

OpenCV

Wang Ruchen

August 22, 2015

目录

1	安装	3
2	core	4
2.1	基本数据类型	4
2.1.1	Point_	4
2.1.2	Point3_	4
2.1.3	Size_	4
2.1.4	Rect_	5
2.1.5	RotatedRect	5
2.1.6	Matx	5
2.1.7	Vec	6
2.1.8	Range	6
2.1.9	Mat	6
3	class	10
3.1	KeyPoint	10
4	imgproc	11
4.1	图像滤波	11
4.1.1	bilateralFilter 双边滤波	11
4.1.2	blur 均值滤波	11
4.1.3	boxFilter 方框滤波	11
4.1.4	GaussianBlur 高斯滤波	12
4.1.5	medianBlur 中值滤波	12

4.1.6	filter2D 滤波器掩码	12
4.2	数学形态学	12
4.2.1	getStructuringElement 获得不同结构元素	12
4.2.2	dilate 膨胀	13
4.2.3	erode 膨胀	13
4.2.4	morphologyEx 形态学操作	13
4.3	几何变换	14
4.3.1	LinearPolar	14
4.3.2	LogPolar	15
4.3.3	Remap	15
4.3.4	Resize	16
4.4	各种形式图像转换	16
4.4.1	adaptiveThreshold 自适应阈值	16
4.4.2	cvtColor 色彩转换	17
4.4.3	threshold 固定阈值二值化	17
4.4.4	watershed 分水岭算法	18
4.5	结构分析和形状描述	18
4.5.1	findContours	18
4.6	绘图相关函数	19
4.6.1	Scalar	19
4.6.2	Rectangle	19
4.6.3	Line	20
4.6.4	Circle	20
4.6.5	Ellipse	21
4.6.6	PutText	21
4.6.7	drawContours	22
5	shape	22
5.1	Hausdorff	22
6	object delection	23
6.1	matchTemplate	23

7 图像读取和保存	24
7.1 imread	24
8 数据类型及位数总结	25
8.1 Unsigned 8bits	25
8.2 Signed 8bits	25
8.3 Unsigned 16bits	25
8.4 Signed 16bits	25
8.5 Signed 32bits	25
8.6 Float 32bits	25
8.7 Double 64bits	25

1. 安装

1. 首先进行系统更新

```
1 sudo apt-get update
2 sudo apt-get upgrade
```

2. 安装必要组件

```
1 sudo apt-get install build-essential
2 sudo apt-get install cmake git libgtk2.0-dev pkg-config libavcodec-dev
  libavformat-dev libswscale-dev
3 sudo apt-get install python-dev python-numpy libtbb2 libtbb-dev libjpeg-dev
  libpng-dev libtiff-dev libjasper-dev libdc1394-22-dev
```

3. 进入解压后的 opencv3.0 目录

```
1 mkdir build
```

4. 进入 build 目录

```
1    cd build
2    cmake -D CMAKE_BUILD_TYPE=Release -D CMAKE_INSTALL_PREFIX=/usr/local ..
3    make
4    sudo make install
```

2. core

核心功能模块，包含如下内容：

- OpenCV 基本数据结构
- 动态数据结构
- 绘图函数
- 数组操作相关函数
- 辅助功能与系统函数和宏
- 与 OpenGL 的互操作

2.1 基本数据类型

2.1.1 Point__

- Point__：定义二维坐标 x,y
 - Point Point2d(Point_<double>) Point2f(Point_<float>) Point2i(Point_<int>)
 - e.g.: Point2i a(x,y);

2.1.2 Point3__

- Point3__：定义三维坐标 x,y,z

2.1.3 Size__

- Size__：定义图片或矩阵的大小，包含 width 和 height 两个元素。

2.1.4 Rect__

- Rect__: 定义二维图片或矩阵，包含元素 x,y,width,height。x,y 为起始坐标，width,height 为矩形的长宽。

2.1.5 RotatedRect

- RotatedRect: 旋转矩形，包含元素 center,size,angle,box。

```
1 RotatedRect(const Point2f& center, const Size2f& size, float angle)
```

- center: 矩形的中心坐标
- size: 矩形的长宽
- angle: 顺时针旋转的角度

```
1 RotatedRect(const Point2f& point1, const Point2f& point2, const Point2f& point3)
```

- point1,2,3 旋转后三点的坐标，按照顺时针或者逆时针的方向给出。

```
1 points(Point2f pts[ ])
```

- 点数组来存储矩形顶点

```
1 boundingRect()
```

计算点集的最外面矩形边界

2.1.6 Matx

定义大小、数据类型已知的矩阵

- Matx12f, Matx12d...

