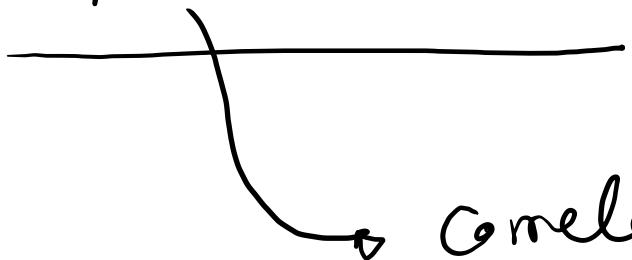
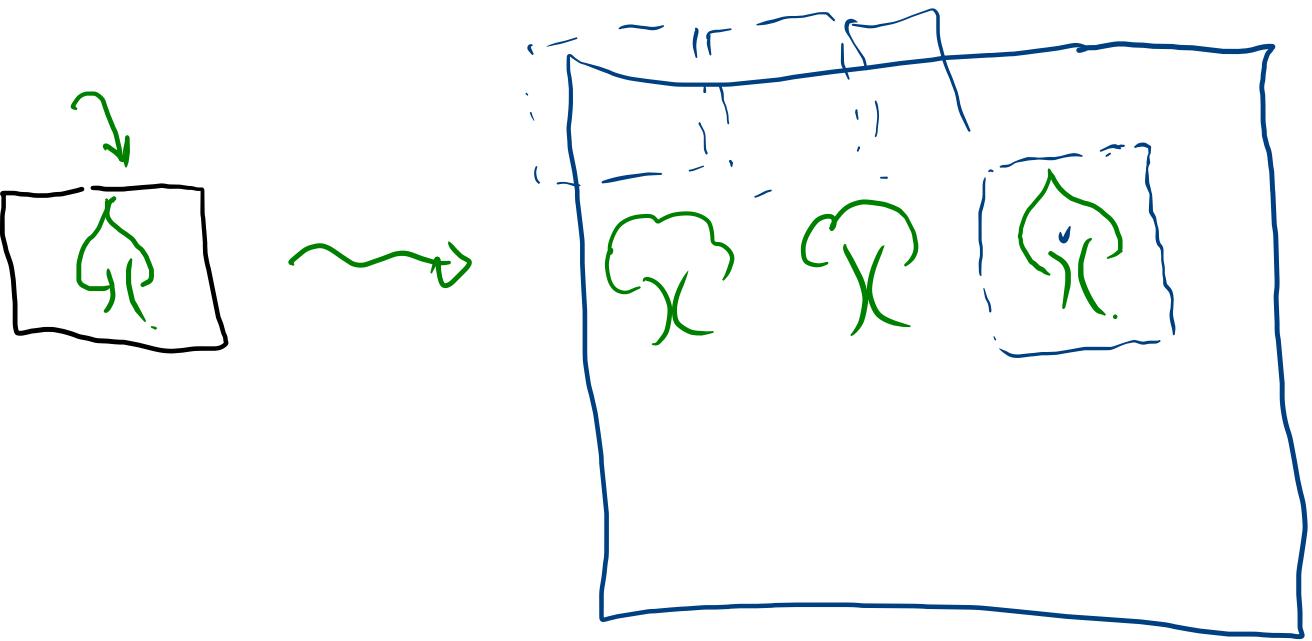


لَعْنَكَ سَاحِلِيْهِ مَسْأَلَتْهُ مَسْأَلَتْهُ لَعْنَكَ سَاحِلِيْهِ

Template matching



Correlation!



۱. اگر صورت میخواهد بزرگتر شود، اسپری استر ای (پیش نمایش) (Rotated)

(Rotated)

۲. صورت تغیر اندازه داشته باشد، اسپری تغییر طرز نمایش (پیش نمایش) (Scaled)

(Scaled)

(Moved) (Shifted)

۳. اگر چیزی که در صورت میخواهد نمایش داده شود، اسپری نمایش (object view) (Object view)

perspective change!

