**Feature based**

Feature based AR maakt gebruik van unieke features zoals randen, hoeken en vormen om positie en orientatie van de camera te bepalen. Deze features worden gematched in opeenvolgende frames. Aan de hand van de relatieve posities tussen de features in deze frames wordt de positie van de camera doorheen de tijd bepaald.

In onze implementatie van de feature based augmented realiry maken we gebruik van het ORB algoritme. Dit algoritme zoekt de belangrijkste features in een afbeelding sneller dan het SURF of SIFT algoritme. ORB wordt op iedere frame toegepast om in ieder frame de keypoints en descriptoren (unieke vectoren) te krijgen.

De feature matching gebeurt aan de hand van Brute Force matcher. Deze zal de features tussen de afbeelding in de video matchen met de features in de originele afbeelding. Aan de hand van deze matches wordt een homografiematrix berekend. Deze matrix wordt gebruikt om de te projecteren afbeelding te vervormen. Om deze te projecteerde afbeelding te op de juiste plaats in de video te projecteren wordt er gebruik gemaakt van een bounding box die de contouren van de originele afbeelding volgt.

**Aruco-marker based**

Aruco-markers zijn afbeeldingen met een unieke ID. Hierdoor zijn ze makkelijk te detecteren en onderscheiden in verschillende omgevingen. Om een aruco-marker te detecteren zoekt het algoritmen eerst naar een vierkante vorm om daarna het intern patroon te controleren om te kijken of het werkelijk een aruco-marker is.

Na het detecteren van de aruco-markers gaat het algoritmen de positie en oriëntatie van de camera ten op zichte van de marker berekenen. Dit wordt gedaan aan de hand van de coördinaten van de hoeken van de marker. De gedetecteerde aruco-markers kunnen vervolgens worden gebruikt om een homografiematrix te berekenen. Aan de hand van deze matrix zal de te projecteren afbeelding vervormt worden om zo over de aruco-markers heen te passen.