2.1.7 Vec

短向量，基于 Matx。

- Vec2b Vec<uchar,2>
- Vec2s Vec<short,2> ...
- Vec2f, Vec2i, Vec2b

2.1.8 Range

范围

- 包括两个元素 start, end

2.1.9 Mat

矩阵结构

- M.data 数据区域的指针
- M.dims 矩阵维度
- M.sizes 维度
- M.elemSize() 每个元素占的字节空间大小，与元素类型相关，如 CV_8U
- M.step[] 用来计算元素地址，M.step[i] 表示所有比 i 大的维度所占空间大小

创建特殊矩阵

- diag 提取指定矩阵的对角线

```
1 Mat::diag(const cv::Mat &d)
```

- ones

```
1 Mat::ones(int rows, int cols, int type)
```

- zeros

```
1      Mat::zeros(int rows, int cols, int type)
```

- eye

```
1      Mat::eye(int rows, int cols, int type)
```

相关属性

- rows 行数 row(i)
- cols 列数 col(i)
- begin 返回矩阵迭代器，并将其设置为第一矩阵元
- end 返回矩阵迭代器，并将其设置为最后元素之后的矩阵元
- at 返回对指定数组元素的引用
- size 替代矩阵大小规格 Size(cols, rows) 的方法

```
1      Mat::size() const
```

- depth 返回一个矩阵元素的深度
- type 矩阵的类型

```
1      Mat::type() const
```

- elemSize 返回矩阵元素大小 (以字节为单位)

```
1      Mat::elemSize() const
```

- total 返回数组的总数

```
1 Mat::total() const
```

矩阵操作

- t 转置矩阵

```
1 Mat::t() const
```

- inv 反转矩阵

```
1 Mat::inv(int method=DECOMP_LU) const
```

- mul 执行两个矩阵按元素相乘或这两个矩阵的除法

```
1 Mat::mul(InputArray m, double scale=1) const
```

- cross 计算 3 元素向量的一个叉乘积
- dot 计算两向量的点乘

```
1 Mat::dot(InputArray m) const
```

- reshape 改变矩阵的通道数量，比如把二维矩阵改变成一维矩阵

```
1 Mat::reshape(int cn)
```

- resize 更改矩阵的行数

```
1 Mat::resize(size_t sz, const Scalar& s)
```


- sz 新的行数
- s 分配给新添加的元素的值
- reserve 保留一定行的数量

```
1 Mat::reserve(size_t sz)
```

- sz 行数

- push_back 将元素添加到矩阵底部

```
1 Mat::push_back(const Mat& elem)
```

- elem 增加的一个或多个元素

- pop_back 从底部的列表删除元素

```
1 Mat::pop_back(size_t nelems=1)
```

- nelems 删除的行的数目

赋值关系

- clone

```
1 cv::Mat F = M.clone();
```

- copyTo

```
1 cv::Mat G;
2 F.copyTo(G);
```

- convertTo

```
1      convertTo ( OutputArray m , int rtype , double alpha =1, double beta =0 )
```