۴. زاویه نمایش (Angle)

بَلْ وَعِوْضٍ حَسْنَى وَرَجْنَى مِنْ أَعْمَالِهِ رَبِّهِ سَيِّدِهِ

(object) اُوسُّرُ هَارِاسْتَرُجُونْ

سَبَبَ



- rotating
- scaling!
- shifting
- perspective changing
- Brightness change



وَسَلَفَ نَفْعَلْ حَسْنَى
أَخْرَجْجَهُ رَاجِلَهُ بَلْ
وَجْهَهُ بَلْ وَجْهَهُ
وَجْهَهُ بَلْ وَجْهَهُ
وَجْهَهُ بَلْ وَجْهَهُ

رَجْنَى سَبَبَ،
رَجْنَى سَبَبَ،

186

اگرچه این بیان از اینکه چیزی است

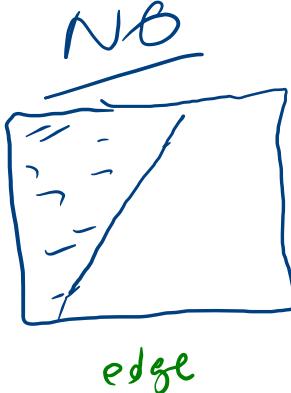
SIFT

Scale invariant feature transform!

مکرر میگردید. جو فصلی که لکچرر را برای اخراج در زیر معرفی میکند،
اگر لکچرر را برای اخراج نمیکند!

Key Points / نکات معرفی شده اند

Interesting Points / نکات معرفی شده اند



unique!

ورجع edge معلوم!

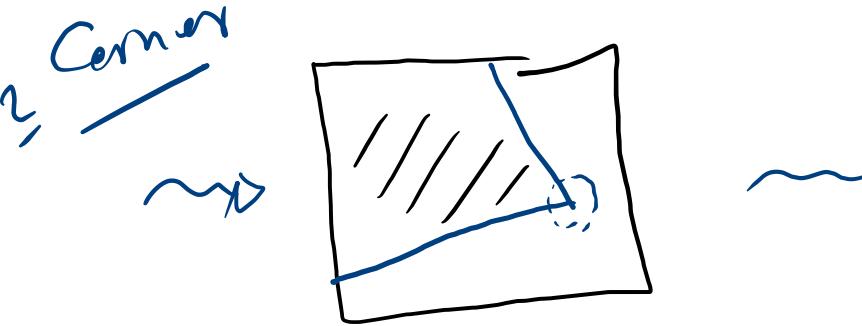
Unique
معلوم

edge
منتهى حد

edge
Detection
منتهى المعرفة!

