# TRANSFORMADA DE HOUGH (DETECÇÃO DE LINHAS)

ES235 - Aula 14 João Marcelo Teixeira Willams Costa

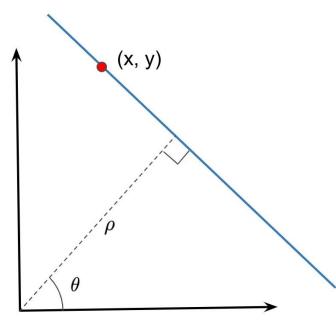
# DEFINIÇÃO

- Técnica de extração de características bastante utilizada para encontrar instâncias imperfeitas de formas (linhas, círculos, etc)
- Não é sensível à oclusão
- Utiliza esquema de votação (grid)
- Formas paramétricas (representação polar)

#### DETECTANDO LINHAS

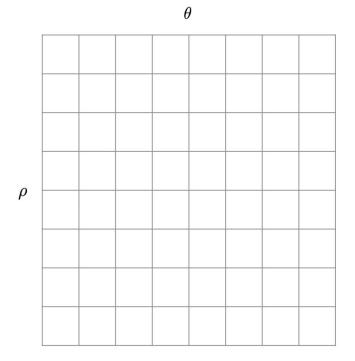
- ullet Não se utiliza y=mx+c , pois tanto  $\emph{m}$  como  $\emph{c}$  variam de inf a + inf
- Ao invés disso, usa-se a representação polar:

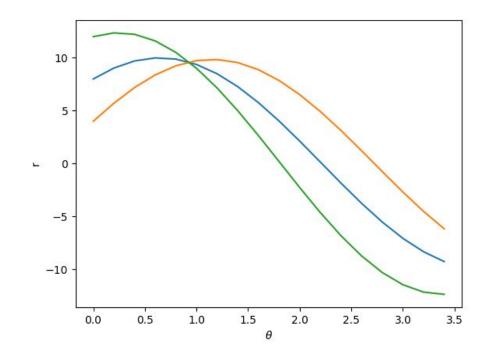
$$\rho = x \cos(\theta) + y \sin(\theta)$$



#### DETECTANDO LINHAS

• r > 0 e 0 <  $\theta$  <  $2\pi$  (na prática: -r < -> r, 0 <  $-> \pi$ )





#### DETECTANDO LINHAS

cv2.HoughLines(image, rho, theta, threshold[, lines[, srn[, stn]]])

- image imagem com único canal de 8 bits
- lines array com as linhas detectadas
- **rho** resolução em pixels
- theta resolução em radianos
- threshold limiar (número mínimo de votos)
- srn resolução do rho (multi-escala)
- stn resolução do theta (multi-escala)

### TRANSFORMADA DE HOUGH PROBABILÍSTICA

- Versão otimizada da transformada de Hough original
- Utiliza menos pontos (amostragem)
- Valor do threshold deve ser reduzido
- Retorna segmentos das retas detectadas

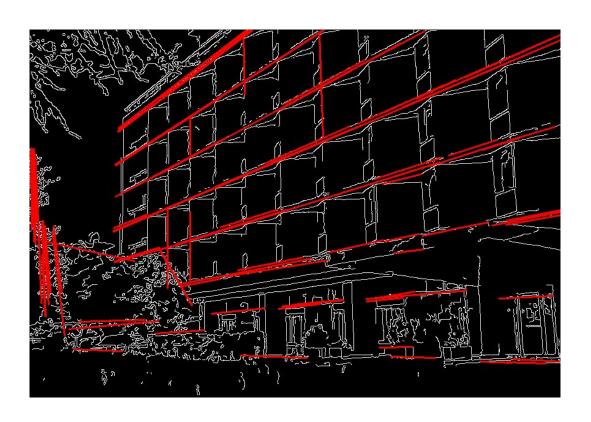
### TRANSFORMADA DE HOUGH PROBABILÍSTICA

cv.HoughLinesP( image,
rho, theta, threshold[,
lines[, minLineLength[,
maxLineGap]]])

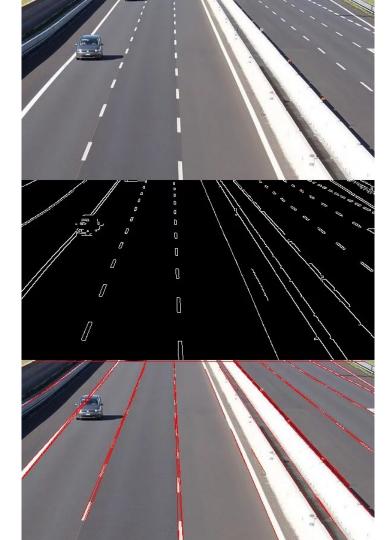


### TRANSFORMADA DE HOUGH PROBABILÍSTICA

cv.HoughLinesP( image,
rho, theta, threshold[,
lines[, minLineLength[,
maxLineGap]]])

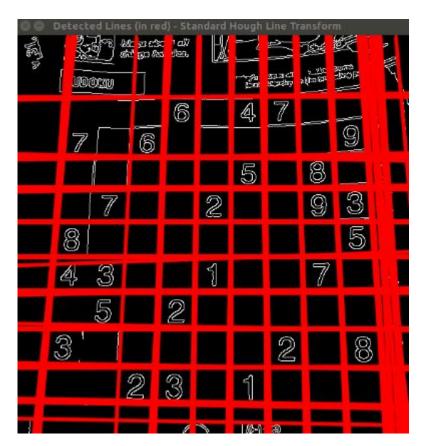






(padrão)

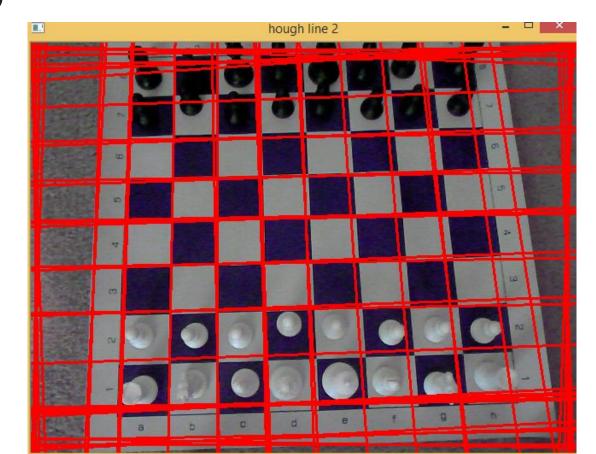


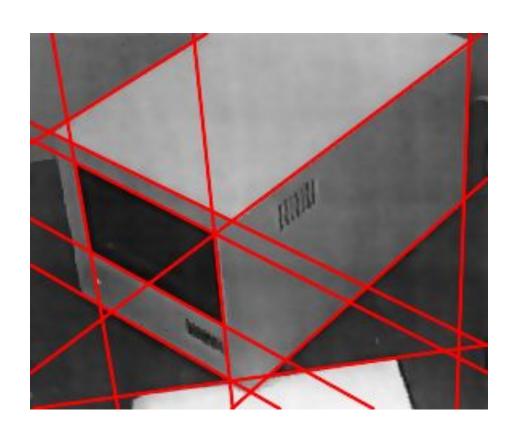


(probabilístico)









## REFERÊNCIAS

Rafael C. Gonzalez and Richard E. Woods. 2006. Digital Image Processing (3rd Edition). Prentice-Hall, Inc., Upper Saddle River, NJ, USA.

https://www.learnopencv.com/hough-transform-with-opencv-c-python/

https://docs.opencv.org/3.4/d9/db0/tutorial\_hough\_lines.html