生成一个新矩阵，矩阵的中值为原矩阵中的值乘以 alpha，然后再加上 beta

- assignTo
- setTo

3. class

3.1 KeyPoint

Keypoint 是 opencv 中的一个类，就是一个关键点，这个关键点存放了很多信息，同时也说明：想获得一个关键点，需要很多信息来初始化它。

- angle：角度，表示关键点的方向，通过 Lowe 大神的论文可以知道，为了保证方向不变形，SIFT 算法通过对关键点周围邻域进行梯度运算，求得该点方向。-1 为初值。
- class_id：当要对图片进行分类时，我们可以用 class_id 对每个特征点进行区分，未设定时为-1，需要靠自己设定
- octave：代表是从金字塔哪一层提取的得到的数据。
- pt：关键点点的坐标
- response：响应程度，代表该点强壮大小。response 代表着该关键点 how good，更确切的说，是该点角点的程度。
- size：该点直径的大小

注意一个问题：keypoint 只是保存了 opencv 的 sift 库检测到的特征点的一些基本信息，也就上面所说的这些，但 sift 所提取出来的特征向量其实不是在这个里面，特征向量通过 SiftDescriptorExtractor 提取，结果放在一个 Mat 的数据结构中。这个数据结构才真正保存了该特征点所对应的特征向量。具体见后文对 SiftDescriptorExtractor 所生成的对象的详解。

4. imgproc

包含的内容如下：

- 图像滤波
- 直方图
- 结构分析和形状描述
- 图像变换

4.1 图像滤波

4.1.1 bilateralFilter 双边滤波

```
1 void bilateralFilter(InputArray src, OutputArray dst, int d, double sigmaColor,  
    double sigmaSpace, int borderType=BORDER_DEFAULT )
```

4.1.2 blur 均值滤波

```
1 void blur(InputArray src, OutputArray dst, Size ksize, Point anchor=Point(-1,-1), int  
    borderType=BORDER_DEFAULT )
```

- ksize size(3,3) ...

4.1.3 boxFilter 方框滤波

```
1 void boxFilter(InputArray src, OutputArray dst, int ddepth, Size ksize, Point anchor=  
    Point(-1,-1), bool normalize=true, int borderType=BORDER_DEFAULT )
```

- ddepth 输出图像的深度，-1 代表使用原图深度
- ksize 内核的大小

4.1.4 GaussianBlur 高斯滤波

```
1 GaussianBlur(InputArray src, OutputArray dst, Size ksize, double sigmaX, double
    sigmaY=0, int borderType=BORDER_DEFAULT )
```

- sigmaX 表示高斯核函数在 X 方向的的标准偏差
- sigmaY 表示高斯核函数在 Y 方向的的标准偏差

4.1.5 medianBlur 中值滤波

```
1 void medianBlur(InputArray src, OutputArray dst, int ksize)
```

4.1.6 filter2D 滤波器掩码

```
1 void filter2D(InputArray src, OutputArray dst, int ddepth, InputArray kernel, Point
    anchor=Point(-1,-1), double Δ=0, int borderType=BORDER_DEFAULT )
```

- kernel 给定的掩膜

4.2 数学形态学

4.2.1 getStructuringElement 获得不同结构元素

```
1 Mat getStructuringElement(int shape, Size ksize, Point anchor=Point(-1,-1))
```

- shape 结构元素的形状：
 - 矩形（包括线形）MORPH_RECT
 - 椭圆（包括圆形）MORPH_ELLIPSE

– 十字形 MORPH_CROSS

- ksize 结构元素的大小

4.2.2 dilate 膨胀

```
1 void dilate(InputArray src, OutputArray dst, InputArray kernel, Point anchor=Point  
    (-1,-1), int iterations=1, int borderType=BORDER_CONSTANT, const Scalar&  
    borderValue=morphologyDefaultBorderValue() )
```

- src 输入图像，图像的通道可以是任意的，但是图像位深应该为以下几种：CV_8U, CV_16U, CV_16S, CV_32F, CV_64F
- dst 输出图像
- kernel 输入结构元素

4.2.3 erode 膨胀

```
1 void erode(InputArray src, OutputArray dst, InputArray kernel, Point anchor=Point  
    (-1,-1), int iterations=1, int borderType=BORDER_CONSTANT, const Scalar&  
    borderValue=morphologyDefaultBorderValue() )
```