منتهى المعرفة!
keypoints
گزینی

Canny
Laplacian
Gradient



unique

بُعد

نقطة ملحوظة
Key point

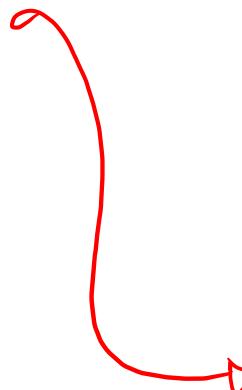
3. Blobs 

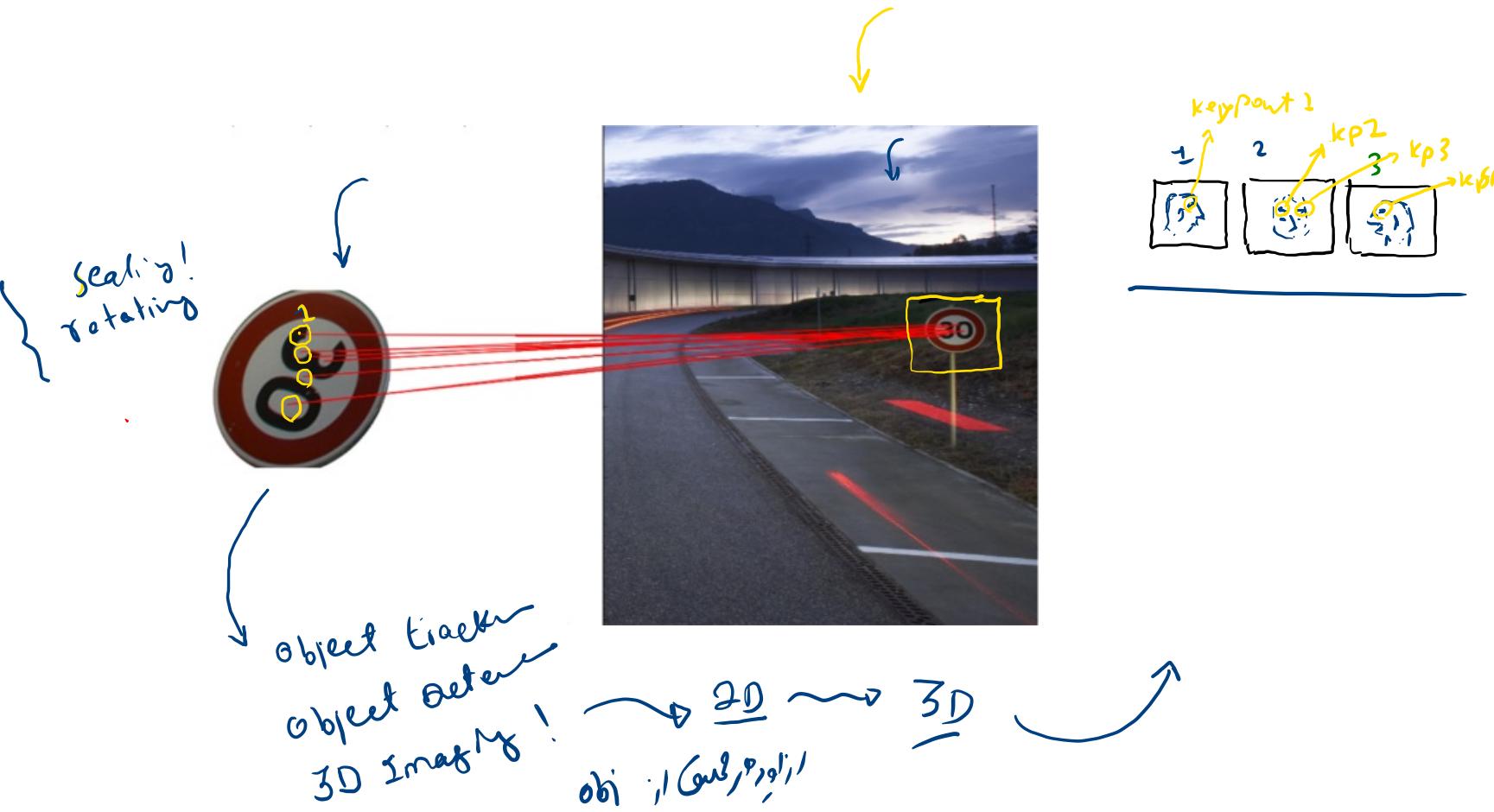


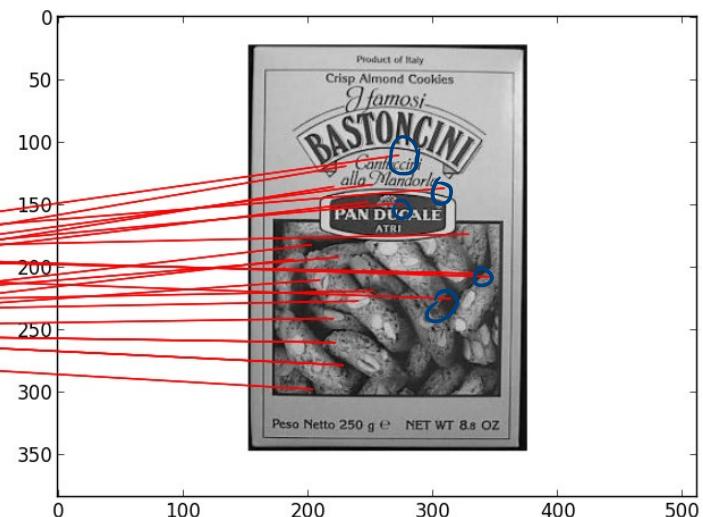
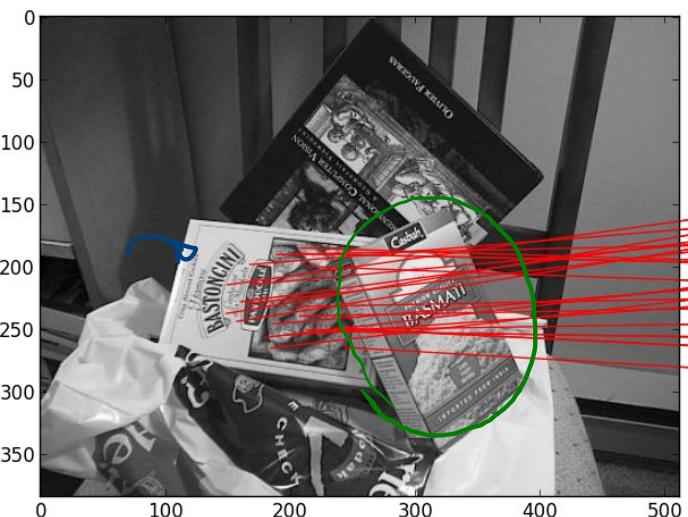
Blob



