

OpenCV3.1.0 特征提取与检测教程





讲师: 贾志刚

微博:流浪的鱼-GloomyFish

为梦想增值



HOG特征检测

- HOG特征检测介绍
- 代码演示

HOG特征描述子提取

- 灰度图像转换
- 梯度计算
- 分网格的梯度方向直方图
- 块描述子
- 块描述子归一化
- 特征数据与检测窗口
- 匹配方法

为梦想增值!

灰度图像转换

- cvtColor

梯度计算

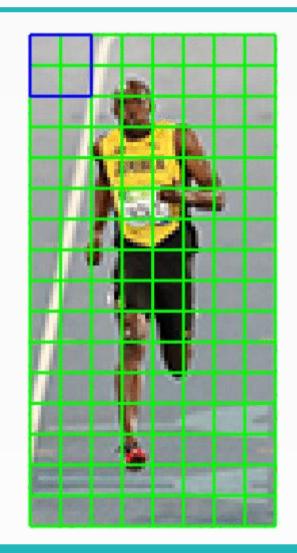
垂直方向
$$y = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$
 水平方向 $x = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

梯度 Gradient =
$$\sqrt{x^2 + y^2}$$

分网格的梯度方向直方图

- 分割为8*8=64像素的Cell网格
- 对每个Cell求取方向直方图 (Orientation Hist) $\theta = a \tan 2(\Delta y/\Delta x)$

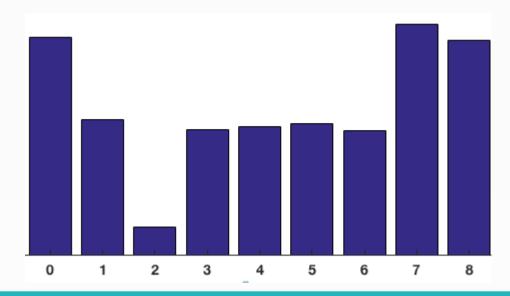
分为9个Bin,角度取值范围为-180~180之间,对-180~0之间的加上180取正数,对应的值为梯度值。方向为Bin数组0~9的Index



块描述子

块描述子R-HOG 将2x2的网格单元组合成为一个大的块(Block) 对每个块之间有1/2部分是重叠区域

- 主要是将每个Cell的直方图合并为一个大的直方图(Bin索引不变[0~9]之间)



块描述子归一化

● 基于L2实现块描述子归一化,归一化因子计算:

$$f = \frac{v}{\sqrt{\|v\|_{2}^{2} + e^{2}}} \not \exists + ||\mathbf{x}||_{p} := \left(\sum_{i=1}^{n} |x_{i}|^{p}\right)^{1/p}$$

特征数据与检测窗口

- 最终获得HOG描述算子(特征数据)
- 需要正向训练200个左右的特征样本
- 反向训练600~800个左右的特征样本
- 初步测试、开窗检测

举例:

对于64x128的像素块,可以分为8x16个Cell分为7x15个块(R-HOG)总计的直方图向量数为:

7x15x2x2x9 = 3780个向量数组

代码演示

● HOG+SVM 实现行人检测 演示

```
cv::HOGDescriptor::HOGDescriptor ( Size
                               win Size.
                               blockSize.
                               blockStride,
                               cellSize,
                               nbins.
                       int
                               derivAperture = 1,
                       double win Sigma = -1,
                               histogramNormType = HOGDescriptor::L2Hys,
                       int
                       double L2HysThreshold = 0.2,
                       bool
                               gammaCorrection = false,
                               nlevels = HOGDescriptor::DEFAULT_NLEVELS,
                       int
                               signedGradient = false
```

为梦想增值!



Thank You!

为梦想境低! edu.51cto.com