4.2.4 morphologyEx 形态学操作

```
1 void morphologyEx(InputArray src, OutputArray dst, int op, InputArray kernel, Point  
    anchor=Point(-1,-1), int iterations=1, int borderType=BORDER_CONSTANT, const  
    Scalar& borderValue=morphologyDefaultBorderValue() )
```

- src 输入图像，Mat 类的对象即可。图像位深应该为以下五种之一：CV_8U, CV_16U, CV_16S, CV_32F 或 CV_64F。
- dst 输出图像，函数的输出参数，需要和源图片有一样的尺寸和类型。

- op 表示形态学运算的类型，可以是如下之一的标识符：
 - MORPH_OPEN – 开运算 (Opening operation)
 - MORPH_CLOSE – 闭运算 (Closing operation)
 - MORPH_GRADIENT -形态学梯度 (Morphological gradient)
 - MORPH_TOPHAT - “顶帽” (“Top hat”)
 - MORPH_BLACKHAT - “黑帽” (“Black hat”)
- kernel 形态学运算的内核。若为 NULL 时，表示的是使用参考点位于中心 3x3 的核。我们一般使用函数 `getStructuringElement` 配合这个参数的使用。

4.3 几何变换

4.3.1 LinearPolar

将图像映射到线性极坐标空间中。

```
1 void cvLinearPolar(const CvArr* src, CvArr* dst, CvPoint2D32f center, double
    maxRadius, int flags=CV_INTER_LINEAR+CV_WARP_FILL_OUTLIERS )
```

- src 输入图像。
- dst 输出图像。
- center 变换的中心，输出图像在这里最精确。
- maxRadius 反幅度的尺度参数。
- flags 插值方法和以下选择标志的结合
 - CV_WARP_FILL_OUTLIERS 填充输出图像所有像素，如果这些点有和外点对应的，则置零。
 - CV_WARP_INVERSE_MAP 表示矩阵由输出图像到输入图像的逆变换，并且因此可以直接用于像素插值。否则，函数从 `map_matrix` 中寻找逆变换。

4.3.2 LogPolar

将图像映射到对数极坐标空间中。

```
1 void cvLogPolar(const CvArr* src, CvArr* dst, CvPoint2D32f center, double M, int  
    flags=CV_INTER_LINEAR+CV_WARP_FILL_OUTLIERS )
```

- src 输入图像。
- dst 输出图像。
- center 变换的中心，输出图像在这里最精确。
- M 幅度的尺度参数。
- flags 插值方法和以下选择标志的结合
 - CV_WARP_FILL_OUTLIERS 填充输出图像所有像素，如果这些点有和外点对应的，则置零。
 - CV_WARP_INVERSE_MAP 表示矩阵由输出图像到输入图像的逆变换，并且因此可以直接用于像素插值。否则，函数从 map_matrix 中寻找逆变换。

4.3.3 Remap

对图像进行普通几何变换

```
1 void remap(InputArray src, OutputArray dst, InputArray map1, InputArray map2, int  
    interpolation, int borderMode=BORDER_CONSTANT, const Scalar& borderValue=Scalar()  
    )
```

- src 输入图像。
- dst 输出图像。
- mapx 为 x 坐标的映射 (32fC1 image)。
- mapy 为 y 坐标的映射 (32fC1 image)。

- flags 插值方法和以下开关选项的组合:
 - CV_WARP_FILL_OUTLIERS 填充边界外的像素. 如果输出图像的部分像素落在变换后的边界外, 那么它们的值设定为 fillval。

4.3.4 Resize

改变图像大小

```
1 void resize(InputArray src, OutputArray dst, Size dsize, double fx=0, double fy=0,
    int interpolation=INTER_LINEAR )
```

- src 输入图像.
- dst 输出图像.
- dsize 输出图像的尺寸
- interpolation 插值方法:
 - CV_INTER_NN 最近邻插值,
 - CV_INTER_LINEAR 双线性插值 (缺省使用)
 - CV_INTER_AREA 使用像素关系重采样。当图像缩小时候, 该方法可以避免波纹出现。当图像放大时, 类似于 CV_INTER_NN 方法
 - CV_INTER_CUBIC 立方插值