Blob

 Blob Detection!

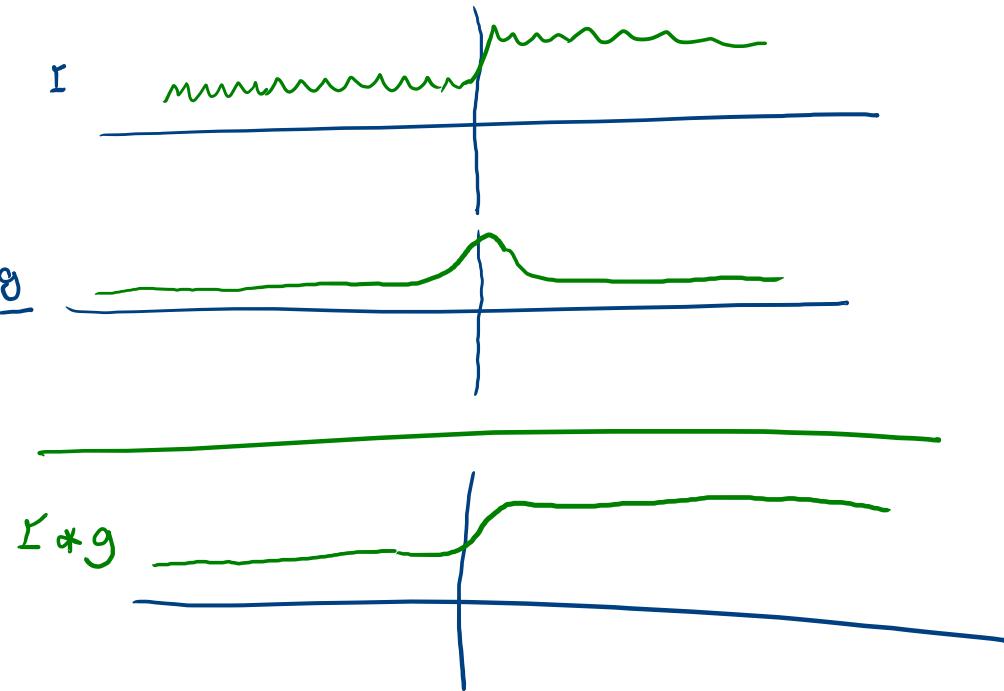




Blob Detection!

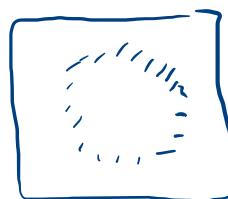
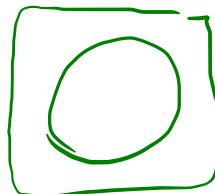
Gaussian

σ
جذب موجي

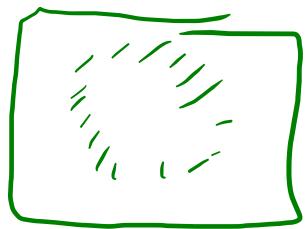


لـمـعـرـرـتـارـرـخـاـهـدـرـمـ!

