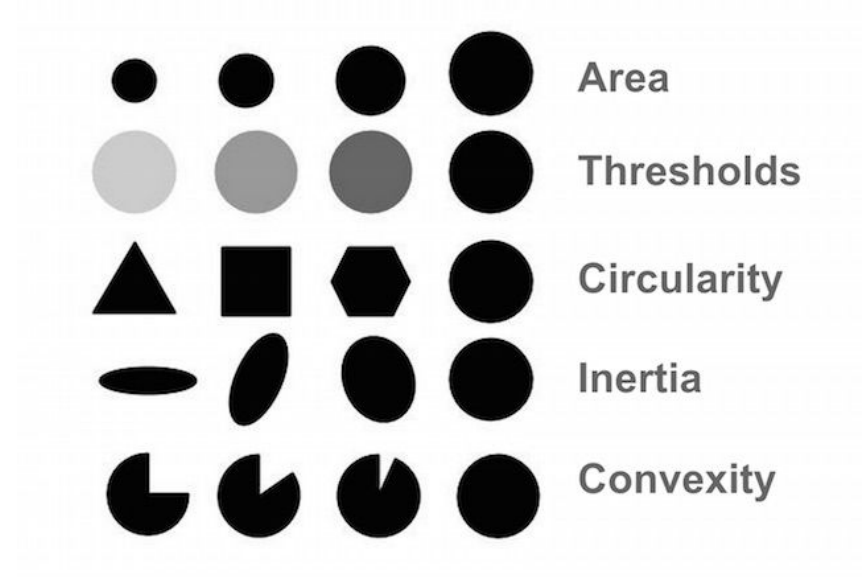
# SimpleBlobDetector

- Overblik over OpenCV pipeline
  - Du genkender nok mfeget af det
- Man kan filtrere ud fra flere kriterier



# Blobfiltre

- En blob er bare en masse af en udefineret form
- Man kan filtrere blobs ud fra flere kriterier, altså definere den form for blob man ønsker at finde i billedet
- Area: Areal i antal pixels
- Thresholds: Hvor lys/mørk den må være
- Cirkularitet: 0 til 1. Cirkularitet for en perfekt cirkel er 1, for en firkant 0.785
- Inerti: Aflanghed, 0 til 1
- Konveksitet:



# Kombinationer og overvejelser

- Filtre kan kombineres
- F.eks. Rund, over 150 pixels, lidt aflang til at finde æg
- Former behøver ikke være præcise
- Modsat konturer kan den godt finde overlappende/sammenklæbte emner
- Ikke sensitiv for støj, medmindre det er nok til at ændre form på objekter
- Farver skal håndteres separat