4.4 各种形式图像转换

4.4.1 adaptiveThreshold 自适应阈值

```
1 void adaptiveThreshold(InputArray src, OutputArray dst, double maxValue, int
    adaptiveMethod, int thresholdType, int blockSize, double C)
```

- src 输入图像

- dst 输出图像
- maxValue 自适应阈值的最大值
- adaptiveMethod 自适应阈值算法使用: CV_ADAPTIVE_THRESH_MEAN_C (均值) 或 CV_ADAPTIVE_THRESH_GAUSSIAN_C (加权)
- thresholdType 取阈值类型: CV_THRESH_BINARY 或 CV_THRESH_BINARY_INV
- blockSize 用来计算阈值的像素邻域大小: 3, 5, 7, ...
- C 对方法的有关参数, 对方法 CV_ADAPTIVE_THRESH_MEAN_C 和 CV_ADAPTIVE_THRESH_GAUSSIAN_C 它是一个从均值或加权均值提取的常数 (见讨论), 尽管它可以是负数。

4.4.2 cvtColor 色彩转换

```
1 void cvtColor(InputArray src, OutputArray dst, int code, int dstCn=0 )
```

- code 色彩空间转换代码

有如下转换:

- RGB↔GRAY: COLOR_BGR2GRAY, COLOR_RGB2GRAY, COLOR_GRAY2BGR, COLOR_GRAY2RGB
- RGB↔CIE: COLOR_BGR2XYZ, COLOR_RGB2XYZ, COLOR_XYZ2BGR, COLOR_XYZ2RGB
- RGB↔YCrCb JPEG (or YCC): COLOR_BGR2YCrCb, COLOR_RGB2YCrCb, COLOR_YCrCb2BGR, COLOR_YCrCb2RGB
- RGB↔HSV: COLOR_BGR2HSV, COLOR_RGB2HSV, COLOR_HSV2BGR, COLOR_HSV2RGB
- ...

- dstCn 表示 dst 图像的波段数, 这个值默认是 0, 它可以从参数 code 中推断。

4.4.3 threshold 固定阈值二值化

```
1 double threshold(InputArray src, OutputArray dst, double thresh, double maxval, int type)
```

- thresh 二值化阈值
- maxval 二值化的最大值
- type 运算方法:THRESH_BINARY,THRESH_BINARY_INV,THRESH_TRUNC,THRESH_TOZERO,THRESH_TOZERO_INV

4.4.4 watershed 分水岭算法

```
1 void watershed(InputArray image, InputOutputArray markers)
```

- image 输入图像为 3 路 8 位
- markers 输出

4.5 结构分析和形状描述

4.5.1 findContours

```
1 void findContours(InputOutputArray image, OutputArrayOfArrays contours, OutputArray
    hierarchy, int mode, int method, Point offset=Point())
2 void findContours(InputOutputArray image, OutputArrayOfArrays contours, int mode, int
    method, Point offset=Point())
```

- image 为二值单通道图像
- contours 输出轮廓坐标
- hierarchy 参数和轮廓个数相同，每个轮廓 contours[i] 对应 4 个 hierarchy 元素 hierarchy[i][0] hierarchy[i][1] hierarchy[i][2] hierarchy[i][3]，分别表示后一个轮廓、前一个轮廓、父轮廓、内嵌轮廓的索引编号，如果没有对应项，该值设置为负数
- mode 表示轮廓的检索模式
 - CV_RETR_EXTERNAL 表示只检测外轮廓
 - CV_RETR_LIST 检测的轮廓不建立等级关系

- CV_RETR_CCOMP 建立两个等级的轮廓，上面的一层为外边界，里面的一层为内孔的边界信息。如果内孔内还有一个连通物体，这个物体的边界也在顶层。
- CV_RETR_TREE 建立一个等级树结构的轮廓
- method 为轮廓的近似办法
 - CV_CHAIN_APPROX_NONE 存储所有的轮廓点，相邻的两个点的像素位置差不超过 1，即 $\max(\text{abs}(x1-x2), \text{abs}(y2-y1)) == 1$
 - CV_CHAIN_APPROX_SIMPLE 压缩水平方向，垂直方向，对角线方向的元素，只保留该方向的终点坐标，例如一个矩形轮廓只需 4 个点来保存轮廓信息
 - CV_CHAIN_APPROX_TC89_L1, CV_CHAIN_APPROX_TC89_KCOS 使用 teh-Chinl chain 近似算法