$$6 = 0 \rightarrow$$

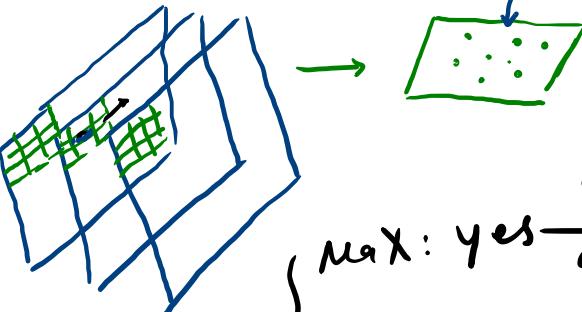
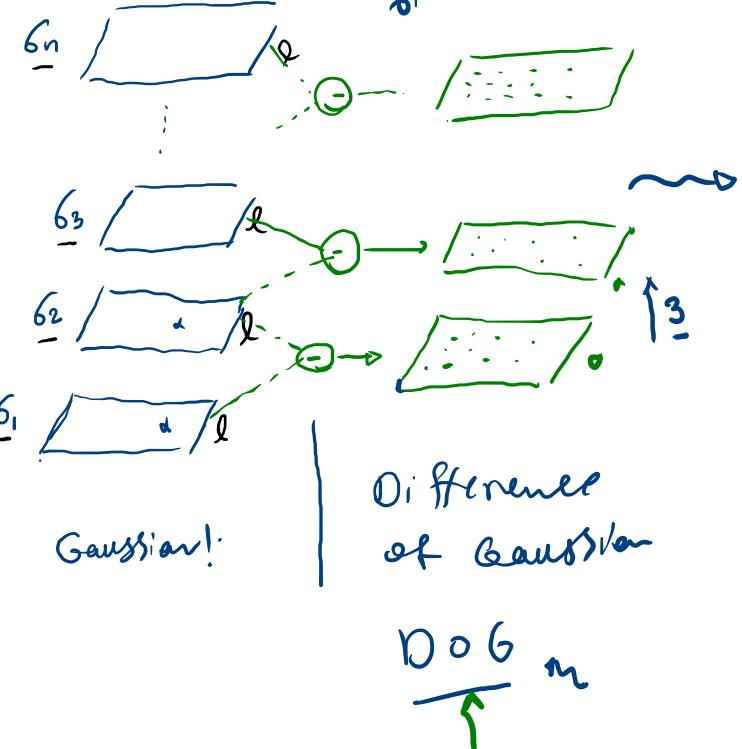


$$6 = 5 \rightarrow$$



$$\left(\frac{N' \log}{\sigma^2} \approx 2 \text{ Dog} \right)$$

original



$$\frac{3 \times 3 \times 3}{3 \text{D filtered}}$$

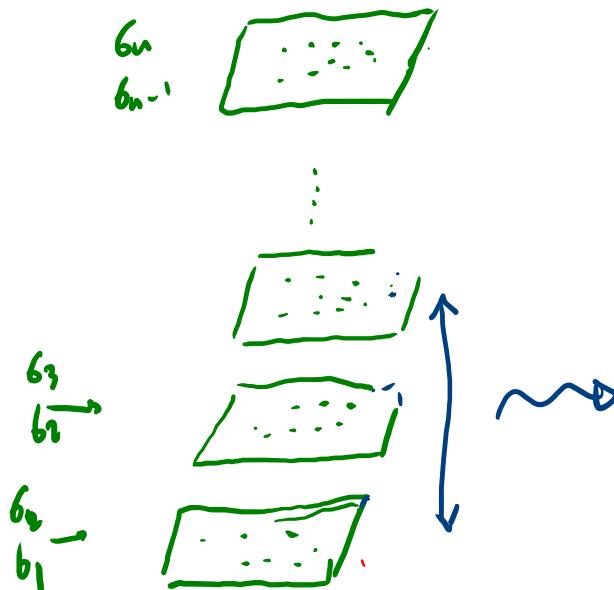
Max: yes

Min:

Min: yes

Central
PK: w
others:
PK: B

ℓ



∂_h :

