- Главная
- Вопросы и ответы

## Полиномиальные преобразования - математика

Математические выкладки решения задачи, применяемой при привязке данных

Обсудить в форуме Комментариев — 16

## Введение

При операции географической привязки данных, то есть перевода данных из локальной системы координат в географическую или прямоугольную, сам пересчет обычно происходит "за сценой" и его особенности часто понятны пользователю только интуитивно. Эта статья показывает полный алгоритм пересчета и может быть использована для реализации алгоритмов привязки данных в своем ПО и просто для более полного понимания того, что происходит на самом деле. Для менее насыщенного формулами описания рекомендуем ознакомиться со статьей "Полиномиальные преобразования". Указанная статья, хотя и содержит формулы преобразований, не показывает детальной их реализации, однако представляет важную информацию о применении данных преобразований на практике. Для того, чтобы посмотреть примеры реализации подобных преобразований, рекомендуем ознакомиться со статьей "Полиномиальные преобразования - примеры реализации", которая показывает примеры реализации на языке Delphi, R, Excel и Mathcad.

Так как одно из наиболее часто используемых преобразований при привязки - полиномиальное преобразование 2-й степени, мы иллюстрируем наши расчеты на его примере. Вычисления для <u>аффинного преобразования</u> (оно же полиномиальное преобразование 1-й степени) выполняются аналогичным образом, с меньшим количеством коэффициентов.

Данная статья иллюстрирует случай, когда количество точек привязки равно минимально необходимому, в данном случае n = 6. В случае если точек больше и необходимо так же вычислить ошибку, математика будет несколько другая. Мы планируем осветить этот вопрос в отдельной статье.

## Математика

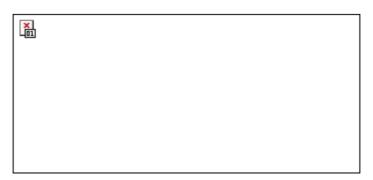
Решение задачи трансформации сводится к нахождению коэффициентов системы уравнений. Напомним, что в случае полиномиального преобразования 2-й степени, система уравнений выглядит следующим образом:



где:

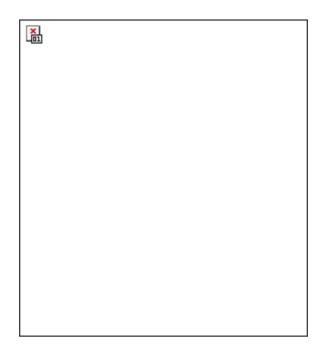
х,у - координаты в исходной системе координат (известны) x',y' - координаты в конечной системе координат (известны)  $a_{0-5},b_{0-5}$  - коэффициенты (неизвестны)

Таким образом, имея 12 неизвестных, нам понадобится 6 пар точек с известными координатами до и после трансформации (x1,y1; x2,y2; x3,y3; x4,y4; x5,y5; x6,y6 и x1',y1'; x2',y2'; x3',y3'; x4',y4'; x5',y5'; x6',y6'):

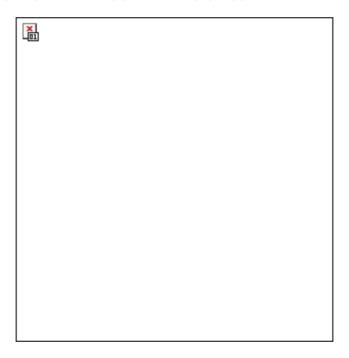


Или, перегруппируя этот на	оор уравнении по х и	у.		
	X I			
Каждая группа используется выглядит следующим образ		получения коэффициен	нтов а <sub>і</sub> и b <sub>і</sub> . В матр	ичной форме этс
	×			
	405			
	<u>×</u>			
Для получение коэффициен коэффициентами, наприме		внения должна быть уг	множена на обра <sup>.</sup>	гную матрицу с
×				

Таким образом в матричной форме, вычисление коэффициентов:



Необходимо иметь в виду, что для обратного преобразования из x,у в x<sup>'</sup>,у<sup>'</sup> матрица коэффициентов будет выражаться несколько по другому и сами коэффициенты будут другими:



Таким образом, для решения данной системы, наше программное обеспечение должно уметь производить операции получения обратной матрицы и умножения матриц.

Полученный набор коэффициентов подставляется потом в исходные уравнения и задача получения новых координат решается для каждого пиксела исходного растра, получая таким образом результат в выходной системе координат.

Обсудить в форуме Комментариев — 16

## Ссылки по теме

- Полиномиальные преобразования
- Среднеквадратичная ошибка (RMSE)
- Полиномиальные преобразования примеры реализации

Последнее обновление: March 14 2011

Дата создания: 02.03.2008

Автор(ы): <u>Максим Дубинин</u>