4.6 绘图相关函数

opencv.hpp

4.6.1 Scalar

- Scalar(a,b,c)
 - a 为蓝色
 - b 为绿色
 - c 为红色

4.6.2 Rectangle

```
1 rectangle(Mat& img, Point pt1, Point pt2, const Scalar&color, int thickness=1, int  
   lineType=8, int shift=0)
```

- img 为画矩形的对象
- pt1 所画矩形左上角点坐标
- pt2 所画矩形右下角点坐标

```
1 rectangle(Mat& img, Rect rec, const Scalar& color, int thickness=1, int lineType=8, int shift=0 )
```

- rec 为确定矩形的另一种方式，给定左上角的坐标和长宽
- color 指定矩形的颜色
- thickness 线宽
- lineType 边框线型
- shift 坐标点的小数点位数

4.6.3 Line

```
1 line(Mat& img, Point pt1, Point pt2, const Scalar& color, int thickness=1, int lineType=8, int shift=0)
```

- img 为要画的对象
- pt1 线条的起点坐标
- pt2 线条的终点坐标

4.6.4 Circle

```
1 circle(Mat&img, Point center, int radius, const Scalar&color, int thickness=1, int lineType=8, int shift=0)
```

- img 为要画圆的对象
- center 为圆的中心坐标
- radius 为圆的半径

4.6.5 Ellipse

```
1 ellipse(Mat& img, Point center, Size axes, double angle, double startAngle, double  
    endAngle, const Scalar& color, int thickness=1, int lineType=8, int shift=0)
```

- center 椭圆中心的坐标
- axes 为椭圆长短轴的一半
- startAngle 椭圆弧起始的角度
- endAngle 椭圆弧终止的角度

```
1 ellipse(Mat& img, constRotatedRect& box, const Scalar& color, int thickness=1, int  
    lineType=8)
```

- box 指定椭圆中心和旋转角度的信息，通过 RotatedRect 或 CvBox2D. 这表示椭圆画在旋转矩形上（矩形是不可见的，只是指定了一个框而已）

4.6.6 PutText

```
1 putText(Mat& img, const string& text, Point org, int fontFace, double fontScale,  
    Scalar color, int thickness=1, int lineType=8, bool bottomLeftOrigin=false )
```

- text 要显示的文字
- org 文字在图像中左下角的坐标
- fontFace 字体类型, 可选择字体: FONT_HERSHEY_SIMPLEX, FONT_HERSHEY_PLAIN... 所有类型都可以配合 FONT_HERSHEY_ITALIC 使用, 产生斜体效果。
- fontScale 字体的大小

4.6.7 drawContours

```
1 void drawContours(InputOutputArray image, InputArrayOfArrays contours, int contourIdx
    , const Scalar& color, int thickness=1, int lineType=LINE_8, InputArray hierarchy
    =noArray(), int maxLevel=INT_MAX, Point offset=Point() )
```

- image 目标图像
- contours 输入轮廓，轮廓被存放在 `vector<vector<Point>>` 中
- contourIdx 这个参数是描述怎样画轮廓。如果为负数，则画出全部轮廓。
- color 表示化轮廓的颜色。

5. shape

5.1 Hausdorff

```
1 int main()
2 {
3     cv::Ptr <cv::HausdorffDistanceExtractor> hausdorff_ptr = cv::
        createHausdorffDistanceExtractor();
4     vector<Point> pt1s;
5     vector<Point> pt2s;
6     pt1s.push_back(Point(0, 0));
7     pt1s.push_back(Point(0, 4));
8     pt2s.push_back(Point(4, 6));
9     pt2s.push_back(Point(4, 2));
10    float distance = hausdorff_ptr->computeDistance(pt1s, pt2s);
11    cout << distance << endl;
12 }
```