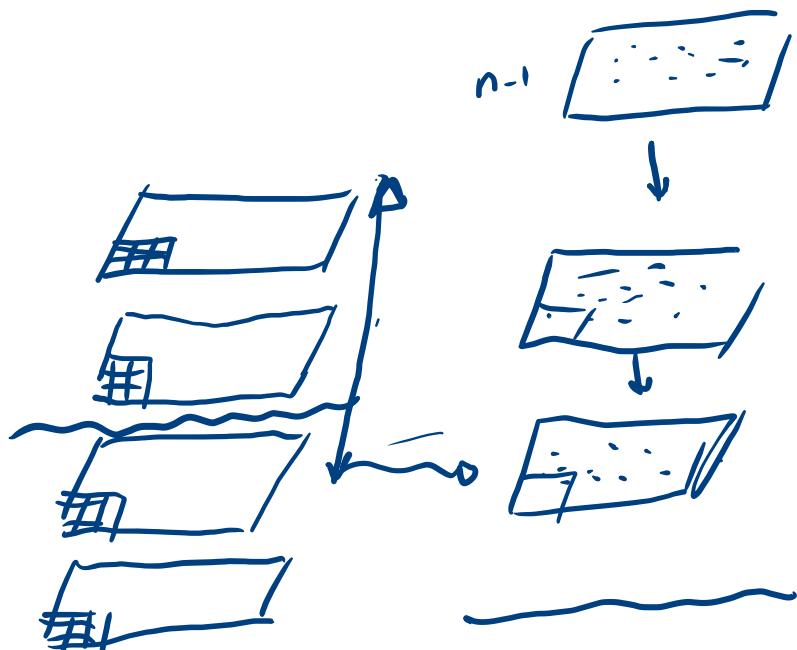
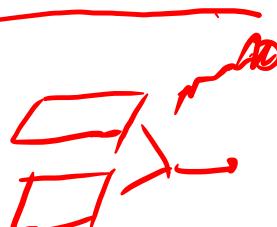
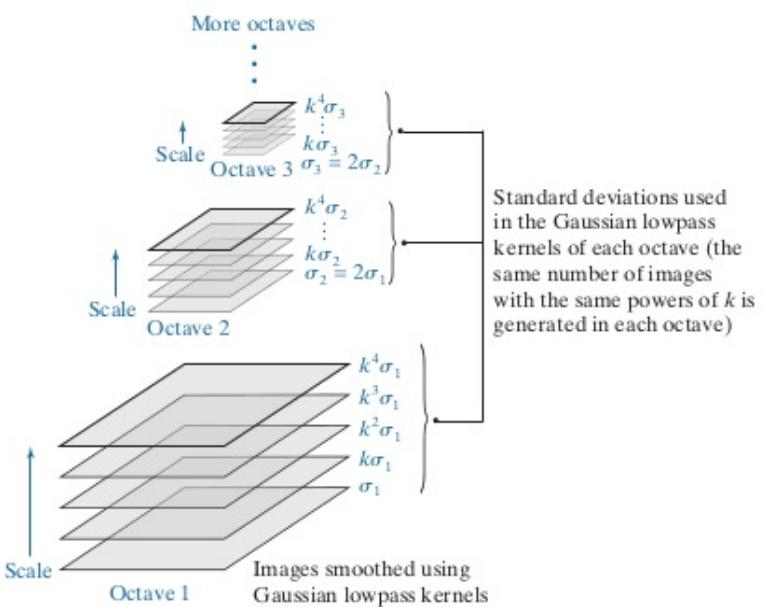


FIGURE 11.56

Scale space,
showing three
octaves. Because
 $s = 2$ in this case,
each octave has five
smoothed
images. A
Gaussian ker-
nel was used for
smoothing, so the
space parameter
is σ .





orientat
size → blob (keypoints)

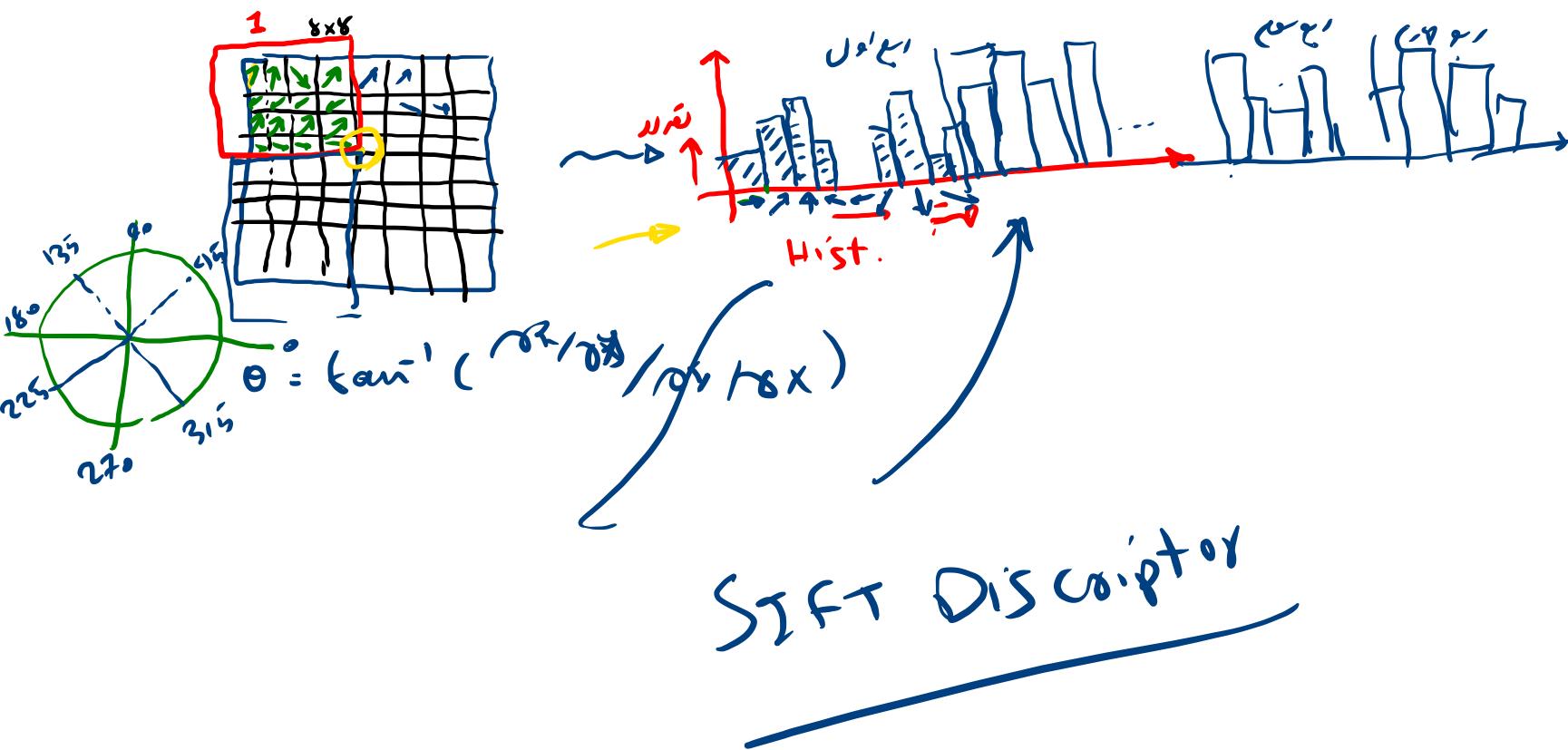
↑
keypoints

ايجاد key point (X,Y) (أهم بكثير من blobs)
الblobs (powerfull blobs)

و orientation pixels.

و ايجاد key point (X,Y) (أهم بكثير من blobs)





سؤال: ۵۰۰ سعای دریج کیم کی مسخره؟
چونه لعڑے منظر باندیش کیم کی مسخره؟

مسخره سوچو

Normalized Correlation!

$\approx 1 \rightarrow$ match
 \approx
a.i.

$$d(H_1, H_2) =$$

$$\frac{\sum_k (H_1(k) - \bar{H}_1)(H_2(k) - \bar{H}_2)}{\sqrt{\sum_k (H_1(k) - \bar{H}_1)^2} \sqrt{\sum_k (H_2(k) - \bar{H}_2)^2}}$$

The End