6. object delection

6.1 matchTemplate

在模板和输入图像之间寻找匹配，获得匹配结果图像。

```
1 void matchTemplate(InputArray image, InputArray templ, OutputArray result, int method
    )
```

- image 要搜索的图像对象
- templ 需要匹配的模板
- result 比较结果，必须是单通单 32 位浮点数
- method 比较算法，共有六种方法如下：
 - CV_TM_SQDIFF 平方差匹配法，最好的匹配为 0，值越大匹配越差
 - CV_TM_SQDIFF_NORMED 归一化平方差匹配法
 - CV_TM_CCORR 相关匹配法，采用乘法操作，数值越大表明匹配越好
 - CV_TM_CCORR_NORMED 数值越小越好
 - CV_TM_CCOEFF 相关系数匹配法，最好的匹配为 1，-1 表示最差的匹配
 - CV_TM_CCOEFF_NORMED 归一化相关系数匹配法

例子：

```
1 int main(int argc, char* argv[])
2 {
3     string path1="/Users/wangruchen/work/program/part-matching/pic/1.jpg";
4     string path2="/Users/wangruchen/work/program/part-matching/pic/1-part.png";
5     Mat srcIm=imread(path1);
6     Mat partIm=imread(path2);
7     Mat result;
8     matchTemplate(srcIm, partIm, result, TM_SQDIFF);
```

```
9     normalize(result, result, 0, 1, NORM_MINMAX); //归一化
10     double minVal,maxVal;
11     Point minPoi,maxPoi;
12     minMaxLoc(result, & minVal, &maxVal, &minPoi, &maxPoi); //寻找矩阵result中最大值和
        最小值的位置
13     rectangle(srcIm, minPoi, Point2f(minPoi.x+partIm.cols,minPoi.y+partIm.rows),
        Scalar(255,0,0)); //在匹配位置画出矩形
14     imshow("result", srcIm);
15     waitKey(0);
16     return 0;
17 }
```

7. 图像读取和保存

7.1 imread

载入一副图片。

```
1 Mat imread(const String& filename, int flags=IMREAD_COLOR )
```

- flags
 - CV_LOAD_IMAGE_ANYDEPTH 转换为 16 位 32 位，或者 8 位
 - CV_LOAD_IMAGE_COLOR 转换为彩色
 - CV_LOAD_IMAGE_GRAYSCALE 转换为灰度图
 - 大于 0 返回为 3 通道彩色图像
 - 小于 0 返回为 1 通道灰度图像
 - 小于 0 返回加载图 (alpha 通道)
- 支持一下格式：.bmp, .dib, .jpeg, .jpg, .jpe, .jp2, .png, .webp, .pbm, .pgm, .ppm, .sr, .ras, .tiff, .tif

8. 数据类型及位数总结

表示了矩阵中元素的类型以及矩阵的通道个数，它是一系列的预定义的常量，其命名规则为 CV_(位数) + (数据类型) + (通道数)。具体的有以下值：

8.1 Unsigned 8bits

CvMat 数据结构参数：CV_8UC1, CV_8UC2, CV_8UC3, CV_8UC4

8.2 Signed 8bits

CvMat 数据结构参数：CV_8SC1, CV_8SC2, CV_8SC3, CV_8SC4

8.3 Unsigned 16bits

CvMat 数据结构参数：CV_16UC1, CV_16UC2, CV_16UC3, CV_16UC4

8.4 Signed 16bits

CvMat 数据结构参数：CV_16SC1, CV_16SC2, CV_16SC3, CV_16SC4

8.5 Signed 32bits

CvMat 数据结构参数：CV_32SC1, CV_32SC2, CV_32SC3, CV_32SC4

8.6 Float 32bits

CvMat 数据结构参数：CV_32FC1, CV_32FC2, CV_32FC3, CV_32FC4

8.7 Double 64bits

CvMat 数据结构参数：CV_64FC1, CV_64FC2, CV_64FC3, CV_64FC4